

## Лекция 8

### План лекции

- 2.5.3 Закон Пуассона
- 2.5.4 Показательный закон распределения
- 2.5.5 Нормальный (гауссов) закон распределения вероятностей

### 2.5.3 Закон Пуассона (закон редких явлений)

Дискретная случайная величина  $X(0,1,2,\dots)$  распределена по закону Пуассона, если вероятность того, что она примет определенное целочисленное значение  $k$  выражается формулой

$$P\{X = k\} = \frac{\lambda^k \cdot e^{-\lambda}}{k!}, \quad X = k = 0, 1, 2, \dots \quad \lambda = np, \quad n \rightarrow \infty$$

**Теорема:** Математическое ожидание и дисперсия случайной величины  $X$ , распределённой по закону Пуассона с параметром  $\lambda$ , связаны соотношением  $m_x = D_x = \lambda$ .

*Доказательство.* Исходим из того, что распределение Пуассона является предельным случаем биномиального распределения для  $n \rightarrow \infty$ :

$$M X = np = \lambda;$$
$$D_x = npq = \lambda \left(1 - \frac{\lambda}{n}\right) = \lambda, \quad \text{т.к. } q = 1 - p = 1 - \frac{\lambda}{n} \approx 1.$$

Практикой доказано, что распределение Пуассона хорошо описывает простейшие потоки событий.

**Потоком событий** называется последовательность событий, которые происходят в случайные моменты времени.

Для простейших потоков характерны три свойства:

**стационарность**, **отсутствие последействия** и **ординарность**.

**Стационарность** означает, что вероятность появления  $k$  событий зависит только значения  $k$  и длительности интервала наблюдений и не зависит от текущего времени.

**Отсутствие последействия** означает, что вероятность появления события не определяется тем, сколько их произошло в предыдущий период.

**Ординарность** означает пренебрежимо малую вероятность появления двух и более событий в очень короткие промежутки времени.

Для простейших потоков событий закон Пуассона принимает вид:

$$P_t(k) = \frac{\lambda t^k e^{-\lambda t}}{k!}$$

где  $\lambda$  - интенсивность событий, т.е. количество событий, происходящих в единицу времени;  $t$  - интервал наблюдения.

**Пример:** Радиолокационная станция ОКП регистрирует цели со средней плотностью  $\lambda = 2$  объекта в минуту. Считая, что на любом отрезке времени число наблюдаемых объектов распределено по закону Пуассона; найти:

- а) вероятность регистрации за две минуты ровно трех объектов;
- б) вероятность регистрации за две минуты хотя бы одного объекта;
- в) вероятность регистрации за две минуты не менее трех объектов.

а) Вероятность регистрации за две минуты ровно трех объектов

$$P_2(3) = \frac{(2 \cdot 2)^3 \cdot e^{-4}}{6} =$$

б) Вероятность регистрации за две минуты хотя бы одного объекта

$$P_6 = 1 - P_2(0) = 1 - \frac{e^{-4}}{1}$$

в) Вероятность регистрации за две минуты не менее трех объектов

$$P_в = 1 - P_2(0) - P_2(1) - P_2(3)$$

#### 2.5.4 Показательный закон распределения

Показательное распределение широко применяется в теории надежности .

Случайная величина распределена по показательному закону, если

$$f(x) = \begin{cases} \lambda e^{-\lambda x}, & x \geq 0; \\ 0, & x < 0. \end{cases}$$

Найдем интегральную функцию

$$F(x) = \int_{-\infty}^x f(x') dx' = \int_0^x \lambda e^{-\lambda x'} dx' = -e^{-\lambda x'} \Big|_0^x = 1 - e^{-\lambda x} .$$

Ниже представлены графики этих функций. Если в качестве переменной используется время, то  $F(t) = 1 - e^{-\lambda t}$ , где  $R(t) = e^{-\lambda t}$  - показательный закон надежности и  $\lambda$  - интенсивность отказов.

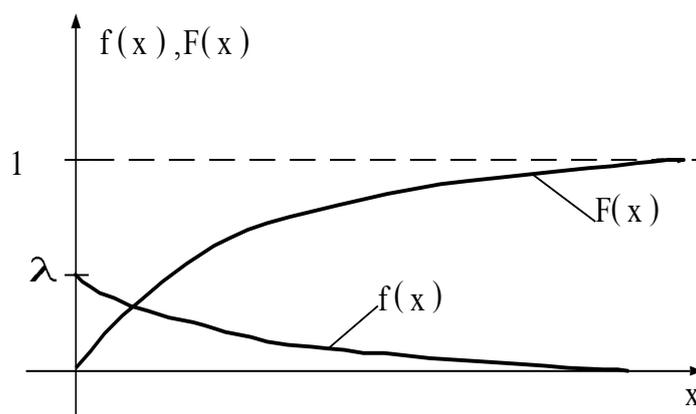
На практике отмечено, что при заданной интенсивности отказов  $\lambda$  вероятность безотказной работы элемента электронной техники на интервале времени  $t$  не зависит от времени предшествующей работы до начала рассматриваемого интервала, а зависит только от длительности интервала  $t$ .

**Теорема:** Математическое ожидание и среднеквадратическое отклонение случайной величины, распределенной по показательному закону с параметром  $\lambda$ , равны:

$$m_x = \sigma_x = \frac{1}{\lambda}.$$

*Доказательство:*

$$m_x = \int_{-\infty}^{\infty} x f(x) dx = \int_0^{\infty} x \lambda e^{-\lambda x} dx = x \left( -e^{-\lambda x} \right) \Big|_0^{\infty} - \frac{\lambda}{\lambda} \int_0^{\infty} e^{-\lambda x} dx = \int_0^{\infty} \frac{\lambda}{\lambda} e^{-\lambda x} dx = \frac{1}{\lambda};$$



$$D_x = \int_0^{\infty} x^2 \lambda e^{-\lambda x} dx - \frac{1}{\lambda^2} = -\frac{1}{\lambda^2} + x^2 \Big|_0^{\infty} e^{-\lambda x} - 2 \int_0^{\infty} x e^{-\lambda x} dx =$$

$$= -\frac{1}{\lambda^2} + 2 \int_0^{\infty} \frac{\lambda}{\lambda} x e^{-\lambda x} dx = -\frac{1}{\lambda^2} + \frac{2}{\lambda^2} = \frac{1}{\lambda^2}.$$

### 2.5.5 Нормальный закон распределения

Это основной закон теории вероятностей. Доказано, что в пределе все законы стремятся к нормальным законам распределения. По крайней мере, сумма бесконечного числа случайных величин, распределенных по любым законам, в итоге приобретает нормальный закон распределения.

Случайная величина распределена по нормальному закону распределения, если

$$f(x) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(x-m)^2}{2\sigma^2}}; \quad -\infty < x < \infty.$$

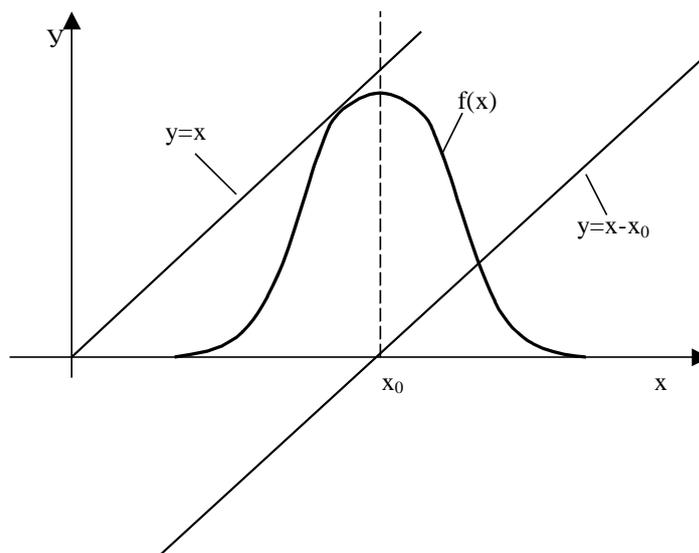
Нормальное распределение является распределением, симметричным относительно значения  $x_0=m$  и можно отметить общее свойство таких распределений.

Если случайная величина распределена симметрично относительно  $x_0$ , то математическое ожидание такой случайной величины равно  $x_0$ .

Действительно,

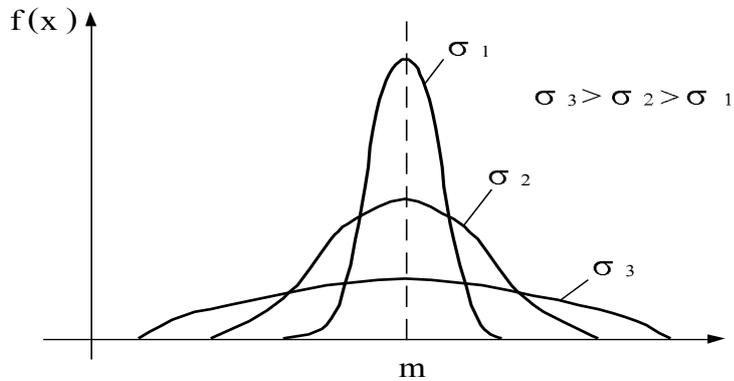
$$\int_{-\infty}^{\infty} x f(x) dx = \int_{-\infty}^{\infty} (x - x_0 + x_0) f(x) dx = x_0 + \int_{-\infty}^{\infty} (x - x_0) f(x) dx + \int_{-\infty}^{\infty} (x - x_0) f(x) dx$$

Так как функция  $f(x)$  относительно  $x_0$ , то оба интеграла отличаются только знаками. Тогда  $m_x = x_0$ .



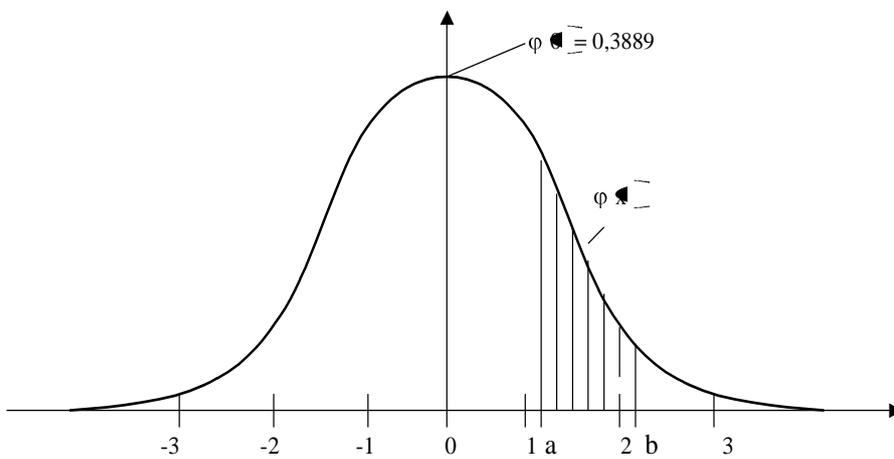
Дисперсия  $D_x = \sigma^2$ .

Дисперсия определяет форму кривой нормального закона распределения.



Чаще всего используют нормальный закон в нормированной форме, который получают заменой переменной  $x \rightarrow \frac{x - m}{\sigma}$ .

$$\varphi(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}}$$



$$F(x) = \Phi^*(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^x e^{-\frac{z^2}{2}} dz = 0,5 + \Phi(x); \text{ для } x \geq 0$$

$$\Phi(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_0^x e^{-\frac{z^2}{2}} dz;$$

$$P(a \leq x \leq b) = \Phi^*(b) - \Phi^*(a).$$

## Правило «трёх сигм»

В таблице приведены результаты интегрирования на интервале (a,b)

a	b	$\varphi \frac{b-a}{\sigma}$	$P \{ a \leq x \leq b \}$
-0,5	0,5	0,352	0,3830
-1	1	0,242	0,6826
-2	2	0,054	0,9544
-3	3	0,004	0,9974

Правило «трёх сигм» гласит: абсолютная величина отклонения нормальной величины от её математического ожидания с практической достоверностью не превосходит утроенного среднеквадратичного отклонения.

Это значит, что для нормального распределения величины все возможные значения практически заключены в интервале  $6\sigma$  с центром в точке математического ожидания.