

STK1100 våren 2023

Momenter og momentgenererende funksjoner

Svarer til avsnitt 3.4 i læreboka

Matematisk institutt
Universitetet i Oslo

Momenter

La X være en diskret stokastisk variabel med punktsannsynlighet $p(x) = P(X = x)$ for $x \in D$ og forventningsverdi μ

r-te moment for X er gitt ved

$$E(X^r) = \sum_{x \in D} x^r \cdot p(x)$$

Første moment er forventningen μ

r-te sentralmoment for X er gitt ved

$$E[(X - \mu)^r] = \sum_{x \in D} (x - \mu)^r \cdot p(x)$$

Andre sentralmoment er variansen σ^2

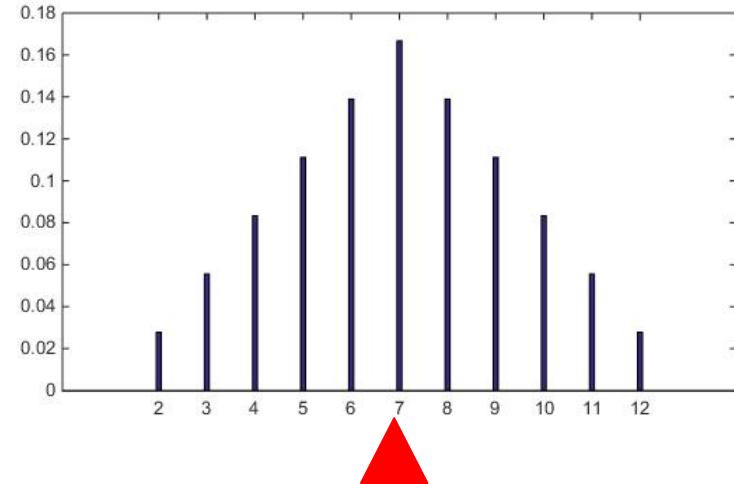
Skjevhetsmoment

Tredje sentralmoment er $E[(X - \mu)^3]$

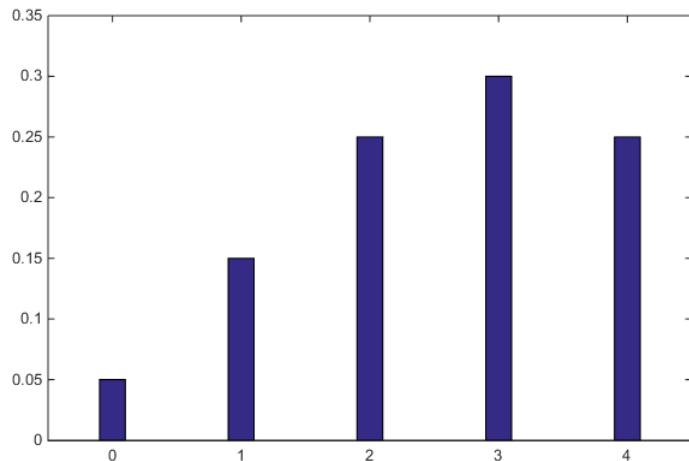
Hvis en fordeling er symmetrisk om μ er tredje sentralmoment lik null

Skjevheten til en fordeling er gitt ved:

$$m=7$$



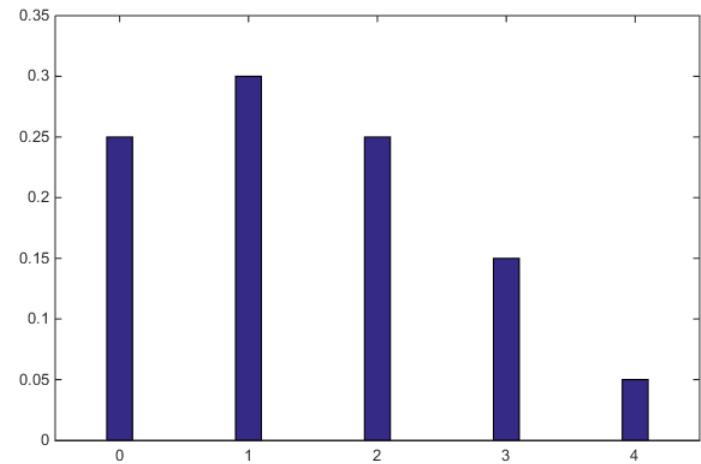
$$\frac{E[(X - \mu)^3]}{\sigma^3} = E\left\{\left(\frac{X - \mu}{\sigma}\right)^3\right\}$$



Python kommandoer:

```
import numpy as np
x=np.arange(0,5)
px=np.array([0.05,0.15,0.25,0.30,0.25])
my=np.sum(x*px)
s2=np.sum((x-my)**2*px)
s=np.sqrt(s2)
m3=np.sum((x-my)**3*px)
skjev=m3/s**3
```

Skjevhetsverdi -0.41
«skjev mot venstre»



Python kommandoer:

```
import numpy as np
x=np.arange(0,5)
px=np.array([0.25,0.30,0.25,0.15,0.05])
my=np.sum(x*px)
s2=np.sum((x-my)**2*px)
s=np.sqrt(s2)
m3=np.sum((x-my)**3*px)
skjev=m3/s**3
```

Skjevhetsverdi 0.41
«skjev mot høyre»

Momentgenererende funksjon (mgf)

La X være en diskret stokastisk variabel med punktsannsynlighet $p(x) = P(X = x)$ for $x \in D$

Momentgenererende funksjon for X er gitt ved

$$M_x(t) = E[e^{tX}] = \sum_{x \in D} e^{tx} \cdot p(x)$$

Vi sier at den momentgenererende funksjonen eksisterer hvis det fins et tall $t_0 > 0$ slik at

$$\sum_{x \in D} e^{tx} \cdot p(x) < \infty$$

for alle $t \in (-t_0, t_0)$

Eksempel: Kast et kronestykke tre ganger

La $X = \text{«antall mynt»}$

Punktsannsynlighet:

x	0	1	2	3
$p(x)$	$\frac{1}{8}$	$\frac{3}{8}$	$\frac{3}{8}$	$\frac{1}{8}$

Momentgenererende funksjon:

$$\begin{aligned} M_X(t) &= E(e^{tX}) = \sum_{x=0}^3 e^{tx} \cdot p(x) \\ &= e^{t \cdot 0} \frac{1}{8} + e^{t \cdot 1} \frac{3}{8} + e^{t \cdot 2} \frac{3}{8} + e^{t \cdot 3} \frac{1}{8} = \frac{1}{8}(e^t + 1)^3 \end{aligned}$$

Mgf for geometrisk fordeling

Anta at X har punktsannsynlighet

$$p(x) = (1-p)^{x-1} p \quad \text{for } x = 1, 2, 3, \dots$$

Momentgenererende funksjon:

$$\begin{aligned} M_x(t) &= E(e^{tX}) \\ &= \sum_{x=1}^{\infty} e^{tx} \cdot p(x) \\ &= \sum_{x=1}^{\infty} e^{tx} \cdot (1-p)^{x-1} \cdot p \\ &= pe^t \sum_{x=1}^{\infty} [e^t(1-p)]^{x-1} \\ &= \frac{pe^t}{1-(1-p)e^t} \quad \text{så sant } e^t(1-p) < 1 \end{aligned}$$

Egenskaper til mgf

- 1) Hvis mgf eksisterer for de stokastiske variablene X og Y og $M_X(t) = M_Y(t)$, så har X og Y samme fordeling
- 2) $M_X(0) = 1$
- 3) $M'_X(0) = E(X)$
- 4) $M''_X(0) = E(X^2)$
- 5) $M_X^{(r)}(0) = E(X^r)$
- 6) Hvis a og b er konstanter og $Y = aX + b$, så er
$$M_Y(t) = e^{bt} M_X(at)$$

Geometrisk fordeling

Momentgenererende funksjon $M_x(t) = \frac{pe^t}{1-(1-p)e^t}$

Vi finner:

$$M'_x(t) = \frac{pe^t}{[1-(1-p)e^t]^2} \quad M''_x(t) = \frac{pe^t + p(1-p)e^{2t}}{[1-(1-p)e^t]^3}$$

Dermed:

$$E(X) = M'_x(0) = \frac{p}{[1-(1-p)]^2} = \frac{1}{p}$$

$$E(X^2) = M''_x(0) = \frac{p + p(1-p)}{[1-(1-p)]^3} = \frac{2-p}{p^2}$$

$$V(X) = E(X^2) - [E(X)]^2 = \frac{2-p}{p^2} - \frac{1}{p^2} = \frac{1-p}{p^2}$$

Kumulantgenererende funksjon

For å finne forventing og varians kan det være lettere å se på den kumulantgenererende funksjonen

$$R_x(t) = \ln[M_x(t)]$$

Vi har da

$$R'_x(t) = \frac{M'_x(t)}{M_x(t)} \quad \text{og} \quad R''_x(t) = \frac{M''_x(t) \cdot M_x(t) - M'_x(t)^2}{M_x(t)^2}$$

Derfor er

$$R'_x(0) = \frac{M'_x(0)}{M_x(0)} = E(X)$$

$$R''_x(0) = E(X^2) - \{E(X)\}^2 = V(X)$$

Geometrisk fordeling (forts)

Kumulantgenererende funksjon

$$R_x(t) = \ln\left(\frac{pe^t}{1-(1-p)e^t}\right) = \ln p + t - \ln(1-(1-p)e^t)$$

Vi finner:

$$R'_x(t) = 1 + \frac{(1-p)e^t}{1-(1-p)e^t} \quad R''_x(t) = \frac{(1-p)e^t}{[1-(1-p)e^t]^2}$$

Dermed:

$$E(X) = R'_x(0) = 1 + \frac{1-p}{1-(1-p)} = \frac{1}{p}$$

$$V(X) = R''_x(0) = \frac{1-p}{[1-(1-p)]^2} = \frac{1-p}{p^2}$$