Prerequisite for L2

谢润烁

2023/10/10

由于大家在高中数学和离散数学中已经学习过基础的概率论,故概率论的很多基础内容在之后的 讨论班就不展开了。这份handout会将这些内容整理出来(包括常用的符号、定义、定理、术 语),以供大家回顾和参考用。此外,我可能会插入一些我自己的注解,其中有些想法并不成 熟,大家不必过分较真,因为我写注解只是想给大家提出些想法,看能不能启发大家想到一些有 意思的东西。

1 Notation

Notation	Meaning
A	a set
Ω	sample space (the universe)
$A\setminus B$	$\{x: x \in A \land x \notin B\}$
A^c	the compliment of $A, \ i.e., \ \Omega \setminus A$
Σ	the set of events
${\cal F}$	a collection of set / a set family
\Pr	the probability measure

2 Definition

The occurrence or non-occurrence of a random event depends upon the chain of circumstances involved, which is called an **experiment** or **trial**; the result of an experiment is called its **outcome**.

正是因为随机事件可以不断重复(试验是可重复的),概率和频率才能统一起来。不过,<u>要是处</u> 理一些不能重复的随机现象,那概率还有什么意义吗?毕竟你都无法得到频率了。

Definition (Sample Space):

The set of all possible outcomes of an experiment is called the **sample space** and is denoted by Ω .

找出样本空间是用概率论建模问题的第一步——如果一上来就开始算概率,很容易算着算着就迷 失在一堆数字里面,最后算出来一个不知道对不对的数字。

Definition (σ -field/ σ -algebra):

A collection \mathcal{F} of subsets of Ω is called a σ -field if it satisfies the following conditions:

1. $\emptyset \in \mathcal{F}$

- 2. If $A_1, A_2, \dots \in \mathcal{F}$, then $\bigcup_{i=0}^{\infty} A_i \in \mathcal{F}$
- 3. if $A \in \mathcal{F}$, then $A^c \in \mathcal{F}$

集合的集合,一般称为"集族",英文为family或者collection,通常使用F来表示。 σ代数了解一下即可,我们不会怎么涉及到,但是还是可以稍微了解一下为什么要引入测度论来 作为概率论的基础。

此外,条件2中的...可能不是很严谨,这个地方应该强调是有countable(包括finite和infinite)个 集合。如果是我来写,我可能会用指标集(Index set)来表述: If $I \subseteq \mathbb{N}$ and for any $i \in I, A_i \in \mathcal{F}$, then $\bigcup_{i \in I} A_i \in \mathcal{F}$.

We think of *events* as subsets of the sample space Ω . We require the set of events Σ is a σ -field.

Events A and B are called **disjoint** if their intersection is the empty set \emptyset ;

- \emptyset is called the **impossible event**.
- The set Ω called the **certain event**.

Note

The power set of Ω , which is written 2^{Ω} , is obviously a σ -field. However, when Ω is infinite, its power set is too large a collection for probabilities to be assigned reasonably to all its members.

- 当Ω为R时, (R, B, Pr)是一个良定义的概率空间: B称为Borel σ-field, 是包含F的最小的σ-field F是R上所有开区间的集合

此时,对于任意 $B \in \mathcal{B}$, $\Pr(B) = \int_B f(x) dx$ 是Lebesgue可积的(不一定Riemaan可积)。

Definition (Probability Measure):

A probability measure Pr on (Ω, Σ) is a function $Pr : \Sigma \to [0, 1]$ satisfying

- 1. $P(\emptyset) = 0, P(\Omega) = 1.$
- 2. if A_1, A_2, \ldots is a collection of disjoint members of Σ , in that $A_i \cap A_j = \emptyset$ for all pairs i, j satisfying $i \neq j$, then

$$\Pr\left(igcup_{i=1}^\infty A_i
ight) = \sum_{i=1}^\infty \Pr(A_i)$$

An event A is called null if Pr(A) = 0. If Pr(A) = 1, we say that A occurs almost surely.

注意: null event不一定是impossible event \emptyset , almost surely的事件也不一定是certain event。<u>为</u><u>什么</u>?

为什么这里要管Pr叫做"测度"呢?因为满足第二条规则的函数就是一个测度(measure),而加上 $Pr(\Omega) = 1$ 这条规则就变成"概率测度"了。当然,你管它叫概率函数(probability function)也没问题,Probability and Computing一书没引入测度的语言,它就将其称为probability function。

Definition (Probability Space):

The triple (Ω, Σ, \Pr) , comprising a set Ω , a σ -field Σ of subsets of Ω , and a probability measure \Pr on (Ω, Σ) , is called a **probability space**.

咱们做第一次讨论班的时候提到,不存在一个合法的概率测度Pr使得:

$$orall m,n\in\mathbb{N}.\operatorname{Pr}(\omega=m)=\operatorname{Pr}(\omega=n)$$

因此,"从均匀分布的自然数抽取一个数字的概率"是没有良定义的。但是大家在离散数学的作业 中做过这样一道题:

试构造适当的概率模型证明:从正整数中随机取2个数,它们互素的概率为 $\frac{6}{-2}$ 。

大家认为这道题是似乎是违反了概率论的公理体系,而知乎上也确实有人提问了这个问题:<u>面对</u>如「求两个随机自然数a,b互质的概率?」这类涉及「算术密度」的问题,如何使概率定义符合公理化体系?-知乎。

但是,既然题目说的是"构造适当的概率模型",那我们不一定需要假设 $\{i\} \in \Sigma, i \in \mathbb{N}$ 。也就是说,抽到某个数字的事件不需要是可测的——注意,概率测度Pr不一定要对Ω中的元素可测,我们只要对Σ中的元素可测即可。

因此,我们可以这么定义概率空间中的 Σ 和Pr:

- A_i: 抽到的第一个数字为p_i的倍数的概率
- B_i : 抽到的第二个数字为 p_i 的倍数的概率
- $\Pr(A_i) = \Pr(B_i) = 1/p_i$
- $\Sigma = \bigcup_{i=1}^{\infty} (A_i \cup B_i)$

这个时候,我们就可以在有良定义的情况下求解了。我们要抽到的两个数字互素,对于每一个素数,最多只有一个数是这个素数的倍数,也就是:

$$\bigcap (A_i \cap B_i)^c$$

而由于 A_i 和 B_i 是相互独立的,我们有 $\Pr(A_i \cap B_i) = 1/p_i^2$ 。因此我们可以得到:

$$\Prigg(igcap_{i=1}^\infty (A_i\cap B_i)^cigg) = \prod_{i=1}^\infty \Pr((A_i\cap B_i)^c) = \prod_{i=1}^\infty (1-rac{1}{p_i^2})$$

注意到这个地方之所以能把∩_{i=1}提出来变成∏,是因为借助了事件的独立性(请见下文)。此处的独立性证明在有限情况下是可以证明的(无限情况下可能不行,那我们就先算有限情况下的概率,然后对概率表达式取极限)。

得到这个结果之后,根据Euler's product formula:

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^s} = \prod_{i=1}^{\infty} \frac{1}{1 - p_i^{-s}}$$

于是乎:

$$\Pr\left(\bigcap_{i=1}^{\infty} (A_i \cap B_i)^c\right) = \prod_{i=1}^{\infty} (1 - \frac{1}{p_i^2}) = \prod_{i=1}^{\infty} (1 - p_i^{-2}) = \frac{1}{\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^2}} = \frac{6}{\pi^2}$$

(本解答参考了<u>https://www.zhihu.com/question/23376401/answer/24390803</u>和钟开莱的 Elementary Probability Theory With Stochastic Processes and an Introduction to Mathematical Finance的2.5节Arithmetical density)

Definition (Conditional Probability of Event)

If Pr(B) > 0 then the **conditional probability** that A occurs given that B occurs is defined to

$$\Pr(A \mid B) = rac{\Pr(A \cap B)}{\Pr(B)}$$

pronounced 'the probability of A given B', or sometimes 'the probability of A conditioned (or conditional) on B'.

你可以把求Pr(A | B)的过程看成是把样本空间中不属于B的样本点全部砍掉,得到一个全新的样本空间,然后再来计算新样本空间里面属于A的样本点在新的样本空间中的概率。

Definition (Independence of Events)

Events A and B are called **independent** if

$$\Pr(A \cap B) = \Pr(A) \Pr(B)$$

More generally, a family $\{A_i : i \in I\}$ is called **independent** if

$$\Pr\left(igcap_{i\in J}A_i
ight) = \prod_{i\in J}\Pr(A_i)$$

for any *finite* subsets J of I.

A family $\{A_i : i \in I\}$ is called *k*-wise independent if

$$\Pr\left(igcap_{i\in J}A_i
ight) = \prod_{i\in J}\Pr(A_i)$$

for any *finite* subsets J of I such that |J| = k. 2-wise independent is also called pairwise independent.

注意,这里目前讨论的是**事件**的独立性和条件概率,后面学到随机变量的时候会有随机变量的独 立性和条件概率。不妨猜猜随机变量和事件是什么关系?

Definition (Random Variable)

A random variable is a function $X : \Omega \to \mathbb{R}$ with the property that $\{\omega \in \Omega : X(\omega) \in \Sigma\}$ for each $x \in \mathbb{R}$. Such a function is said to be Σ -measurable.

在我看来,随机变量可以称得上是概率论研究的最重要的一个对象了。如果概率论没有随机变量 这个概念,那么它可能不需要单独成立一门学科,而是只需要些朴素的组合数学技巧就够了。也 许大家可以带着这个问题去学习之后的内容:随机变量到底强大在什么地方?¹

值得注意的是,尽管随机变量被定义成一个从样本空间Ω到实数集IR的函数,但是在研究随机变量的时候,我们从来不关心其样本空间是什么。我们甚至都没有给它假设一个样本空间,我们仅 关心其分布(distribution)。问题来了,怎么去描述一个随机变量的分布呢?

3 Theorem

Basic Lemma derived from Axioms

- 1. $\Pr(A^c) = 1 \Pr(A)$
- 2. If $A \subseteq B$ then $\Pr(B) \ge \Pr(A)$
- 3. $\Pr(A \cup B) = \Pr(A) + \Pr(B) \Pr(A \cap B)$
- 4. (Inclusion-Exclusion Principle / Poincaré's Formula)

$$\Pr\left(igcup_{i=1}^n A_i
ight) = \sum_{I\subseteq\{1,\ldots,n\}} (-1)^{|I|-1} \Pr\left(igcup_{i\in I} A_i
ight).$$

这里面可能除了容斥原理,其它结论都比较显然。集合论中的容斥原理是这样的(如果要把||去 掉,只需要把运算+,-变成集合的运算U,\即可):

$$\left|igcup_{i=1}^n A_i
ight| = \sum_{I\subseteq\{1,\ldots,n\}} (-1)^{|I|-1} \left|igcup_{i\in I} A_i
ight|.$$

<u>不妨思考一下两者是什么关系</u>。此外,<u>你可以回忆一下容斥原理是怎么证明的,以及能不能有更</u> 简单的证明方法²。

与容斥原理配套的还有一个Bonferroni's inequality,不过目前我好像没见过这个不等式的应用,所以就不放在这里了。

Theorem (Law of Total Probability)

let B_1, B_2, \ldots, B_n be a partition of Ω such that $\Pr(B_i) > 0$ for all *i*. Then

$$\Pr(A) = \sum_{i=1}^n \Pr(A \mid B_i) \Pr(B_i)$$

这些定理的证明都很trivial,但是都用得挺多。

Theorem (Boole's Inequalities / Union Bounds)

$$\Pr\!\left(igcup_{i=1}^n A_i
ight) \leq \sum_{i=1}^n \Pr(A_i)$$

这是一个用得很多的定理,比方说用概率法证明离散对象性质时就很常用。一般比较少叫Boole's Inequalities,都是叫Union Bounds。

Theorem (Bayes's Formula)

$$\Pr(A \mid B) = \frac{\Pr(B \mid A) \Pr(A)}{\Pr(B)}$$

有时候分母的Pr(B)会用全概率公式展开。

1. 我自己对这个问题的回答是来自于我对定量和定性的理解。当处理的对象不能映射到数集(比方说N, ℝ)上时,你只能做一些比较定性的分析("是"与"否",或者 说处理的对象只能映射到一个布尔变量{**True**, **False**}?)。定性分析在我看来很像决策树——If XXX then XXX else XXX(是不是有点像人们所说的"非黑即白"的 简单思维?当然了,定性分析也没那么菜,"非黑即白"是只有一层的决策树,多层的决策树还是挺有用的)。而决策树这个模型在真实世界的复杂度面前显得无比简 单,所以我认为定性分析仅限于解决简单的任务,解决困难的任务需要足够好的测量和足够好的数学工具/模型,也就是定量分析。 <u></u>

2. 这么说当然是有的......有一个用**指示函数(Indicator)**来证明的方法,这东西还能用来证明对称差运算(symmetric difference, $A\Delta B = (A \setminus B) \cup (B \setminus A)$)具有结合性 (associative) \underline{c}