

# ŘEŠENÍ

**Cvičení 1.** Předpokládáme, že  $a \geq 5$ .

(a) Víme, že  $X \sim \text{Hypergeom}(100, a, 5)$ . Náhodnou veličinu  $X$  můžeme vyjádřit jako  $X = \sum_{i=1}^5 Y_i$ , kde  $Y_i \sim \text{Alt}(a/100)$ ,  $i = 1, \dots, 5$ .

(b) Nezávislost  $Y_i, Y_j$  pro  $i \neq j$  můžeme ověřit z definice výpočtem sdruženého rozdělení.

$Y_i \backslash Y_j$	0	1
0	$\left(1 - \frac{a}{100}\right) \left(1 - \frac{a}{99}\right)$	$\left(1 - \frac{a}{100}\right) \frac{a}{99}$
1	$\frac{a}{100} \left(1 - \frac{a-1}{99}\right)$	$\frac{a}{100} \frac{a-1}{99}$

Zde jsme využili definici podmíněné pravděpodobnosti, tj.  $\mathbb{P}(Y_i = a, Y_j = b) = \mathbb{P}(Y_i = a)\mathbb{P}(Y_j = b|Y_i = a)$ . Náhodné veličiny nejsou nezávislé, neboť například

$$\mathbb{P}(Y_i = 1, Y_j = 1) = \frac{a}{100} \frac{a-1}{99} \neq \frac{a}{100} \frac{a}{100} = \mathbb{P}(Y_i = 1)\mathbb{P}(Y_j = 1).$$

Ze sdruženého rozdělení také dostaneme

$$\text{cov}(Y_i, Y_j) = \frac{a}{100} \frac{a-1}{99} - \left(\frac{a}{100}\right)^2$$

(c)

$$\text{var}X = \sum_{i=1}^5 \text{var}Y_i + \sum \sum_{i \neq j} \text{cov}(Y_i, Y_j) = 5 \left(\frac{a}{100}\right) \left(\frac{(100-5)(100-a)}{100 \cdot 99}\right)$$

**Cvičení 2.** (a) Odhad metodou momentů je

$$\hat{\theta}_n = \bar{X}_n - 1$$

(b) Odhad je nestranný a za použití zákona velkých čísel a věty o spojité transformaci je konzistentním odhadem parametru  $\theta$ .

(c) Použitím centrální limitní věty pro náhodný výběr  $X_1, X_2, \dots$  dostaneme, že potřebujeme alespoň 129 pozorování.

**Cvičení 3.** (a)

$X \backslash Y$	0	1
0	$p - \frac{1}{20}$	$\frac{1}{4} - p$
1	$\frac{4}{5} - p$	$p$

Náhodné veličiny  $X, Y$  jsou nezávislé, pokud  $p = 1/5$ .

(b) Použitím centrální limitní věty pro náhodný výběr  $Z_1, \dots, Z_{36}$ , kde  $Z_i = X_i \cdot Y_i$  dostaneme

$$\mathbb{P}\left(\sum_{i=1}^{36} Z_i > 6\right) \approx 0.691.$$

(c)  $p = 3/10$ ,  $\mathbb{P}(Y = 1|X = 1) = 3/8$ .

(d) Stejně jako v (b) dostaneme

$$\mathbb{P}\left(\sum_{i=1}^{36} Z_i > 6\right) \approx 0.96.$$