

確率変数 (random variable) とは、「さいころを1回ふったときに出る目の数字」のように、「値がランダムに決まる」数です。そこで、「確率変数がある値に (ある範囲の値に) なる確率」がいくらかを考えたのが確率分布です。今回は、確率変数と確率分布、それに確率変数のとる値の平均である期待値について、前回説明した枠組みにもとづいて説明してゆきます。

確率変数

ランダム現象の結果の集合である標本空間 Ω と、 Ω の部分集合からなる σ -集合体 \mathcal{F} を考えるとき、これらの組 (Ω, \mathcal{F}) を可測空間とよび、さらに \mathcal{F} の要素である各部分集合 (事象) に割り当てられた確率 P を考える時、これら3つの組 (Ω, \mathcal{F}, P) を確率空間とよぶ、と前回説明しました。

この枠組みで、上記の確率変数を定義することを考えてみましょう。「さいころを1回ふったときに出る目の数字」という表現を考えると、これは「さいころのある目が出る」というランダム現象の結果に、「目の数字」という数に対応していることを表しています。そこで、確率変数は「標本空間の要素 (=ランダム現象の結果) に対して、数値を対応づける関数」と考えることができます。

しかし、標本空間の要素に確率を割り当てられるとは限りません。そこで今回は、標本空間の部分集合を事象と考え、それに確率を割り当てました。それと同様に、確率変数もどんな関数でもよいわけではなく制限があり、次のように定義されます。

可測空間 (Ω, \mathcal{F}) において、 Ω 上の実数値関数 X が

$$\{\omega | X(\omega) \leq a\} \in \mathcal{F} \quad (1)$$

という関係を任意の a について満たすとき、 X を**確率変数**という。

(1) 式は、確率変数の値が「 a 以下」となる事象がどんな a についても存在することを示しています。さらに、この定義を拡張して、次の定理がなりたちます。

可測空間 (Ω, \mathcal{F}) において、 Ω 上の実数値関数 X が確率変数であるための必要十分条件は、 B を実数 R 上のボレル集合体 \mathcal{B} に属する任意の集合とするとき

$$\{\omega | X(\omega) \in B\} \in \mathcal{F} \quad (2)$$

をみたすことである。

実数 R 上のボレル集合体は「すべての半開区間 $(a, b]$ を含む最小の σ -集合体」ですから、上の定理は、確率変数の値の「範囲の集まり」 B にたいして、確率変数の値がその範囲にはいるという事象 (\mathcal{F} の要素である、 Ω の部分集合) が存在することを示しています。確率空間 (ω, \mathcal{F}, P) においては、事象には確率が割り当てられていますから、「確率変数がある範囲になる (そんな事象がおきる) 確率はいくらか」ということが言えることとなります。

(上の定理の証明) (1) 式がなりたつとき、(2) 式が成り立つことを示します。

(2)式をみたす集合 B_i ($i = 1, 2, \dots$) 全体からなる集合族 \mathcal{A} を考えます。すなわち, $\mathcal{A} = \{B_i | \{\omega | X(\omega) \in B_i\} \in \mathcal{F}\}$ です。

まず, 集合族 \mathcal{A} が実数 R 上の σ -集合体であることを示します。

1. B_i を実数全体 R と考えると, (1) 式が任意の a についてなりたっているので, $\{\omega | X(\omega) \in R\} \in \mathcal{F}$ は成立し, $R \in \mathcal{A}$ です。
2. $A \in \mathcal{A}$ とします。 A^c を考えると, $\{\omega | X(\omega) \in A^c\} = \{\omega' | X(\omega') \in A\}^c$ です。 $\{\omega' | X(\omega') \in A\} \in \mathcal{F}$ で, かつ \mathcal{F} は σ -集合体ですから, $\{\omega | X(\omega) \in A^c\} = \{\omega' | X(\omega') \in A\}^c \in \mathcal{F}$ です。 よって, $A^c \in \mathcal{A}$ です。
3. B_i について,

$$\{\omega | X(\omega) \in \bigcup_{i=1}^{\infty} B_i\} = \bigcup_{i=1}^{\infty} \{\omega | X(\omega) \in B_i\} \quad (3)$$

がなりたち, さらに \mathcal{F} は σ -集合体なので右辺は \mathcal{F} に属します。 よって, $B_i \in \mathcal{A}$ ならば $\bigcup_{i=1}^{\infty} B_i \in \mathcal{A}$ です。

以上から, 集合族 \mathcal{A} が実数 R 上の σ -集合体であることが示されました。

一方, 任意の半開区間 $(a, b]$ は, $(a, b] = (-\infty, b] - (-\infty, a]$ とすることができるので, (1) 式がなりたつならば, すべての半開区間は \mathcal{A} に属します。 実数 R 上のボレル集合体 \mathcal{B} は「すべての半開区間 $(a, b]$ を含む最小の σ -集合体」ですから, $\mathcal{A} \supseteq \mathcal{B}$ です。 よって, $B_i \in \mathcal{B}$ なら $B_i \in \mathcal{A}$ で, \mathcal{A} の定義から (2) 式が成り立っています。

逆に, (2) 式がなりたつとき, (1) 式は明らかになりたちます。 よって定理は証明されました。 ■

可測関数

前節で確率変数について説明しましたが, 確率変数をなんらかの関数でさらに変換した時, それをまた確率変数として扱えるのは, その「なんらかの関数」がどのような性質をもつときでしょうか?

そういう関数は, **可測関数** とよばれています。 定義は次のとおりです。

実数の集合 R とその上のボレル集合体 \mathcal{B} からなる可測空間 (R, \mathcal{B}) において, 実数から実数への関数 f が

$$\{x | f(x) \leq a\} \in \mathcal{B} \quad (4)$$

という関係を任意の a についてみたすとき, f を (R, \mathcal{B}) 上の可測関数という。

これは確率変数の定義とよく似ています。 実際, 可測空間 (R, \mathcal{B}) を可測空間 (Ω, \mathcal{F}) に置き換えれば, 確率変数の定義そのものです。

f が連続関数ならば, f は可測関数です。 なぜならば, f が連続なら, 集合 $\{x | f(x) \leq a\}$ は高々可算個の半開区間の結びで表現できるので, この集合は \mathcal{B} に属するからです。 これは, 高々可算個の不連続点があっても同様です。

f を (R, \mathcal{B}) 上の可測関数とするとき、 X が可測空間 (Ω, \mathcal{F}) での確率変数ならば、 $f(X)$ も確率変数です。なぜならば、 f は可測関数なので、任意の a について $\{x | f(x) \leq a\}$ は \mathcal{B} に属します。よって、 $\{\omega | f(X(\omega)) \leq a\}$ は $\{\omega | X(\omega) \in \mathcal{B}\}$ と同じということになりますが、 X は確率変数ですから、前節の定理よりこれは \mathcal{F} に属します。よって、 $\{\omega | f(X(\omega)) \leq a\}$ は \mathcal{F} に属し、同じ定理により $f(X(\omega))$ も確率変数ということになります。

確率分布

ここまでの説明で、確率変数 X の値の範囲に対して対応する事象 ω が定まることがわかりました。そこで、事象に確率を割り当てるかわりに、直接「確率変数の値の範囲に対して確率を割り当てる」ことにし、確率変数 X の範囲 $X \leq x$ に対して確率 $P(X \leq x)$ を関数 $F(x)$ で割り当てます。

そうすると、結局これは、前回の最後に説明した、実数の区間に対して確率 $P((-\infty, x])$ を分布関数 $F(x)$ によって割り当てることと同じになります。そこで、以後この分布関数 $F(x)$ を「確率変数 X の分布関数」と考えることにし、これを**確率変数 X が分布関数 $F(x)$ で表される確率分布にしたがう**といいます。

期待値

期待値は、確率変数の平均を表す量です。ここでいう平均とは、「その確率変数のとりうるすべての可能性にわたっての平均」という意味です。例えば、「さいころを1回ふって出る目の数の期待値」は、さいころをふるという試行を十分多くの回数行った時の、出る目の数の（無限回の試行にわたった）平均です。

確率変数 X の分布関数 $F(x)$ に対して密度関数 $f(x) = F'(x)$ が定義されているとき、 X の期待値 $E(X)$ を

$$E(X) = \int_{-\infty}^{\infty} x f(x) dx \quad (5)$$

と定義する、ということはどこかで習ったことがあると思います。しかし、これは密度関数が定義されているときにしか使えません。実際、離散型確率空間における確率変数（離散型確率変数）については、分布関数は階段状で微分できませんから、上の定義は使えず、確率関数 $P(X = x)$ を使って

$$E(X) = \sum_x x P(X = x) \quad (6)$$

という定義を習ったと思います。

このような煩雑さを避けて、期待値を一般的に定義するには、**ルベグ積分**を用います。(5) 式のような通常の積分（リーマン積分）では、定義域（横軸）を均等に細分して、その各部分に対応する（部分の幅 × 関数の値）を合計します。このため、定義域の性質に制限があります。区分的連続な関数はリーマン積分可能ですが、それ以外の関数にはリーマン積分ができないものがあります。

これに対してルベグ積分では、図1のように、関数の値を表す縦軸のほうを細分し、関数の値がある範囲に入るような定義域の区間（均等とは限らない）を取り出して、（関数の値 × 区間の幅）を合計します。この考えによる期待値の定義を、離散型確率分布に対する期待値 ((6) 式) に似た考えから出発

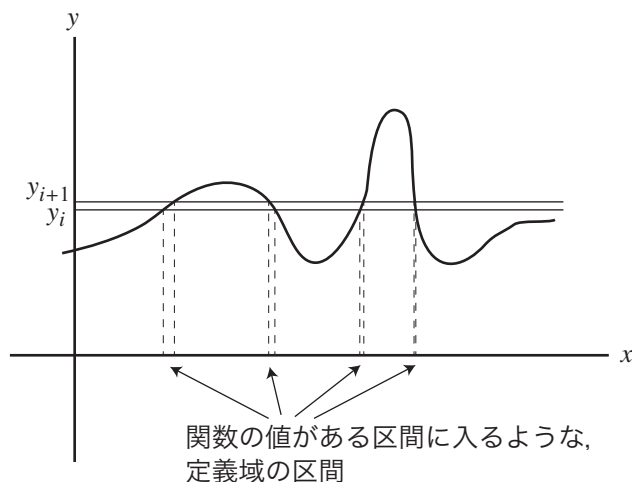


図 1: ルベーク積分の考え方

して導いてみましょう¹。

(6) 式は、関数 $\varphi(x) = x$ と確率 $P(X = x)$ の積の総和になっています。これをもっと一般的に考えて、実数の集合 R を、排反な集合 B_1, B_2, \dots に分割します。これらはボレル集合体の要素と考えられるので、 R 上の確率変数 X について「 X が B_i に属するという事象」すなわち $\{\omega | X(\omega) \in B_i\}$ には、確率が割り当てられています。これを $P(\{\omega | X(\omega) \in B_i\})$ とします。

一方、関数 $\varphi(x)$ は、集合 B_i に対しては値が一定値 a_i であるとしします。このような関数は、集合 B の **定義関数 I_B** を

$$I_B(x) = \begin{cases} 1 & x \in B \\ 0 & x \notin B \end{cases} \quad (7)$$

として

$$\varphi(x) = \sum_i a_i I_{B_i}(x) \quad (8)$$

で表されます。このような関数 $\varphi(x)$ を **単関数** といいます。いわば、「階段状の関数」² です。

このように考えると、「関数と確率の積」の合計は $\sum_i \varphi(x(\omega)) P(\{\omega | X(\omega) \in B_i\})$ すなわち

$$\sum_i a_i P(\{\omega | X(\omega) \in B_i\}) \quad (9)$$

と表すことができます。 B_i の区切りがどれだけ細かくなり、単関数 $\varphi(x)$ の階段の幅がどれだけ狭くなっても、それぞれに対して確率は割り当てられています。そして、確率測度には完全加法性がありますから、ある事象を可算無限個に分割しても、分割された各事象に対する確率の合計は、それらの和事象である元の事象の確率になっています。

以上から、 B_i の区切りが十分に細かくなったときの、(9) 式の極限を

$$\int_R \varphi(x(\omega)) dP(\omega) \quad (10)$$

¹本当はもう少し細かい議論がありますが、概略を示します。詳しくは前回あげた参考文献を見てください。

²ただし、段の幅は一定とは限りません。

と書き、関数 φ の P に関するルベグ積分といいます。単関数は可測関数ですから、 φ が可測関数のときにこのように積分を定義できます。

さて、分割 B_i を $B_i = (x_{i-1}, x_i]$ という区間とすると、分布関数 F を用いると

$$\begin{aligned} \sum_i a_i P(\{\omega | X(\omega) \in B_i\}) &= \sum_i a_i P(\{\omega | x_{i-1} < X(\omega) \leq x_i\}) \\ &= \sum_i a_i [F(x_i) - F(x_{i-1})] \end{aligned} \quad (11)$$

とあらわせるので、(10) 式の積分は

$$\int_R \varphi(x) dF(x) \quad (12)$$

で、すなわち関数 φ の F に関するルベグ積分ということもできます。

分布関数 $F(x)$ で表される確率分布にしたがう確率変数 X の期待値 $E(X)$ は、この積分で $\varphi(x) = x$ とおいた場合、すなわち

$$E(X) = \int_R x dF(x) \quad (13)$$

となります。直感的には、密度関数 $f(x)$ が存在する時は $dF(x) = f(x)dx$ と考えれば、これが(5)式の期待値の定義と同じになることがわかります³。また、(10)式を $E(\varphi(X))$ で表し、 $\varphi(X)$ の期待値といいます。

問題

Ω 上の実数値関数 X が可測空間 (Ω, \mathcal{F}) での確率変数であることと、任意の a について $\{\omega | X(\omega) < a\} \in \mathcal{F}$ が同値であることを示してください。

(ヒント：

$$\{\omega | X(\omega) < a\} = \bigcup_{n=1}^{\infty} \left\{ \omega | X(\omega) \leq a - \frac{1}{n} \right\} \quad (A1)$$

であることを用います)

³あくまで、直感的には、です。