



# Bab 3

Bagian 2

# Joint Transformation

Jika  $\mathbf{X}$  adalah vektor vr diskrit dengan pdf gabungan  $f_X(\mathbf{x})$  dan  $\mathbf{Y} = \mathbf{u}(\mathbf{X})$  merupakan transf 1-1 maka pdf gabungan dari  $\mathbf{Y}$  adalah :

$$f_Y(y_1, y_2, \dots, y_k) = f_X(x_1, x_2, \dots, x_k)$$

Dengan  $x_1, x_2, \dots, x_k$  adalah penyelesaian dari  $y = \mathbf{u}(\mathbf{x})$  dan tergantung dari  $y_1, y_2, \dots, y_k$

Jika bukan transf 1-1 maka  $x_j = (x_{1j}, \dots, x_{kj})$

$$f_Y(y_1, y_2, \dots, y_k) = \sum_j f_X(x_{1j}, x_{2j}, \dots, x_{kj})$$

# Teorema

Misalkan  $\mathbf{X} = (X_1, X_2, \dots, X_k)$  adalah vektor vr kontinu dengan pdf gabungan  $f_{\mathbf{X}}(x_1, \dots, x_k) > 0$  pada  $A$

dan  $\mathbf{Y} = (Y_1, Y_2, \dots, Y_k)$  transf 1-1,  $Y_i = u_i(X_1, \dots, X_k)$ ,  $i = 1, \dots, k$

Jika Jakobian - nya kontinu dan tidak kosong maka pdf gabungan  $Y$

$$f_{\mathbf{Y}}(y_1, \dots, y_k) = f_{\mathbf{X}}(x_1, \dots, x_k) |J|$$

$\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_k)$  is the solution of  $\mathbf{y} = u(\mathbf{x})$

Contoh 1

Diketahui  $X_i \sim EXP(1)$

1.  $Y_1 = X_1$

$$Y_2 = X_1 + X_2$$

2.  $Y_1 = X_1 - X_2$

$$Y_2 = X_1 + X_2$$

Tentukan  $f_{Y_1, Y_2}(y_1, y_2)$  dan  $f_{Y_1}(y_1), f_{Y_2}(y_2)$

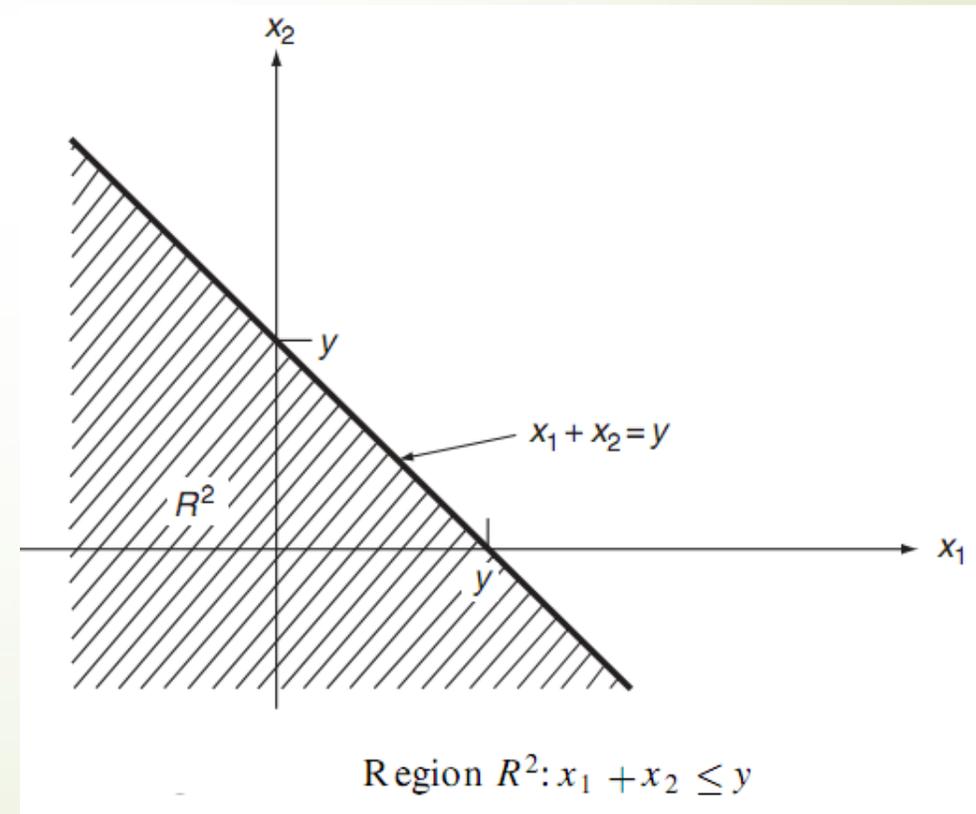
# Jumlahan vR

Misal jumlahan  $Y = g(X_1, \dots, X_n) = X_1 + X_2 + \dots + X_n$

untuk  $Y = X_1 + X_2$

Berlaku :

$$F_Y(y) = \iint_{x_1+x_2 \leq y} f_{X_1 X_2}(x_1, x_2) dx_1 dx_2$$
$$= \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{y-x_2} f_{X_1 X_2}(x_1, x_2) dx_1 dx_2$$



Misal  $Y = X_1 + X_2$

dengan  $X_1$  dan  $X_2$  vr kontinu dan saling independen maka konvolusi dari pdf  $X_1$  dan  $X_2$  adalah :

$$f_Y(y) = \int_{-\infty}^{\infty} f_{X_1}(y - x_2) f_{X_2}(x_2) dx_2 = \int_{-\infty}^{\infty} f_{X_2}(y - x_1) f_{X_1}(x_1) dx_1$$

### Contoh 2

Tentukan  $f_Y = X_1 + X_2$  dengan  $X_1$  dan  $X_2$  saling independen dan identik

$$f_{X_1}(x_1) = \begin{cases} ae^{-ax_1}, & x_1 \geq 0 \\ 0, & \text{selainnya} \end{cases}$$

# Teorema 6.4.1

Jika  $X_1, X_2, \dots, X_n$  adalah vr independen dengan mgf  $M_{X_i}(t)$

Maka mgf dari  $Y = \sum_{i=1}^n X_i$

adalah  $M_Y(t) = M_{X_1}(t) M_{X_2}(t) \cdots M_{X_n}(t)$

## Contoh 1

Tentukan mgf dari  $Y = \sum_{i=1}^k X_i$  dan distribusi dari  $Y$  jika

1.  $X_1, X_2, \dots, X_k \sim iiBIN(n_i, p)$
2.  $X_1, X_2, \dots, X_k \sim iiPOI(\mu_i)$
3.  $X_1, X_2, \dots, X_k \sim iiGAM(\theta, \kappa_i)$