

# Seminar Stabile Verteilungen

Kovariation, Kovariationsnorm, James Orthogonalität, Kodifferenz

Stefan Funke

28. November 2011

# Inhaltsverzeichnis

1 Kovariation

2 Kovariationsnorm

3 James Orthogonalität

4 Kodifferenz

# Kovariation

## Definition

Seien  $(X_1, X_2) \sim S\alpha S$  verteilt mit  $\alpha > 1$ , und sei  $\Gamma$  das Spektralmaß des Zufallsvektors  $(X_1, X_2)$ .

Dann heißt

$$[X_1, X_2]_\alpha = \int_{S_2} s_1 s_2^{\langle \alpha-1 \rangle} \Gamma(ds)$$

die Kovariation von  $X_1$  bezüglich  $X_2$ , mit  $a^{\langle p \rangle} := |a|^p \cdot \text{sgn}(a)$ .

# Kovariation

## Beispiel: Normalverteilung

Für  $\alpha = 2$  erhält man für die Kovariation eines symmetrischen, normalverteilten Zufallsvektors  $(X_1, X_2)$ :

$$[X_1, X_2]_2 = \frac{1}{2} \text{Cov}(X_1, X_2)$$

# Kovariation

Man kann eine äquivalente Definition der Kovariation angeben.

## Definition

Sei  $(X_1, X_2) \sim S_\alpha S$  mit  $1 < \alpha \leq 2$ .

Definiere  $Y = \theta_1 X_1 + \theta_2 X_2$  mit  $\theta_1, \theta_2 \in \mathbb{R}$ .

Dann ist  $Y \sim S_\alpha S$  verteilt und  $\sigma(\theta_1, \theta_2)$  sei der Skalierungsparameter von  $Y$ .

Dann gilt:

$$[X_1, X_2]_\alpha = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial \sigma^\alpha(\theta_1, \theta_2)}{\partial \theta_1} \Big|_{\theta_1=0, \theta_2=1}$$

# Kovariation

## Lemma

Sei  $X = (X_1, X_2, \dots, X_n) \sim S\alpha S$ , mit  $\alpha > 1$  und Spektralmaß  $\Gamma_X$ , und sei  $Y = \sum_{k=1}^n a_k X_k$  und  $Z = \sum_{k=1}^n b_k X_k$ . Dann

$$[Y, Z]_\alpha = \int_{S_n} \left( \sum_{k=1}^n a_k s_k \right) \left( \sum_{k=1}^n b_k s_k \right)^{\langle \alpha-1 \rangle} \Gamma_X(ds)$$

## Folgerung

Unter den Voraussetzungen des obigen Lemmas gilt:

$$[X_1, X_2]_\alpha = \int_{S_n} s_1 s_2^{\langle \alpha-1 \rangle} \Gamma_X(ds)$$

$$[X_1, X_1]_\alpha = \int_{S_n} |s_1|^\alpha \Gamma_X(ds) = \sigma_{X_1}^\alpha$$

mit  $\sigma_{X_1}$  der Skalierungsparameter der Zufallsvariablen  $X_1$ .

# Eigenschaften der Kovariation

Im Folgenden sei  $\alpha > 1$ .

## Additivität im ersten Argument

Sei  $(X_1, X_2, Y) \sim S_{\alpha}S$ .

Dann gilt  $[X_1 + X_2, Y]_{\alpha} = [X_1, Y]_{\alpha} + [X_2, Y]_{\alpha}$ .

## Skalierbarkeit

Sei  $(X, Y) \sim S_{\alpha}S$ ,  $a, b \in \mathbb{R}$ .

Dann gilt  $[aX, bY]_{\alpha} = ab^{<\alpha-1>}[X, Y]_{\alpha}$ .

## Bemerkung

Die Kovariation ist linear im ersten Argument, aber nicht im zweiten Argument. Dort ist sie nicht einmal additiv.

# Eigenschaften der Kovariation

## Symmetrie

Die Kovariation ist im Allgemeinen nicht symmetrisch in ihren Argumenten und es gilt  $[X, Y]_{\alpha} \neq [Y, X]_{\alpha}$ .

## Unabhängigkeit

Falls  $(X, Y) \sim S_{\alpha}S$  und  $X$  und  $Y$  unabhängig sind, dann gilt  $[X, Y]_{\alpha} = 0$ .

## Bemerkung

Im Fall  $\alpha = 2$ , der Normalverteilung, gilt auch die Umkehrung. Für  $1 < \alpha < 2$  folgt aus  $[X, Y]_{\alpha} = 0$  jedoch nicht, dass  $X$  und  $Y$  unabhängig sind.

# Eigenschaften der Kovariation

## Additivität im zweiten Argument

Sei  $(X, Y_1, Y_2) \sim S_{\alpha}S, \alpha > 1$  und  $Y_1, Y_2$  unabhängig. Dann gilt:

$$[X, Y_1 + Y_2]_{\alpha} = [X, Y_1]_{\alpha} + [X, Y_2]_{\alpha}$$

## Lemma: Zusammenhang mit gemischtem Moment $E(XY^{<p-1>})$

Sei  $(X, Y) \sim S_{\alpha}S, \alpha > 1$ .

Für alle  $1 < p < \alpha$  gilt:

$$\frac{E(XY^{<p-1>})}{E(|Y|^p)} = \frac{[X, Y]_{\alpha}}{\|Y\|_{\alpha}^{\alpha}}$$

wobei  $\|Y\|_{\alpha} = \sigma_Y$  der Skalierungsparameter von  $Y$  ist.

# Die Kovariationsnorm

## Bezeichnung

Sei  $X = (X_1, \dots, X_n) \sim S_\alpha S$ .

$$S_\alpha := \left\{ \sum_{k=1}^n l_k X_k \mid l = (l_1, \dots, l_n) \in \mathbb{R}^n \right\}$$

mit  $\dim(S_\alpha) = n$ .

$S_\alpha$  ist ein linearer Raum.

## Definition

Für  $Y \in S_\alpha$  mit  $\alpha > 1$  heißt  $\|Y\|_\alpha = ([Y, Y]_\alpha)^{1/\alpha}$  die Kovariationsnorm von  $Y$ .

# Eigenschaften der Kovariationsnorm

## Zusammenhang mit dem Skalierungsparameter

Sei  $X \sim S_\alpha(\sigma, 0, 0)$  mit  $\alpha > 1$ .

Dann gilt  $\|X\|_\alpha = \sigma$ .

# Eigenschaften der Kovariationsnorm

## Normeigenschaften

Sei  $X \sim S_\alpha(\sigma_X, 0, 0)$ .

- $\|X\|_\alpha = 0 \Leftrightarrow X = 0$  f.s.
- $aX \sim S_\alpha(|a|\sigma_X, 0, 0)$ . Dann  $\|aX\|_\alpha = |a|\sigma_X = |a|\|X\|_\alpha$ .
- Seien  $X_1, X_2 \sim S_\alpha S$ . Dann  $\|X_1 + X_2\|_\alpha \leq \|X_1\|_\alpha + \|X_2\|_\alpha$ .

## Konvergenzeigenschaften

Konvergenz in  $\|\cdot\|_\alpha$  ist äquivalent zur Konvergenz in Wahrscheinlichkeit und zur Konvergenz in  $L^p$  für alle  $p < \alpha$ .

# James Orthogonalität

## Beispiel

Sei  $\alpha = 2$ . Betrachte den Raum  $L_0^2(\Omega, F, P)$  der Zufallsvariablen mit Erwartungswert 0 und endlichem zweiten Moment.  $L_0^2(\Omega, F, P)$  ist ein Hilbertraum mit Skalarprodukt  $(X, Y) := \text{Cov}(X, Y) = E(XY)$ . Zwei normalverteilte Zufallsvariablen sind genau dann unabhängig, wenn sie in diesem Raum orthogonal zueinander stehen.

## Beispiel

Betrachte nun den Raum  $S_\alpha$ . Dies ist ein normierter Raum mit der Kovariationsnorm  $\|\cdot\|_\alpha = [X, X]_\alpha$ . Aber  $[X, Y]_\alpha$  definiert im Allgemeinen kein Skalarprodukt auf  $S_\alpha$ . Es gilt im Allgemeinen zum Beispiel keine Symmetrie.

# James Orthogonalität

Man definiert deshalb einen Orthogonalitätsbegriff auf einem normierten Raum.

## Definition

Sei  $E$  ein normierter Vektorraum.  $x$  heißt James-orthogonal zu  $y$ , für  $x, y \in E$  (kurz:  $x \perp_J y$ ), falls für alle  $\lambda \in \mathbb{R}$  gilt:

$$\|x + \lambda y\| \geq \|x\|$$

## Bemerkung

Aus  $x \perp_J y$  folgt nicht  $y \perp_J x$ .

## Bemerkung

Falls  $E$  ein Prä-Hilbertraum ist, so gilt:

$x \perp_J y \Leftrightarrow x \perp y$  ( $\perp$  bezüglich des Skalarproduktes von  $E$ ).

# James Orthogonalität

## Satz

Sei  $(X, Y) \sim S_{\alpha}S, \alpha > 1$ . Dann gilt:

$$[X, Y]_{\alpha} = 0 \Leftrightarrow Y \perp_J X$$

# James Orthogonalität

## Satz

Sei  $1 < \alpha < 2$  und sei  $\dim(S_\alpha) \geq 3$ .

Dann sind folgende Aussagen äquivalent:

- $X, Y \in S_\alpha : [X, Y]_\alpha = 0 \Rightarrow [Y, X]_\alpha = 0$
- $X, Y, Z \in S_\alpha : [X, Y]_\alpha = 0, [X, Z]_\alpha = 0 \Rightarrow [X, Y + Z]_\alpha = 0$
- $\exists$  Skalarprodukt  $(\cdot, \cdot)$  auf  $S_\alpha$  s.d.  $\|X\|_\alpha = (X, X)^{1/2}$  für  $X \in S_\alpha$ .
- $S_\alpha$  besteht aus sub-Gauß'schen  $S_\alpha S$  Zufallsvariablen.

# James Orthogonalität

## Satz

Sei  $1 < \alpha < 2$ .

Dann sind folgende zwei Aussagen äquivalent:

- $X, Y \in S_\alpha : \|X\|_\alpha = \|Y\|_\alpha \Rightarrow [X, Y]_\alpha = [Y, X]_\alpha$
- $S_\alpha$  besteht aus sub-Gauß'schen  $S_\alpha S$  Zufallsvariablen.

## Satz

Sei  $1 < \alpha \leq 2$  und sei  $\dim(S_\alpha) \geq 2$ .

Dann sind folgende zwei Aussagen äquivalent:

- $X, Y \in S_\alpha : [X, Y]_\alpha = 0 \Rightarrow X, Y$  sind unabhängig.
- $\alpha = 2$ , d.h.  $S_\alpha$  besteht aus normalverteilten Zufallsvariablen mit Erwartungswert 0.

# Kodifferenz

## Definition

Seien  $X, Y \sim S_\alpha S$ ,  $0 < \alpha \leq 2$ .

Dann heißt

$$\tau_{X,Y} = \|X\|_\alpha^\alpha + \|Y\|_\alpha^\alpha - \|X - Y\|_\alpha^\alpha$$

die Kodifferenz von  $X$  und  $Y$ .

Die Kodifferenz ist im Gegensatz zur Kovariation für alle  $\alpha \in (0, 2]$  definiert.

# Eigenschaften der Kodifferenz

## Symmetrie

Seien  $X, Y \sim S\alpha S$

Dann  $\tau_{X,Y} = \tau_{Y,X}$

## Zusammenhang zur Normalverteilung

Seien  $X, Y \sim S\alpha S, \alpha = 2$

Dann gilt  $\tau_{X,Y} = \text{Cov}(X, Y)$

## Unabhängigkeit

Seien  $X, Y \sim S\alpha S$

- $X, Y$  unabhängig  $\Rightarrow \tau_{X,Y} = 0$
- $\tau_{X,Y} = 0$  und  $0 < \alpha < 1 \Rightarrow X, Y$  unabhängig.

# Literatur

- Samorodnitsky / Taqqu: Stable Non-Gaussian Random Processes, Chapman & Hall 1994
- Zolotarev: Modern Theory of Summation of Random Variables, VSP 1997
- Wackernagel: Multivariate Geostatistics, Springer 1998