



عاطفه ضیغمی^۱

چکیده

اغلب در مسائل بیمه‌ای، از جمله محاسبه حق بیمه، توزیع تعداد پیشامدها یا حوادث رخ داده در دوره‌ای از زمان یا مکان، مورد نیاز است. توزیع‌های متعددی از جمله پواسون، دو جمله‌ای، دو جمله‌ای منفی و غیره در این زمینه به کار می‌روند، اما یکی از توزیع‌های بسیار مناسب برای محاسبه تعداد پیشامدها، توزیع پواسون تعمیم‌یافته است. در این مقاله توزیع پواسون تعمیم‌یافته معرفی و برخی از خصوصیات آماری آن بیان می‌شود و همچنین کاربردی از آن در صنعت بیمه نشان داده خواهد شد.

واژگان کلیدی

توزیع پواسون تعمیم‌یافته، بیش پراکنندگی، کم پراکنندگی، حق بیمه

مقدمه

یکی از پرکاربردترین مدل‌های احتمال برای متغیرهای تصادفی صحیح مقدار، مدل پواسون است. این مدل، زمانی کاربرد دارد که میانگین و واریانس متغیر مورد نظر،

۱. مربی گروه اقتصاد بهداشت، دانشکده مدیریت و اطلاع‌رسانی، دانشگاه علوم پزشکی ایران

یعنی تعداد پیشامدها در واحد زمان یا مکان ثابت و برابر باشند. اما اغلب الگوی داده‌های مشاهده شده چنین خصوصیتی ندارند و مدل پواسون برای آنها مناسب نیست. برای این گونه داده‌ها از توزیع دیگری استفاده می‌شود که توزیع پواسون تعمیم یافته نام دارد. توزیع پواسون تعمیم یافته علاوه بر سادگی، به دلیل داشتن دو پارامتر λ و θ ، انعطاف پذیر است. واریانس این مدل بسته به آن که پارامتر دوم، یعنی θ ، مثبت، صفر و یا منفی باشد، بزرگ‌تر، برابر و یا کمتر از میانگین است. در نتیجه دو ویژگی مهم از جمله بیش پراکندگی (بزرگ‌تر بودن واریانس از میانگین) و کم پراکندگی (کوچک‌تر بودن واریانس از میانگین) دارد. با توجه به داشتن چنین خصوصیتی، توزیع پواسون تعمیم یافته می‌تواند برازش‌های خوبی برای انواع داده‌های مشاهده شده که عمدتاً از نوع دو جمله‌ای، پواسون و دو جمله‌ای منفی هستند، فراهم سازد.

به دلیل ماهیت انعطاف پذیری مدل پواسون تعمیم یافته کارهای فراوانی روی آن صورت گرفته و برای مدل‌سازی پدیده‌های مختلف مانند مسائل بیمه‌ای به کار رفته است. برای مثال در بیمه اتومبیل، معمولاً تصادفات خوشه‌ای که در بزرگراه‌ها اتفاق می‌افتد و در یک تصادف چندین خودرو آسیب می‌بینند و یا در بیمه آتش‌سوزی تعداد خانه‌ها یا محل‌هایی که به صورت خوشه‌ای آتش می‌گیرند و همچنین در بیمه از کارافتادگی بر اثر حادثه‌هایی که در کارگاه‌ها رخ می‌دهد ممکن است چندین نفر با هم آسیب ببینند، همه را می‌توان با کمک توزیع پواسون تعمیم یافته مدل‌بندی کرد. بنینگ و کورولف (۲۰۰۲)؛ کنسول (۱۹۸۳ و ۱۹۸۹).

تعریف توزیع پواسون تعمیم یافته

متغیر تصادفی صحیح مقدار X دارای توزیع پواسون تعمیم یافته (GPD) است، اگر تابع جرم احتمال آن به صورت

$$P(X = x) = P_x(\lambda, \theta) = \lambda(\lambda + x\theta)^{x-1} \frac{e^{-(\lambda+x\theta)}}{x!}, \quad x = 0, 1, 2, \dots \quad (1)$$

باشد که در آن $\lambda > 0$ و $1 > \theta > \max(-1, -\lambda/m)$ ، با توجه به این که $\lambda + x\theta$ باید همواره مثبت باشد، برای $\theta < 0$ ، m را بزرگ‌ترین عدد صحیح مثبتی در نظر می‌گیریم که در شرط $\lambda + m\theta > 0$ صدق می‌کند. در نتیجه برای $x > m$ ، زمانی که $\theta < 0$ ، مقدار تابع جرم احتمال برابر صفر است.

اگر به رابطه (۱) به دقت نگاه کنیم، متوجه می‌شویم که گویی در توزیع پواسون

$$P(X = x) = \frac{\eta^x e^{-\eta}}{x!}$$

به جای پارامتر η از پارامتر $\lambda + x\theta > 0$ استفاده شده است. البته این حکم دقیقاً درست نیست ولی تقریباً چنین است. معنای این تعبیر آن است که پارامتر توزیع پواسون تعمیم یافته به ازای مقدار ثابتی از λ به x ، تعداد رخدادها، وابسته است. این وابستگی با پارامتر θ تعیین می‌شود. اگر $\theta > 0$ ، پارامتر $(\lambda + x\theta)$ به ازای x های بزرگ مقدار بزرگ‌تری را اختیار می‌کند، یعنی احتمال وقوع مقادیر بزرگ x مانند توزیع پواسون عادی به سرعت کاهش نمی‌یابد و همین امر باعث بزرگ‌تر شدن واریانس از میانگین

می‌شود. اما اگر $\theta < 0$ ، ملاحظه کردیم که برای $x > m$ ، $P_x(\lambda, \theta) = 0$ ، یعنی احتمال وقوع x ‌های بزرگ‌تر از m را باید صفر در نظر گرفت، در غیر این صورت احتمال مقادیر نظیر، بزرگ‌تر از یک خواهد شد. بنابراین به علت محدود شدن دامنه تغییرات متغیر تصادفی X ، واریانس کوچک‌تر از میانگین خواهد شد.

بدین ترتیب تعمیمی از توزیع پواسون به دست آمده که مناسب مسائلی است که در آنها بیش‌پراکنندگی (بزرگ‌تر بودن واریانس از میانگین) یا کم‌پراکنندگی (کوچک‌تر بودن واریانس از میانگین) داریم.

میانگین و واریانس این مدل را به راحتی می‌توان با استفاده از بسط لاگرانژ

$$\text{و شرط } \sum_{x=0}^{\infty} P_x(\lambda, \theta) = 1 \text{ به دست آورد که به صورت زیر است.}$$

$$\mu(\lambda, \theta) = \lambda(1 - \theta)^{-1} \quad (2)$$

$$\sigma^2(\lambda, \theta) = \lambda(1 - \theta)^{-3} \quad (3)$$

برای ملاحظه جزئیات محاسبه نگاه کنید به: ضیغمی (۱۳۸۴)؛ بولمن (۱۹۷۰)؛ کنسول و شتون (۱۹۷۲).

برآورد مدل

اغلب در مسائل آماری هدف نهایی و مسئله مهم، استنباط از پارامترهای نامعلوم جامعه با استفاده از اطلاعات به دست آمده از نمونه است. این استنباط می‌تواند به صورت برآورد نقطه‌ای و بازه‌ای یا در چارچوب آزمون فرض‌های آماری باشد که در مورد پارامترهای جامعه یا توابعی از آنها بیان می‌شوند.

برآورد نقطه‌ای پارامترهای توزیع پواسون تعمیم یافته را با استفاده از روش ماکزیمم درست‌نمایی می‌توان به صورت زیر به دست آورد:

اگر x_1, x_2, \dots, x_n نمونه‌ای تصادفی به اندازه n از توزیع پواسون تعمیم یافته تعریف شده (۱) و n_x به ازای $x = 0, 1, \dots, k$ فراوانی‌های مشاهده شده برای $k+1$ طبقه مختلف در این نمونه تصادفی باشد، به طوری که $\sum_{x=0}^k n_x = n$ ، آنگاه تابع درست‌نمایی به صورت زیر است.

$$\begin{aligned}
 L &= \prod_{x=0}^k [P_x(\lambda, \theta)]^{n_x} \\
 &= \prod_{x=0}^k [\lambda^{n_x} (\lambda + x\theta)^{n_x(x-1)} e^{-(\lambda+x\theta)n_x} / (x!)^{n_x}] \\
 &= \lambda^n e^{-\sum_{x=0}^k n_x(\lambda+x\theta)} \left[\prod_{x=0}^k (\lambda + x\theta)^{n_x(x-1)} \right] / \prod_{x=0}^k (x!)^{n_x}
 \end{aligned} \quad (4)$$

پس از ماکزیمم کردن این تابع، نقطه اکسترمم تابع درست‌نمایی به صورت زیر در

می‌آید:

$$\hat{\lambda} = \bar{x}(1 - \hat{\theta}) \quad (5)$$

$$H(\hat{\theta}) = \sum_{x=0}^k n_x \frac{x(x-1)}{\bar{x} + (x - \bar{x})\hat{\theta}} - n\bar{x} = 0 \quad (6)$$

از حل دومعادله دوجوهولی بالا مقادیر $\hat{\lambda}$ و $\hat{\theta}$ به دست می آیند که مستلزم محاسبات عددی به وسیله کامپیوتر است.

مسئله آزمون فرض مدل

به طوریکنواخت تواناترین آزمون برای یکی از پارامترها زمانی که دیگری معلوم و اندازه نمونه بزرگ باشد.

کنسول و شتون (۱۹۷۲) نشان دادند که اگر متغیر تصادفی X دارای توزیع پواسون تعمیم یافته با پارامترهای (λ, θ) باشد و اگر $\theta < 0.5$ ، متغیر استاندارد شده $Z = \frac{X - \mu}{\sigma}$ با افزایش λ به سمت توزیع نرمال استاندارد میل می کند. توجه کنید که این تقریب به اندازه نمونه بستگی ندارد.

در توزیع پواسون تعمیم یافته برای λ های نسبتاً بزرگ ($\lambda = 8$) و $0 < \theta < 0.5$ ، شکل توزیع تقریباً متقارن و شبیه به توزیع نرمال است. در نتیجه آزمون برای فرض های زیر می تواند بر پایه تقریب نرمال باشد، حتی اگر اندازه نمونه کوچک باشد:

$$H_0: \theta = \theta_0 < 0.5$$

$$H_1: \theta > \theta_0$$

در این صورت آماره آزمون از یک نمونه تصادفی به اندازه n ، برابر

$$\bar{X} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i$$

است. ناحیه بحرانی برای رد فرض صفر، باتوجه به فرض مقابل، در

سطح معنی داری α برابر $\bar{X} > C$ است که C از رابطه زیر به دست می آید:

$$\alpha = P(\bar{X} > C | H_0)$$

برای آزمون فرض داریم؛

$$P(Z > Z_\alpha) = P\left[Z > \frac{\sqrt{n}(C - \lambda_0(1 - \theta_0)^{-1})}{\sqrt{\lambda_0(1 - \theta_0)^{-3}}}\right] = \quad (7)$$

$$C = \lambda_0(1 - \theta_0)^{-1} + Z_\alpha \sqrt{\frac{\lambda_0(1 - \theta_0)^{-3}}{n}} \quad (8)$$

اگر $\bar{X} > C$ فرض صفر پذیرفته نمی‌شود.

به طور مشابه، در صورتی که به آزمون $H_0: \theta = \theta_0 < 0.5$ علاقه مند باشیم،
 $H_1: \theta < \theta_0$

ناحیه بحرانی $\bar{X} < C$ خواهد بود که c از رابطه $\alpha = P(\bar{X} < C | H_0)$ به دست می‌آید.
 آزمون فرض برای پارامتر λ زمانی که θ معلوم است نیز با روشی مشابه فوق به دست می‌آید.

آزمون توزیع پواسون تعمیم یافته در برابر توزیع پواسون

می‌دانیم که همواره باید مدلی را برای برآزش داده‌ها انتخاب کنیم که علاوه بر داشتن پارامتر کمتر، بیشترین و دقیق‌ترین اطلاعات را در مورد جامعه تحت بررسی در اختیار ما قرار دهد. از آنجا که توزیع پواسون تعمیم یافته دارای پارامتری بیشتر و پیچیده‌تر از توزیع پواسون است، اغلب انتخاب و استفاده از این توزیع جز در موارد ضروری عاقلانه نیست. در نتیجه ابتدا با استفاده از آزمون‌های آماری آزمون می‌کنیم که توزیع پواسون تعمیم یافته برای داده‌های مورد نظر مناسب است یا توزیع پواسون. برای این کار از دو آزمون زیر استفاده می‌شود.

الف) آزمون واریانس: آزمونی است که برای آزمون پواسون بودن توزیع، بسیار

رواج دارد. آماره آزمون برای آزمون فرض $H_0: \theta = 0$ در برابر $H_1: \theta \neq 0$

به صورت

$$VT = \sum_{i=1}^n \frac{(X_i - \bar{X})^2}{\bar{X}} = (n-1) \frac{S^2}{\bar{X}} \quad (9)$$

است. این آماره آزمون مبتنی بر این فرض است که در صورت پواسون بودن توزیع \bar{X} و S^2 هر دو برآوردهای λ هستند و انتظار می رود که تقریباً مساوی باشند. در غیر این صورت بسته به بیش پراکندگی یا کم پراکندگی S^2 از \bar{X} بزرگ تر یا کوچک تر خواهد بود.

زمانی که فرض صفر درست باشد، آزمون واریانس تقریباً دارای توزیع χ^2 با درجه آزادی $n-1$ است. در نتیجه ناحیه بحرانی برای رد فرض صفر در آزمون واریانس برابر $VT > \chi_{\alpha, n-1}^2$ است که اگر فرض صفر رد شود، پذیرش توزیع پواسون تعمیم یافته برای داده های تحت مطالعه را نشان می دهد.

ب) آزمون پاتھوف^۳ و ویتینگھیل^۴: همان طور که می دانیم ویژگی اصلی توزیع پواسون، برابر بودن میانگین و واریانس است. در حالی که در توزیع پواسون تعمیم یافته چنین خاصیتی وجود ندارد. در نتیجه می توانیم برای مقایسه این دو توزیع فرض زیر را بیان کنیم.

$$H_0: \sigma^2 = \mu \quad (10)$$

$$H_1: \sigma^2 \neq \mu$$

برای آزمون این فرض پاتھوف و ویتینگھیل و بوهنیگ^۵ آماره آزمون

3. Potthoff
4. Whittinghill
5. Bohning

$$O_2 = \sqrt{\frac{n-1}{2}} \left(\frac{S^2 - \bar{X}}{\bar{X}} \right) = \frac{\sum (X_i - \bar{X})^2}{\bar{X} \sqrt{2(n-1)}} - \sqrt{\frac{n-1}{2}} \quad (11)$$

را معرفی کردند. تحت فرض صفر این آماره دارای توزیع نرمال استاندارد است. ناحیه بحرانی برای رد فرض صفر به وسیله آماره O_2 ، برابر $O_2 > z_\alpha$ است که z_α حد بالای توزیع نرمال استاندارد در سطح α است.

کاربرد مدل در صنعت بیمه

می‌دانیم که محاسبه حق بیمه بر پایه این فرض استوار است که بتوان مقادیر ادعاهای خسارت احتمالی را با پرداخت‌های ثابت (حق بیمه) جبران کرد. برای محاسبه حق بیمه لازم است که توزیع مقدار ادعای انباشته در یک دوره زمانی معین (معمولاً یک سال) را داشته باشیم. بدین منظور باید توزیع تعداد ادعاها در همان دوره و مبالغ ادعاهای خسارت را بدانیم. مثلاً اگر بخواهیم در یک نمایندگی بیمه، حق بیمه دریافتی از افرادی را که دچار سانحه اتوموبیل شده‌اند محاسبه کنیم لازم است که ابتدا توزیع تعداد افراد را که در بازه زمانی معین به این مرکز مراجعه کرده‌اند بیابیم و سپس براساس میزان خسارت و هزینه‌های مربوط، مدل مناسب را برازش دهیم. اگر توزیع تعداد ادعاها در یک دوره معین، پواسون باشد، توزیع مبالغ ادعای انباشته در آن دوره زمانی از توزیع پواسون مرکب تبعیت می‌کند. برای مثال در بیمه، اگر X میزان خسارت (یک متغیر پیوسته و از توزیعی مثل گاما یا لوگ نرمال پیروی کند) وارد شده بر یک ادعا و N تعداد ادعاها (یک متغیر گسسته و از توزیع پواسون تبعیت می‌کند) باشند، در این حالت مجموع خسارت‌های وارد شده بر شرکت بیمه $(Y = \sum_{i=1}^N X_i)$ از توزیع پواسون مرکب پیروی می‌کنند. (آمباگاس پیتیا و بالاگریشان، ۱۹۹۴).

حال در این قسمت با مثالی نشان می‌دهیم که در مواردی که تعداد ادعاها (N) از توزیع پواسون عادی تبعیت نمی‌کنند، می‌توانیم توزیع پواسون تعمیم یافته را به کار ببریم و از مدل پواسون مرکب تعمیم یافته برای توزیع مبالغ ادعای انباشته در بازه زمانی معین و همچنین محاسبه حق بیمه استفاده کنیم. هدف آن است که یکی از کاربردهای مدل پواسون تعمیم یافته را در صنعت بیمه، در مواردی که مدل پواسون عادی به داده‌ها نمی‌برازد، نشان دهیم.

معرفی داده‌ها

داده‌هایی که در این مقاله مورد استفاده واقع می‌شوند، مربوط به تعداد افرادی است که به علت سانحه اتوموبیل به یکی از نمایندگی‌های بیمه مراجعه کرده‌اند. این داده‌ها در مدت یک هفته ثبت شده‌اند. این داده‌ها، در جدول ۱ به صورت یک توزیع فراوانی ارائه شده‌اند که در آن متغیر تصادفی مورد نظر، تعداد مراجعه کنندگان در هرساعت است. ملاحظه می‌شود که تعداد ساعاتی که هیچ مراجعه کننده نداشته ۷۸ مورد و تعداد ساعاتی که ۱، ۲، ۳ و ۴ مراجعه کننده داشته است، به ترتیب ۲۶، ۱۷، ۸ و ۱۷ مورد است.

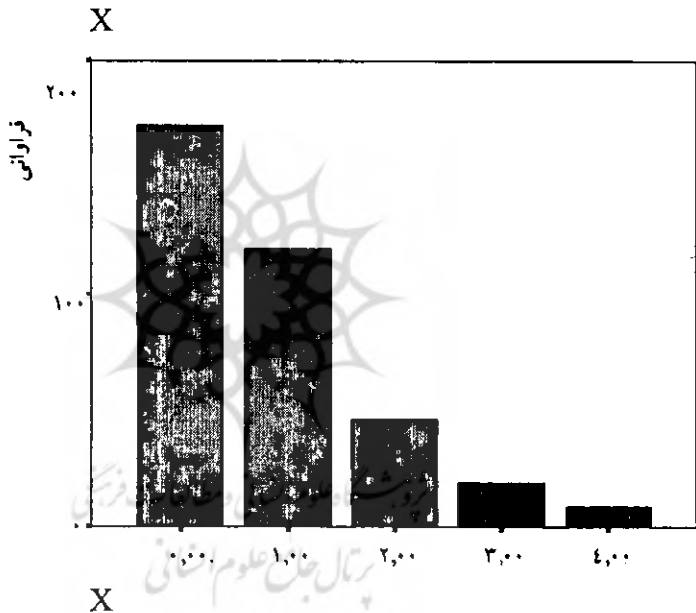
جدول ۱. توزیع فراوانی

تعداد مراجعه کنندگان	فراوانی مشاهده شده
۰	۷۸
۱	۴۳
۲	۲۶
۳	۱۷
۴	۸
جمع	۱۷۲

برازش مدل

با توجه به نمودار فراوانی داده‌ها در شکل ۱ و L - شکل بودن نمودار این داده‌ها، می‌توان حدس زد که مدل پواسون برای برازش به این داده‌ها چندان مناسب نیست و توزیع پواسون تعمیم‌یافته برای مدل‌بندی آنها مناسب‌تر است.

شکل ۱. نمودار توزیع فراوانی مراجعه‌کنندگان در نمونه



حال می‌خواهیم که حدس خود را بیازماییم و توزیع مناسبی برای برازش به این داده‌ها بیابیم. آزمونی را که بدین منظور به کار می‌بریم، آزمون نیکویی برازش تخی دو است که با استفاده از نرم‌افزار SPSS برای دو فرض توزیع پواسون و توزیع پواسون تعمیم‌یافته انجام داده‌ایم.

الف) آزمون نیکویی برازش مدل پواسون عادی به داده‌ها: اگر آزمون نیکویی

برازش را برای فرض

داده‌ها، نمونه‌ای از توزیع پواسون عادی‌اند : H_0

داده‌ها، نمونه‌ای از توزیع پواسون عادی نیستند : H_1

انجام دهیم، با توجه به خروجی برنامه کامپیوتری ملاحظه می‌کنیم که مقدار احتمال (۰/۰۲۶) از سطح معنی‌داری $\alpha = 0/05$ کمتر است و همچنین مقدار آماره این آزمون با فرض توزیع پواسون ($\chi^2 = 9/862$) از توزیع χ^2 با دو و با ۳ (= ۵-۱-۱) درجه آزادی در سطح معنی‌داری $\alpha = 0/05$ ($7/815$) بزرگ‌تر است، در نتیجه فرض پواسون پذیرفته نیست و درحقیقت تعداد مراجعه‌کنندگان به این مرکز از توزیع پواسون عادی تبعیت نمی‌کند.

جدول ۲. محاسبات مربوط به آزمون نیکویی برازش پواسون عادی

آماره χ^2 دو	۹/۸۶۲
درجه آزادی	۳
مقدار احتمال	۰/۰۲۶

ب) آزمون نیکویی برازش مدل پواسون تعمیم یافته به داده‌ها: حال اگر آزمون

نیکویی برازش را برای فرض

داده‌ها، نمونه‌ای از توزیع پواسون تعمیم یافته‌اند : H_0

داده‌ها، نمونه‌ای از توزیع پواسون تعمیم یافته نیستند : H_1

انجام دهیم، ملاحظه می‌کنیم که آماره این آزمون ($\chi^2 = 4/263$) از مقدار توزیع χ^2 دو با ۲ (= ۵-۲-۱) درجه آزادی در سطح معنی‌داری $\alpha = 0/05$ ($5/991$) کمتر است و همچنین $0/214 > 0/05$ مقدار احتمال، در نتیجه فرض توزیع پواسون تعمیم یافته برای مدل بندی کردن تعداد مراجعه‌کنندگان به این مرکز در طی یک هفته پذیرفته می‌شود.

جدول ۳. محاسبات آزمون نیکویی برازش پواسون تعمیم یافته

آمارهٔ خنثی دو	۴/۲۶۳
درجهٔ آزادی	۲
مقدار احتمال	۰/۲۱۴

برآورد پارامترهای مدل

اکنون که از پیروی داده‌ها از توزیع پواسون تعمیم‌یافته اطمینان یافته‌ایم، می‌خواهیم که پارامترهای توزیع پواسون تعمیم‌یافته را با توجه به این داده‌ها برآورد کنیم و سپس بازه‌های اطمینان برای پارامترهای این توزیع را به دست آوریم و فرض‌های معمول را آزمون کنیم.

برآورد ماکزیمم درست‌نمایی پارامترهای اول و دوم توزیع پواسون تعمیم‌یافته با

توجه به این داده‌ها عبارت‌اند از:

$$\hat{\theta} = 0/06234 \quad \hat{\lambda} = 0/564$$

در نتیجه مدل مناسب برای برازش به این داده‌ها عبارت است از:

$P(X = x) = (0/564) \{ [(0/564) + x(0/06234)]^{x-1} \} * \exp \{ -[(0/564) + x(0/06234)] \} / x!$
اکنون که مدل پواسون تعمیم‌یافته مناسب برای تعداد مراجعه‌کنندگان به این مرکز را برازش دادیم، می‌توانیم توزیع مبلغ ادعای تجمعی را بیابیم و با کمک آن حق بیمهٔ پرداختی هر فرد را محاسبه کنیم.

امباگاس‌پیتیا^۱ و بلاکریشنان (۱۹۹۴) نشان دادند که اگر $S = Y_1 + Y_2 + \dots + Y_N$ مبلغ ادعای خسارت تجمعی و N (تعداد ادعاها در یک دورهٔ زمانی معین) دارای

توزیع پواسون تعمیم یافته باشد، آن گاه S دارای توزیع پواسون مرکب تعمیم یافته به صورت

$$F_S(y) = \sum_{x=0}^{\infty} F^{*x}(y) \lambda (\lambda + x\theta)^{x-1} \frac{\exp\{-(\lambda + x\theta)\}}{x!}$$

است. همچنین داریم،

$$E(S) = (1 - \theta)^{-1} E(Y)$$

$$\text{Var}(S) = (1 - \theta)^{-1} V[Y] + \lambda (1 - \theta)^{-3} E[Y^2]$$

بر طبق اصول محاسبه حق بیمه از جمله اصل امید ریاضی (بولمن (۱۹۷۰)) می توانیم حق بیمه پرداخت شده هر فرد را محاسبه کنیم. اگر مقدار حق بیمه را با p نشان دهیم داریم،

$$\begin{aligned} p &= (1 + \alpha) E(S) \\ &= (1 + \alpha) \lambda (1 - \theta)^{-1} E(Y) \end{aligned}$$

اکنون با استفاده از مدل برازانده شده برای تعداد مراجعه کنندگان حق بیمه دریافتی از هر فرد بر طبق اصل امید ریاضی به وسیله رابطه زیر به دست می آید:

$$p = (0.87)(1 + \alpha) E(Y)$$

که در آن $E(Y)$ با توجه به توزیع مبالغ ادعاها به دست می آید.

نتیجه گیری

در بسیاری از موارد کاربردی که با شمارش نوعی پدیده در واحد زمان یا مکان سرو کار داریم، معمولاً از توزیع پواسون استفاده می شود. اما در موارد زیادی مشاهده شده است که توزیع پواسون برآزش خوبی به داده ها ندارد، زیرا داده ها دارای بیش

پراکندگی یا کم پراکندگی اند. در این موارد توزیع پواسون تعمیم یافته برازش بهتری را فراهم می‌سازد. در این مقاله توزیع پواسون تعمیم یافته بررسی و با ذکر مثالی کاربرد آن نشان داده شد. در ادامه این پژوهش می‌توان به استنباط بیزی پارامترها و مسائل رگرسیونی در توزیع پواسون تعمیم یافته اشاره کرد که می‌توانند موضوع پژوهش‌های آتی باشند.

منابع

۱. ضیغمی، عاطفه (۱۳۸۴)، توزیع پواسون تعمیم یافته و کاربرد آن در صنعت بیمه، پایان نامه کارشناسی ارشد بیمه آمار، دانشگاه شهید بهشتی.
2. Ambagaspitiya, R.S. and Balakrishnan, N. (1994). "On the Compound Generalized Poisson Distribution." *Astin Bulletin*, 24(2), 255-263.
3. Bening, V.E. and Korolev, V.Yu. (2002). "Generalized Poisson Models and their Applications in Insurance and Finance." *Modern Probability and Statistics*.
4. Bohning, D. (1994). "A Note on a Test for Poisson Overdispersion." *Biometrika*, 81, 418-419.
5. Buhlmann, H. (1970). "Mathematical Methods in Risk Theory." *Springer-Verlag*. New York.
6. Consul, P.C. (1983). "Lagrange Expansions." in *Encyclopedia of Statistical Science*, vol.4, 454-456, Kotz, S., Johnson, N. (editors). Wiley, New York.
7. Consul, P.C. (1989). "Generalized Poisson Distributions." *Properties and Application*, Marcel Decker, New York.
8. Consul, P.C. and Jain, G.C. (1973). "A Generalization of the Poisson Distribution." *Technometrics*, 15(4), 791-799.
9. Consul, P.C. and Shenton, L.R. (1972). "Use of Lagrangian expansion for generating discrete generalized probability distribution." *SIAM, Journal of Appl. Math.*, 23(2), 239-248.