

PROBABILIDAD II

Grado en Matemáticas

Tema 1 Espacios de probabilidad

Javier Cárcamo

Departamento de Matemáticas
Universidad Autónoma de Madrid
javier.carcamo@uam.es

Tema 1: Espacios de probabilidad

1. Espacios de probabilidad
2. σ -álgebras
3. Ejemplos
4. Probabilidad condicional

Tipos de fenómenos:

- ① **Deterministas:** Se conoce desde el principio el resultado final.
- ② **Aleatorios:** Muchas situaciones finales posibles.

La **Teoría de la probabilidad** estudia el comportamiento de los fenómenos o experimentos aleatorios.

Dado ϵ experimento aleatorio:

- Conocemos con antelación el conjunto de todos los posibles resultados finales Ω (**espacio muestral**).
- No es posible determinar que resultado se va a dar previa realización de ϵ .
- La Teoría de la Probabilidad nos permitirá “medir” o “cuantificar” la incertidumbre asociada a los posibles resultados finales de un experimento aleatorio.

Espacios de probabilidad

Queremos definir la probabilidad como *medida* de la incertidumbre.

Definiciones de la probabilidad en la historia

Clásica: Basada en los juegos de azar. La probabilidad se define como el cociente entre los casos favorables y los posibles.

Inconvenientes: ¿Qué ocurre cuando Ω es infinito o cuando los sucesos elementales no son equiprobables?

Frecuentista o empírica: La probabilidad de un suceso se define como el límite de las frecuencias relativas del suceso.

Inconvenientes: ¿Qué número de pruebas debemos realizar?, ¿qué ocurre con aquellos experimentos que se puedan repetir una sola vez?

Axiomática: Engloba a las anteriores y solventa los problemas mencionados. Es la que estudiaremos y se debe a Kolmogorov.

Un **espacio de probabilidad** es un triplete (Ω, \mathcal{F}, P) , donde

- (1) Ω es un conjunto no vacío llamado **espacio muestral**.
- (2) \mathcal{F} es una σ -álgebra o **tribu** de $\mathcal{P}(\Omega)$ (partes de Ω).
- (3) P es una **medida de probabilidad** sobre \mathcal{F} , es decir,

$$P : \mathcal{F} \longrightarrow [0, 1]$$

$$A \longmapsto P(A)$$

verificando los **axiomas de probabilidad de Kolmogorov**:

- (A1) $P(\Omega) = 1$.
- (A2) σ -**aditividad** o **aditividad numerable**: $\{A_i\}_{i=1}^{\infty} \subset \mathcal{F}$ disjuntos dos a dos (i.e., $A_i \cap A_j = \emptyset$, $i \neq j$), entonces:

$$P\left(\bigcup_{i=1}^{\infty} A_i\right) = \sum_{i=1}^{\infty} P(A_i).$$

σ -álgebras

Una colección $\mathcal{F} \subset \mathcal{P}(\Omega)$ se dice que es una σ -álgebra o **tribu** si

- (1) $\Omega \in \mathcal{F}$.
- (2) \mathcal{F} es cerrada o estable para la complementación.

Si $A \in \mathcal{F}$, entonces $A^c \in \mathcal{F}$.

- (3) \mathcal{F} es estable para la unión numerable.

Si $\{A_i\}_{i=1}^{\infty} \subset \mathcal{F}$, entonces $\bigcup_{i=1}^{\infty} A_i \in \mathcal{F}$.

Los elementos de \mathcal{F} se llaman **sucesos (aleatorios)**.

Si $A = \{\omega\} \in \mathcal{F}$ con $\omega \in \Omega$, A se denomina **suceso elemental**.

Si A no es elemental, se dice **suceso compuesto**.

Si $A \in \mathcal{F}$, A^c se llama **suceso contrario a A** .

Ω se denomina **suceso seguro** y \emptyset se **suceso imposible**.

Ejercicio: Dado Ω cualquiera, ¿Podrías dar ejemplos de σ -álgebras sencillas?

- (1) $\emptyset \in \mathcal{F}$.
- (2) Si $\{A_i\}_{i=1}^{\infty} \subset \mathcal{F}$, entonces $\bigcap_{i=1}^{\infty} A_i \in \mathcal{F}$.
- (3) Si $\{A_i\}_{i=1}^n \subset \mathcal{F}$, entonces $\bigcap_{i=1}^n A_i \in \mathcal{F}$ y $\bigcup_{i=1}^n A_i \in \mathcal{F}$.
 - Si $\{A_i\}_{i=1}^{\infty} \subset \mathcal{F}$, decimos que A_n **crece** hasta A , $A_n \uparrow A$, si $A_1 \subset A_2 \subset A_3 \subset \dots$ y $A = \bigcup_{i=1}^{\infty} A_i$.
 - Si $\{A_i\}_{i=1}^{\infty} \subset \mathcal{F}$, decimos que A_n **decrece** hasta A , $A_n \downarrow A$, si $A_1 \supset A_2 \supset A_3 \supset \dots$ y $A = \bigcap_{i=1}^{\infty} A_i$.
- (4) \mathcal{F} es estable para límites crecientes y decrecientes:
 Si $\{A_i\}_{i=1}^{\infty} \subset \mathcal{F}$ y $A_n \uparrow A$ o $A_n \downarrow A$, entonces $A \in \mathcal{F}$.

σ -álgebras

Si $\{\mathcal{F}_i\}_{i \in I} \subset \mathcal{P}(\Omega)$ σ -álgebras, entonces $\bigcap_{i \in I} \mathcal{F}_i$ es σ -álgebra.

Dado $\mathcal{C} \subset \mathcal{P}(\Omega)$, se define

$$\sigma(\mathcal{C}) = \bigcap_{\mathcal{F}} \{\mathcal{F} : \mathcal{F} \supset \mathcal{C} \text{ y } \mathcal{F} \text{ } \sigma\text{-álgebra}\}.$$

El conjunto \mathcal{C} se denomina **generador** de la σ -álgebra $\sigma(\mathcal{C})$.

Ejercicio: Si $A \in \mathcal{P}(\Omega)$, calcula $\sigma(\{A\})$.

Nota: Si $\mathcal{C}, \mathcal{C}' \subset \mathcal{P}(\Omega)$, $\sigma(\mathcal{C}) = \sigma(\mathcal{C}')$ si y sólo si $\mathcal{C} \subset \sigma(\mathcal{C}')$ y $\mathcal{C}' \subset \sigma(\mathcal{C})$.

Ejemplo: \mathcal{F}_1 y \mathcal{F}_2 σ -álgebras sobre Ω y

$\mathcal{C} = \{A \cap B : A \in \mathcal{F}_1 \text{ y } B \in \mathcal{F}_2\}$. Se tiene que $\sigma(\mathcal{C}) = \sigma(\mathcal{F}_1 \cup \mathcal{F}_2)$.

Si (Ω, τ) es un espacio topológico, a la σ -álgebra $\sigma(\tau)$ se denomina **σ -álgebra Boreliana o de Borel asociada a τ** .

De interés especial para nosotros serán:

- $\Omega = \mathbb{R}$ o $\overline{\mathbb{R}}$, $\tau = \tau_u$ (topología usual).
- $\Omega = \mathbb{R}^k$ o $\overline{\mathbb{R}}^k$, $\tau = \tau_u$ (topología usual).

$\sigma(\tau_u) = \mathcal{B}$ σ -álgebra Boreliana (sin especificar la topología).

Observación: Si τ tiene una base contable β ((Ω, τ) es 2-contable), entonces $\sigma(\tau) = \sigma(\beta)$.

Ejemplo: Cada una de las siguientes colecciones genera la σ -álgebra Boreliana en \mathbb{R} , $\mathcal{B}(\mathbb{R})$.

- | | |
|--|---|
| (a) $\{(a, b) : a, b \in \mathbb{Q}\}$. | (e) $\{(-\infty, a] : a \in \mathbb{Q}\}$. |
| (b) $\{(a, b] : a, b \in \mathbb{Q}\}$. | (f) $\{(-\infty, a) : a \in \mathbb{Q}\}$. |
| (c) $\{[a, b) : a, b \in \mathbb{Q}\}$. | (g) $\{[a, \infty) : a \in \mathbb{Q}\}$. |
| (d) $\{[a, b] : a, b \in \mathbb{Q}\}$. | (h) $\{(a, \infty) : a \in \mathbb{Q}\}$. |

Propiedades de la probabilidad

- 1 $P(\emptyset) = 0$.
- 2 $\{A_i\}_{i=1}^n \subset \mathcal{F}$ disjuntos, entonces $P(\bigsqcup_{i=1}^n A_i) = \sum_{i=1}^n P(A_i)$.
- 3 Si $A, B \in \mathcal{F}$, entonces $P(B - A) = P(B) - P(A \cap B)$.
- 4 $A, B \in \mathcal{F}$ y $A \subset B$. $P(B - A) = P(B) - P(A)$ y $P(A) \leq P(B)$.
- 5 $P(A^c) = 1 - P(A)$.
- 6 **Principio de inclusión-exclusión:**

$$\begin{aligned}
 P(A \cup B) &= P(A) + P(B) - P(A \cap B) \\
 P(A \cup B \cup C) &= P(A) + P(B) + P(C) \\
 &\quad - (P(A \cap B) + P(A \cap C) + P(B \cap C)) \\
 &\quad + P(A \cap B \cap C).
 \end{aligned}$$

$$P(\cup_{i=1}^n A_i) = \sum_{i=1}^n P(A_i) - \sum_{i < j} P(A_i \cap A_j) + \cdots + (-1)^{n+1} P(\cap_{i=1}^n A_i).$$

- 7 $\{A_i\}_{i=1}^n \subset \mathcal{F}$, entonces $P(\cup_{i=1}^n A_i) \leq \sum_{i=1}^n P(A_i)$.

- 1 $P(\emptyset) = 0$.
- 2 $\{A_i\}_{i=1}^n \subset \mathcal{F}$ disjuntos, entonces $P(\bigsqcup_{i=1}^n A_i) = \sum_{i=1}^n P(A_i)$.
- 3 Si $A, B \in \mathcal{F}$, entonces $P(B - A) = P(B) - P(A \cap B)$.
- 4 $A, B \in \mathcal{F}$ y $A \subset B$. $P(B - A) = P(B) - P(A)$ y $P(A) \leq P(B)$.
- 5 $P(A^c) = 1 - P(A)$.

6 **Principio de inclusión-exclusión:**

$$P(\cup_{i=1}^n A_i) = \sum_{i=1}^n P(A_i) - \sum_{i < j} P(A_i \cap A_j) + \cdots + (-1)^{n+1} P(\cap_{i=1}^n A_i).$$

- 7 $\{A_i\}_{i=1}^n \subset \mathcal{F}$, entonces $P(\cup_{i=1}^n A_i) \leq \sum_{i=1}^n P(A_i)$.
- 8 $\{A_i\}_{i=1}^\infty \subset \mathcal{F}$ y $A_n \uparrow A$, entonces $P(A_n) \uparrow P(A)$.
- 9 $\{A_i\}_{i=1}^\infty \subset \mathcal{F}$ y $A_n \downarrow A$, entonces $P(A_n) \downarrow P(A)$.
- 10 $\{A_i\}_{i=1}^\infty \subset \mathcal{F}$, $P(\cup_{i=1}^\infty A_i) \leq \sum_{i=1}^\infty P(A_i)$.

Ejemplos básicos

Ejemplo 1: Modelo clásico o de Laplace

Dado $\Omega = \{\omega_1, \dots, \omega_n\}$ espacio muestral finito, la aplicación:

$$P(A) = \frac{\text{card}(A)}{n}, \quad A \subseteq \Omega,$$

es una medida de probabilidad sobre $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega))$.

En este ejemplo, cada elemento ω_i ($i = 1, \dots, n$) tiene la misma probabilidad ($P(\{\omega_i\}) = 1/n$, $i = 1, \dots, n$). Esto se conoce como **equiprobabilidad**.

Ejemplo 2: Espacios discretos

$\Omega = \{\omega_1, \omega_2, \dots\}$ contable, $\mathcal{F} = \mathcal{P}(\Omega)$ y $P(\{\omega_i\}) \in [0, 1]$ tal que $\sum_i P(\{\omega_i\}) = 1$. (Ω, \mathcal{F}, P) es un espacio de probabilidad.

Ejemplo 3: **Espacios definidos mediante densidades**

$\Omega = I$ (intervalo de \mathbb{R}). Una función $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^+$ se llama **función de densidad (de probabilidad)** sobre I si cumple:

(a) f es integrable (Lebesgue).

(b) $\int_I f(t) dt = 1$.

Tomando como σ -álgebra $\mathcal{F} = \mathcal{B}(I)$, podemos definir

$$P(A) = \int_A f(x) dx, \quad A \in \mathcal{F}.$$

(Ω, \mathcal{F}, P) es un espacio de probabilidad.

Ejercicio: ¿Podrías dar algunos ejemplos de densidades de probabilidad?

Probabilidad condicional

Sea (Ω, \mathcal{F}, P) un espacio de probabilidad y $A, B \in \mathcal{F}$ con $P(B) > 0$. Se llama **probabilidad de A condicionada a B** a:

$$P(A|B) := \frac{P(A \cap B)}{P(B)}.$$

Sea (Ω, \mathcal{F}, P) un espacio de probabilidad y $B \in \mathcal{F}$ fijo con $P(B) > 0$. La aplicación:

$$\begin{aligned} P(\cdot|B) : \mathcal{F} &\longrightarrow [0, 1] \\ A &\longmapsto P(A|B) \end{aligned}$$

es una medida de probabilidad sobre (Ω, \mathcal{F}) . Por tanto, $P(\cdot|B)$ verifica los axiomas y propiedades de una probabilidad.

La nueva información disponible (se ha dado B) ha modificado la medida de probabilidad sobre (Ω, \mathcal{F}) . Hemos pasado de $(\Omega, \mathcal{F}, P(\cdot))$ a $(\Omega, \mathcal{F}, P(\cdot|B))$. De esta manera incorporamos esta información al modelo de probabilidad.

Fórmulas asociadas a la probabilidad condicional

Fórmula del producto

Si $A_1, \dots, A_n \in \mathcal{F}$ con $P(A_1 \cap \dots \cap A_n) > 0$, se tiene

$$P(A_1 \cap \dots \cap A_n) = P(A_1)P(A_2|A_1)P(A_3|A_1 \cap A_2) \cdots P(A_n|A_1 \cap \dots \cap A_{n-1}).$$

Sea (Ω, \mathcal{F}, P) espacio de probabilidad. Una colección de sucesos $\{A_i\}_{i=1}^{\infty} \subset \mathcal{F}$ se dice que es un **sistema completo de sucesos (S.C.S.)** o una **partición de Ω** si:

- (a) $P(A_i) > 0, i \geq 1$.
- (b) $\Omega = \sum_{i=1}^{\infty} A_i$ (unión disjunta).

Fórmula de la probabilidad total

Sea (Ω, \mathcal{F}, P) un espacio de probabilidad y $\{A_i\}_{i=1}^{\infty} \subset \mathcal{F}$ un S.C.S. Entonces, para cualquier $B \in \mathcal{F}$,

$$P(B) = \sum_{i=1}^{\infty} P(A_i)P(B|A_i).$$

Fórmulas asociadas a la probabilidad condicional

Fórmula de Bayes

Sea (Ω, \mathcal{F}, P) un espacio de probabilidad, $\{A_i\}_{i=1}^{\infty} \subset \mathcal{F}$ un S.C.S y $B \in \mathcal{F}$ con

$P(B) > 0$, entonces

$$P(A_j|B) = \frac{P(A_j)P(B|A_j)}{\sum_{i=1}^{\infty} P(A_i)P(B|A_i)}.$$

$P(A_n)$ se llaman **probabilidades a priori**

$P(A_n|B)$ se llaman **probabilidades a posteriori**