

# PROPRIETA' DI $E[X|G]$

## 1) LINEARITA':

$$E[aX + bY + c | G] = a E[X|G] + b E[Y|G] + c \quad q.o.$$

## 2) MONOTONIA:

$$X \leq Y \quad q.o. \Rightarrow E[X|G] \leq E[Y|G] \quad q.o.$$

## 3) "TEOREMI UNITI"

## 4) TOWER PROPERTY

$$\emptyset \subseteq G \subseteq \mathcal{H} \Rightarrow E[E[X|G] | \emptyset] = E[X | \emptyset] \quad q.o.$$

$$E[E[X|G]] = E[X]$$

## 5) DISUGUANZA DI JENSEN

$$\psi(E[X|G]) \leq E[\psi(X)|G] \quad q.o. \quad \psi \text{ convessa}$$

## 6) CONTRATTIVITA'

$$E[\cdot | G]: L^p(\Omega, \mathcal{H}, P) \rightarrow L^p(\Omega, G, P) \quad 1 \leq p \leq \infty$$

$$X \rightsquigarrow E[X|G]$$

è una contrazione "in senso lato"

## 7) CARATTERIZZAZIONE

$$E[X\psi | G] = \psi E[X|G] \quad q.o. \quad \psi \text{ } G\text{-misurabile}$$

$\hat{X} = E[X|G]$  è l'unica (q.o.) v.a.  $G$ -misurabile t.c.  $\forall \psi$   $G$ -misurabile  
vale  $E[X\psi] = E[\hat{X}\psi]$  (per cui Teorema è ben definito)

8) Se  $X \in L^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$   $\Rightarrow$   $\hat{X} = E[X | \mathcal{G}] \in L^2(\Omega, \mathcal{G}, P)$  per ⑥

$\Rightarrow$   $\forall Y \in L^2(\Omega, \mathcal{G}, P)$   $\Rightarrow$  per ⑦ abbiamo che

$$E[XY] = E[\hat{X}Y] \quad \text{ovvero} \quad \underline{\langle X - \hat{X}, Y \rangle = 0}$$

$\parallel$   $\parallel$   
 $\langle X, Y \rangle$   $\langle \hat{X}, Y \rangle$

Quindi  $\hat{X} = E[X | \mathcal{G}]$  è la proiezione ortogonale di  $X \in L^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$  sul sottospazio chiuso  $L^2(\Omega, \mathcal{G}, P)$

Allora in particolare  $\|X - \hat{X}\|_{L^2} \leq \|X - Z\|_{L^2}$

$\forall Z \in L^2(\Omega, \mathcal{G}, P)$

ovvero  $E[(X - \hat{X})^2] \leq E[(X - Z)^2]$  ⊗

Osserviamo che  $E[\hat{X}] = E[X] \Rightarrow$  se prendo  $Z \in L^2(\Omega, \mathcal{G}, P)$

T.c.  $E[Z] = E[X]$  allora la ⊗ diventa

$\text{var}(X - \hat{X}) \leq \text{var}(X - Z)$

$\hat{X}$  è la miglior stima una distorsione di  $X$  date le informazioni contenute in  $\mathcal{G}$  ↓ con la stessa media

esempio

trasmettiamo un segnale  $X$

riceviamo un segnale  $Y = X + V$   $\nwarrow$  "rumore"

le informazioni in nostro possesso sono date dalla

2. ipotesi  $\theta = \delta(Y)$

la miglior stima possibile del segnale trasmesso

$$\text{e' } h(Y) = E[X|Y] = E[X|\delta(Y)]$$

In realtà noi riceviamo il segnale  $y \in \mathbb{R}$

e la miglior stima del segnale trasmesso è

$$h(y) = E[X|Y=y] \in \mathbb{R}$$

# VARIANZA CONDIZIONATA

Sia  $X \in L^2(\mathcal{X}, \mathcal{F}, \mathbb{P})$   $Y$  v.a.

- ① Si definisce varianza di  $X$  condizionata all'evento  $(Y=y)$  la varianza calcolata rispetto alla legge  $\mathbb{P}_{X|Y=y}$ :

$$\text{var}(X|Y=y) = \mathbb{E}[(X - \mathbb{E}[X|Y=y])^2 | Y=y] = g(y)$$

dove  $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  misurabile

- ② Si definisce varianza di  $X$  condizionata a  $Y$  la v.a.:

$$\text{var}(X|Y) = g(Y) = \mathbb{E}[(X - \underbrace{\mathbb{E}[X|Y]}_{g(Y)})^2 | \underbrace{Y}_{g(Y)}] \quad \text{q.o.}$$

- ③ Si definisce varianza di  $X$  condizionata a  $\mathcal{G} \subseteq \mathcal{F}$  la v.a.  $\mathcal{G}$ -misurabile:

$$\text{var}(X|\mathcal{G}) = \mathbb{E}[(X - \mathbb{E}[X|\mathcal{G}])^2 | \mathcal{G}] \quad \text{q.o.}$$

Proposizioni:

$$1) \mathbb{E}[X] = \mathbb{E}[\mathbb{E}[X|G]]$$

$$2) \text{Var}(X) = \text{Var}(\mathbb{E}[X|G]) + \mathbb{E}[\text{Var}(X|G)]$$

dimo 2)

Nota:  $X \in L^2(\Omega, \mathcal{G}, \mathbb{P})$

$$\hat{X} = \mathbb{E}[X|G]$$

$$\text{Var}(X) = \mathbb{E}[(X - \mathbb{E}[X])^2] = \mathbb{E}[(X - \hat{X}) + (\hat{X} - \mathbb{E}[X])^2]$$

$$= \underbrace{\mathbb{E}[(X - \hat{X})^2]}_{(1)} + \underbrace{\mathbb{E}[(\hat{X} - \mathbb{E}[X])^2]}_{(2)}$$

$$+ 2 \mathbb{E}[(X - \hat{X})(\hat{X} - \mathbb{E}[X])^2]$$

$$= \mathbb{E}[(X - \hat{X})Y] = \langle X - \hat{X}, Y \rangle = 0$$

$$(1) \mathbb{E}[(X - \hat{X})^2] = \mathbb{E}[\mathbb{E}[(X - \hat{X})^2 | G]]$$

↓  
proprietà 1)

$$= \mathbb{E}[\underbrace{\mathbb{E}[(X - \mathbb{E}[X|G])^2 | G]}_{\text{Var}(X|G)}] = \mathbb{E}[\text{Var}(X|G)]$$

$$(2) \mathbb{E}[(\hat{X} - \mathbb{E}[X])^2] = \mathbb{E}[(\hat{X} - \mathbb{E}[\hat{X}])^2] = \text{Var}(\hat{X})$$

$$\downarrow$$

$$\mathbb{E}[X] = \mathbb{E}[\hat{X}]$$

proprietà 2)

$$= \text{Var}(\mathbb{E}[X|G])$$

$$\Rightarrow \text{Var}(X) = \mathbb{E}[\text{Var}(X|G)] + \text{Var}(\mathbb{E}[X|G])$$

QED



## Esercizio 2

Siano  $X$  una variabile di Poisson di parametro  $\lambda > 0$  e  $Y$  una variabile aleatoria di legge non nota. Si sa che, condizionatamente all'evento  $(X = n)$ , la v.a.  $Y$  segue una legge Binomiale di parametri  $n$  e  $p$ .

- Calcolare  $\mathbb{E}[Y|X]$  e  $\mathbb{E}[Y]$ .
- Determinare la legge di  $Y$  e ritrovare il valore atteso.
- Determinare la legge di  $X$  condizionata a  $(Y = k)$ .
- Calcolare  $\mathbb{E}[X|Y]$  (calcolare prima  $\mathbb{E}[X - Y|Y]$ )

*Soluzione*

$$X \sim P(\lambda) \quad Y|_{(X=n)} \sim B(n, p) \quad \text{ovvero} \quad Y \sim B(X, p)$$

$$1) \quad \mathbb{E}[Y|X=n] = np = \theta(n)$$

$$\mathbb{E}[Y|X] = \theta(X) = Xp$$

$$\mathbb{E}[Y] = \mathbb{E}[\mathbb{E}[Y|X]] = \mathbb{E}[Xp] = p \mathbb{E}[X] = \lambda p$$

$$2) \quad Y(k) = n \\ \forall k \in \mathbb{N}$$

$$P_Y(k) = \sum_{m=0}^{\infty} P_{(X,Y)}(m, k) = \sum_{m=0}^{\infty} P_{Y|X=m}(k) \cdot P_X(m)$$

$$(P(Y=k) = \sum_{m=0}^{\infty} P(X=m, Y=k) = \sum_{m=0}^{\infty} P(Y=k|X=m) P(X=m))$$

prob. totale applicata a  $P(X=m)$

$$= \sum_{m=k}^{\infty} \underbrace{\binom{m}{k} p^k (1-p)^{m-k}}_{\substack{\text{se } k \leq m \\ \text{altrimenti ho } 0}} \cdot e^{-\lambda} \frac{\lambda^m}{m!}$$

8.

$$= \sum_{n=k}^{\infty} \frac{\cancel{n!}}{\cancel{k!} (n-k)!} p^k (1-p)^{n-k} e^{-\lambda} \frac{\lambda^n}{\cancel{n!}}$$

$$= \frac{1}{k!} p^k e^{-\lambda} \lambda^k \sum_{n=k}^{\infty} \frac{(1-p)^{n-k} \lambda^{n-k}}{(n-k)!} = \quad \leftarrow n-k = h$$

$$= \frac{1}{k!} (1-p)^k e^{-\lambda} \sum_{h=0}^{\infty} \frac{[\lambda(1-p)]^h}{h!} =$$

$$= \frac{1}{k!} (1-p)^k e^{-\cancel{\lambda}} e^{\cancel{\lambda}(1-p)} = e^{-\lambda p} \frac{(1-p)^k}{k!} = p_Y(k) \quad \forall k \in \mathbb{N}$$

$$\Rightarrow \underline{Y \sim P(\lambda p)} \quad \Rightarrow \quad \underline{E[Y] = \lambda p}$$