# Análisis de Datos para Inteligencia Artificial

Ing. Magdalena Bouza, Dr. Ing. Pablo Briff, Lic. Nicolás Horro

Laboratorio de Sistemas Embebidos - FIUBA

bouza.magdalena@gmail.com, pbriff@fi.uba.ar, nhorro@gmail.com

Mayo de 2021



### Tabla de Contenidos I

- Presentación
  - Presentación

Conceptos Básicos de Análisis de Datos



### Tabla de Contenidos II

- Variables Aleatorias
  - Función de Distribución de Probabilidad
  - Función de Distribución Conjunta y Marginal
  - Distribuciones Condicionales
  - Esperanza
  - Varianza
  - Covarianza
  - Funciones Generadoras de Momentos
  - Estadística de Orden k
  - Teorema Central del Límite



### Tabla de Contenidos III

- 4 Variables Aleatorias Especiales
  - Distribución Bernoulli y Binomial
  - Distribución Uniforme
  - Distribución Normal o Gaussiana
  - Distribución Chi-Cuadrado
  - Distribución t de Student



### Tabla de Contenidos IV

- Introducción al Análisis de Datos
  - Media y Varianza Muestral
  - Medidas de Tendencia Central
  - Medidas de Variabilidad
  - Regla Empírica
  - Estimación de Desvío Estándar con Rango
  - Diagramas de Box-and-Whiskers
  - Diagramas de Stem-and-Leaf



### Tabla de Contenidos V

- 6 Ejercicios Práctico-Teóricos
  - Ejercicio 1
  - Ejercicio 2
  - Ejercicio 3



• Magdalena Bouza



- Magdalena Bouza
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2015



- Magdalena Bouza
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2015
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, estimado Nov. 2021



- Magdalena Bouza
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2015
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, estimado Nov. 2021
- Email: bouza.magdalena@gmail.com



- Magdalena Bouza
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2015
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, estimado Nov. 2021
- Email: bouza.magdalena@gmail.com
- Pablo Briff



- Magdalena Bouza
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2015
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, estimado Nov. 2021
- Email: bouza.magdalena@gmail.com
- Pablo Briff
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2006



- Magdalena Bouza
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2015
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, estimado Nov. 2021
- Email: bouza.magdalena@gmail.com
- Pablo Briff
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2006
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, 2015



- Magdalena Bouza
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2015
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, estimado Nov. 2021
- Email: bouza.magdalena@gmail.com
- Pablo Briff
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2006
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, 2015
- Email: pbriff@fi.uba.ar



- Magdalena Bouza
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2015
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, estimado Nov. 2021
- Email: bouza.magdalena@gmail.com
- Pablo Briff
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2006
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, 2015
- Email: pbriff@fi.uba.ar
- Nicolás Horro



- Magdalena Bouza
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2015
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, estimado Nov. 2021
- Email: bouza.magdalena@gmail.com
- Pablo Briff
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2006
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, 2015
- Email: pbriff@fi.uba.ar
- Nicolás Horro
- Licenciado en Sistema de Información, Universidad FASTA, 2012



- Magdalena Bouza
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2015
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, estimado Nov. 2021
- Email: bouza.magdalena@gmail.com
- Pablo Briff
- Ingeniero electrónico, FIUBA, 2006
- Doctor en ingeniería electrónica, FIUBA, 2015
- Email: pbriff@fi.uba.ar
- Nicolás Horro
- Licenciado en Sistema de Información, Universidad FASTA, 2012
- Email: nhorro@gmail.com



• Clase 1: Introducción a Git, Python, Numpy, SciPy y Pandas. Visualización de datos para Machine Learning.



- Clase 1: Introducción a Git, Python, Numpy, SciPy y Pandas. Visualización de datos para Machine Learning.
- Clase 2: Análisis básico de media, desvío estándar, oblicuidad (skewness), curtosis, cuantiles, IQR.



- Clase 1: Introducción a Git, Python, Numpy, SciPy y Pandas. Visualización de datos para Machine Learning.
- Clase 2: Análisis básico de media, desvío estándar, oblicuidad (skewness), curtosis, cuantiles, IQR.
- Clase 3: Variables Aleatorias. Teoría de la información. Entropía.
   Entropía cruzada. Divergencia KL. Ejemplos. Tests estadísticos univariados para Machine Learning. Introducción a test estadísticos, definición de p-value, z score. Tests de normalidad. Tests de correlación. Tests de independencia. Análisis de varianza (ANOVA). Ejemplos.



- Clase 1: Introducción a Git, Python, Numpy, SciPy y Pandas. Visualización de datos para Machine Learning.
- Clase 2: Análisis básico de media, desvío estándar, oblicuidad (skewness), curtosis, cuantiles, IQR.
- Clase 3: Variables Aleatorias. Teoría de la información. Entropía.
   Entropía cruzada. Divergencia KL. Ejemplos. Tests estadísticos univariados para Machine Learning. Introducción a test estadísticos, definición de p-value, z score. Tests de normalidad. Tests de correlación. Tests de independencia. Análisis de varianza (ANOVA). Ejemplos.
- Clase 4: Datos, características (features) e Ingenieria de features:
   Tipos de variables de entrada y salida: continua y categórica (nominal
   y ordinal).

 Clase 5: Codificación one-hot y dummy. Otros tipos de codificación (binaria, hashing, etc). Valores faltantes (missing values). Normalización de datos. Transformación de datos (box-cox transformation).



- Clase 5: Codificación one-hot y dummy. Otros tipos de codificación (binaria, hashing, etc). Valores faltantes (missing values).
   Normalización de datos. Transformación de datos (box-cox transformation).
- Clase 6: Aplicación de Tests estadísticos univariados para Machine Learning. Ejemplos prácticos. Reducción de la dimensión.
   Normalización (Z-score). Principal Component Analysis (PCA).



- Clase 5: Codificación one-hot y dummy. Otros tipos de codificación (binaria, hashing, etc). Valores faltantes (missing values). Normalización de datos. Transformación de datos (box-cox transformation).
- Clase 6: Aplicación de Tests estadísticos univariados para Machine Learning. Ejemplos prácticos. Reducción de la dimensión. Normalización (Z-score). Principal Component Analysis (PCA).
- Clase 7: Taller práctico.



- Clase 5: Codificación one-hot y dummy. Otros tipos de codificación (binaria, hashing, etc). Valores faltantes (missing values). Normalización de datos. Transformación de datos (box-cox transformation).
- Clase 6: Aplicación de Tests estadísticos univariados para Machine Learning. Ejemplos prácticos. Reducción de la dimensión. Normalización (Z-score). Principal Component Analysis (PCA).
- Clase 7: Taller práctico.
- Clase 8: Evaluación final.



• La función de distribución de probabilidad  $F(\cdot)$  de una variable aleatoria X para un número x es  $F(x) = P(X \le x)$ 



- La función de distribución de probabilidad  $F(\cdot)$  de una variable aleatoria X para un número x es  $F(x) = P(X \le x)$
- Para v.a. discretas, F(x) es no-negativa, y monótonamente creciente de a saltos



- La función de distribución de probabilidad  $F(\cdot)$  de una variable aleatoria X para un número x es  $F(x) = P(X \le x)$
- Para v.a. discretas, F(x) es no-negativa, y monótonamente creciente de a saltos
- Para v.a. continuas, F(x) es no-negativa, monótonamente creciente y continua



- La función de distribución de probabilidad  $F(\cdot)$  de una variable aleatoria X para un número x es  $F(x) = P(X \le x)$
- Para v.a. discretas, F(x) es no-negativa, y monótonamente creciente de a saltos
- Para v.a. continuas, F(x) es no-negativa, monótonamente creciente y continua
- Para un intervalo [a, b] tenemos que  $P(a < X \le b) = F(b) F(a)$



- La función de distribución de probabilidad  $F(\cdot)$  de una variable aleatoria X para un número x es  $F(x) = P(X \le x)$
- Para v.a. discretas, F(x) es no-negativa, y monótonamente creciente de a saltos
- Para v.a. continuas, F(x) es no-negativa, monótonamente creciente y continua
- Para un intervalo [a, b] tenemos que  $P(a < X \le b) = F(b) F(a)$
- Para variables discretas,  $F(a) = \sum_{\forall x \leq a} P(X = x)$ , donde P(X = x)es la función de masa de probabilidad



- La función de distribución de probabilidad  $F(\cdot)$  de una variable aleatoria X para un número x es  $F(x) = P(X \le x)$
- Para v.a. discretas, F(x) es no-negativa, y monótonamente creciente de a saltos
- Para v.a. continuas, F(x) es no-negativa, monótonamente creciente y continua
- Para un intervalo [a, b] tenemos que  $P(a < X \le b) = F(b) F(a)$
- Para variables discretas,  $F(a) = \sum_{\forall x \leq a} P(X = x)$ , donde P(X = x)es la función de masa de probabilidad
- Para variables continuas,  $F(x) = \int_{-\infty}^{x} p(u)du$ , donde  $p(\cdot)$  es la función de densidad de probabilidad (pdf, en inglés)



- La función de distribución de probabilidad  $F(\cdot)$  de una variable aleatoria X para un número x es  $F(x) = P(X \le x)$
- Para v.a. discretas, F(x) es no-negativa, y monótonamente creciente de a saltos
- Para v.a. continuas, F(x) es no-negativa, monótonamente creciente y continua
- Para un intervalo [a, b] tenemos que  $P(a < X \le b) = F(b) F(a)$
- Para variables discretas,  $F(a) = \sum_{\forall x \leq a} P(X = x)$ , donde P(X = x) es la función de masa de probabilidad
- Para variables continuas,  $F(x) = \int_{-\infty}^{x} p(u)du$ , donde  $p(\cdot)$  es la función de densidad de probabilidad (pdf, en inglés)
- ullet  $F(\cdot)$  también es conocida como cdf (cumulative distribution function)



- La función de distribución de probabilidad  $F(\cdot)$  de una variable aleatoria X para un número x es  $F(x) = P(X \le x)$
- Para v.a. discretas, F(x) es no-negativa, y monótonamente creciente de a saltos
- Para v.a. continuas, F(x) es no-negativa, monótonamente creciente y continua
- Para un intervalo [a, b] tenemos que  $P(a < X \le b) = F(b) F(a)$
- Para variables discretas,  $F(a) = \sum_{\forall x \leq a} P(X = x)$ , donde P(X = x) es la función de masa de probabilidad
- Para variables continuas,  $F(x) = \int_{-\infty}^{x} p(u)du$ , donde  $p(\cdot)$  es la función de densidad de probabilidad (pdf, en inglés)
- ullet  $F(\cdot)$  también es conocida como cdf (cumulative distribution function)
- La pdf es la derivada de la cdf,  $p(x) \triangleq dF(x)/dx$



- La función de distribución de probabilidad  $F(\cdot)$  de una variable aleatoria X para un número x es  $F(x) = P(X \le x)$
- Para v.a. discretas, F(x) es no-negativa, y monótonamente creciente de a saltos
- Para v.a. continuas, F(x) es no-negativa, monótonamente creciente y continua
- Para un intervalo [a, b] tenemos que  $P(a < X \le b) = F(b) F(a)$
- Para variables discretas,  $F(a) = \sum_{\forall x \leq a} P(X = x)$ , donde P(X = x) es la función de masa de probabilidad
- Para variables continuas,  $F(x) = \int_{-\infty}^{x} p(u)du$ , donde  $p(\cdot)$  es la función de densidad de probabilidad (pdf, en inglés)
- ullet  $F(\cdot)$  también es conocida como cdf (cumulative distribution function)
- La pdf es la derivada de la cdf,  $p(x) \triangleq dF(x)/dx$
- $\bullet \int_{-\infty}^{+\infty} p(x) dx = 1$



- La función de distribución de probabilidad  $F(\cdot)$  de una variable aleatoria X para un número x es  $F(x) = P(X \le x)$
- Para v.a. discretas, F(x) es no-negativa, y monótonamente creciente de a saltos
- Para v.a. continuas, F(x) es no-negativa, monótonamente creciente y continua
- Para un intervalo [a, b] tenemos que  $P(a < X \le b) = F(b) F(a)$
- Para variables discretas,  $F(a) = \sum_{\forall x \leq a} P(X = x)$ , donde P(X = x) es la función de masa de probabilidad
- Para variables continuas,  $F(x) = \int_{-\infty}^{x} p(u)du$ , donde  $p(\cdot)$  es la función de densidad de probabilidad (pdf, en inglés)
- ullet  $F(\cdot)$  también es conocida como cdf (cumulative distribution function)
- La pdf es la derivada de la cdf,  $p(x) \triangleq dF(x)/dx$
- La cdf y la pdf son no-negativas



## Función de Distribución Conjunta y Marginal

• Es de interés conocer la relación entre dos o más variables



- Es de interés conocer la relación entre dos o más variables
- Se usa la distribución conjunta para tal fin



- Es de interés conocer la relación entre dos o más variables
- Se usa la distribución conjunta para tal fin
- La probabilidad conjunta de X, Y es  $F(x, y) = P\{X \le x, Y \le y\}$



- Es de interés conocer la relación entre dos o más variables
- Se usa la distribución conjunta para tal fin
- La probabilidad conjunta de X, Y es  $F(x, y) = P\{X \le x, Y \le y\}$
- La distribución marginal es  $F_X(x) = P(X \le x) = P\{X \le x, Y \le \infty\} = F(x, \infty)$



- Es de interés conocer la relación entre dos o más variables
- Se usa la distribución conjunta para tal fin
- La probabilidad conjunta de X, Y es  $F(x, y) = P\{X \le x, Y \le y\}$
- La distribución marginal es  $F_X(x) = P(X \le x) = P\{X \le x, Y \le \infty\} = F(x, \infty)$
- Caso discreto:  $P(X \le x) = \sum_{j} P(x, y_j)$



- Es de interés conocer la relación entre dos o más variables
- Se usa la distribución conjunta para tal fin
- La probabilidad conjunta de X, Y es  $F(x, y) = P\{X \le x, Y \le y\}$
- La distribución marginal es  $F_{Y}(x) = P(X < x) = P(X)$

$$F_X(x) = P(X \le x) = P\{X \le x, Y \le \infty\} = F(x, \infty)$$

- Caso discreto:  $P(X \le x) = \sum_{j} P(x, y_j)$
- Caso continuo:  $p_X(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} p(x, y) dy$



 La probabilidad condicional denota la probabilidad de ocurrencia de un evento X dado que Y ha ocurrido



- La probabilidad condicional denota la probabilidad de ocurrencia de un evento X dado que Y ha ocurrido
- Caso discreto:

$$P_{X|Y} = P\{X = x | Y = y\} = \frac{P\{X = x, Y = y\}}{P(Y = y)} = \frac{P\{X = x, Y = y\}}{P_Y(y)}$$



- La probabilidad condicional denota la probabilidad de ocurrencia de un evento X dado que Y ha ocurrido
- Caso discreto:

$$P_{X|Y} = P\{X = x | Y = y\} = \frac{P\{X = x, Y = y\}}{P(Y = y)} = \frac{P\{X = x, Y = y\}}{P_Y(y)}$$

• Caso continuo:  $p_{X|Y} = \frac{p\{X=x,Y=y\}}{p_Y(y)}$ 



- La probabilidad condicional denota la probabilidad de ocurrencia de un evento X dado que Y ha ocurrido
- Caso discreto:

$$P_{X|Y} = P\{X = x | Y = y\} = \frac{P\{X = x, Y = y\}}{P(Y = y)} = \frac{P\{X = x, Y = y\}}{P_Y(y)}$$

- Caso continuo:  $p_{X|Y} = \frac{p\{X=x,Y=y\}}{p_Y(y)}$
- ¿Qué sucede si X, Y son independientes?



- La probabilidad condicional denota la probabilidad de ocurrencia de un evento X dado que Y ha ocurrido
- Caso discreto:

$$P_{X|Y} = P\{X = x | Y = y\} = \frac{P\{X = x, Y = y\}}{P(Y = y)} = \frac{P\{X = x, Y = y\}}{P_Y(y)}$$

- Caso continuo:  $p_{X|Y} = \frac{p\{X=x,Y=y\}}{p_Y(y)}$
- ¿Qué sucede si X, Y son independientes?
- ¿Qué sucede si X = Y?



• La esperanza, valor esperado o media de una v.a. es el promedio aritmético en varios experimentos



- La esperanza, valor esperado o media de una v.a. es el promedio aritmético en varios experimentos
- Caso discreto:  $\mu \triangleq E[X] = \sum_i x_i P(X = x_i)$



- La esperanza, valor esperado o media de una v.a. es el promedio aritmético en varios experimentos
- Caso discreto:  $\mu \triangleq E[X] = \sum_i x_i P(X = x_i)$
- Caso continuo:  $\mu \triangleq E[X] = \int_{-\infty}^{+\infty} x p(x) dx$



- La esperanza, valor esperado o media de una v.a. es el promedio aritmético en varios experimentos
- Caso discreto:  $\mu \triangleq E[X] = \sum_i x_i P(X = x_i)$
- Caso continuo:  $\mu \triangleq E[X] = \int_{-\infty}^{+\infty} x p(x) dx$
- La esperanza es un operador lineal: E[aX + bY + c] = aE[X] + bE[Y] + c



- La esperanza, valor esperado o media de una v.a. es el promedio aritmético en varios experimentos
- Caso discreto:  $\mu \triangleq E[X] = \sum_i x_i P(X = x_i)$
- Caso continuo:  $\mu \triangleq E[X] = \int_{-\infty}^{+\infty} xp(x)dx$
- La esperanza es un operador lineal: E[aX + bY + c] = aE[X] + bE[Y] + c
- Funciones reales:  $E[g(X)] = \sum_i g(x_i)P(X = x_i)$  or  $E[g(x)] = \int g(x)p(x)dx$



- La esperanza, valor esperado o media de una v.a. es el promedio aritmético en varios experimentos
- Caso discreto:  $\mu \triangleq E[X] = \sum_i x_i P(X = x_i)$
- Caso continuo:  $\mu \triangleq E[X] = \int_{-\infty}^{+\infty} x p(x) dx$
- La esperanza es un operador lineal: E[aX + bY + c] = aE[X] + bE[Y] + c
- Funciones reales:  $E[g(X)] = \sum_i g(x_i) P(X = x_i)$  or  $E[g(x)] = \int g(x) p(x) dx$
- $E[X^n]$  es el n-esimo momento de X



- La esperanza, valor esperado o media de una v.a. es el promedio aritmético en varios experimentos
- Caso discreto:  $\mu \triangleq E[X] = \sum_i x_i P(X = x_i)$
- Caso continuo:  $\mu \triangleq E[X] = \int_{-\infty}^{+\infty} xp(x)dx$
- La esperanza es un operador lineal: E[aX + bY + c] = aE[X] + bE[Y] + c
- Funciones reales:  $E[g(X)] = \sum_i g(x_i) P(X = x_i)$  or  $E[g(x)] = \int g(x) p(x) dx$
- $E[X^n]$  es el n-esimo momento de X
- La esperanza no siempre es el valor más probable



• Sea  $\mu_X = E[X]$  la media de X, la varianza de X es  $var[X] = E[(X - \mu_X)^2] = E[X^2] - \mu_X^2$ 



- Sea  $\mu_X = E[X]$  la media de X, la varianza de X es  $var[X] = E[(X - \mu_X)^2] = E[X^2] - \mu_X^2$
- Normalmente designaremos  $\sigma_{x}^{2} \triangleq \text{var}[X]$



- Sea  $\mu_X = E[X]$  la media de X, la varianza de X es  $var[X] = E[(X \mu_X)^2] = E[X^2] \mu_X^2$
- Normalmente designaremos  $\sigma_X^2 \triangleq \text{var}[X]$
- $var[aX + b] = a^2 \sigma_X^2$



- Sea  $\mu_X = E[X]$  la media de X, la varianza de X es  $var[X] = E[(X \mu_X)^2] = E[X^2] \mu_X^2$
- Normalmente designaremos  $\sigma_X^2 \triangleq \text{var}[X]$
- Por qué b desapareció de la expresión anterior?



- Sea  $\mu_X = E[X]$  la media de X, la varianza de X es  $var[X] = E[(X \mu_X)^2] = E[X^2] \mu_X^2$
- Normalmente designaremos  $\sigma_X^2 \triangleq \text{var}[X]$
- $\bullet \ \operatorname{var}[aX + b] = a^2 \sigma_X^2$
- Por qué b desapareció de la expresión anterior?
- ullet El desvío estándar es  $\sigma_X=\sqrt{\sigma_X^2}$ , medido en unidades de X



• La covarianza indica la relación entre dos v.a.



- La covarianza indica la relación entre dos v.a.
- $cov[X, Y] = E[(X \mu_X)(Y \mu_Y)] = E[XY] \mu_X \mu_Y$



- La covarianza indica la relación entre dos v.a.
- $cov[X, Y] = E[(X \mu_X)(Y \mu_Y)] = E[XY] \mu_X \mu_Y$
- cov[X, X] = var[X]



- La covarianza indica la relación entre dos v.a.
- $cov[X, Y] = E[(X \mu_X)(Y \mu_Y)] = E[XY] \mu_X \mu_Y$
- $\circ$  cov[X, X] = var[X]
- cov[X + Y, Z] = cov[X, Z] + cov[Y, Z]



- La covarianza indica la relación entre dos v.a.
- $cov[X, Y] = E[(X \mu_X)(Y \mu_Y)] = E[XY] \mu_X \mu_Y$
- cov[X, X] = var[X]
- cov[X + Y, Z] = cov[X, Z] + cov[Y, Z]
- $\bullet \ \operatorname{var}[X+Y] = \operatorname{var}[X] + \operatorname{var}[Y] + 2\operatorname{cov}[X,Y]$



- La covarianza indica la relación entre dos v.a.
- $cov[X, Y] = E[(X \mu_X)(Y \mu_Y)] = E[XY] \mu_X \mu_Y$
- $\bullet \ \operatorname{cov}[X,X] = \operatorname{var}[X]$
- cov[X + Y, Z] = cov[X, Z] + cov[Y, Z]
- $\bullet \ \operatorname{var}[X + Y] = \operatorname{var}[X] + \operatorname{var}[Y] + 2\operatorname{cov}[X, Y]$
- La correlación, o índice de correlación, se define como  $\operatorname{corr}[X,Y] = \frac{\operatorname{cov}[X,Y]}{\sqrt{\operatorname{var}[X]\operatorname{var}[Y]}} \in [-1,+1]$



- La covarianza indica la relación entre dos v.a.
- $cov[X, Y] = E[(X \mu_X)(Y \mu_Y)] = E[XY] \mu_X \mu_Y$
- $\circ$  cov[X, X] = var[X]
- cov[X + Y, Z] = cov[X, Z] + cov[Y, Z]
- $\operatorname{var}[X + Y] = \operatorname{var}[X] + \operatorname{var}[Y] + 2\operatorname{cov}[X, Y]$
- La correlación, o índice de correlación, se define como  $\operatorname{corr}[X,Y] = \frac{\operatorname{cov}[X,Y]}{\sqrt{\operatorname{var}[X]\operatorname{var}[Y]}} \in [-1,+1]$
- Normalmente usamos  $\rho_{XY} \triangleq \operatorname{corr}[X, Y]$



 Si  $\rho_{XY} > 0$ , un cambio positivo en X influencia un cambio positivo en Y



- Si  $ho_{XY} > 0$ , un cambio positivo en X influencia un cambio positivo en Y
- Si  $\rho_{XY} < 0$ , un cambio positivo en X influencia un cambio negativo en Y



- Si  $\rho_{XY} > 0$ , un cambio positivo en X influencia un cambio positivo en Y
- Si  $\rho_{XY} <$  0, un cambio positivo en X influencia un cambio negativo en Y
- Si  $\rho_{XY}=0$ , un cambio en X no influencia un cambio en Y, se dice que las variables están descorrelacionadas



- Si  $\rho_{XY} >$  0, un cambio positivo en X influencia un cambio positivo en Y
- Si  $\rho_{XY} < 0$ , un cambio positivo en X influencia un cambio negativo en Y
- Si  $\rho_{XY}=0$ , un cambio en X no influencia un cambio en Y, se dice que las variables están descorrelacionadas
- $\rho_{XY} = 0$  no implica que X, Y sean v.a. independentes (excepto si X, Y están normalmente distribuidas)



- Si  $\rho_{XY} >$  0, un cambio positivo en X influencia un cambio positivo en Y
- Si  $\rho_{XY} <$  0, un cambio positivo en X influencia un cambio negativo en Y
- Si  $\rho_{XY}=0$ , un cambio en X no influencia un cambio en Y, se dice que las variables están descorrelacionadas
- $\rho_{XY}=0$  no implica que X,Y sean v.a. independentes (excepto si X,Y están normalmente distribuidas)
- Sin embargo, si X, Y son independientes,  $\rho_{XY} = 0$



## Momento de una V.A.

• Definimos el n-esimo momento de X como  $E[X^n]$ 



## Momento de una V.A.

- Definimos el n-esimo momento de X como  $E[X^n]$
- Definimos la funcion generadora de momentos de X como:



- Definimos el n-esimo momento de X como  $E[X^n]$
- Definimos la funcion generadora de momentos de X como:
- $\bullet \ M_X(t) = E(e^{tX})$



- Definimos el n-esimo momento de X como  $E[X^n]$
- Definimos la funcion generadora de momentos de X como:
- $M_X(t) = E(e^{tX})$
- Asumimos que la esperanza anterior  $E(e^{tX})$  existe (i.e. es finita) para algun intervalo de  $t \in (-\delta, +\delta)$  que contiene t=0



- Definimos el *n*-esimo momento de X como  $E[X^n]$
- Definimos la funcion generadora de momentos de X como:
- $M_X(t) = E(e^{tX})$
- Asumimos que la esperanza anterior  $E(e^{tX})$  existe (i.e. es finita) para algun intervalo de  $t \in (-\delta, +\delta)$  que contiene t=0
- Para calcular  $E[X^n]$ , tomamos la derivada de  $M_X(t)$  respecto de t y la evaluamos en t=0, es decir:



- Definimos el n-esimo momento de X como  $E[X^n]$
- ullet Definimos la funcion generadora de momentos de X como:
- $M_X(t) = E(e^{tX})$
- Asumimos que la esperanza anterior  $E(e^{tX})$  existe (i.e. es finita) para algun intervalo de  $t \in (-\delta, +\delta)$  que contiene t=0
- Para calcular  $E[X^n]$ , tomamos la derivada de  $M_X(t)$  respecto de t y la evaluamos en t=0, es decir:
- $E[X^n] = \frac{d^n M_X(t)}{dt^n}(0) \stackrel{\triangle}{=} M_X^{(n)}(0)$



• Encontrar  $M_X(t)$  de una v.a. X con distribución exponencial y parámetro  $\lambda$ 



- Encontrar  $M_X(t)$  de una v.a. X con distribución exponencial y parámetro  $\lambda$
- Usando las propiedades de esperanza de una función g(X) de una v.a. X con distribución conocida, tenemos:



- Encontrar  $M_X(t)$  de una v.a. X con distribución exponencial y parámetro  $\lambda$
- Usando las propiedades de esperanza de una función g(X) de una v.a. X con distribución conocida, tenemos:
- $M_X(t) = E[e^{tX}] = \int_0^\infty e^{tx} \lambda e^{-\lambda x} dx = \frac{\lambda}{\lambda t}, \quad t < \lambda$



- Encontrar  $M_X(t)$  de una v.a. X con distribución exponencial y parámetro  $\lambda$
- Usando las propiedades de esperanza de una función g(X) de una v.a. X con distribución conocida, tenemos:
- $M_X(t) = E[e^{tX}] = \int_0^\infty e^{tx} \lambda e^{-\lambda x} dx = \frac{\lambda}{\lambda t}, \quad t < \lambda$
- $E[X] = M_X^{(1)}(0) = \frac{1}{\lambda}$



- Encontrar  $M_X(t)$  de una v.a. X con distribución exponencial y parámetro  $\lambda$
- Usando las propiedades de esperanza de una función g(X) de una v.a. X con distribución conocida, tenemos:

• 
$$M_X(t) = E[e^{tX}] = \int_0^\infty e^{tx} \lambda e^{-\lambda x} dx = \frac{\lambda}{\lambda - t}, \quad t < \lambda$$

• 
$$E[X] = M_X^{(1)}(0) = \frac{1}{\lambda}$$

• 
$$E[X^2] = M_X^{(2)}(0) = \frac{2}{\lambda^2}$$



- Encontrar  $M_X(t)$  de una v.a. X con distribución exponencial y parámetro  $\lambda$
- Usando las propiedades de esperanza de una función g(X) de una v.a. X con distribución conocida, tenemos:

• 
$$M_X(t) = E[e^{tX}] = \int_0^\infty e^{tx} \lambda e^{-\lambda x} dx = \frac{\lambda}{\lambda - t}, \quad t < \lambda$$

• 
$$E[X] = M_X^{(1)}(0) = \frac{1}{\lambda}$$

• 
$$E[X^2] = M_X^{(2)}(0) = \frac{2}{\lambda^2}$$

• 
$$var[X] = E[X^2] - (E[X])^2 = \frac{1}{\lambda^2}$$



• Sea  $\boldsymbol{X}$  un vector aleatorio compuesto de N muestras, es decir :  $\boldsymbol{X} = [X_1, X_2, \dots, X_N]^T$ 



- Sea  $\boldsymbol{X}$  un vector aleatorio compuesto de N muestras, es decir :  $\boldsymbol{X} = [X_1, X_2, \dots, X_N]^T$
- Definimos la estadística de orden k como el k-ésimo valor más pequeño de X luego de ordenarlo en forma ascendente



- Sea X un vector aleatorio compuesto de N muestras, es decir :  $X = [X_1, X_2, \dots, X_N]^T$
- Definimos la estadística de orden k como el k-ésimo valor más pequeño de X luego de ordenarlo en forma ascendente
- Es decir, si  $X_{ord} = ordenarAscendente(X)$ , entonces



- Sea  $\boldsymbol{X}$  un vector aleatorio compuesto de N muestras, es decir :  $\boldsymbol{X} = [X_1, X_2, \dots, X_N]^T$
- Definimos la estadística de orden k como el k-ésimo valor más pequeño de X luego de ordenarlo en forma ascendente
- Es decir, si  $X_{ord} = ordenarAscendente(X)$ , entonces
- $X_{ord}(k)$  es la estadística de orden k de X



- Sea  $\boldsymbol{X}$  un vector aleatorio compuesto de N muestras, es decir :  $\boldsymbol{X} = [X_1, X_2, \dots, X_N]^T$
- Definimos la estadística de orden k como el k-ésimo valor más pequeño de X luego de ordenarlo en forma ascendente
- Es decir, si  $X_{ord} = ordenarAscendente(X)$ , entonces
- $X_{ord}(k)$  es la estadística de orden k de X
- ¿Qué representan  $X_{ord}(1)$  y  $X_{ord}(N)$ ?



• Sean  $X_1, X_2, \ldots, X_N$  un conjunto de v.a. i.i.d. cada una con media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$ ; para N grande se tiene que



20 / 47

- Sean  $X_1, X_2, ..., X_N$  un conjunto de v.a. i.i.d. cada una con media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$ ; para N grande se tiene que
- $X_1 + X_2 + \ldots + X_N \sim \mathcal{N}(N\mu, N\sigma^2)$



- Sean  $X_1, X_2, \ldots, X_N$  un conjunto de v.a. i.i.d. cada una con media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$ ; para N grande se tiene que
- $X_1 + X_2 + ... + X_N \sim \mathcal{N}(N\mu, N\sigma^2)$
- Es decir, la suma de N v.a. i.i.d. converge a una distribución normal con media y varianza igual a la suma de cada una



- Sean  $X_1, X_2, \ldots, X_N$  un conjunto de v.a. i.i.d. cada una con media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$ ; para N grande se tiene que
- $X_1 + X_2 + ... + X_N \sim \mathcal{N}(N\mu, N\sigma^2)$
- Es decir, la suma de N v.a. i.i.d. converge a una distribución normal con media y varianza igual a la suma de cada una
- ¿Cuál será, aproximadamente, la distribución de  $\frac{X_1+X_2+...+X_N}{N}$ ?



• Bernoulli: Ensayo de éxito (1) o fracaso (0)



- Bernoulli: Ensayo de éxito (1) o fracaso (0)
- ullet La v.a. del proceso toma los valores  $X=\{0,1\}$



- Bernoulli: Ensayo de éxito (1) o fracaso (0)
- La v.a. del proceso toma los valores  $X = \{0, 1\}$
- $P\{X=1\}=p$  es la p. de éxito,  $P\{X=0\}=1-p$  la p. de fracaso



- Bernoulli: Ensayo de éxito (1) o fracaso (0)
- La v.a. del proceso toma los valores  $X=\{0,1\}$
- $P\{X=1\}=p$  es la p. de éxito,  $P\{X=0\}=1-p$  la p. de fracaso
- $P{X = i} = p^{i}(1-p)^{i}$ ,  $i = {0,1}$



- Bernoulli: Ensayo de éxito (1) o fracaso (0)
- ullet La v.a. del proceso toma los valores  $X=\{0,1\}$
- $P\{X=1\}=p$  es la p. de éxito,  $P\{X=0\}=1-p$  la p. de fracaso
- $P{X = i} = p^{i}(1-p)^{i}$ ,  $i = {0, 1}$
- E[X] = p



- Bernoulli: Ensayo de éxito (1) o fracaso (0)
- ullet La v.a. del proceso toma los valores  $X=\{0,1\}$
- $P\{X=1\}=p$  es la p. de éxito,  $P\{X=0\}=1-p$  la p. de fracaso
- $P{X = i} = p^{i}(1-p)^{i}$ ,  $i = {0,1}$
- E[X] = p
- var[X] = p(1-p)



- Bernoulli: Ensayo de éxito (1) o fracaso (0)
- ullet La v.a. del proceso toma los valores  $X=\{0,1\}$
- $P\{X=1\}=p$  es la p. de éxito,  $P\{X=0\}=1-p$  la p. de fracaso
- $P{X = i} = p^{i}(1-p)^{i}$ ,  $i = {0,1}$
- E[X] = p
- var[X] = p(1-p)
- ullet Binomial: N i.i.d. v.a. Bernoulli, X es la p. de i éxitos en N tiradas



- Bernoulli: Ensayo de éxito (1) o fracaso (0)
- ullet La v.a. del proceso toma los valores  $X=\{0,1\}$
- $P\{X=1\}=p$  es la p. de éxito,  $P\{X=0\}=1-p$  la p. de fracaso
- $P{X = i} = p^{i}(1-p)^{i}$ ,  $i = {0,1}$
- E[X] = p
- var[X] = p(1-p)
- ullet Binomial: N i.i.d. v.a. Bernoulli, X es la p. de i éxitos en N tiradas
- $P\{X=i\} = \binom{N}{i} p^i (1-p)^{N-i}, i = \{0,1,\ldots,N\}$







• 
$$p(x) = \begin{cases} \frac{1}{b-a} & \text{si } a \le x \le b \\ 0 & \text{otro } x \end{cases}$$

• 
$$E[X] = \frac{a+b}{2}$$



$$p(x) = \begin{cases} \frac{1}{b-a} & \text{si } a \le x \le b \\ 0 & \text{otro } x \end{cases}$$

- $\bullet \ E[X] = \frac{a+b}{2}$
- $\operatorname{var}[X] = \frac{(b-a)^2}{12}$



• Una v.a. normal o Gaussiana con media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$ , denotada  $\mathcal{N}(\mu,\sigma^2)$  tiene una pdf:



• Una v.a. normal o Gaussiana con media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$ , denotada  $\mathcal{N}(\mu,\sigma^2)$  tiene una pdf:

• 
$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left[-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right], -\infty < x < +\infty$$



• Una v.a. normal o Gaussiana con media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$ , denotada  $\mathcal{N}(\mu,\sigma^2)$  tiene una pdf:

• 
$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left[-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right], -\infty < x < +\infty$$

ullet La normal cero-uno  $\mathcal{Z}=\mathcal{N}(0,1)$  es:



• Una v.a. normal o Gaussiana con media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$ , denotada  $\mathcal{N}(\mu,\sigma^2)$  tiene una pdf:

• 
$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left[-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right], -\infty < x < +\infty$$

• La normal cero-uno  $\mathcal{Z} = \mathcal{N}(0,1)$  es:

• 
$$p_Z(z) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \exp\left[-\frac{z^2}{2}\right]$$



• Una v.a. normal o Gaussiana con media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$ , denotada  $\mathcal{N}(\mu,\sigma^2)$  tiene una pdf:

• 
$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left[-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right]$$
,  $-\infty < x < +\infty$ 

- La normal cero-uno  $\mathcal{Z} = \mathcal{N}(0,1)$  es:
- $p_Z(z) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \exp\left[-\frac{z^2}{2}\right]$
- La cdf es  $\Phi(z) = P(Z \le z) = \int_{-\infty}^{z} p_{Z}(z)$



## Distribución Normal o Gaussiana

• Una v.a. normal o Gaussiana con media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$ , denotada  $\mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$  tiene una pdf:

• 
$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left[-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right]$$
,  $-\infty < x < +\infty$ 

• La normal cero-uno  $\mathcal{Z} = \mathcal{N}(0,1)$  es:

• 
$$p_Z(z) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \exp\left[-\frac{z^2}{2}\right]$$

- La cdf es  $\Phi(z) = P(Z \le z) = \int_{-\infty}^{z} p_Z(z)$
- Si  $X \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$ ,  $Y = aX + b \sim \mathcal{N}(a\mu + b, a^2\sigma^2)$



## Distribución Normal o Gaussiana

• Una v.a. normal o Gaussiana con media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$ , denotada  $\mathcal{N}(\mu,\sigma^2)$  tiene una pdf:

• 
$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left[-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right]$$
,  $-\infty < x < +\infty$ 

- La normal cero-uno  $\mathcal{Z} = \mathcal{N}(0,1)$  es:
- $p_Z(z) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \exp\left[-\frac{z^2}{2}\right]$
- La cdf es  $\Phi(z) = P(Z \le z) = \int_{-\infty}^{z} p_{Z}(z)$
- Si  $X \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$ ,  $Y = aX + b \sim \mathcal{N}(a\mu + b, a^2\sigma^2)$
- Normalización: Si  $X \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$ ,  $Z = \frac{X \mu}{\sigma} \sim \mathcal{N}(0, 1)$



## Distribución Normal o Gaussiana

• Una v.a. normal o Gaussiana con media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$ , denotada  $\mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$  tiene una pdf:

• 
$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left[-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right]$$
,  $-\infty < x < +\infty$ 

- La normal cero-uno  $\mathcal{Z} = \mathcal{N}(0,1)$  es:
- $p_Z(z) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \exp \left[ -\frac{z^2}{2} \right]$
- La cdf es  $\Phi(z) = P(Z \le z) = \int_{-\infty}^{z} p_Z(z)$
- Si  $X \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$ ,  $Y = aX + b \sim \mathcal{N}(a\mu + b, a^2\sigma^2)$
- Normalización: Si  $X \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$ ,  $Z = \frac{X \mu}{\sigma} \sim \mathcal{N}(0, 1)$
- El teorema central del límite se puede aplicar aproximar la suma de v.a. i.i.d. como una variable normal

#### Distribución Chi-Cuadrado

• Si  $Z_i$  son v.a. i.i.d  $\mathcal{N}(0,1)$ , la distribución de la suma de los cuadrados  $X = Z_1^2 + Z_2^2 + \ldots + Z_n^2$  es:



### Distribución Chi-Cuadrado

- Si  $Z_i$  son v.a. i.i.d  $\mathcal{N}(0,1)$ , la distribución de la suma de los cuadrados  $X = Z_1^2 + Z_2^2 + ... + Z_n^2$  es:
- $X \sim \mathcal{X}_n^2$ , donde  $\mathcal{X}_n^2$  es una chi-cuadrado de orden n



### Distribución Chi-Cuadrado

- Si  $Z_i$  son v.a. i.i.d  $\mathcal{N}(0,1)$ , la distribución de la suma de los cuadrados  $X = Z_1^2 + Z_2^2 + ... + Z_n^2$  es:
- $X \sim \mathcal{X}_n^2$ , donde  $\mathcal{X}_n^2$  es una chi-cuadrado de orden n
- Usaremos la distribución chi-cuadrado para ensayar tests de hipótesis de varianza, y tests de bondad de ajuste (en inglés, goodness of fit) usando el teorema de Pearson



• Si  $Z \sim \mathcal{Z}$  y  $X \sim \mathcal{X}_n^2$  son v.a. independientes entonces el cociente  $T_n = \frac{Z}{\sqrt{X/n}}$  tiene distribución t con n grados de libertad



- Si  $Z \sim \mathcal{Z}$  y  $X \sim \mathcal{X}_n^2$  son v.a. independientes entonces el cociente  $T_n = \frac{Z}{\sqrt{X/n}}$  tiene distribución t con n grados de libertad
- $E[T_n] = 0, n > 1$



- Si  $Z \sim \mathcal{Z}$  y  $X \sim \mathcal{X}_n^2$  son v.a. independientes entonces el cociente  $T_n = \frac{Z}{\sqrt{X/n}}$  tiene distribución t con n grados de libertad
- $E[T_n] = 0, n > 1$
- $var[T_n] = \frac{n}{n-2} para n > 2$



- Si  $Z \sim \mathcal{Z}$  y  $X \sim \mathcal{X}_n^2$  son v.a. independientes entonces el cociente  $T_n = \frac{Z}{\sqrt{X/n}}$  tiene distribución t con n grados de libertad
- $E[T_n] = 0, n > 1$
- $\operatorname{var}[T_n] = \frac{n}{n-2} \operatorname{para} n > 2$
- $T_n$  se parece a  $\mathcal Z$  cuando  $n \to \infty$  pero con colas más notorias (mayor variabilidad que la normal cero-uno)



- Si  $Z \sim \mathcal{Z}$  y  $X \sim \mathcal{X}_n^2$  son v.a. independientes entonces el cociente  $T_n = \frac{Z}{\sqrt{X/n}}$  tiene distribución t con n grados de libertad
- $E[T_n] = 0, n > 1$
- $\operatorname{var}[T_n] = \frac{n}{n-2} \operatorname{para} n > 2$
- $T_n$  se parece a  $\mathcal Z$  cuando  $n \to \infty$  pero con colas más notorias (mayor variabilidad que la normal cero-uno)
- Usaremos la distribución t de Student para ensayar un test de hipótesis y estimación de intervalo de confianza



ullet Sea X una v.a. con N muestras denominadas  $X_i$ 



- Sea X una v.a. con N muestras denominadas  $X_i$
- La media muestral es:



- Sea X una v.a. con N muestras denominadas  $X_i$
- la media muestral es:

$$\bullet \hat{\mu} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} X_i$$



- Sea X una v.a. con N muestras denominadas  $X_i$
- La media muestral es:
- $\hat{\mu} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} X_i$
- La varianza muestral es:



- ullet Sea X una v.a. con N muestras denominadas  $X_i$
- La media muestral es:

$$\bullet \ \hat{\mu} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} X_i$$

- La varianza muestral es:
- $s^2 = \frac{1}{N-1} \sum_{i=1}^{N} (X_i \hat{\mu})^2$



- ullet Sea X una v.a. con N muestras denominadas  $X_i$
- La media muestral es:
- $\bullet \ \hat{\mu} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} X_i$
- La varianza muestral es:
- $s^2 = \frac{1}{N-1} \sum_{i=1}^{N} (X_i \hat{\mu})^2$
- El desvío estándar o dispersión muestral es:



- ullet Sea X una v.a. con N muestras denominadas  $X_i$
- La media muestral es:

$$\bullet \ \hat{\mu} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} X_i$$

• La varianza muestral es:

• 
$$s^2 = \frac{1}{N-1} \sum_{i=1}^{N} (X_i - \hat{\mu})^2$$

- El desvío estándar o dispersión muestral es:
- $s = \sqrt{s^2}$



• La media es el centro de gravedad de la distribución



- La media es el centro de gravedad de la distribución
- Como ya conocemos, la media muestral la calculamos como el promedio aritmétrico de las N muestras



- La media es el centro de gravedad de la distribución
- Como ya conocemos, la media muestral la calculamos como el promedio aritmétrico de las N muestras
- Existen otras *medidas de tendencia central* de interés para el análisis de datos



- La media es el centro de gravedad de la distribución
- Como ya conocemos, la media muestral la calculamos como el promedio aritmétrico de las N muestras
- Existen otras medidas de tendencia central de interés para el análisis de datos
- Cuando la distribución tiene valores extremos, conviene recortar la distribución para analizar los datos



- La media es el centro de gravedad de la distribución
- Como ya conocemos, la media muestral la calculamos como el promedio aritmétrico de las N muestras
- Existen otras medidas de tendencia central de interés para el análisis de datos
- Cuando la distribución tiene valores extremos, conviene recortar la distribución para analizar los datos
- La media recortada a un p% de X es la media que se obtiene de la distribución al descartar el p% superior y el p% inferior



- La media es el centro de gravedad de la distribución
- Como ya conocemos, la media muestral la calculamos como el promedio aritmétrico de las N muestras
- Existen otras *medidas de tendencia central* de interés para el análisis de datos
- Cuando la distribución tiene valores extremos, conviene recortar la distribución para analizar los datos
- La media recortada a un p% de X es la media que se obtiene de la distribución al descartar el p% superior y el p% inferior
- Ejemplo



• La mediana es el valor que parte la distribución en dos porciones de área iguales a (1/2)



- La mediana es el valor que parte la distribución en dos porciones de área iguales a (1/2)
- ullet La mediana también se puede definir como la media recortada de 50%



- La mediana es el valor que parte la distribución en dos porciones de área iguales a  $\left(1/2\right)$
- La mediana también se puede definir como la media recortada de 50%
- La moda es el valor más probable (con mayor ocurrencia) de la distribución - recuerden máxima verosimilitud!



- La mediana es el valor que parte la distribución en dos porciones de área iguales a (1/2)
- La mediana también se puede definir como la media recortada de 50%
- La moda es el valor más probable (con mayor ocurrencia) de la distribución - recuerden máxima verosimilitud!
- Puede haber más de una moda



- La mediana es el valor que parte la distribución en dos porciones de área iguales a (1/2)
- La mediana también se puede definir como la media recortada de 50%
- La moda es el valor más probable (con mayor ocurrencia) de la distribución - recuerden máxima verosimilitud!
- Puede haber más de una moda
- Ejemplo



• La media, la moda, la mediana y la media recortada son valores de tendencia central de una distribución



- La media, la moda, la mediana y la media recortada son valores de tendencia central de una distribución
- La oblicuidad se puede definir como una medida de la falta de simetría



- La media, la moda, la mediana y la media recortada son valores de tendencia central de una distribución
- La oblicuidad se puede definir como una medida de la falta de simetría
- La oblicuidad de la distribución de una v.a. X con muestras  $X_i$ , media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$  se define matemáticamente como el tercer momento central estandarizado (i.e. dividido por la dispersión al cubo)



- La media, la moda, la mediana y la media recortada son valores de tendencia central de una distribución
- La oblicuidad se puede definir como una medida de la falta de simetría
- La oblicuidad de la distribución de una v.a. X con muestras  $X_i$ , media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$  se define matemáticamente como el tercer momento central estandarizado (i.e. dividido por la dispersión al cubo)
- $\tilde{\mu}_3 = E\left[\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^3\right] = \frac{\mu_3}{\sigma^3}$



- La media, la moda, la mediana y la media recortada son valores de tendencia central de una distribución
- La oblicuidad se puede definir como una medida de la falta de simetría
- La oblicuidad de la distribución de una v.a. X con muestras  $X_i$ , media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$  se define matemáticamente como el tercer momento central estandarizado (i.e. dividido por la dispersión al cubo)
- $\tilde{\mu}_3 = E\left[\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^3\right] = \frac{\mu_3}{\sigma^3}$
- En distribuciones simétricas respecto de un pico, la moda, mediana, media y media recortada coinciden



- La media, la moda, la mediana y la media recortada son valores de tendencia central de una distribución
- La oblicuidad se puede definir como una medida de la falta de simetría
- La oblicuidad de la distribución de una v.a. X con muestras  $X_i$ , media  $\mu$  y varianza  $\sigma^2$  se define matemáticamente como el tercer momento central estandarizado (i.e. dividido por la dispersión al cubo)
- $\tilde{\mu}_3 = E\left[\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^3\right] = \frac{\mu_3}{\sigma^3}$
- En distribuciones simétricas respecto de un pico, la moda, mediana, media y media recortada coinciden
- En este caso la oblicuidad es cero



# Skewness (Cont.)

• Si la distribución tiene más área hacia la izquierda de la moda que hacia la derecha, está oblicuada hacia la izquierda (negativa)



- Si la distribución tiene más área hacia la izquierda de la moda que hacia la derecha, está oblicuada hacia la izquierda (negativa)
- Si la distribución tiene más área hacia la derecha de la moda que hacia la izquierda, está oblicuada hacia la derecha (positiva)



- Si la distribución tiene más área hacia la izquierda de la moda que hacia la derecha, está oblicuada hacia la izquierda (negativa)
- Si la distribución tiene más área hacia la derecha de la moda que hacia la izquierda, está oblicuada hacia la derecha (positiva)
- Ejemplo



- Si la distribución tiene más área hacia la izquierda de la moda que hacia la derecha, está oblicuada hacia la izquierda (negativa)
- Si la distribución tiene más área hacia la derecha de la moda que hacia la izquierda, está oblicuada hacia la derecha (positiva)
- Ejemplo
- La media sigue la dirección de la oblicuidad, respecto de la moda



- Si la distribución tiene más área hacia la izquierda de la moda que hacia la derecha, está oblicuada hacia la izquierda (negativa)
- Si la distribución tiene más área hacia la derecha de la moda que hacia la izquierda, está oblicuada hacia la derecha (positiva)
- Ejemplo
- La media sigue la dirección de la oblicuidad, respecto de la moda
- Entre la media y la moda se encuentra la mediana



- Si la distribución tiene más área hacia la izquierda de la moda que hacia la derecha, está oblicuada hacia la izquierda (negativa)
- Si la distribución tiene más área hacia la derecha de la moda que hacia la izquierda, está oblicuada hacia la derecha (positiva)
- Ejemplo
- La media sigue la dirección de la oblicuidad, respecto de la moda
- Entre la media y la moda se encuentra la mediana
- Ejemplo



• La curtosis es una medida de cuán punteaguda o achatada es una distribución



- La curtosis es una medida de cuán punteaguda o achatada es una distribución
- La curtosis se calcula como el cuarto momento central estandarizado (i.e. dividido por la dispersión a la cuarta):



- La curtosis es una medida de cuán punteaguda o achatada es una distribución
- La curtosis se calcula como el cuarto momento central estandarizado (i.e. dividido por la dispersión a la cuarta):

$$\bullet \ \tilde{\mu}_4 = E\left[\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^4\right] = \frac{\mu_4}{\sigma^4}$$



- La curtosis es una medida de cuán punteaguda o achatada es una distribución
- La curtosis se calcula como el cuarto momento central estandarizado (i.e. dividido por la dispersión a la cuarta):
- $\bullet \ \tilde{\mu}_4 = E\left[\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^4\right] = \frac{\mu_4}{\sigma^4}$
- La curtosis de una distribución normal es 3



- La curtosis es una medida de cuán punteaguda o achatada es una distribución
- La curtosis se calcula como el cuarto momento central estandarizado (i.e. dividido por la dispersión a la cuarta):
- $\bullet \ \tilde{\mu}_4 = E\left[\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^4\right] = \frac{\mu_4}{\sigma^4}$
- La curtosis de una distribución normal es 3
- Se define por esto la *curtosis en exceso* de una distribución como  $\tilde{\mu}_4 3$



• Las realizaciones de una v.a. se alejan de la media en función de la variabilidad de los datos



- Las realizaciones de una v.a. se alejan de la media en función de la variabilidad de los datos
- Se define el rango de un conjunto de medidas como la diferencia entre el valor más grande y el más chico del conjunto



- Las realizaciones de una v.a. se alejan de la media en función de la variabilidad de los datos
- Se define el rango de un conjunto de medidas como la diferencia entre el valor más grande y el más chico del conjunto
- El rango por sí solo no aporta información precisa de la variabilidad



- Las realizaciones de una v.a. se alejan de la media en función de la variabilidad de los datos
- Se define el rango de un conjunto de medidas como la diferencia entre el valor más grande y el más chico del conjunto
- El rango por sí solo no aporta información precisa de la variabilidad
- Se define el percentil p-ésimo como aquel valor  $x_p$  en un conjunto ordenado de datos para el cual el p% de las mediciones están por debajo de  $x_p$ , y (1-p)% de las mediciones están por encima de  $x_p$



• Para encontrar el percentil i% en base a N observaciones de X, denominadas  $X_i$  hacemos lo siguiente:



- Para encontrar el percentil i% en base a N observaciones de X, denominadas  $X_i$  hacemos lo siguiente:
- Primero ordenamos en forma ascendente las muestras de manera que tenemos  $X_1 \le X_2 \le ... \le X_i \le ... \le X_N$



- Para encontrar el percentil i% en base a N observaciones de X, denominadas  $X_i$  hacemos lo siguiente:
- Primero ordenamos en forma ascendente las muestras de manera que tenemos  $X_1 \leq X_2 \leq \ldots \leq X_i \leq \ldots \leq X_N$
- El valor  $X_i$  corresponde al percentil  $x_i = 100(i 0.5)/N$



- Para encontrar el percentil i% en base a N observaciones de X, denominadas  $X_i$  hacemos lo siguiente:
- Primero ordenamos en forma ascendente las muestras de manera que tenemos  $X_1 \leq X_2 \leq \ldots \leq X_i \leq \ldots \leq X_N$
- El valor  $X_i$  corresponde al percentil  $x_i = 100(i 0.5)/N$
- En la ecuación anterior, 0.5 para no asignar un percentil 100% a la muestra más grande (improbable)



• Ciertos percentiles específicos son de interés, estos son:



- Ciertos percentiles específicos son de interés, estos son:
- El percentil 25%, 50%, 75%



- Ciertos percentiles específicos son de interés, estos son:
- El percentil 25%, 50%, 75%
- Estos también se denominan cuartil inferior  $Q_1=Q(.25)$ , medio  $Q_2=Q(.5)$  y superior  $Q_3=Q(.75)$ , respectivamente



- Ciertos percentiles específicos son de interés, estos son:
- El percentil 25%, 50%, 75%
- Estos también se denominan cuartil inferior  $Q_1 = Q(.25)$ , medio  $Q_2 = Q(.5)$  y superior  $Q_3 = Q(.75)$ , respectivamente
- ¿Cómo se llama al percentil 50%?



- Ciertos percentiles específicos son de interés, estos son:
- El percentil 25%, 50%, 75%
- Estos también se denominan cuartil inferior  $Q_1 = Q(.25)$ , medio  $Q_2 = Q(.5)$  y superior  $Q_3 = Q(.75)$ , respectivamente
- ¿Cómo se llama al percentil 50%?
- Al mismo tiempo, se define como primero, segundo, ..., q-ésimo cuantil q a aquella subdivisión de la distribución en q partes iguales



- Ciertos percentiles específicos son de interés, estos son:
- El percentil 25%, 50%, 75%
- Estos también se denominan cuartil inferior  $Q_1 = Q(.25)$ , medio  $Q_2 = Q(.5)$  y superior  $Q_3 = Q(.75)$ , respectivamente
- ¿Cómo se llama al percentil 50%?
- Al mismo tiempo, se define como primero, segundo, ..., q-ésimo cuantil q a aquella subdivisión de la distribución en q partes iguales
- ullet Los cuartiles son un caso particular de los cuantiles (q=4)



• El rango intercuartil (IQR) se define como la diferencia entre el cuartil superior y el inferior



• El rango intercuartil (IQR) se define como la diferencia entre el cuartil superior y el inferior

• 
$$IQR = Q_3 - Q_1$$



- El rango intercuartil (IQR) se define como la diferencia entre el cuartil superior y el inferior
- $IQR = Q_3 Q_1$
- IQR mide la variabilidad en la región central de la distribución, pero ignora la variabilidad en los extremos superiores (>75%) e inferiores (< 25%)



- El rango intercuartil (IQR) se define como la diferencia entre el cuartil superior y el inferior
- $IQR = Q_3 Q_1$
- IQR mide la variabilidad en la región central de la distribución, pero ignora la variabilidad en los extremos superiores (>75%) e inferiores (<25%)
- Ejemplo: calcular el IQR para la siguiente muestra de datos: (20, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 80)



- El rango intercuartil (IQR) se define como la diferencia entre el cuartil superior y el inferior
- $IQR = Q_3 Q_1$
- IQR mide la variabilidad en la región central de la distribución, pero ignora la variabilidad en los extremos superiores (>75%) e inferiores (< 25%)
- Ejemplo: calcular el IQR para la siguiente muestra de datos: (20, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 80)
- Notar que IQR es cero porque la media, la mediana y los cuartiles superiores e inferiores dan todos 50



- El rango intercuartil (IQR) se define como la diferencia entre el cuartil superior y el inferior
- $IQR = Q_3 Q_1$
- IQR mide la variabilidad en la región central de la distribución, pero ignora la variabilidad en los extremos superiores (>75%) e inferiores (<25%)
- Ejemplo: calcular el IQR para la siguiente muestra de datos: (20, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 50, 80)
- Notar que IQR es cero porque la media, la mediana y los cuartiles superiores e inferiores dan todos 50
- Sin embargo los datos tienen variabilidad



• Por lo general es necesario contar con la siguiente mínima información para describir un conjunto de datos ordenado:



- Por lo general es necesario contar con la siguiente mínima información para describir un conjunto de datos ordenado:
- El valor mínimo de la muestra  $(X_1)$



- Por lo general es necesario contar con la siguiente mínima información para describir un conjunto de datos ordenado:
- El valor mínimo de la muestra  $(X_1)$
- El cuartil inferior Q<sub>1</sub>



- Por lo general es necesario contar con la siguiente mínima información para describir un conjunto de datos ordenado:
- El valor mínimo de la muestra  $(X_1)$
- El cuartil inferior  $Q_1$
- El cuartil medio  $Q_2$  (la mediana)



- Por lo general es necesario contar con la siguiente mínima información para describir un conjunto de datos ordenado:
- El valor mínimo de la muestra  $(X_1)$
- El cuartil inferior  $Q_1$
- El cuartil medio  $Q_2$  (la mediana)
- El cuartil superior Q<sub>3</sub>



- Por lo general es necesario contar con la siguiente mínima información para describir un conjunto de datos ordenado:
- El valor mínimo de la muestra  $(X_1)$
- El cuartil inferior  $Q_1$
- El cuartil medio  $Q_2$  (la mediana)
- El cuartil superior  $Q_3$
- El valor máximo de la muestra  $(X_N)$



 $\bullet$  Sea  $\hat{\mu}$  la media muestral y s el desvío estándar muestral



- Sea  $\hat{\mu}$  la media muestral y s el desvío estándar muestral
- La Regla Empírica dice que para una distribución con forma de montaña, se cumple:



- ullet Sea  $\hat{\mu}$  la media muestral y s el desvío estándar muestral
- La Regla Empírica dice que para una distribución con forma de montaña, se cumple:
- ullet El intervalo  $\hat{\mu} \pm s$  contiene el 68% de las mediciones



- ullet Sea  $\hat{\mu}$  la media muestral y s el desvío estándar muestral
- La Regla Empírica dice que para una distribución con forma de montaña, se cumple:
- El intervalo  $\hat{\mu} \pm s$  contiene el 68% de las mediciones
- ullet El intervalo  $\hat{\mu}\pm 2s$  contiene el 95% de las mediciones



- ullet Sea  $\hat{\mu}$  la media muestral y s el desvío estándar muestral
- La Regla Empírica dice que para una distribución con forma de montaña, se cumple:
- El intervalo  $\hat{\mu} \pm s$  contiene el 68% de las mediciones
- ullet El intervalo  $\hat{\mu} \pm 2s$  contiene el 95% de las mediciones
- El intervalo  $\hat{\mu} \pm 3s$  contiene el 99.7% de las mediciones



• Dado que el intervalo  $\hat{\mu} \pm 2s$  contiene el 95% de las mediciones,...



- Dado que el intervalo  $\hat{\mu} \pm 2s$  contiene el 95% de las mediciones,...
- el rango (máximo mínimo) de las mediciones tiene longitud aproximada 2s-(-2s)=4s



- Dado que el intervalo  $\hat{\mu} \pm 2s$  contiene el 95% de las mediciones,...
- el rango (máximo mínimo) de las mediciones tiene longitud aproximada 2s (-2s) = 4s
- Entonces podemos estimar s como:



- Dado que el intervalo  $\hat{\mu} \pm 2s$  contiene el 95% de las mediciones,...
- el rango (máximo mínimo) de las mediciones tiene longitud aproximada 2s-(-2s)=4s
- Entonces podemos estimar s como:

• 
$$\hat{s} = \frac{rango}{4}$$



• Una medida de cuanto varían las muestras respecto de la media es encontrar el coeficiente de variación (CV)



- Una medida de cuanto varían las muestras respecto de la media es encontrar el coeficiente de variación (CV)
- Definimos el CV como:



- Una medida de cuanto varían las muestras respecto de la media es encontrar el coeficiente de variación (CV)
- Definimos el CV como:
- $CV(\%) = \frac{\sigma}{|\mu|} \times 100$ , para  $\mu \neq 0$



- Una medida de cuanto varían las muestras respecto de la media es encontrar el coeficiente de variación (CV)
- Definimos el CV como:
- $CV(\%)=rac{\sigma}{|\mu|} imes 100$ , para  $\mu 
  eq 0$
- Esto sirve para comparar el grado de variación de distintos procesos estocásticos, normalizado por la media



- Una medida de cuanto varían las muestras respecto de la media es encontrar el coeficiente de variación (CV)
- Definimos el CV como:
- $CV(\%) = \frac{\sigma}{|\mu|} \times 100$ , para  $\mu \neq 0$
- Esto sirve para comparar el grado de variación de distintos procesos estocásticos, normalizado por la media
- Usando datos muestrales, el CV se estima como:



- Una medida de cuanto varían las muestras respecto de la media es encontrar el coeficiente de variación (CV)
- Definimos el CV como:
- $CV(\%)=rac{\sigma}{|\mu|} imes 100$ , para  $\mu 
  eq 0$
- Esto sirve para comparar el grado de variación de distintos procesos estocásticos, normalizado por la media
- Usando datos muestrales, el CV se estima como:
- $CV(\%) = \frac{s}{|\hat{\mu}|} \times 100$



 Para representar gráficamente la distribución de los datos en forma más compacta que en un histograma, se usan los denonimados gráficos de Box-and-Whiskers (B& W)



- Para representar gráficamente la distribución de los datos en forma más compacta que en un histograma, se usan los denonimados gráficos de Box-and-Whiskers (B& W)
- Para graficarlos, hacemos lo siguiente:



- Para representar gráficamente la distribución de los datos en forma más compacta que en un histograma, se usan los denonimados gráficos de Box-and-Whiskers (B& W)
- Para graficarlos, hacemos lo siguiente:
- Identificamos  $Q_1, Q_2, Q_3$



 Para representar gráficamente la distribución de los datos en forma más compacta que en un histograma, se usan los denonimados gráficos de Box-and-Whiskers (B& W)

Análisis de Datos para AI - C2

- Para graficarlos, hacemos lo siguiente:
- Identificamos  $Q_1, Q_2, Q_3$
- ullet Graficamos una caja (Box) rectangular entre  $Q_1$  y  $Q_3$



Mayo de 2021

- Para representar gráficamente la distribución de los datos en forma más compacta que en un histograma, se usan los denonimados gráficos de Box-and-Whiskers (B& W)
- Para graficarlos, hacemos lo siguiente:
- Identificamos  $Q_1, Q_2, Q_3$
- ullet Graficamos una caja (Box) rectangular entre  $Q_1$  y  $Q_3$
- ullet Trazamos una línea paralela los lados más corto de la caja  $Q_2$



- Para representar gráficamente la distribución de los datos en forma más compacta que en un histograma, se usan los denonimados gráficos de Box-and-Whiskers (B& W)
- Para graficarlos, hacemos lo siguiente:
- Identificamos  $Q_1, Q_2, Q_3$
- ullet Graficamos una caja (Box) rectangular entre  $Q_1$  y  $Q_3$
- ullet Trazamos una línea paralela los lados más corto de la caja  $Q_2$
- ullet Trazamos una línea desde el lado  $Q_3$  hasta el valor máximo de las muestras (Whisker)



- Para representar gráficamente la distribución de los datos en forma más compacta que en un histograma, se usan los denonimados gráficos de Box-and-Whiskers (B& W)
- Para graficarlos, hacemos lo siguiente:
- Identificamos  $Q_1, Q_2, Q_3$
- ullet Graficamos una caja (Box) rectangular entre  $Q_1$  y  $Q_3$
- ullet Trazamos una línea paralela los lados más corto de la caja  ${\it Q}_2$
- Trazamos una línea desde el lado  $Q_3$  hasta el valor máximo de las muestras (Whisker)
- ullet Trazamos una línea desde el lado  $Q_1$  hasta el valor mínimo de las muestras (Whisker)



- Para representar gráficamente la distribución de los datos en forma más compacta que en un histograma, se usan los denonimados gráficos de Box-and-Whiskers (B& W)
- Para graficarlos, hacemos lo siguiente:
- Identificamos  $Q_1, Q_2, Q_3$
- ullet Graficamos una caja (Box) rectangular entre  $Q_1$  y  $Q_3$
- ullet Trazamos una línea paralela los lados más corto de la caja  ${\it Q}_2$
- Trazamos una línea desde el lado  $Q_3$  hasta el valor máximo de las muestras (Whisker)
- Trazamos una línea desde el lado  $Q_1$  hasta el valor mínimo de las muestras (Whisker)
- Ejemplo



 Para hacer un gráfico de B& W completo debemos definir primero definimos lo siguiente:



- Para hacer un gráfico de B& W completo debemos definir primero definimos lo siguiente:
- Definimos el *paso* como *paso* =  $1.5 \times IQR$ :



- Para hacer un gráfico de B& W completo debemos definir primero definimos lo siguiente:
- Definimos el paso como paso =  $1.5 \times IQR$ :
- Definimos a la muestra x como un *outlier* si cumple lo siguiente:



- Para hacer un gráfico de B& W completo debemos definir primero definimos lo siguiente:
- Definimos el paso como paso =  $1.5 \times IQR$ :
- Definimos a la muestra x como un *outlier* si cumple lo siguiente:
- $x > Q_3 + paso$ , o  $x < Q_1 paso$



- Para hacer un gráfico de B& W completo debemos definir primero definimos lo siguiente:
- Definimos el paso como paso =  $1.5 \times IQR$ :
- Definimos a la muestra x como un *outlier* si cumple lo siguiente:
- $x > Q_3 + paso$ , o  $x < Q_1 paso$
- Definimos valores adyacentes a los últimos valores que no son outliers



- Para hacer un gráfico de B& W completo debemos definir primero definimos lo siguiente:
- Definimos el paso como paso =  $1.5 \times IQR$ :
- Definimos a la muestra x como un *outlier* si cumple lo siguiente:
- $x > Q_3 + paso$ , o  $x < Q_1 paso$
- Definimos valores adyacentes a los últimos valores que no son outliers
- ullet Para graficar Identificamos  $Q_1,\,Q_2,\,Q_3$



- Para hacer un gráfico de B& W completo debemos definir primero definimos lo siguiente:
- Definimos el paso como paso =  $1.5 \times IQR$ :
- Definimos a la muestra x como un *outlier* si cumple lo siguiente:
- $x > Q_3 + paso$ , o  $x < Q_1 paso$
- Definimos valores adyacentes a los últimos valores que no son outliers
- Para graficar Identificamos  $Q_1, Q_2, Q_3$
- ullet Graficamos una caja (Box) rectangular entre  $Q_1$  y  $Q_3$



Mayo de 2021

- Para hacer un gráfico de B& W completo debemos definir primero definimos lo siguiente:
- Definimos el paso como paso =  $1.5 \times IQR$ :
- Definimos a la muestra x como un *outlier* si cumple lo siguiente:
- $x > Q_3 + paso$ , o  $x < Q_1 paso$
- Definimos valores adyacentes a los últimos valores que no son outliers
- Para graficar Identificamos  $Q_1, Q_2, Q_3$
- ullet Graficamos una caja (Box) rectangular entre  $Q_1$  y  $Q_3$
- ullet Trazamos una línea paralela los lados más corto de la caja  $Q_2$



- Para hacer un gráfico de B& W completo debemos definir primero definimos lo siguiente:
- Definimos el paso como paso =  $1.5 \times IQR$ :
- Definimos a la muestra x como un *outlier* si cumple lo siguiente:
- $x > Q_3 + paso$ , o  $x < Q_1 paso$
- Definimos valores advacentes a los últimos valores que no son outliers
- Para graficar Identificamos  $Q_1, Q_2, Q_3$
- Graficamos una caja (Box) rectangular entre  $Q_1$  y  $Q_3$
- Trazamos una línea paralela los lados más corto de la caja  $Q_2$
- Trazamos una línea desde el lado  $Q_3$  hasta valor adyacente superior



- Para hacer un gráfico de B& W completo debemos definir primero definimos lo siguiente:
- Definimos el paso como paso =  $1.5 \times IQR$ :
- Definimos a la muestra x como un *outlier* si cumple lo siguiente:
- $x > Q_3 + paso$ , o  $x < Q_1 paso$
- Definimos valores adyacentes a los últimos valores que no son outliers
- Para graficar Identificamos  $Q_1, Q_2, Q_3$
- ullet Graficamos una caja (Box) rectangular entre  $Q_1$  y  $Q_3$
- ullet Trazamos una línea paralela los lados más corto de la caja  ${\it Q}_2$
- ullet Trazamos una línea desde el lado  $Q_3$  hasta valor adyacente superior
- ullet Trazamos una línea desde el lado  $Q_1$  hasta valor adyacente inferior



- Para hacer un gráfico de B& W completo debemos definir primero definimos lo siguiente:
- Definimos el paso como paso =  $1.5 \times IQR$ :
- Definimos a la muestra x como un *outlier* si cumple lo siguiente:
- $x > Q_3 + paso$ , o  $x < Q_1 paso$
- Definimos valores adyacentes a los últimos valores que no son outliers
- Para graficar Identificamos  $Q_1, Q_2, Q_3$
- ullet Graficamos una caja (Box) rectangular entre  $Q_1$  y  $Q_3$
- ullet Trazamos una línea paralela los lados más corto de la caja  $\mathcal{Q}_2$
- ullet Trazamos una línea desde el lado  $Q_3$  hasta valor adyacente superior
- ullet Trazamos una línea desde el lado  $Q_1$  hasta valor adyacente inferior
- Marcamos los outliers ligeros (entre  $1.5 \sim 3 \times IQR$ ) con una cruz, y los outliers pesados ( $> 3 \times IQR$ ) con un círculo FACULTAD DE INGENIER

- Para hacer un gráfico de B& W completo debemos definir primero definimos lo siguiente:
- Definimos el paso como paso =  $1.5 \times IQR$ :
- Definimos a la muestra x como un *outlier* si cumple lo siguiente:
- $x > Q_3 + paso$ , o  $x < Q_1 paso$
- Definimos valores advacentes a los últimos valores que no son outliers
- Para graficar Identificamos  $Q_1, Q_2, Q_3$
- Graficamos una caja (Box) rectangular entre  $Q_1 \vee Q_3$
- Trazamos una línea paralela los lados más corto de la caja  $Q_2$
- Trazamos una línea desde el lado  $Q_3$  hasta valor adyacente superior
- Trazamos una línea desde el lado  $Q_1$  hasta valor advacente inferior
- Marcamos los outliers ligeros (entre  $1.5 \sim 3 \times IQR$ ) con una cruz, y los outliers pesados ( $> 3 \times IQR$ ) con un círculo
- Ejemplo

# Diagramas de Stem-and-Leaf

 Si queremos visualizar todas las observaciones de una realización de una v.a. en forma agrupada podemos usar los diagramas de Stem-and-Leaf (tallo y hoja)



- Si queremos visualizar todas las observaciones de una realización de una v.a. en forma agrupada podemos usar los diagramas de Stem-and-Leaf (tallo y hoja)
- Para esto, mostramos los dígitos tallo, es decir el o los primeros dígitos de un número excepto el último dígito



- Si queremos visualizar todas las observaciones de una realización de una v.a. en forma agrupada podemos usar los diagramas de Stem-and-Leaf (tallo y hoja)
- Para esto, mostramos los dígitos tallo, es decir el o los primeros dígitos de un número excepto el último dígito
- El tallo puede tener cualquier cantidad de números



- Si queremos visualizar todas las observaciones de una realización de una v.a. en forma agrupada podemos usar los diagramas de Stem-and-Leaf (tallo y hoja)
- Para esto, mostramos los dígitos tallo, es decir el o los primeros dígitos de un número excepto el último dígito
- El tallo puede tener cualquier cantidad de números
- Luego trazamos una línea vertical y trazamos el último dígito de cada valor de la v.a.



- Si queremos visualizar todas las observaciones de una realización de una v.a. en forma agrupada podemos usar los diagramas de Stem-and-Leaf (tallo y hoja)
- Para esto, mostramos los dígitos tallo, es decir el o los primeros dígitos de un número excepto el último dígito
- El tallo puede tener cualquier cantidad de números
- Luego trazamos una línea vertical y trazamos el último dígito de cada valor de la v.a.
- Separamos el último dígito de cada valor arrojado por la v.a. con un espacio



- Si queremos visualizar todas las observaciones de una realización de una v.a. en forma agrupada podemos usar los diagramas de Stem-and-Leaf (tallo y hoja)
- Para esto, mostramos los dígitos tallo, es decir el o los primeros dígitos de un número excepto el último dígito
- El tallo puede tener cualquier cantidad de números
- Luego trazamos una línea vertical y trazamos el último dígito de cada valor de la v a
- Separamos el último dígito de cada valor arrojado por la v.a. con un espacio
- Cada hoja solo puede tener un número



- Si queremos visualizar todas las observaciones de una realización de una v.a. en forma agrupada podemos usar los diagramas de Stem-and-Leaf (tallo y hoja)
- Para esto, mostramos los dígitos tallo, es decir el o los primeros dígitos de un número excepto el último dígito
- El tallo puede tener cualquier cantidad de números
- Luego trazamos una línea vertical y trazamos el último dígito de cada valor de la v.a.
- Separamos el último dígito de cada valor arrojado por la v.a. con un espacio
- Cada hoja solo puede tener un número
- Si no queremos mostrar valores decimales, redondeamos al entero FACULTAL más cercano

## Diagramas de Stem-and-Leaf) (Cont.)

 Nota: si rotamos 90 grados en sentido antihorario al diagrama Stem-and-Leaf obtenemos una especie de distribución



43 / 47

## Diagramas de Stem-and-Leaf) (Cont.)

- Nota: si rotamos 90 grados en sentido antihorario al diagrama Stem-and-Leaf obtenemos una especie de distribución
- Ejemplo: sea una v.a. X con observaciones  $\{1.2\ 1.3\ 1.5\ 1.9\ 2.0\ 2.4\ 2.5\ 3.5\ 3.6\ 4.1\}$ . Graficar el diagrama de stem-and-leaf



# Diagramas de Stem-and-Leaf) (Cont.)

- Nota: si rotamos 90 grados en sentido antihorario al diagrama Stem-and-Leaf obtenemos una especie de distribución
- Ejemplo: sea una v.a. X con observaciones
   {1.2 1.3 1.5 1.9 2.0 2.4 2.5 3.5 3.6 4.1}. Graficar el diagrama de stem-and-leaf
- El diagrama es:

Stem	Leaf
1	2 3 5 9 0 4 5
2	0 4 5
3	5 6
4	1



### Ejercicio 1

Simular N = 100 muestras de una v.a. X con distribución normal cero-uno.

- Encontrar la curtosis y oblicuidad usando una rutina de software
- Encontrar el IQR
- Estimar el desvío estándar usando el rango de las mediciones simuladas
- Trazar el diagrama de Box-and-Whiskers para una realización



## Ejercicio 2

Simular N=100 muestras de una v.a. X con distribución exponencial con parámetro  $\lambda=1$ .

- Encontrar la curtosis y oblicuidad usando una rutina de software
- Encontrar el IQR
- Estimar el desvío estándar usando el rango de las mediciones simuladas
- Trazar el diagrama de Box-and-Whiskers para una realización



### Ejercicio 3

Quiero saber si me conviene comprar acciones de Amazon, basado en la información financiera del Nasdaq de los últimos seis meses. Sólo me interesa comprarlas si voy a tener una probabilidad de al menos 95% de generar una ganancia mínima (promedio) de 2% si vendo las acciones durante el mes posterior a la compra. Usando las herramientas vistas en la clase de hoy y en Probabilidad y Estadística, ¿me recomiendan comprar las acciones o no?



# Bibliografía I

- E. Alpaydin, *Introduction to machine learning*. MIT press, 2020.
- R. L. Ott and M. T. Longnecker, An introduction to statistical methods and data analysis. Nelson Education, 2015.
  - "Stony Brook University: Notes on Expectation, Moment Generating Functions, Variance, Covariance." http://www.ams.sunysb.edu/~jsbm/courses/311/expectations.pdf. Accessed: 2021-02-07.

