

Probabilidad y estadística

Clase 2

Transformaciones de variables

Función de variable aleatoria

Método de la transformada inversa

El objetivo es poder generar una variable aleatoria con una cierta distribución deseada a partir de una que conozco.

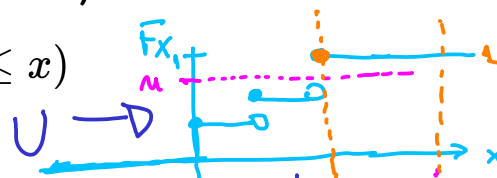
Es decir, quiero construir una variable aleatoria cuya función de distribución sea una F dada.

Método de la transformada inversa

Sea $F : \mathbb{R} \rightarrow [0, 1]$ una función de distribución, existe una variable aleatoria

$$X / \boxed{F(x)} = \mathbb{P}(X \leq x)$$

Definimos la inversa generalizada como:



$$\{ F_X^{-1}(u) = \min \{ x \in \mathbb{R} : \overbrace{F_X(x)}^{\text{continuo}} \geq u \}, u \in (0, 1) \} = \{ x : F_X(x) = u \} = \bar{F}_X^{-1}(u)$$

Teorema: Si F es una función que cumple que

- Es no decreciente ✓
- $\lim_{x \rightarrow -\infty} F(x) = 0$ y $\lim_{x \rightarrow \infty} F(x) = 1$ ✓
- Es continua a derecha ✓

$\Rightarrow F$ es una fun. de distribución

Entonces, si defino $\boxed{X = F^{-1}(U)}$ con $U \sim \mathcal{U}(0, 1)$ X es una v.a. con función de distribución F

genero
muestras
de X
un fun.
de distr.
 F

Ejercicio 1

$$X \in \{1, \dots, 6\} \text{ y } P(X=i) = \frac{1}{6} \quad i=1, \dots, 6$$

Sea X el resultado de arrojar un dado equilibrado. A partir de 1000 realizaciones de una v.a. uniforme en el intervalo $(0,1)$, simular 1000 realizaciones de X .

$$\begin{array}{c} U \\ \downarrow \\ F_X(u) = \end{array} \left\{ \begin{array}{ll} 1 & \text{si } 0 \leq u < 1/6 \\ 2 & \text{si } 1/6 \leq u < 2/6 \\ 3 & \dots \\ 6 & \text{si } 5/6 \leq u < 1 \end{array} \right. \rightarrow X$$

Ejercicio 2

$$\begin{aligned}
 & \left\{ \begin{array}{l} X: \text{"tiempo entre llamadas"} \\ f_X(x) = \frac{1}{s} e^{-1/s x} \quad \mathbb{1}_{\{x \geq 0\}} \end{array} \right\} \Rightarrow F_X(x) = \int_{-\infty}^x f_X(x) dx = \int_0^x \frac{1}{s} e^{-1/s x} dx = -e^{-1/s x} \Big|_0^x = (1 - e^{-1/s x}) \mathbb{1}_{\{x \geq 0\}} \\
 & \quad \quad \quad \underline{\quad \quad \quad} \quad \quad \quad F_X(x) = y \Rightarrow 1 - e^{-x/s} = y \Rightarrow 1 - y = e^{-x/s} \Rightarrow x = -s \log(1 - y)
 \end{aligned}$$

El tiempo (en minutos) entre llamadas a un call center tiene una distribución exponencial de parámetro $1/s$.

A partir de 1000 observaciones de una v.a. uniforme en el intervalo (0,1), simular 1000 valores de tiempos entre llamadas.

$$\begin{aligned}
 & \quad \quad \quad \overset{\text{uniforme}(0,1)}{\nearrow} F_X^{-1}(y) = -s \log(1 - y) \\
 & \quad \quad \quad \searrow x / F_X(x) \text{ sea su fun. de distrib. i.e. } x \sim \mathcal{E}(1/s)
 \end{aligned}$$

Función de variable aleatoria

Motivación

$$Y = g(X)$$

↑
C240E60

En este caso, lo que conocemos es la relación entre variables aleatorias (transformación), pero sólo conocemos la distribución de una ellas.

Usos: en ML, se suele usar la transformación de variables para mejorar los resultados de ajustes y predicciones.

Algunas transformaciones más comunes son

- Log •
- Exp
- Sqrt •
- Inversa
- Binning •

Usos en ML y DS

- Ingeniería de features: binning, log, exp, etc.
- Normalización
- Aumentación de datos. Ej: en imágenes se aplican tx como rotaciones, traslaciones, etc.
- Interpretación del modelo. Por ej. en RL cuando incluimos X_2 , X_3 , etc. como regresores.

$$\hat{y} = \alpha x_1 + \beta x_2$$

Definición

Sea X una v.a. con función de distribución $F_X(x)$, y sea $Y = g(X)$ una función de la variable aleatoria X . El objetivo es hallar la función de Y .

Esto puede hacerse considerando que $F_Y(y) = P(Y \leq y) = P(g(X) \leq y)$ y desarrollando la probabilidad en términos de la v.a. X .

A este camino se lo llama **método de eventos equivalentes**.

Ejercicio 3

me hace integral L.

$$f_X(x) = \frac{1}{2} \mathbb{1}_{\{-1 \leq x \leq 1\}}$$

$$1 = \int_{-\infty}^{\infty} f_X(x) dx = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{2} \mathbb{1}_{\{-1 \leq x \leq 1\}} dx = \int_{-1}^1 \frac{1}{2} dx = \frac{1}{2} \cdot 2$$

Sea $X \sim U(-1,1)$, y sea $Y = X^2$. Hallar la función de densidad de Y

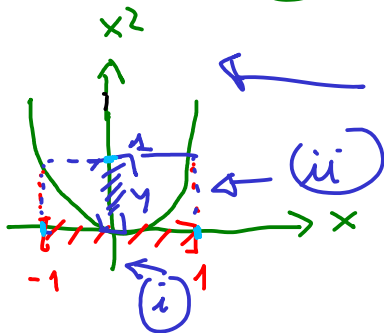
$$F_Y(y) = P(Y \leq y) = P(X^2 \leq y) = P(|X| \leq \sqrt{y}) = P(-\sqrt{y} \leq X \leq \sqrt{y})$$

$$= \int_{-\sqrt{y}}^{\sqrt{y}} \frac{1}{2} \mathbb{1}_{\{-1 \leq x \leq 1\}} dx = \begin{cases} \int_{-\sqrt{y}}^{\sqrt{y}} \frac{1}{2} dx = \frac{2\sqrt{y}}{2} = \sqrt{y} & 0 \leq y < 1 \\ 0 & y \leq 0 \\ 1 & y \geq 1 \end{cases}$$

$$0 \leq y < 1 \rightarrow \mathbb{1}_{\{-1 \leq x \leq 1\}} = 1$$

$$y \leq 0 \leftarrow (i)$$

$$y \geq 1 \leftarrow (iii)$$



$$f_Y(y) = \frac{d}{dy} F_Y(y) = \frac{1}{2\sqrt{y}}$$

$$= P(Y \leq 1)$$

$$\mathbb{1}_{\{0 < y < 1\}}$$

Ejercicio 4

En un equipo de fútbol, Juan y Esteban son los encargados de patear penales. En un torneo Juan pateó 3 penales, mientras que Esteban pateó 5. Si ambos tienen una probabilidad de 0.4 de acertar cada penal, ¿qué distribución sigue el total de penales acertados?

En un equipo de fútbol, Juan y Esteban son los encargados de patear penales. En un torneo Juan pateó 3 penales, mientras que Esteban pateó 5. Si ambos tienen una probabilidad de 0.4 de acertar cada penal, ¿qué distribución sigue el total de penales acertados?

X : # de penales que mete Juan
 Y : " Esteban
 W : " Juan o Esteban

$\rightarrow X \sim \text{Bin}(3; 0.4)$
 $\rightarrow Y \sim \text{Bin}(5; 0.4)$
 $\rightarrow W = X + Y$

$$P_W(w) = P(W=w), \quad 0 \leq w \leq 8$$

$$= \sum_{i=0}^w P(X=i; Y=w-i)$$

$$= \sum_{i=0}^w P(X=i) \cdot P(Y=w-i)$$

$$= \sum_{i=0}^w \binom{3}{i} 0.4^i 0.6^{3-i} \binom{5}{w-i} 0.4^{w-i} 0.6^{5-w+i}$$

$$= 0.4^w 0.6^{8-w} \sum_{i=0}^w \binom{3}{i} \binom{5}{w-i}$$

$\rightarrow \binom{8}{w}$

$$\Rightarrow W \sim \text{Bin}(8; 0.4)$$

$$X = \sum_{i=1}^3 B_i$$

$$B_i \stackrel{\text{iid}}{\sim} \text{Ber}(0.4)$$

ind

$$Y = \sum_{j=1}^5 B_j \text{ en } B_j \stackrel{\text{iid}}{\sim} \text{Ber}(0.4)$$

$$W = X + Y = \sum_{i=1}^3 B_i + \sum_{j=1}^5 B_j = \sum_{i=1}^8 B_i \Rightarrow W \sim \text{Bin}(8; 0.4)$$

Ejercicio 5

$$T \sim \mathcal{E}(1000)$$

La cantidad de kilómetros que dura una cámara de bicicleta sigue una distribución exponencial de media 1000. .

Hallar la distribución de la cantidad de kilómetros que se puede usar una bicicleta antes de tener que realizar la primera reparación.

$$Y = \min(T_1, T_2) \quad \text{con} \quad T_1, T_2 \sim \mathcal{E}(1000)$$

$$\begin{aligned} F_Y(y) &= P(Y \leq y) = P(\min(T_1, T_2) \leq y) = 1 - P(\min(T_1, T_2) > y) \\ &= 1 - P(T_1 > y, T_2 > y) = \dots \text{ indep} \end{aligned}$$

Método de transformaciones

continuas

- Sea X una v.a.c. con función de densidad $f_X(x)$,
- Sea $Y=g(X)$.
- $g(x)$ es una función 1 a 1 (existe $g^{-1}(y)$)

$$f_Y(y) = f_X(g^{-1}(y)) \left| \frac{dg^{-1}(y)}{dy} \right|$$

$$\begin{aligned} F_Y(y) &= P(Y \leq y) \\ &= P(g(X) \leq y) \\ &= P(X > g^{-1}(y)) \\ &= 1 - F_X(g^{-1}(y)) \quad \text{if } g \text{ is increasing} \\ &= P(X \leq g^{-1}(y)) \quad \text{if } g \text{ is decreasing} \\ &= F_X(g^{-1}(y)) \end{aligned}$$

$$f_Y(y) = \frac{d}{dy} F_Y(y) = f_X(g^{-1}(y)) \cdot \frac{d}{dy} g^{-1}(y)$$

Método del Jacobiano

Sean X_1 y X_2 son v.a **continuas** con función de densidad conjunta $f_{X_1, X_2}(x_1, x_2)$. Sean también h_1, h_2 dos func. tales que para todo (x_1, x_2) en el soporte de (X_1, X_2) , $y_1 = h_1(x_1, x_2)$ y $y_2 = h_2(x_1, x_2)$ son una transformación uno a uno con **inversa** $x_1 = h_1^{-1}(y_1, y_2)$ y $x_2 = h_2^{-1}(y_1, y_2)$. Si las inversas tienen **derivadas parciales continuas** respecto de y_1 e y_2 y jacobiano J , entonces la densidad conjunta de Y_1, Y_2 será:

$$f_{Y_1, Y_2}^{(y_1, y_2)} = f_{X_1, X_2}(x_1, x_2) \big|_{h_1^{-1}(y_1, y_2), h_2^{-1}(y_1, y_2)} |J| \quad \leftarrow \det(J)$$

$$J = \begin{pmatrix} \frac{dh_1^{-1}}{dy_1} & \frac{dh_1^{-1}}{dy_2} \\ \frac{dh_2^{-1}}{dy_1} & \frac{dh_2^{-1}}{dy_2} \end{pmatrix}$$

Otraz form:

$$f_{y_1 y_2}(y_1, y_2) = \frac{f_{x_1 x_2}(x_1, x_2)}{\det(J)} \quad \left| \begin{array}{l} x_1 = h_1^{-1}(y_1, y_2) \\ x_2 = h_2^{-1}(y_1, y_2) \end{array} \right.$$

$$J = \begin{bmatrix} \frac{\partial h_1}{\partial x_1} & \frac{\partial h_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial h_2}{\partial x_1} & \frac{\partial h_2}{\partial x_2} \end{bmatrix}$$

Ejercicio 6

→ indep $\Rightarrow \text{var} = 0$
(pero la Var $\text{var} = 0 \Rightarrow \text{indep}$)

$$\begin{matrix} \mu \\ \downarrow \\ \Sigma = I \end{matrix}$$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \sim N \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right)$$

Sean $X_1, X_2 \stackrel{i.i.d}{\sim} N(0,1)$ y sean $\begin{pmatrix} U \\ V \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix}}_{\text{matriz de rotación } R} \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix}$. Hallar $f_{U,V}(u,v)$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}^{-1}}_{R^{-1}} \begin{pmatrix} U \\ V \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}}_{R^{-1}} \begin{pmatrix} U \\ V \end{pmatrix}$$

$$J = \begin{pmatrix} \frac{\partial x_1}{\partial u} & \frac{\partial x_1}{\partial v} \\ \frac{\partial x_2}{\partial u} & \frac{\partial x_2}{\partial v} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \Rightarrow |J| = \cos^2 \theta + \sin^2 \theta = 1$$

$$f_{U,V}(u,v) = f_{X,Y}(x,y) \Big|_{\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = R^{-1} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}} = \frac{1}{2\pi} e^{-\frac{1}{2} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}^T I \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}} \Big|_{\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = R^{-1} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}} = \frac{1}{2\pi} e^{-\frac{1}{2} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}^T (R^{-1})^T I R^{-1} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}}$$

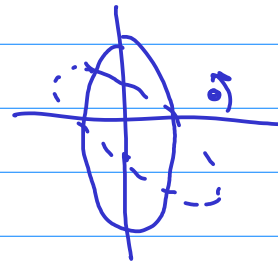
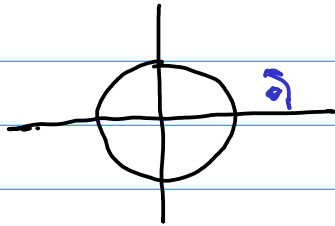
$$f_{u,v}(u,v) = \frac{1}{2\pi} e^{-\frac{(u,v)^T \overset{\sim=R}{R^{-1}}^T I R^{-1} (u,v)}{2}}$$

R is orthogonal
 $\Rightarrow R^T = R^{-1}$

$$= \frac{1}{2\pi} e^{-\frac{(u,v)^T R R^{-1} (u,v)}{2}}$$

$$= \frac{1}{2\pi} e^{-\frac{(u,v)^T I (u,v)}{2}}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} \sim \mathcal{N}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}, I\right)$$



$$\sigma_2^2 > \sigma_1^2$$

Ejercicio 7

Sean $X_1, X_2 \stackrel{i.i.d}{\sim} \mathcal{E}(\lambda)$ y sean $U = X_1 + X_2$ y $V = \frac{X_1}{X_1 + X_2}$. Hallar $f_{U,V}(u, v)$ ¿Qué puede decir al respecto?

Sean $X_1, X_2 \stackrel{i.i.d}{\sim} \mathcal{E}(\lambda)$ y sean $U = X_1 + X_2$ y $V = \frac{X_1}{X_1 + X_2}$. Hallar $f_{U,V}(u,v)$ ¿Qué puede decir al respecto? $\Rightarrow U \sim \Gamma(2, \lambda)$ y $V \sim \text{Unif}(0,1)$ y son indep.

$$h_1(x_1, x_2) = x_1 + x_2 = u \Rightarrow x_2 = u - x_1 = u(1-v) = h_1^{-1}(u, v)$$

$$h_2(x_1, x_2) = \frac{x_1}{x_1 + x_2} = v \Rightarrow x_1 = uv = h_2^{-1}(u, v)$$

$$J = \begin{pmatrix} 1-v & -u \\ v & u \end{pmatrix} \quad |\det J| = |u(1-v) + uv| = |u| = u$$

$$f_{UV}(u, v) = f_{X_1, X_2}(x_1, x_2) \bigg|_{\substack{x_1 = uv \\ x_2 = u(1-v)}} |\det J|$$

u es una z. u.2. positiva.
 $\Rightarrow u \geq 0$

$$= \lambda e^{-\lambda x_1} \mathbb{1}_{\{x_1 \geq 0\}} \lambda e^{-\lambda x_2} \mathbb{1}_{\{x_2 \geq 0\}} \bigg|_{\substack{x_1 = uv \\ x_2 = u(1-v)}} u$$

$$= \lambda^2 e^{-\lambda(x_1 + x_2)} \mathbb{1}_{\{uv \geq 0\}} \mathbb{1}_{\{u(1-v) \geq 0\}}$$

$$U \sim \Gamma(2, \lambda) = \left(\lambda^2 e^{-\lambda u} u^1 \mathbb{1}_{\{u \geq 0\}} \right) \times \left(\mathbb{1}_{\{0 < v < 1\}} \right) \Rightarrow V \sim \text{Unif}(0,1)$$

$(\lambda^2 / \Gamma(2))$ pero $\Gamma(2) = 1! = 1$