# Análisis Complejo

Ramiro Dibur

2025

## **Índice** general

1.	Nociones básicas			
	1.1.	Modelo probabilístico	2	
	1.2.	Eventos	3	
	1.3.	Eventos aleatorios	4	
	1.4.	Definición de probabilidad	6	

## **Prefacio**

Estas son mis notas de Análisis Complejo del segundo cuatrimestre de 2025. Las escribo más que nada para estudiar yo, pero las publico por si le llegan a ser útiles a alguien.

## Nociones básicas

Formalizamos algunas conceptos de probabilidad que vienen de la intuición.

### 1.1 Modelo probabilístico

Consideremos un experimento con distintos posibles resultados.

**Definición 1.1.** El *espacio muestral* de un experimento es el conjunto de posibles resultados del experimento.

Usualmente denotamos un espacio muestral con  $\Omega$ .

Observación 1.2. Todo resultado corresponde con un único elemento  $\omega \in \Omega$ .

Veamos algunos ejemplos.

**Ejemplo 1.3.** Consideremos el siguiente experimento:

- 1. Se tira un dado balanceado de 6 caras.
- 2. Se graba el resultado.

En este caso, el espacio muestral es el conjunto

$$\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}.$$

Cabe aclarar que no importa de qué manera escribimos los resultados siempre y cuando la correspondencia con el resultado sea clara. Por ejemplo, podríamos haber definido el espacio muestral como

$$\Omega = \{ \mathbf{O}, \mathbf{O}, \mathbf{O}, \mathbf{O}, \mathbf{O}, \mathbf{O}, \mathbf{O}, \mathbf{O} \}.$$

**Ejemplo 1.4.** Consideremos el siguiente experimento:

- 1. Se tira una moneda 3 veces.
- 2. Se graba el resultado.

El espacio muestral es

$$\Omega = \{CCC, CCS, \dots, SSC, SSS\}.$$

Nótese que  $\Omega$  se puede escribir como  $\{C, S\}^3$ .

1.2. EVENTOS 3

#### **Ejemplo 1.5.** Consideremos el siguiente experimento:

- 1. Se elije un habitante de Buenos Aires al azar.
- 2. Se mide su altura en metros.

El espacio muestral podría ser

$$\Omega = \mathbb{R}$$
.

Uno podría argumentar que el espacio muestral debería ser

$$\Omega = [0, 3],$$

ya que es imposible que alguien mida -1 m o 100 m. Sin embargo, lo único que nos interesa es que, al medir a alguien, caiga dentro de  $\Omega$ .

#### 1.2 Eventos

**Definición 1.6.** Sea  $\Omega$  un espacio muestral. Un *evento* es un subconjunto de  $\Omega$ .

Veámoslo en algunos ejemplos.

Ejemplo 1.7. Consideramos el experimento del ejemplo 1.3. El conjunto

$$A = \{$$
el resultado es un número par $\} = \{2, 4, 6\}$ 

es un evento dado que  $A \subseteq \Omega$ .

Por ahora, usemos la noción intuitiva de probabilidades.

La probabilidad se le asigna a un evento, no a un resultado. Por ejemplo, cuando decimos

$$P(\mathbf{E}) = \frac{1}{6}$$

en realidad queremos decir

$$P(\{\boxdot\}) = \frac{1}{6}.$$

No obstante, por practicidad acudiremos a la primera notación.

Usualmente calculamos la probabilidad de un evento de la siguiente manera:

$$P(A) = \frac{\text{\# casos donde sucede } A}{\text{\# casos totales}}.$$

Veamos por qué esto no es generalizable.

#### **Ejemplo 1.8.** Consideremos el siguiente experimento:

- 1. Se tiran 2 dados balanceados de 6 caras.
- 2. Se suman los números de las caras.
- 3. Se graba el resultado.

Un espacio muestral podría ser

$$\Omega = \{2, 3, \dots, 12\}.$$

Sin embargo,  $P(2) \neq \frac{1}{10}$ . Esto se puede resolver tomando el espacio muestral

$$\Omega = \{ \mathbf{0}, \mathbf{0}, \ldots, \mathbf{1}, \mathbf{1} \}.$$

Por lo tanto, para todo resultado  $\omega \in \Omega$ ,

$$P(\omega) = \frac{\text{\# casos donde sucede } A}{\text{\# casos totales}} = \frac{1}{36}.$$

A partir de este ejemplo surge una definición.

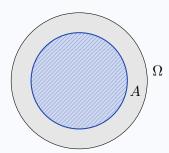
**Definición 1.9.** Sea  $\Omega$  un espacio muestral. Si  $\Omega$  es finito y todos sus elementos tienen la misma probabilidad, decimos que  $\Omega$  es un *espacio muestral equiprobable*.

Sin embargo, hasta ahora únicamente tratamos con espacios muestrales finitos. Veamos qué pasa con los infinitos.

#### **Ejemplo 1.10.** Consideremos el siguiente experimento:

- 1. Se elije un punto del disco unitario  $D=\{(x,y)\in\mathbb{R}^2\mid x^2+y^2=1\}$  al azar.
- 2. Se graba el resultado.

Sea 
$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 \le \frac{1}{2}\}.$$



Por lo que

$$P(A) = \frac{\operatorname{área}(A)}{\operatorname{área}(\Omega)}$$

#### 1.3 Eventos aleatorios

No podemos definirle una probablidad a todos los eventos de un espacio muestral.

**Definición 1.11.** Un evento al cual le podemos definir una probabilidad es llamado un *evento aleatorios*.

Agregamos algunas reglas adicionales.

**Definición 1.12.** Llamamos  $\mathcal{F}$  a una familia de eventos a los cuales podemos calcularles su probabilidad si cumple los siguientes axiomas:

- (F1)  $\Omega \in \mathcal{F}$ . (F2) Si  $A \in \mathcal{F}$ , entonces  $A^{c} \in \mathcal{F}$ . (F3) Si  $\{A_{n}\}_{n \in \mathbb{N}} \subseteq \mathcal{F}$ , entonces  $\bigcup_{n \in \mathbb{N}} A_{n} \in \mathcal{F}$ .

Observación 1.13. Si una familia cumple los axiomas (F1), (F2) y (F3), entonces se llama una  $\sigma$ -álgebra de conjuntos.

**Ejemplo 1.14.** En el ejemplo 1.3, el espacio muestral

$$\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$$

tiene a la familia de eventos  $\mathcal{F} = \mathcal{P}(\Omega)$  que se les puede asignar una probabilidad.

Veamos algunas propiedades que podemos deducir.

**Proposición 1.15.** Sea  $\Omega$  un espacio muestral y  $\mathcal{F} \subseteq \mathcal{P}(\Omega)$  una  $\sigma$ -álgebra. Las siguientes proposiciones son verdaderas:

- Ø ∈ F.
  Si {A<sub>n</sub>}<sub>1≤n≤N</sub> ⊆ F, entonces ∪<sub>1≤n≤N</sub> A<sub>n</sub> ∈ F.
  Si {A<sub>n</sub>}<sub>n∈ℕ</sub> ⊆ F, entonces ∩<sub>n∈ℕ</sub> A<sub>n</sub> ∈ F. (También la versión finita.)
  Si A, B ∈ F, entonces A \ B ∈ F.

Demostración. (1.) Dado que  $\Omega \in \mathcal{F}$  por (F1), obtenemos que  $\emptyset = \Omega^{c} \in \mathcal{F}$  por (F2).

(2.) Sea  $\{A_n\}_{1\leq n\leq N}\subseteq \mathcal{F}$ . Consideremos la familia  $\{B_n\}_{n\in\mathbb{N}}$  tal que

$$B_n = \begin{cases} A_n & \text{si } 1 \le n \le N, \\ \varnothing & \text{si } n \ge N. \end{cases}$$

Entonces, por (F3),

$$\bigcup_{1 \le n \le N} A_n = \bigcup_{n \in \mathbb{N}} B_n \in \mathcal{F}.$$

(3.) Sea  $\{A_n\}_{n\in\mathbb{N}}\subseteq\mathcal{F}$ . Por (F3),

$$\bigcap_{n\in\mathbb{N}} A_n = \left(\bigcup_{n\in\mathbb{N}} A_n^{\mathrm{c}}\right)^{\mathrm{c}} \in \mathcal{F}.$$

(4.) Sean  $A, B \in \mathcal{F}$ . Dado que  $B^c$ ,

$$A \setminus B = A \cap B^{c} \in \mathcal{F}.$$

**Ejemplo 1.16.** Consideremos el siguiente experimento:

- 1. Se elije un número real del intervalo [0,1] al azar.
- 2. Se graba el resultado.

Sea  $\Omega = [0, 1]$  el espacio muestral y sea  $\mathcal{F}$  la familia de eventos a los cuales les podemos asignar una probabilidad. Para un intervalo [a, b] la probabilidad se puede calcular como

$$P([a,b]) = b - a.$$

Aplicando las propiedades de la proposición 1.15, podemos deducir que en  ${\mathcal F}$  están los eventos:

- Los intervalos abiertos y cerrados.
- Uniones e intersecciones numerables de cerrados y/o abiertos.
- Los puntos  $\{x\}$  con  $x \in [0,1]$ .
- Los números racionales ℚ.

¿Cuál es la probabilidad de  $\mathbb{Q}$ ? Basta con tomar  $\{B_m\} = \{B(q_m, \frac{\varepsilon}{2^{m+1}})\}_{m \in \mathbb{N}}$  y ver que

$$P\left(\bigcup_{m\in\mathbb{N}} B_m\right) \leq \sum_{m\in\mathbb{N}} P(B_m)$$
$$\leq \sum_{m\in\mathbb{N}} \frac{\varepsilon}{2^m}$$
$$\leq \varepsilon.$$

Tomando  $\varepsilon \to 0$ , obtenemos que  $P(\mathbb{Q}) = 0$ .

### 1.4 Definición de probabilidad

La *idea de Laplace* de probabilidad consta en que la probabilidad de un evento es el límite de la frecuencia con la que sucede cuando la cantidad de ensayos tiende a infinito.

Por otro lado, está la axiomatización de Kolmogorov:

**Definición 1.17.** Sea  $\Omega$  un espacio muestra y  $\mathcal{F} \subseteq \mathcal{P}(\Omega)$  una  $\sigma$ -álgebra. Una función probabilidad es una función  $P: \mathcal{F} \to [0,1]$  que cumple los siguientes axiomas:

- (P1)  $P(\Omega) = 1$ .
- (P2)  $P(A) \ge 0$  para todo  $A \in \mathcal{F}$ .
- (P3) Si  $\{A_n\}_{n\in\mathbb{N}}\subseteq\mathcal{F}$  una familia de eventos disjuntos, entonces  $P(\bigcup_{n\in\mathbb{N}}A_n)=\sum_{n=1}^{\infty}P(A_n)$ .

Con esto podemos definir un espacio de probabilidad.

**Definición 1.18.** Sea  $\Omega$  un espacio muestral,  $\mathcal{F} \subseteq \mathcal{P}(\Omega)$  una familia de eventos y  $P: \mathcal{F} \to [0,1]$  una función probabilidad. Entonces, la terna  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  es un *espacio* de probabilidad.

Probamos algunos resultados inmediatos.

**Proposición 1.19.** Sea  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  un espacio de probabilidad. Entonces, las siquientes proposiciones son verdaderas:

- 2. Si A y B son eventos disjuntos, entonces  $P(A \cup B) = P(A) + P(B)$ .
- Si {A<sub>n</sub>}<sub>1≤n≤N</sub> es una familia de eventos disjuntos, entonces P(∪<sub>1≤n≤N</sub> A<sub>n</sub>) = ∑<sub>n=1</sub><sup>N</sup> P(A<sub>n</sub>).
  P(A<sup>c</sup>) = 1 P(A).
  Si A ⊆ B, entonces P(A) ≤ P(B).
  P(∪<sub>n∈N</sub> A<sub>n</sub>) ≤ ∑<sub>n=1</sub><sup>∞</sup> P(A<sub>n</sub>).

Demostración. (1.) Consideremos la familia  $\{\Omega, \emptyset, \ldots\}$ . Por (P3),

$$P(\Omega) = P(\Omega \cup \varnothing \cup \cdots)$$
$$= P(\Omega) + \underbrace{P(\varnothing) + \cdots}_{=0}$$

- (2.) La propiedad sale utilizando (P3) y tomando la familia  $\{A, B, \varnothing, \ldots\}$ .
- (3.) Se prueba por inducción y ussando la proposición anterior.
- (4.) Podemos escribir como unión disjunta  $\Omega = A \cup A^{c}$ . Y con la propiedad 2. obtenemos que

$$1 = P(\Omega) = P(A) + P(A^{c}),$$

entonces

$$P(A^{c}) = 1 - P(A).$$

(5.) Como  $B = (B \setminus A) \cup A$ ,

$$P(A) < P(B \setminus A) + P(A) = P(B).$$

(6.) Sea  $\{A_n\}_{n\in\mathbb{N}}$  una familia de eventos. Consideremos  $\{B_n\}_{n\in\mathbb{N}}$  tal que

$$B_n = A_n \setminus \bigcup_{1 \le k \le n-1} A_k.$$

Como los eventos  $B_n$  son disjuntos dos a dos,

$$P\left(\bigcup_{n\in\mathbb{N}}A_n\right) = P\left(\bigcup_{n\in\mathbb{N}}B_n\right) = \sum_{n=1}^{\infty}P(B_n) \le \sum_{n=1}^{\infty}P(A_n).$$