Capítulo I: Introdução à Probabilidade

Probabilidades e Aplicações
Licenciatura em Ciências da Computação
Universidade do Minho
Ano Letivo 2023/2024

1. História Breve. Considerações Gerais

A teoria das probabilidades tem como objetivo encontrar modelos matemáticos que permitam descrever *fenómenos aleatórios*, i.e.,

fenómenos cujo futuro não é possível prever, com exatidão, a partir do passado.

1. História Breve. Considerações Gerais

A teoria das probabilidades tem como objetivo encontrar modelos matemáticos que permitam descrever *fenómenos aleatórios*, i.e.,

fenómenos cujo futuro não é possível prever, com exatidão, a partir do passado.

Historicamente, esta teoria surge com o objetivo de fornecer uma explicação sobre certos fenómenos que se observavam nos chamados jogos de sorte e azar (jogos com dados ou moedas, cartas, etc.). Estes fenómenos surgiam quando se efetuava um grande número de partidas de tais jogos.

Exemplo: No Século XVII, De Mére observou que na experiência que consiste em lançar 3 vezes um dado equilibrado se obtinha, após um grande número de repetições, mais vezes o acontecimento “soma igual a 10” do que acontecimento “soma igual a 9”.

Como explicar isto através de um modelo matemático? Na altura, não era claro!

Numa tentativa de explicar tais fenómenos, surge a que é conhecida como *teoria elementar de probabilidades* e que assenta no facto de os fenómenos em causa apresentarem as seguintes características:

i) de cada vez que se realiza a experiência (lançar um dado, lançar uma moeda, escolher uma carta num baralho, etc.) obtém-se um resultado individual que não conseguimos prever com exatidão;
ii) repetindo a experiência um grande número de vezes, sempre nas mesmas condições, os resultados apresentam ter uma certa certa regularidade estatística.

Exemplos: (de regularidade estatística)

- Quando lançamos uma moeda equilibrada n vezes, observa-se que a frequência relativa do acontecimento “saiu cara” tende, quando $n \to \infty$ a estabilizar em torno de $1/2$;
- Quando lançamos um dado equilibrado n vezes, observa-se que a frequência relativa do acontecimento “saiu face 1” tende, quando $n \to \infty$ a estabilizar em torno de $1/6$.

É precisamente este tipo de regularidade estatística, que estes jogos de sorte e de azar apresentam, que conduziu à chamada *definição frequencista de probabilidade*.

Definição Frequencista de Probabilidade

A probabilidade de um acontecimento é o valor em torno do qual a sua frequência relativa tende a estabilizar quando repetimos a experiência, nas mesmas condições, um número suficientemente grande de vezes.

Nos dois exemplos atrás mencionados (lançamento de uma moeda equilibrada e lançamento de um dado equilibrado) a experiência realizada é chamada de *experiência aleatória* uma vez que satisfaz as seguintes condições:

i) pode ser repetida uma infinidade de vezes, sempre nas mesmas condições;
ii) conhecemos todos os resultados possíveis da experiência;
iii) de cada vez que a experiência é efetuada não se conhece, com exatidão, qual dos resultados possíveis vai ocorrer.

1. História Breve. Considerações Gerais

Quando uma experiência aleatória apresenta ainda as seguintes características:

iv) número de resultados possíveis é finito;

v) os resultados elementares são igualmente possíveis (princípio da equiprobabilidade);

usa-se a definição clássica de probabilidade (também conhecida por definição clássica de Laplace), que é a seguinte:

Definição Clássica de Laplace

A probabilidade de um acontecimento A, decorrente de uma experiência aleatória que satisfaça as condições iv) e v), é igual ao quociente entre o número de resultados elementares favoráveis a A e o número total de resultados elementares da experiência.

Observação: A definição clássica de Laplace não pode ser usada em experiências envolvendo lançamentos de moedas ou dados não equilibrados. Note que, nestes casos, a condição v) não é verificada.

Nos anos 30 do Século XX, surge a definição moderna de probabilidade, devida ao matemático russo A.N. Kolmogorov, que assenta em teoria da medida (teoria matemática que, entre outros, permite "medir" conjuntos e funções).

Esta é a definição que vamos utilizar nesta UC e que é habitualmente designada de *definição axiomática de probabilidade*.

2. Definição Axiomática de Probabilidade

Esta definição assenta em conceitos de teoria da medida, pelo que vamos começar pela apresentação de alguns desses conceitos que serão relevantes para esta UC.

Nota: No que se segue, assume-se sempre que Ω é um conjunto não-vazio.

2. Definição Axiomática de Probabilidade

Nota: No que se segue, assume-se sempre que Ω é um conjunto não-vazio.

Definição [Medida e Espaço de Medida]

Seja Ω um conjunto e $\mathcal{A}$ uma família (ou colecção) de subconjuntos de Ω. $\mathcal{A}$ diz-se uma σ-álgebra sobre Ω se satisfaz as seguintes condições:

i) $\Omega \in \mathcal{A}$;

ii) Se $E \in \mathcal{A}$ então $\overline{E} \in \mathcal{A}$, com $\overline{E} = \{ x \in \Omega : x \notin E \}$;

iii) Se $(E_n)_{n \in \mathbb{N}}$ é uma sucessão de elementos de $\mathcal{A}$ então

$$\left(\bigcup_{n \in \mathbb{N}} E_n \right) \in \mathcal{A}.$$

Se $\mathcal{A}$ é uma σ-álgebra sobre Ω, ao par $(\Omega, \mathcal{A})$ chamamos um espaço mensurável.

Observações: Da definição de σ-álgebra, concluimos facilmente que:

1) $\emptyset \in \mathcal{A}$;
2) Se $(E_n)_{n\in\mathbb{N}}$ é uma sucessão de elementos de $\mathcal{A}$ então

$$\left(\bigcap_{n\in\mathbb{N}} E_n\right) \in \mathcal{A}.$$

3) Se $E_1, E_2, \ldots, E_m$ são m elementos de $\mathcal{A}$, com $m \in \mathbb{N}$ fixo e $m \geq 2$, então

$$\left(\bigcup_{i=1}^{m} E_i\right) \in \mathcal{A} \quad \text{e} \quad \left(\bigcap_{i=1}^{m} E_i\right) \in \mathcal{A}$$

4) $\{\emptyset, \Omega\}$ é uma σ-álgebra sobe Ω. É chamada de *σ-álgebra trival* e é, na verdade, a menor σ-álgebra sobre Ω.
5) $\mathcal{P}(\Omega)$ é uma σ-álgebra sobre Ω. É, na verdade, a maior σ-álgebra sobre Ω.

Definição [σ-álgebra gerada por uma família $\mathcal{C}$]

Seja $\mathcal{C}$ uma família de subconjuntos de Ω. Chama-se σ-álgebra gerada por $\mathcal{C}$, denota-se por $\sigma(C)$, à menor σ-álgebra sobre Ω que contém a família $\mathcal{C}$.

Exemplos:

$\mathbf{1}$) Seja A um subconjunto próprio não-vazio de Ω.
Facilmente se conclui que

$$\{\emptyset, A, \overline{A}, \Omega\} \tag{1}$$

é uma σ-álgebra sobre Ω. Na verdade, esta é a σ-álgebra gerada pelo conjunto A, i.e., é a menor σ-álgebra sobre Ω que contém A (note que qualquer outra σ-álgebra sobre Ω que contenha A tem necessariamente que conter (1)).
Neste exemplo, a família $\mathcal{C}$ inicial é formada apenas pelo elemento A, i.e., $\mathcal{C} = \{A\}$, e $\sigma(\mathcal{C}) = \{\emptyset, A, \overline{A}, \Omega\}$.
Note que, caso $A = \emptyset$ ou $A = \Omega$, ter-se-ia obtido a σ-álgebra trivial.

Exemplos:(continuação)

$\mathbf{2}$) Considere-se o caso $\Omega = \mathbb{R}$

A σ-álgebra sobre $\mathbb{R}$ mais importante em teoria de probabilidades é a chamada *σ-álgebra de Borel sobre* $\mathbb{R}$, que é denotada por $\mathcal{B}(\mathbb{R})$ e é dada por

$$\mathcal{B}(\mathbb{R}) = \sigma\left(\{G \subseteq \mathbb{R} : G \text{ é um aberto}\}\right).$$

Observação: Os subconjuntos de $\mathbb{R}$ com que lidamos habitualmente são elementos de $\mathcal{B}(\mathbb{R})$. No entanto, apesar de difícil, é possível mostrar que existem subconjuntos de $\mathbb{R}$ que não pertencem a $\mathcal{B}(\mathbb{R})$. Temos assim a seguinte relação:

$$\mathcal{B}(\mathbb{R}) \subsetneq \mathcal{P}(\mathbb{R}).$$

2. Definição Axiomática de Probabilidade

Definição [Medida e Espaço de Medida]

Seja $(\Omega, \mathcal{A})$ um espaço mensurável. Uma função $\mu : \mathcal{A} \to [0, +\infty]$ diz-se uma medida $(\Omega, \mathcal{A})$ se satisfaz as seguintes condições:

i) $\mu(\emptyset) = 0$

ii) Se (E_n) é uma sucessão de elementos de $\mathcal{A}$ disjuntos 2 a 2 (i.e., $E_i \cap E_j = \emptyset, i \neq j$) então

$$\mu\left(\bigcup_{n\in\mathbb{N}} E_n\right) = \sum_{n\in\mathbb{N}} \mu(E_n)$$

.

Se μ é uma medida sobre $(\Omega, \mathcal{A})$, ao triplo $(\Omega, \mathcal{A}, \mu)$ chamamos espaço de medida.

Nota: A condição `ii)` da definição é conhecida como σ- *aditividade*.

E estamos em condições de conhecer a definição axiomática de probabilidade.

Definição [Medida de Probabilidade e Espaço de Probabilidade]

Seja $(\Omega, \mathcal{A})$ um espaço mensurável. Uma função $P : \mathcal{A} \to [0, +\infty]$ diz-se uma medida de probablidade sobre $(\Omega, \mathcal{A})$ se P é uma medida sobre $(\Omega, \mathcal{A})$ e $P(\Omega) = 1$.
Se P é uma medida de probabilidade sobre $(\Omega, \mathcal{A})$, ao triplo $(\Omega, \mathcal{A}, P)$ chamamos espaço de probabilidade.

Observações:

$\mathbf{1}$) Se Ω é finito, a condição ii) da definição de medida reduz-se a:

Se A e B são elementos disjuntos ($A \cap B = \emptyset$) de $\mathcal{A}$ então

$$\mu(A \cup B) = \mu(A) + \mu(B).$$

2) Num espaço de probabilidade $(\Omega, \mathcal{A}, P)$ em que Ω é infinito não-numerável (por exemplo, $\mathbb{R}$ ou um qualquer intervalo real), a σ-álgebra $\mathcal{A}$ é necessariamente uma parte própria de $\mathcal{P}(\Omega)$, i.e., teremos necessariamente

$$\mathcal{A} \subsetneq \mathcal{P}(\Omega).$$

[Para esta discussão, ver Lopes e Gonçalves, 2000]
Quando Ω é finito ou infinito numerável, podemos ter $\mathcal{A} = \mathcal{P}(\Omega)$ sem qualquer problema.

3. Espaço de Probabilidade de uma Experiência Aleatória

Seja ξ uma qualquer experiência aleatória.

Em cada realização de ξ obtém-se um resultado elementar (ou individual), usualmente denotado por ω, que pertence a um conjunto, usualmente denotado por Ω, que é formado por todos os resultados elementares da experiência.

Ao conjunto Ω chamamos *espaço de resultados* ou *espaço amostral* da experiência aleatória.

Os acontecimentos decorrentes da experiência aleatória (elementares ou não) serão elementos de $\mathcal{P}(\Omega)$, i.e., serão identificados através de subconjuntos de Ω.

Exemplos:

1) ξ_1: "lançamento de um dado"
O espaço amostral é $\Omega_1 = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$.
Os acontecimentos

A_1: "saiu um ás",
B_1: "saiu uma face par",
C_1: "saiu uma face numerada com um múltiplo de 3",

correspondem aos seguintes elementos de $\mathcal{P}(\Omega_1)$:

$$A_1 = \{1\}, \quad B_1 = \{2, 4, 6\}, \quad C_1 = \{3, 6\}$$

Exemplos: (cont.)

2) ξ_2: “número de chamadas recepcionadas, num determinado intervalo de tempo, pela linha do cliente de uma certa empresa”

O espaço amostral é $\Omega_2 = \{0, 1, 2, \ldots\} = \mathbb{N}_0$.

O acontecimento

A_2: “número de chamadas foi inferior a 6”

corresponde ao seguinte elemento de $\mathcal{P}(\Omega_2)$:

$$A_2 = \{0, 1, 2, 3, 4, 5\}$$

3. Espaço de Probabilidade de uma Experiência Aleatória

Exemplos: (cont.)

3) ξ_3: "registo da duração, em minutos, de uma chamada"
O espaço amostral é $\Omega_3 =]0, +\infty[$
O acontecimento

A_3: "chamada teve a duração de pelo menos 1.5 minutos"

corresponde ao seguinte elemento de $\mathcal{P}(\Omega_3)$:

$$A_3 = [1.5, +\infty[$$

3. Espaço de Probabilidade de uma Experiência Aleatória

Definições: Seja ξ uma experiência aleatória e Ω o espaço amostral.

1) Aos acontecimentos que correspondem a subconjuntos singulares de Ω chamamos *acontecimentos elementares*.

2) Ω é designado de *acontecimento universal* ou *acontecimento certo*.
$\emptyset$ é designado de *acontecimento impossível*.

3) Dois acontecimentos A e B dizem-se *disjuntos* ou *incompatíveis* ou *mutuamente exclusivos* se não podem ocorrer em simultâneo numa realização de ξ, i.e., se $A \cap B = \emptyset$.

4) Dois acontecimentos dizem-se *equivalentes* se correspondem ao mesmo subconjunto de Ω.

Exemplo: Seja ξ:"dois lançamentos consecutivos de uma moeda".
Tem-se $\Omega = \{(Ca, Ca), (Ca, Co), (Co, Ca), (Co, Co)\}$ e os acontecimentos:
"saiu exatamente uma cara" e "saiu exatamente uma coroa"
são equivalentes, uma vez que correspondem ao mesmo subconjunto de Ω

$$\{(Ca, Co), (Co, Ca)\}.$$

3. Espaço de Probabilidade de uma Experiência Aleatória

Uma vez determinado o espaço de resultados, Ω, é necessário definir a σ-álgebra sobre Ω, digamos $\mathcal{F}$, que contenha todos os acontecimentos decorrentes de ξ e que queremos probabilizar.

Na definição de $\mathcal{F}$ temos então duas situações distintas, dependendo do cardinal de Ω:

• Quando Ω é finito ou infinito numerável (exemplos das experiências ξ_1 e ξ_2 vistas atrás), a σ-álgebra indicada é $\mathcal{P}(\Omega)$.

• Quando Ω é infinito não numerável (exemplo da experiência ξ_3), a σ-álgebra $\mathcal{F}$ terá que ser uma parte própria de $\mathcal{P}(\Omega)$, i.e., teremos

$$\mathcal{F} \subsetneq \mathcal{P}(\Omega).$$

3. Espaço de Probabilidade de uma Experiência Aleatória

O modelo matemático, que irá descrever a experiência aleatória, fica depois completo com a indicação da função $P : \mathcal{F} \to [0, +\infty]$, a medida de probabilidade sobre $(\Omega, \mathcal{F})$. A experiência aleatória será então modelada pelo espaço de probabilidade

$$(\Omega, \mathcal{F}, P).$$

Nota Importante: Quando Ω é finito e os acontecimentos elementares são equiprováveis, o espaço de probabilidade que modela a experiência aleatória é $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), P)$, em que P é a conhecida medida de probabilidade de Laplace

$$\begin{aligned} P : \mathcal{P}(\Omega) &\longrightarrow [0, 1] \\ A &\longrightarrow P(A) = \frac{\#A}{\#\Omega}. \end{aligned}$$

4. Propriedades de uma Medida de Probabilidade

Seja $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ é um espaço de probabilidade. A medida P tem as seguintes propriedades:

I) Se A e B são elementos de $\mathcal{F}$ tais que $A \subseteq B$ então

$$P(A) \leq P(B) \text{ e } P(B \cap \overline{A}) = P(B) - P(A),$$

onde $\overline{A} = \Omega \setminus A = \{x \in \Omega : x \notin A\}$.
<u>Nota</u>: Desta propriedade deduz-se que, para todo o $A \in \mathcal{F}$,

$$0 \leq P(A) \leq 1 \text{ e } P(\overline{A}) = 1 - P(A).$$

II) Sejam A e B quaisquer elementos de $\mathcal{F}$. Tem-se que

$$P(B \cap \overline{A}) = P(B) - P(B \cap A).$$

III) Sejam A e B quaisquer elementos de $\mathcal{F}$. Tem-se

$$P(A \cup B) = P(A) + P(B) - P(A \cap B).$$

Nota: Demonstração destas 3 propriedades faz apenas uso das propriedades de operações entre conjuntos e da definição axiomática de probabilidade.

4. Propriedades de uma Medida de Probabilidade

IV) [Fórmula de Poincaré]
Sejam $A_1, A_2, \ldots, A_k$ quaisquer k elementos de $\mathcal{F}$, com $k \in \mathbb{N}$ fixo e $k \geq 2$. Então:

$$\begin{aligned}
P\left(\bigcup_{i=1}^{k} A_i\right) &= \sum_{i=1}^{k} P(A_i) - \sum_{i=1}^{k} \sum_{j=i+1}^{k} P(A_i \cap A_j) \\
&+ \sum_{i=1}^{k} \sum_{j=i+1}^{k} \sum_{l=j+1}^{k} P(A_i \cap A_j \cap A_l) \\
&- \sum_{i=1}^{k} \sum_{j=i+1}^{k} \sum_{l=j+1}^{k} \sum_{m=l+1}^{k} P(A_i \cap A_j \cap A_l \cap A_m) \\
&+ \ldots + (-1)^{k+1} P\left(\bigcap_{i=1}^{k} A_i\right)
\end{aligned}$$

(TPC) Demonstração por indução sobre k.

4. Propriedades de uma Medida de Probabilidade

V) [Sub-σ aditividade]
Seja $(A_n)_{n\in\mathbb{N}}$ uma qualquer sucessão de elementos de $\mathcal{F}$. Tem-se que

$$P\left(\bigcup_{n\in\mathbb{N}} A_n\right) \leq \sum_{n\in\mathbb{N}} P(A_n).$$

VI) Seja $(A_n)_{n\in\mathbb{N}}$ uma sucessão crescente de elementos de $\mathcal{F}$, i.e., tal que $A_n \subseteq A_{n+1}, \forall n \in \mathbb{N}$. Então a sucessão de números reais $(P(A_n))_{n\in\mathbb{N}}$ é monótona não-decrescente e convergente. Mais,

$$\lim_{n\to\infty} P(A_n) = P\left(\bigcup_{n\in\mathbb{N}} A_n\right).$$

VII) Seja $(A_n)_{n\in\mathbb{N}}$ uma sucessão decrescente de elementos de $\mathcal{F}$, i.e., tal que $A_n \supseteq A_{n+1}, \forall n \in \mathbb{N}$. Então a sucessão de números reais $(P(A_n))_{n\in\mathbb{N}}$ é monótona não-crescente e convergente. Mais,

$$\lim_{n\to\infty} P(A_n) = P\left(\bigcap_{n\in\mathbb{N}} A_n\right).$$

Demonstração - Ver detalhes em Lopes e Gonçalves, 2000.

5. Probabilidade Condicionada

Considere uma experiência aleatória, modelada por um espaço de probabilidade $(\Omega, \mathcal{F}, P)$, e seja $B \in \mathcal{F}$ tal que $P(B) > 0$, i.e., B é um acontecimento decorrente da experiência e que tem probabilidade estritamente positiva de ocorrer.

Como será que se alteram as probabilidades dos acontecimentos quando sabemos que o acontecimento B ocorreu? Podemos, e devemos, atribuir "nova" probabilidade aos diferentes acontecimentos.

Exemplo: No lançamento de um dado equilibrado tem-se

$$\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\} \text{ e } P(A_i) = \frac{1}{6},$$

onde A_i: "saiu a face com o número i", $i = 1, \ldots, 6$.
Se soubermos que no lançamento do dado saiu uma face par, como será que se alteram as probabilidades dos acontecimentos A_i?

5. Probabilidade Condicionada

Exemplo: No lançamento de um dado equilibrado tem-se

$$\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\} \text{ e } P(A_i) = \frac{1}{6},$$

onde A_i: "saiu a face com o número i", $i = 1, \ldots, 6$.
Se soubermos que no lançamento do dado saiu uma face par, como será que se alteram as probabilidades dos acontecimentos A_i?
Se soubermos que ocorreu o acontecimento B, sendo

B:"saiu uma face par",

os acontecimentos A_1, A_3 e A_5 passam a ter probabilidade nula e os acontecimentos A_2, A_4 e A_6 passam agora a ter probabilidade igual a $\frac{1}{3}$.
Note que também o acontecimento B teve alteração da probabilidade: era $\frac{1}{2}$ e passou a ser 1.

5. Probabilidade Condicionada

Será então natural pensar que a “nova” probabilidade de um qualquer acontecimento, $A \in \mathcal{F}$, irá depender do que existir em comum entre A e B, i.e., irá depender da $A \cap B$. Mais, esta“nova” probabilidade irá atribuir a B o valor 1.

Definição [Probabilidade Condicionada por um Acontecimento B]

Sejam $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ um espaço de probabilidade e $B \in \mathcal{F}$ tal que $P(B) > 0$. Chama-se probabilidade condicionada por B à função P_B dada por:

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

$$A \longrightarrow P_B(A) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}.$$

Ao valor $P_B(A)$ chamamos “probabilidade de A condicionada por B” ou ainda “probabilidade de A sabendo que B ocorreu” ou “probabilidade de A dado B”.

<u>Nota</u>: Uma notação alternativa a $P_B(A)$ é $P(A|B)$. Esta última notação até é utilizada com muita frequência e muito popular em certos manuais.

5. Probabilidade Condicionada

Propriedades de uma probabilidade condicionada:

1) P_B é uma medida de probabilidade sobre $(\Omega, \mathcal{F})$.
Demonstração: Ver Ex. 2 da FP 2.

2) [Regra da Multiplicação]
Se $A_1, A_2, \ldots, A_{k-1}, A_k$ são k acontecimentos, com $k \in \mathbb{N}$ fixo e $k \geq 2$, e tais que

$$P\left(\bigcap_{i=1}^{k-1} A_i\right) > 0,$$

então

$$P\left(\bigcap_{i=1}^{k} A_i\right) = P(A_1)\,P(A_2|A_1)\,P(A_3|A_1 \cap A_2)\ldots P\left(A_n \;\Big|\; \bigcap_{i=1}^{k-1} A_i\right).$$

Demonstração: TPC
Note que deve todas as probabilidades condicionadas aqui utilizadas estão bem definidas. Porquê?

Propriedades de uma probabilidade condicionada: (continuação)

3) [Teorema da Probabilidade Total (TPT)] Seja $(E_n)_{n\in\mathbb{N}}$ uma sucessão de elementos de $\mathcal{F}$, disjuntos 2 a 2, e tais que $P(E_n) > 0$, $\forall\, n \in \mathbb{N}$.
Se $A \in \mathcal{F}$ é tal que $A \subseteq \underset{n\in\mathbb{N}}{\cup} E_n$ então

$$P(A) = \sum_{n\in\mathbb{N}} P(A|E_n)\, P(E_n).$$

Demonstração: Basta observar que

$$A = A \cap \left(\underset{n\in\mathbb{N}}{\cup} E_n \right) = \underset{n\in\mathbb{N}}{\cup} (A \cap E_n).$$

Como $(A \cap E_n)_{n\in\mathbb{N}}$ é uma sucessão de elementos de $\mathcal{F}$, disjuntos 2 a 2, usando a σ-aditividade de P, tem-se

$$P(A) = \sum_{n\in\mathbb{N}} P(A \cap E_n) = \sum_{n\in\mathbb{N}} P(A|E_n) P(E_n).$$

Observe que as probabilidades condicionadas estão bem definidas.

Propriedades de uma probabilidade condicionada: (continuação)

4) [Fórmula de Bayes] Nas condições do TPT e desde que $P(A) > 0$, tem-se, para todo o $j \in \mathbb{N}$,

$$P(E_j|A) = \frac{P(A|E_j)P(E_j)}{\sum\limits_{n \in \mathbb{N}} P(A|E_n)P(E_n)}.$$

Demonstração: TPC - basta usar definição de probabilidade condicionada e o TPT.

Observação: É usual enunciar o TPT e a Fórmula de Bayes com $(E_n)_{n \in \mathbb{N}}$ uma partição de Ω, i.e., com $(E_n)_{n \in \mathbb{N}}$ uma sucessão de elementos de $\mathcal{F}$, disjuntos 2 a 2, e tal que

$$\Omega = \bigcup_{n \in \mathbb{N}} E_n.$$

6. Independência de Acontecimentos

Considere uma experiência aleatória, modelada por um espaço de probabilidade $(\Omega, \mathcal{F}, P)$.

Intuitivamente, vamos querer dizer que dois acontecimentos, A e B, serão independentes se a ocorrência de um deles não alterar a probabilidade de ocorrência do outro, i.e.,

$$P(A|B) = P(A) \text{ e } P(B|A) = P(B),$$

quando $P(A)P(B) > 0$).

A definição de independência é, no entanto, a seguinte:

Definição [Independência de Dois Acontecimentos]

Sejam A e B dois quaisquer elementos de $\mathcal{F}$, i.e., dois quaisquer acontecimentos. A e B dizem-se independentes se

$$P(A \cap B) = P(A)\, P(B).$$

6. Independência de Acontecimentos

Observações:

1) Esta definição de independência capta a ideia intuitiva atrás referida. De facto, se A e B são independentes e desde que $P(A)P(B) > 0$, teremos:

$$P(A|B) = P(A) \text{ e } P(B|A) = P(A).$$

2) Não confundir acontecimentos incompatíveis com acontecimentos independentes! A noção de incompatibilidade é intrínseca aos acontecimentos, i.e., não depende da medida de probabilidade (recorde que se exige apenas $A \cap B = \emptyset$).
Já a noção de independência faz uso da medida de probabilidade utilizada, P. Vamos, de seguida, ver um exemplo que ilustra bem esta ideia.

6. Independência de Acontecimentos

Exemplo: Considere a experiência aleatória que consiste em escolher, ao acaso, uma carta de um baralho com 52 cartas. O espaço de probabilidade é $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), P)$, em que $\Omega = \{1, \ldots, 52\}$ e P é a medida de probabilidade de Laplace

$$P(A) = \frac{\#A}{\#\Omega} = \frac{\#A}{52}, \quad A \in \mathcal{P}(\Omega).$$

Os seguintes acontecimentos

C:" saiu uma carta de copas" e F:" saiu uma figura"

são independentes (relativamente à medida P). De facto: $P(C) = \frac{13}{52}$, $P(F) = \frac{12}{52}$ e

$$P(C \cap F) = \frac{3}{52} = P(C)P(F).$$

No entanto, C e F não são independentes relativamente à medida de probabilidade P_D, em que D é o acontecimento

D:" saiu uma espada ou uma figura".

De facto: $P_D(C) = \frac{3}{22}$ e $P_D(F) = \frac{12}{22}$ mas

$$P_D(C \cap F) = \frac{P(C \cap F \cap D)}{P(D)} = \frac{3/52}{22/52} = \frac{3}{22} \neq P_D(C)\, P_D(F).$$

6. Independência de Acontecimentos

Definição [Família Finita de Acontecimentos Independentes]

Sejam $A_1, A_2, \ldots, A_n$ quaisquer n acontecimentos, com $n \in \mathbb{N}$ fixo e $n \geq 2$. Diz-se que $A_1, A_2, \ldots, A_n$ formam uma família de n acontecimentos independentes se

$$\underset{\{k_1,k_2,\ldots,k_r\}\subseteq\{1,2,\ldots,n\}}{\forall}, \quad P\left(\bigcap_{i=1}^{r} A_{k_i}\right) = \prod_{i=1}^{r} P(A_{k_i}).$$

Exemplo: $(n = 3)$

Os acontecimentos A, B e C formam uma família de 3 acontecimentos independentes se são satisfeitas as seguintes 4 condições:

i) $P(A \cap B) = P(A)\,P(B)$

ii) $P(A \cap C) = P(A)\,P(C)$

iii) $P(B \cap C) = P(B)\,P(C)$

iv) $P(A \cap B \cap C) = P(A)\,P(B)\,P(C)$

7. Considerações Finais

As σ-álgebras são estruturas difíceis de lidar. Por vezes, é suficiente lidar com estrututas mais simples, como os π-sistemas.

Definição [π-sistema]

Seja Ω um conjunto e $\mathcal{S}$ uma família de subconjuntos de Ω. $\mathcal{S}$ diz-se um π-sistema sobre Ω se verifica a seguinte condição:

$$F_1, F_2 \in \mathcal{S} \implies F_1 \cap F_2 \in \mathcal{S}.$$

Exemplo: A família de subconjuntos de $\mathbb{R}$ dada por

$$\pi(\mathbb{R}) = \{\,]-\infty, c] : c \in \mathbb{R}\,\}$$

é um π-sistema sobre $\mathbb{R}$.
É, na verdade, um π-sistema muito importante em probabilidades, pois é possível mostrar que

$$\mathcal{B}(\mathbb{R}) = \sigma(\pi(\mathbb{R})).$$

Em muitas situações, isto é tudo o que precisamos de saber/usar sobre a σ-álgebra $\mathcal{B}(\mathbb{R})$.

Lema

Seja Ω um conjunto, $\mathcal{S}$ um π-sistema sobre Ω e $\mathcal{A}$ uma σ-álgebra sobre Ω e tal que $\sigma(\mathcal{S}) = \mathcal{A}$.
Se P_1 e P_2 são duas medidas de probabilidade sobre $(\Omega, \mathcal{A})$ que coincidem em $\mathcal{S}$

(i.e., P_1 e P_2 são tais que $P_1(E) = P_2(E), \forall\, E \in \mathcal{S}$)

então P_1 e P_2 coincidem em toda a σ- álgebra $\mathcal{A}$

(i.e., P_1 e P_2 serão tais que $P_1(E) = P_2(E), \forall\, E \in \mathcal{A}$).

Nota Importante

O Lema anterior conjugado com o facto de

$$\sigma(\pi(\mathbb{R})) = \mathcal{B}(\mathbb{R}),$$

com $\pi(\mathbb{R}) = \{\,]-\infty, c] : c \in \mathbb{R}\,\}$, permite-nos concluir que, se duas medidas de probabilidade sobre $(\mathbb{R}, \mathcal{B}(\mathbb{R}))$ coincidem no π-sistema $\pi(\mathbb{R})$ (i.e., atribuem o mesmo valor aos subconjuntos reais da forma $]-\infty, c],\ c \in \mathbb{R}$) então as duas medidas coincidem em toda a $\mathcal{B}(\mathbb{R})$.

Este resultado/nota vai ser muito importante mais à frente, sobretudo no que respeita à função de distribuição de uma variável aleatória.

7. Considerações Finais

Para terminar este capítulo, vamos demonstrar que

$$\sigma(\pi(\mathbb{R})) = \mathcal{B}(\mathbb{R}).$$

A demonstração é um bom exercício sobre as propriedades de uma σ-álgebra. Adicionalmente, é necessário recorrer ao seguinte resultado sobre $\mathbb{R}$: todo o subconjunto aberto de $\mathbb{R}$ pode ser escrito como uma reunião numerável de intervalos abertos.