

Tema 1 Distribuciones de variable continua

1.1 Uniforme

Vive de forma en un intervalo $I = (a, b)$, $a, b \in \mathbb{R}$ nacib. Representa los tales que

su densidad en el punto $x \in (a, b)$ es igual para todos los valores de $x \in (a, b)$.

Dicho de otra forma, son los aquellos v.a que, en cada subintervalo de I , la probabilidad es proporcional a la longitud del subintervalo.

• Función de densidad $f_x(x) = \frac{1}{b-a} \quad \forall x \in I$

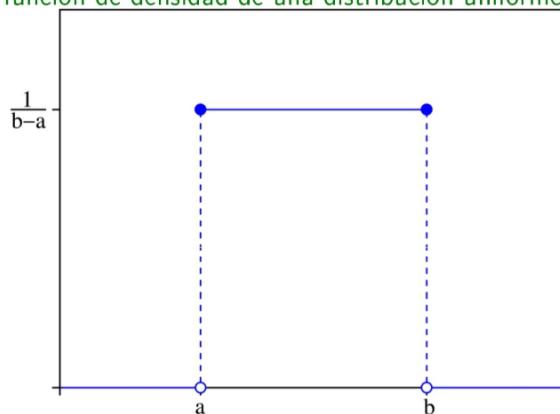
• Función de distribución $F_x(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } x < a \\ \frac{x-a}{b-a} & \text{si } a \leq x < b \\ 1 & \text{si } b \leq x \end{cases}$

• Función generatriz de momentos

$$M_x(t) = \int_a^b e^{tx} dx = \int_a^b \frac{e^{tx}}{b-a} dx = \frac{e^{tb} - e^{ta}}{(b-a)t}, \quad t \neq 0$$

$$M_x(t) = 1 \quad \text{si } t=0$$

Gráficas de la función de densidad de una distribución uniforme



1.2 Normal

Daremos que una v.a $X \sim N(\mu, \sigma^2)$ cuando tenga una función de densidad f_X dada por

$$f_X(x) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}} \quad x \in \mathbb{R}$$

Debido a que esto es complicado, lo habitual es **tipificar** para así usar la tabla con las probabilidades:

$$X \sim N(\mu, \sigma^2) \Leftrightarrow Y \sim N(0, 1)$$

De manera que

$$P[X \leq x] = P[Y \leq \frac{x-\mu}{\sigma}]$$

Para identificar su uso, podemos tratar de reflejar el experimento como una distribución binomial continua o una poisson con >> 15 continuo.

Proposición

$$i) X \sim N(0, 1) \Leftrightarrow M_X(t) = e^{t^2/2}$$

$$ii) X \sim N(\mu, \sigma^2) \Leftrightarrow M_X(t) = e^{t\mu + \frac{t^2\sigma^2}{2}}$$

Demarcación

i) Sea $X \sim N(0, 1)$ sabemos que

$$\begin{aligned} M_X(t) &= E[e^{tx}] = \int_{\mathbb{R}} e^{tx} f_X(x) dx = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{\mathbb{R}} e^{-\frac{x^2}{2}} \cdot e^{tx} dx = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{\mathbb{R}} e^{tx - \frac{x^2}{2}} \\ &= \frac{e^{\frac{t^2}{2}}}{\sqrt{2\pi}} \int_{\mathbb{R}} e^{-\frac{1}{2}(x-t)^2} dx = e^{\frac{t^2}{2}} \end{aligned}$$

Como, por definición, $\int_{\mathbb{R}} f_X(x) dx = 1$ obtenemos que $X \sim N(0, 1)$

ii) Dado que $X \sim N(\mu, \sigma^2) \Leftrightarrow Z = \frac{X-\mu}{\sigma} \sim N(0, 1)$, es decir, se tiene la siguiente igualdad

$$X = \sigma Z + \mu$$

y usando i) obtenemos

$$M_X(t) = E[e^{tx}] = E[e^{t(\sigma Z + \mu)}] = e^{t\mu} E[e^{t\sigma Z}] = e^{t\mu} M_Z(t\sigma) = e^{t\mu} e^{\frac{(t\sigma)^2}{2}} = e^{t\mu + \frac{t^2\sigma^2}{2}} \quad \square$$

Algunas propiedades interesantes de la distribución son:

- Es simétrica respecto a la media
- Moda = Media = Mediaua
- La probabilidad de un valor concreto es 0, ya visto en integrales

Aplicación 1 (aproximación de probabilidades binomiales)

Sea $X \sim B(n, p)$ tal que:

i) $n \geq 30$

ii) $0.1 < p < 0.9$

Entonces $B(n, p) \approx N(np, npq)$

Esto es sólo aplicable para el cálculo de probabilidades.

Aplicación 2 (aproximación de probabilidades de una v.o de Poisson)

Sea $X \sim P(x)$ tal que $x > 10$ entonces $P(x) \approx N(\lambda, \lambda)$.

De nuevo, esto es sólo aplicable para el cálculo de probabilidades.

Corrección por continuidad

Dada la situación de aproximar una distribución discreta por una continua, el uso del operador \leq entra en juego pues habrá ocasiones donde perderíamos información. Debido a esto, se suelo sumar o restar una cantidad simbólica $K \in (0, 1)$ de manera que se busque no perder dicha información. Poco importa que cuanto mejor sea K mejor será la aproximación.

•) $P[X=c] \approx P[c-K \leq X \leq c+K]$

•) $P[X \leq c] \approx P[X \leq c+K]$

•) $P[X \geq c] \approx P[X \geq c-K]$

de habitual es tomar $K=0.5$.

13 Exponencial

Diremos que una v.a X sigue una distribución exponencial, y lo denotaremos $X \sim \text{exp}(\lambda)$, si

$$f_x(x) = \lambda e^{-\lambda x} \quad \forall x \geq 0$$

Esta distribución será útil cuando busquemos representar el tiempo aleatorio transcurrido entre dos sucesos. Si los fijamos pretendiendo ser la versión continua de la distribución de Poisson

Función de distribución $F_x(x) = \int_0^x \lambda e^{-\lambda t} dt = 1 - e^{-\lambda x}, x \geq 0$

Función generaliz de momentos $M_x(t) = (1 - e^{-\lambda t})^{-1} \quad t > 0$

Momentos $E[X^k] = \frac{\lambda^k}{k!}$

$$\text{Var}[X] = \frac{\lambda}{k^2}$$

Relación con la distribución de Poisson

Sea $y \sim P(x)$, indica el número de sucesos aleatorios ocurridos en un intervalo de tiempo t , cuando su razón de ocurrencia es λ . Sea a hora $X \sim \text{exp}(\lambda)$ que indica el tiempo transcurrido entre dos sucesos consecutivos cuando su razón de ocurrencia es constante.

Entonces, podemos decir que:

$$P[y=0] = e^{-\lambda t} \frac{\lambda^0}{0!} = P(X>t) = 1 - F_x(t) = 1 - 1 + e^{-\lambda t}$$

Donde estamos diciendo que la probabilidad de que no ocurra ningún suceso en el tiempo establecido es igual a la probabilidad de que el tiempo entre sucesos sea mayor que t .

Es importante recalcar que es la única distribución con la propiedad de falta de memoria.

$$P(X>t | X>s) = P(X>t) \quad \forall t, s \geq 0$$

1.4. Erlang

Judica el tiempo transcurrido hasta la ocurrencia del último suceso aleatorio; sea:

$$\sum_{i=1}^u \tau_i \sim \text{exp}(\lambda) \quad i=1, \dots, u, \text{ mutuamente independientes}$$

$$\sum_{i=1}^u \tau_i = E \sim \mathcal{E}(u, \lambda)$$

Para $u \in \mathbb{N}-\{0\}$, y $\lambda > 0$, la función f_x de la v.a. E se define

$$f_E(x) = \frac{\lambda^u}{T(u)} x^{u-1} e^{-\lambda x}, \quad T(u) = (u-1)! \quad x \in \mathbb{R}^+$$

Función generalizada de momentos

$$M_E(t) = \left[(1 - \frac{\lambda}{t}) \right]^{-u}, \quad t >$$

1.5. Gamma ($T(u) = \int_0^\infty x^{u-1} e^{-x} dx, u > 0$)

Propiedades de la función Γ

- $\Gamma(1) = 1$
- $\Gamma(u+1) = u\Gamma(u), \quad u > 0$
- $\Gamma(u+k) = (u+k-1)(u+k-2)\dots(u+1)u\Gamma(u), \quad k \in \mathbb{N}, \quad u > 0$
- $\Gamma(k) = (k-1)!, \quad k \in \mathbb{N}$
- Si $\lambda > 0$, $\int_0^\infty x^{u-1} e^{-\lambda x} dx = \frac{\Gamma(u)}{\lambda^u}$
- $\Gamma(1/2) = \sqrt{\pi}$.

Simplemente es una extensión de la Erlang, definida cuando el parámetro u no es un número natural sino un real. Es decir.

Parámetro de escala

$$\bar{X} \sim T(u, \lambda), \quad u, \lambda \in \mathbb{R}^+ \Leftrightarrow f_x(x) = \frac{\lambda^u}{T(u)} x^{u-1} e^{-\lambda x}, \quad x > 0$$

Parámetro de forma

La forma de f_x difiere si $u < 0$ ó $u > 1$. De hecho, si $u < 1$ la función presenta máximos en los puntos $x = \frac{u-1}{\lambda}$

Casos particulares

i) $\bar{X} \sim \text{exp}(\lambda) \Leftrightarrow \bar{X} \sim T(1, \lambda), \quad \lambda > 0$

ii) $\bar{X} \sim \mathcal{E}(u, \lambda) \Leftrightarrow \bar{X} \sim T(u, \lambda), \quad \lambda > 0, u \in \mathbb{N}$

Función generalizada de momentos $M_x(t) = \left[(1 - \frac{t}{\lambda}) \right]^{-\alpha}$, $t > 0$

1.6. Beta $(\beta(p,q) = \int_0^1 x^{p-1} (1-x)^{q-1} dx ; \text{ simétrica} ; \beta(p,q) = \frac{\Gamma(p)\Gamma(q)}{\Gamma(p+q)})$

Daremos que una v.a X sigue una distribución beta de parámetros p y q si:

$$f_X(x) = \frac{1}{\beta(p,q)} x^{p-1} (1-x)^{q-1}, x \in (0,1), p, q > 0$$

La función de distribución
es la integral

Propiedades

i) Si $p=q=1 \Rightarrow X \sim U(0,1)$

ii) Simetría: $X \sim \beta(p,q) \Leftrightarrow [1-X] \sim \beta(q,p)$

Para ver más propiedades de f_X visitar las diapositivas.