

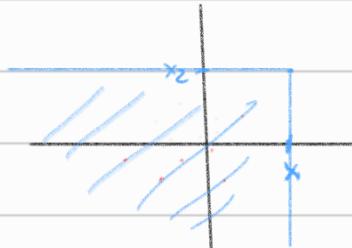
Tema 2 Vectores aleatorios

2.1 σ -álgebra de Borel

Definimos la σ -álgebra de Borel como la misma σ -álgebra que contiene todos los intervalos de \mathbb{R}^n y la denotaremos por \mathcal{B}^n .

En particular, se puede generar a partir de todos los intervalos de la forma

$$(-\infty, x] = (-\infty, x_1] \times (-\infty, x_2] \times \dots \times (-\infty, x_n] \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$$



2.2. Vector aleatorio

Un vector aleatorio $\underline{x} = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$ sobre un espacio probabilístico (Ω, \mathcal{A}, P) se define como una función

$$\underline{x} : (\Omega, \mathcal{A}, P) \longrightarrow (\mathbb{R}^n, \mathcal{B}^n)$$

dada por $\underline{x}^{-1}(B) \in \mathcal{A} \quad \forall B \in \mathcal{B}^n$

Caracterización I

Dijimos que $\underline{x} = (x_1, \dots, x_n) : (\Omega, \mathcal{A}, P) \longrightarrow (\mathbb{R}^n, \mathcal{B}^n)$ es un vector aleatorio sí

$$\underline{x}^{-1}((-\infty, x]) = \{ \omega \in \Omega / x_i(\omega) \leq x_i \} = \{ \omega \in \Omega / x_i(\omega) \leq x_i, j \dots ; x_n(\omega) \leq x_n \} \in \mathcal{A} \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$$

dado que, si $v = (v_1, \dots, v_n)$ y $w = (w_1, \dots, w_n)$ son vectores de \mathbb{R}^n usaremos $v_i \leq w_i \forall i \in \{1, \dots, n\}$

Caracterización II

De la misma manera \underline{x} será vector aleatorio sí x_i es variable aleatoria $\forall i = 1, \dots, n$.

2.2.1. Distribución de probabilidad de un vector aleatorio

Dado $\underline{x} = (x_1, x_2)$ un vector aleatorio $\underline{x} : (\Omega, \mathcal{A}, P) \longrightarrow (\mathbb{R}^n, \mathcal{B}^n)$, se denotara función de probabilidad a la aplicación

$$P_{\underline{x}} : \mathcal{B}^n \longrightarrow [0, 1]$$

$$P_{\underline{x}} = P_{\underline{x}}$$

$$\delta \frac{\underline{x}}{\mathbb{R}^n} \stackrel{P}{\longrightarrow} [0, 1]$$

cumpliendo que

$$P_{\underline{X}}(B) = P[\omega \in \Omega \mid \underline{X}(\omega) \in B] = P[X=B] \quad \forall B \in \mathcal{B}^u$$

luego de aquí deducirnos que \underline{X} transforma (Ω, \mathcal{A}, P) en $(\mathbb{R}^u, \mathcal{B}^u, P)$ donde el interior se centra en estudiar el nuevo espacio, es decir, en el estudio de $P_{\underline{X}}$

Teorema

$P_{\underline{X}}$ es una medida de probabilidad sobre $(\mathbb{R}^u, \mathcal{B}^u)$

Función de distribución

Dado $\underline{X}: (\Omega, \mathcal{A}, P) \rightarrow (\mathbb{R}^u, \mathcal{B}^u)$ vector aleatorio, definimos la función de distribución como

$$F_{\underline{X}}: \mathbb{R}^u \rightarrow [0,1]$$

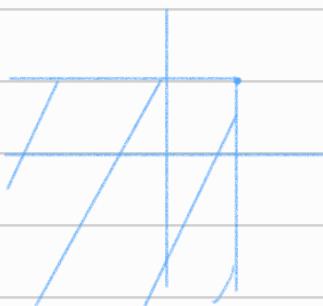
tal que

$$F_{\underline{X}}(x) = P_{\underline{X}}[(-\infty, x]] = P[X \in (-\infty, x]] = P[X \leq x]$$

$$F_{\underline{X}}(x_1, \dots, x_u) = P[X_1 \leq x_1, X_2 \leq x_2, \dots, X_u \leq x_u]$$

sobrevenido

Intuitivamente en \mathbb{R}^2 :



Propiedades

Para que $F_{\underline{X}}$ sea función de distribución, bastaría probar que cumple las siguientes propiedades:

i) Es monótona no decreciente en cada argumento

Hágase, ..., x_i , ..., $x_{i+1}, x_{i+2}, \dots, x_u \in \mathbb{R} \wedge x_i \leq x_i' \Rightarrow$

$$\Rightarrow F_{\underline{X}}(x_1, \dots, x_{i-1}, x_i, x_{i+1}) \leq F_{\underline{X}}(x_1, \dots, x_{i-1}, x_i', x_{i+1}, \dots, x_u)$$

c) Es continua a la derecha en todo argumento

$$\forall i \in \{1, \dots, u\}, \forall x_1, \dots, x_{i-1}, x_{i+1}, \dots, x_u \in \mathbb{R} \Rightarrow$$

$$\lim_{x_i' \rightarrow x_i^+} F_X(x_1, \dots, x_{i-1}, x_i^+, x_{i+1}, \dots, x_u) = F_X(x_1, \dots, x_{i-1}, x_i, x_{i+1}, \dots, x_u)$$

c) $\forall i \in \{1, \dots, u\}, \forall x_1, \dots, x_u \in \mathbb{R}$ es

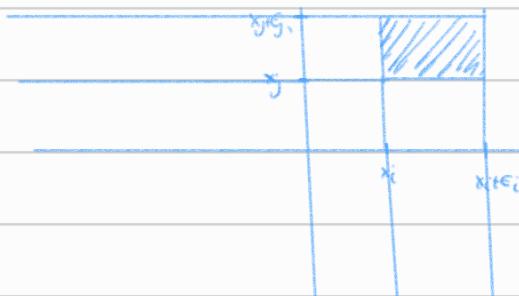
$$\lim_{x_i \rightarrow -\infty} F_X(x_1, \dots, x_i, \dots, x_u) = 0$$

$$\lim_{x_i \rightarrow +\infty} F_X(x_1, \dots, x_i, \dots, x_u) = 1$$

c) $\forall (x_1, \dots, x_u) \in \mathbb{R}^u, \forall (\epsilon_1, \dots, \epsilon_u) \in \mathbb{R}_+^u$ se verifica:

$$F_X(x_1 + \epsilon_1, \dots, x_u + \epsilon_u) = \sum_{i=1}^u F_X(x_1 + \epsilon_1, \dots, x_{i-1} + \epsilon_{i-1}, x_i, x_{i+1} + \epsilon_i, \dots, x_u + \epsilon_u) \\ + \sum_{\substack{i,j=1 \\ i < j}}^u F_X(x_1 + \epsilon_1, \dots, x_{i-1} + \epsilon_{i-1}, x_i, x_{i+1} + \epsilon_i, \dots, x_{j-1} + \epsilon_{j-1}, x_j, x_{j+1} + \epsilon_{j+1}, \dots, x_u + \epsilon_u) + \dots + \\ \text{(i) } F_X(x_1, \dots, x_u) \geq 0 \text{ porque lo quito 4 veces más del requerido}$$

De forma intuitiva buscamos conseguir la probabilidad de intervalos que sean resto de dos:



Puede resaltar que las propiedades hasta ahora vistas caracterizan la función de distribución de variables aleatorias. Además, toda función que los cumple es la función de distribución correspondiente a un vector aleatorio.

2.2. Teorema de correspondencia

Existe una correspondencia biunívoca entre las funciones de probabilidad P_Z sobre $(\mathbb{R}^u, \mathcal{B}^u)$ y las funciones $F: \mathbb{R}^u \rightarrow [0,1]$ que satisfacen las propiedades vistas. Dicha correspondencia está determinada por la relación

$$P_Z([x_0, x]) = F(x) \quad \forall x \in \mathbb{R}^u$$

Definición de función de distribución junto a lo que hay escrito justo.

Más concretamente:

- c) Si P_x es una medida de probabilidad sobre $(\mathbb{R}^n, \mathcal{B}^n)$, la función $F_x : \mathbb{R}^n \rightarrow [0,1]$ tal que $F(x) = P_x[(-\infty, x)]$ satisface las propiedades vistas
- d) Recíprocamente, si $F_x : \mathbb{R}^n \rightarrow [0,1]$ satisface las propiedades \Rightarrow $\exists P_x$ sobre $(\mathbb{R}^n, \mathcal{B}^n)$ verificando

$$P_x[(-\infty, x)] = F(x) \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$$

↳ Cada función de distribución modela de forma única a su distribución.

Corolario

- a. La distribución de probabilidad de un vector aleatorio determina y es determinada por su función de distribución.
- b. Las propiedades vistas caracterizan a las funciones de distribución. Toda función que las cumpla es la función de distribución de un vector aleatorio.

Calculos de probabilidades en intervalos bidimensionales

$$\triangleright P[\alpha < X_1 < b, \alpha < X_2 < c] = P[X_1 < b, X_2 < c] - P[X_1 \leq \alpha, X_2 < c]$$

$$\triangleright P[\alpha < X_1 < b, X_2 < c] = P[X_1 < b, X_2 < c] - P[X_1 \leq \alpha, X_2 \leq c]$$

$$\triangleright P[X_1 < b, c < X_2 < d] = P[X_1 < b, X_2 < d] - P[X_1 < b, X_2 \leq c]$$

$$\triangleright P[X_1 < b, c < X_2 < d] = P[X_1 < b, X_2 < d] - P[X_1 < b, X_2 \leq c]$$

2.3 Vectores aleatorios discretos

Diremos que un vector aleatorio es discreto si su conjunto de posibles valores es numerable, es decir,

→ Espacio muestral
 $\exists E_x \subset \mathbb{R}^n$ numerable $| P_x(E_x) = P[x \in E_x] = 1$

Podemos ahora escribir el conjunto de valores del vector, definiendo la función masa de probabilidad como sigue

$$P_x : E_x \rightarrow [0,1]$$
$$x \mapsto P[x_1 = x_1, \dots, x_n = x_n]$$

que satisface las siguientes propiedades

i) $P[x = x] \geq 0 \quad \forall x \in E_x$

$$ii) \sum_{x \in E_x} P[x=x] = 1$$

Caracterización

Toda colección numerable de números no negativos de suma 1 constituye la función masa de probabilidad de algún vector aleatorio multivariante de tipo discreto

Definimos ahora la función de distribución de un vector aleatorio discreto como sigue

$$F_x(x) = P[X \leq x] = \sum_{\substack{x_i \in E_x \\ x_i \leq x}} P[x=x_i] \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$$

Caracterización

$\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_n) : (\Omega, \mathcal{A}, P) \longrightarrow (\mathbb{R}^n, \mathcal{B}^n, P_{\mathbf{X}})$ es discreto ($\Leftrightarrow X_i : (\Omega, \mathcal{A}, P) \longrightarrow (\mathbb{R}, \mathcal{B})$ es una componente discreta)

2.4. Vectores aleatorios continuos

Un vector aleatorio $\mathbf{X} : (\Omega, \mathcal{A}, P) \longrightarrow (\mathbb{R}^n, \mathcal{B}^n, P_{\mathbf{X}})$ es continuo si $f_{\mathbf{X}} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ no negativa

e integrable que:

$$F = \int_{D_X} f_{\mathbf{X}} \quad \forall x \in \mathbb{R}^n \text{ donde } D_X = \prod_{i=1}^n (-\infty, x_i]$$

Esto se calcula componiendo los integrales en cada coordenada y es llamada función de distribución de \mathbf{X} , $f_{\mathbf{X}}$ es la función de densidad.

Además, $f_{\mathbf{X}}$ determina $F_{\mathbf{X}}$ y por tanto, $P_{\mathbf{X}}$:

$$P_{\mathbf{X}}(B) = P[\mathbf{X} \in B] = \iint_B f_{\mathbf{X}}$$

lo cual explica que, si E es acotado, $P[\mathbf{X} \notin E] = 0$.

propiedad de la integral

Propiedades de la función de densidad

- Para que sea función de densidad:
- i) No negativa, integrable y $\int_{\mathbb{R}^n} f_x(x) dx = 1$
 - ii) $\lim_{x_i \rightarrow -\infty} f_x(x_1, \dots, x_n) = \lim_{x_i \rightarrow \infty} f_x(x_1, \dots, x_n) = 0$ (Estamos hacia la recta)
 - iii) f_x es continua salvo en un conjunto de puntos de medida nula \subset el conjunto de discontinuidades es numerable. Entonces, F_x es derivable en los puntos de continuidad $x = (x_1, \dots, x_n)$ tal que:
- $$\frac{\partial F_x(x_1, \dots, x_n)}{\partial x_1, \dots, \partial x_n} = f_x(x_1, \dots, x_n)$$
- iv) Si \mathcal{E} es un conjunto numerable $\Rightarrow P_x(\mathcal{E}) = 0$

Caracterización

\rightarrow Si $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ función de densidad de un vector aleatorio \Rightarrow es no negativa e integrable y su integral sobre \mathbb{R}^n vale 1.

\hookleftarrow Todo función $f_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ no negativa, integrable y tal que $\int_{\mathbb{R}^n} f_x(x) dx = 1$ es la función de densidad de algún vector aleatorio unidimensional de tipo continuo.

Proposición

Sea $\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_n): (\Omega, \mathcal{A}, P) \rightarrow (\mathbb{R}^n, \mathcal{B}^n, \mu_X)$ un vector aleatorio de tipo ^{continuo} ~~continuo~~

$X_i: (\Omega, \mathcal{A}, P) \rightarrow (\mathbb{R}, \mathcal{B}, \mu_{X_i})$ es de tipo continuo. ~~función~~

Creo que es un sii.

2.5. Distribuciones conjuntas

Al considerar un vector aleatorio como un conjunto de variables, a la distribución del vector se le llama distribución conjunta y a la distribución de cada variable distribución marginal de dicha composición.

Dichas distribuciones marginales pueden obtenerse a partir de la distribución conjunta:

Si $\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_n)$ un vector con función de distribución $F_{\mathbf{X}}$ \Rightarrow tiene $F_{X_i}(x_i) = F_{\mathbf{X}}(+\infty, \dots, x_i, \underline{x_i}, \dots, +\infty)$; análogamente, $F_{X_{i_1}, \dots, X_{i_m}}(x_{i_1}, \dots, x_{i_m}) = F_{\mathbf{X}}(+\infty, \dots, +\infty, x_{i_1}, \dots, x_{i_m}, +\infty, \dots, +\infty)$

Caso discreto

Sea $\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_n)$ vector aleatorio discreto con $P[X_i = x_i] = 1$ y función de probabilidad $P[\mathbf{X} = \mathbf{x}]$

Hc \mathbf{X}_i . Si X_i es una componente arbitraria y por tanto discreta con valores en E_{X_i} , entonces

su fp puede obtenerse a partir de la siguiente:

$$P[X_i = x_i] = \sum_{\substack{\mathbf{y} \in E_X \\ j \in I}} P[\mathbf{X} = \mathbf{y}] \quad \rightarrow \text{Sumar todos los valores que busquemos.}$$

$$= P[X_1 = x_1, X_2 = x_2, \dots, X_{i-1} = x_{i-1}, X_i = x_i, X_{i+1} = x_{i+1}, \dots, X_n = x_n]$$

La función de probabilidad de cualquier subvector se obtendrá de igual forma.

Caso continuo

Sea $\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_n)$ un vector aleatorio continuo con función de densidad $f_{\mathbf{X}}$ \Rightarrow cada X_i es de tipo continuo y su función de distribución es:

$$F_{X_i}(x_i) = \int_{-\infty}^{x_i} f_{X_i}(t_i) dt_i$$

con

$$f_{X_i}(t_i) = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \dots \int_{-\infty}^{\infty} f_{\mathbf{X}}(t_1, \dots, t_n) dt_1 \dots dt_{i-1} dt_{i+1} \dots dt_n \quad \forall t_i \in \mathbb{R}$$

Integrar en todas las demás en x_i

La función de densidad marginal de cualquier subvector se obtendrá de igual forma.

2.6. Distribuciones condicionadas

Caso discreto

Distribución condicionada al valor de una variable

Sea $\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_n)$ un vector aleatorio discreto y X_i una componente arbitraria y

$x_i^* \in \Omega / P[X_i = x_i^*] > 0 \Rightarrow$ Se define la distribución condicionada de $(X_1, \dots, X_{i-1}, X_{i+1}, \dots, X_n)$ a $(X_i = x_i^*)$ como la determinada por la función de probabilidad:

$$P[X_1 = x_1, \dots, X_{i-1} = x_{i-1}, X_{i+1} = x_{i+1}, \dots, X_n = x_n / X_i = x_i^*] = \frac{P[X_1 = x_1, \dots, X_i = x_i^*, \dots, X_n = x_n]}{P[X_i = x_i^*]}$$

$P[X_i = x_i^*] \rightarrow$ marginal pi

\hookrightarrow Igual que lo anterior

$$\mathcal{E}_{X_i} = \{(x_1, \dots, x_{i-1}, x_{i+1}, \dots, x_n) / (x_1, \dots, x_i^*, \dots, x_n) \in \mathcal{E}_X\}$$

Distribución condicionada a valores de varias variables

Sea $\mathbf{z} = (z_1, \dots, z_u)$ un vector aleatorio discreto y (z_{i1}, \dots, z_{iu}) un subvector arbitrario y

$(x_{i1}^*, \dots, x_{iu}^*) \in \mathbb{R}^u / P[z_{i1}=x_{i1}^*, \dots, z_{iu}=x_{iu}^*] > 0 \Rightarrow$ Se define la distribución condicionada de

$(z_1, \dots, z_{i-1}, z_{i+1}, \dots, z_u)$ a $(z_{i1}=x_{i1}^*, \dots, z_{iu}=x_{iu}^*)$ como lo determinada por la fdp:

$$P \left[z_1=x_1, \dots, z_{i-1}=x_{i-1}, z_{i+1}=x_{i+1}, \dots, z_{iu-1}=x_{iu-1}, z_{iu+1}=x_{iu+1}, \dots, z_u/x_{i1}=x_{i1}^*, \dots, z_{iu}=x_{iu}^* \right] =$$

$$= P[z_1=x_1, \dots, z_{i-1}=x_{i-1}^*, \dots, z_{iu}=x_{iu}^*, \dots, z_u=x_u]$$

$P[x_{i1}=x_{i1}^*, \dots, z_{iu}=x_{iu}^*] \rightarrow$ Igual pero con un subvector

$$\forall (z_1=x_1, \dots, z_{i-1}=x_{i-1}, z_{i+1}=x_{i+1}, \dots, z_{iu-1}=x_{iu-1}, z_{iu+1}=x_{iu+1}, \dots, z_u) / (z_{i1}=x_{i1}^*, \dots, z_{iu}=x_{iu}^*) \in \mathcal{E}$$

Caso continuo

Distribución condicionada al valor de una variable

Sea $\mathbf{z} = (z_1, \dots, z_u)$ un vector arbitrario continuo con función de densidad f_z . Sea x_i una

componente arbitraria y $x_i^* \in \mathbb{R} / f_{z_i}(x_i^*) > 0 \Rightarrow$ Se define la distribución condicionada de

$(z_1, \dots, z_{i-1}, z_{i+1}, \dots, z_u)$ a $(z_i=x_i^*)$ como lo determinada por la función de densidad:

$$f_{z_1, \dots, z_{i-1}, z_{i+1}, \dots, z_u / z_{i1}=x_{i1}^*} (x_1, \dots, x_{i-1}, x_{i+1}, \dots, x_u / x_{i1}^*) = \frac{f_z(x_1, \dots, x_i^*, \dots, x_u)}{f_{z_i}(x_i^*)} \leftarrow \text{ver gráfico}$$

\hookrightarrow Igual que para

Distribución condicionada a valores de varias variables

Sea $\mathbf{z} = (z_1, \dots, z_u)$ un vector arbitrario continuo con función de densidad f_z . Sea (z_{i1}, \dots, z_{iu})

un subvector arbitrario y $(x_{i1}^*, \dots, x_{iu}^*) \in \mathbb{R}^u / f_{z_{i1}, \dots, z_{iu}}(x_{i1}^*, \dots, x_{iu}^*) > 0 \Rightarrow$ Se define

la distribución condicionada de $(z_1, \dots, z_{i-1}, z_{i+1}, \dots, z_{iu-1}, z_{iu+1}, \dots, z_u)$ a $(z_{i1}=x_{i1}^*, \dots, z_{iu}=x_{iu}^*)$

como lo determinada por la función de densidad:

$$f_{z_1, \dots, z_{i-1}, z_{i+1}, \dots, z_{iu-1}, z_{iu+1}, \dots, z_u / z_{i1}=x_{i1}^*, \dots, z_{iu}=x_{iu}^*} (x_1, \dots, x_{i-1}, x_{i+1}, \dots, x_{iu-1}, x_{iu+1}, \dots, x_u / x_{i1}^*, \dots, x_{iu}^*) =$$

$$= \frac{f_z(x_1, \dots, x_{i1}^*, \dots, x_{iu}^*, \dots, x_u)}{f_{z_{i1}, \dots, z_{iu}}(x_{i1}^*, \dots, x_{iu}^*)} \leftarrow \text{el subvector}$$

$$f_{z_{i1}, \dots, z_{iu}}(x_{i1}^*, \dots, x_{iu}^*) \leftarrow \text{el subvector}$$