# Resumos de PE

Gonçalo Rua

March 1, 2023

# 1 Noções de Probabilidade

## 1.1 Definições

Uma experiência diz-se aleatória se:

- todos os possíveis resultados são conhecidos à partida
- o resulto concreto de uma experiência não é conhecido à partida

Espaço Amostral  $(\Omega)$  - conjunto de todos os possíveis resultados de uma experiência aleatória

**Acontecimento** - dada uma experiência aleatória E com espaço de resultados  $\Omega$ , acontecimento (ou evento) é um subconjunto de  $\Omega$ 

 $\underline{A}$  - dada E, com espaço  $\Omega$ ,  $\underline{A}$  é o conjunto de todos os acontecimentos possíveis de  $\Omega$ 

### 1.2 Interpretação de Laplace

(ex) Na experiência  $E_1$ , a probabilidade do acontecimento  $A = \{\text{sair face par}\}$  é dada por  $P(A) = \frac{3}{6} = 0.5$ .

## 1.3 Interpretação frequencista

A probabilidade de uma acontecimento A é o limite da frequência relativa da ocorrência de A numa longa sucessão de experiências realizadas sob as mesmas condições.

(ex) 
$$P(A) = \lim_{n \to \infty} f_n(A) = \frac{1}{2}$$

#### 1.4 Interpretação subjetivista

A probabilidade de A é uma medidade pessoal (entre 0 e 1) do grau de crença sobre a ocorrência de A.

# 1.5 Axiomática

- Axioma 1:  $P(A) \ge 0, \forall A \in \underline{A}$  (acontecimentos possíveis de  $\Omega$ )
- Axioma 2:  $P(\Omega) = 1$
- Axioma 3: Para qualquer sequência de acontecimentos disjuntos 2 a 2  $A_1, \ldots, A_n$  tem-se  $P(\bigcup_{i=1}^n A_i) = \sum_{i=1}^n P(A_i), n = 2, 3, \ldots$

Espaço de probabilidade -  $(\Omega, A, P)$ Espaço mensurável de acontecimentos -  $(\Omega, \underline{A})$ 

## 1.6 Teoremas decorrentes

- $P(\bar{A}) = 1 P(A)$
- $P(\emptyset) = 0$
- $A \subset B \implies P(A) \leq P(B) \in P(B-A) = P(B) P(A)$
- $P(A) \le 1$
- $P(B-A) = P(B) P(A \cap B)$
- $P(A \cup B) = P(A) + P(B) P(A \cap B)$

# 1.7 Probabilidade condicional (P(A) se B aconteceu)

$$P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$

#### Axiomática

- Axioma 1:  $P(A|B) \ge 0$ ,  $\forall$  acontecimento A
- Axioma 2:  $P(\Omega|B) = 1$
- Axioma 3: Para acontecimentos disjuntos  $A_1, \ldots, A_n$ ,  $P(\bigcup_{i=1}^n A_i | B) = \sum_{i=1}^n P(A_i | B)$ ,  $n = 1, 2, \ldots$

#### Teoremas decorrentes

- $P(\bar{A}|B) = 1 P(A|B)$
- $P(\emptyset|B) = 0$
- $P(A|B) \leq 1$
- $A_1 \subset A_2 \implies P(A_1|B), P(A_2 A_1|B) = P(A_2|B) P(A_1|B)$
- $P(A_2 A_1|B) = P(A_2|B) P(A_2 \cap A_1|B)$
- $P(A_1 \cup A_2|B) = P(A_1|B) + P(A_2|B) P(A_1 \cap A_2|B)$

#### Teorema da probabilidade composta

$$P(\bigcap_{i=1}^{n} A_i) = P(A_1)P(A_2|A_1)\dots P(A_n|A_1 \cap A_2 \cap \dots \cap A_{n-1})$$

#### Teorema da probabilidade total

Partição do espaço de resultados  $\Omega$ :

- $A_i \cap A_j = \emptyset, \forall i \neq j = 1, \dots, n$
- $\bigcup_{i=1}^n A_i = \Omega$

Se B um acontecimento de um espaço de resultados  $\Omega$  e  $A_1, \ldots, A_n$  uma partição de  $\Omega$ :

$$P(B) = \sum_{i=1}^{n} P(A_i)P(B|A_i)$$

#### Teorema de Bayes

Se B um acontecimento de um espaço de resultados  $\Omega$ , P(B)>0 e  $A_1,\ldots,A_n$  uma partição de  $\Omega$ ,  $\forall i=1,\ldots,n$ :

$$P(A_i|B) = \frac{P(A_i \cap B)}{P(B)} = \frac{P(A_i)P(B|A_i)}{\sum_{j=1}^{n} P(A_j)P(B|A_j)}$$

#### Acontecimentos independentes

Dois acontecimentos A e B, de um mesmo espaço de resultados  $\Omega$  são independentes se:

$$P(A \cap B) = P(A) \times P(B)$$

## Propriedades

- Todo o acontecimento é independente de  $\emptyset$  e  $\Omega$
- Se A e B independentes, P(A|B) = P(A), se P(B) > 0 e P(B|A) = P(B), se P(A) > 0
- $\bullet$  Se Ae B independentes,  $\bar{A}$ e  $B,\,A$ e  $\bar{B}$ e  $\bar{A}$ e  $\bar{B}$ também são
- A e B são condicionalmente independentes a C se  $P(A \cap B|C) = P(A|C)P(B|C)$
- A, B e C são completamente independentes se  $P(A \cap B) = P(A)P(B)$ ,  $P(A \cap C) = P(A)P(C)$ ,  $P(B \cap C) = P(B)P(C)$  e  $P(A \cap B \cap C) = P(A)P(B)P(C)$

# 2 Variáveis aleatórias