# PROBABILIDAD I

# Segundo del Grado en Matemáticas

# Hugo Marquerie

Profesor: Pablo Fernández Gallardo Facultad de Ciencias - Universidad Autónoma de Madrid Segundo cuatrimestre 2023 - 2024

1 de Febrero, 2024

# ${\bf \acute{I}ndice}$

| 1 | Tema 1: Sucesos y probabilidades |   |  |   |  |  | 1 |    |
|---|----------------------------------|---|--|---|--|--|---|----|
|   | 1.1                              | Formalizando  |  |   |  |  |   | 1  |
|   | 1.2                              | Probabilidad condicionada y total, independencia y Bayes      |  |   |  |  |   | 2  |
|   |                                  | 1.2.1 Probabilidad total                                      |  |   |  |  |   | 4  |
|   |                                  | 1.2.2 Continuidad de la probabilidad: detalle técnico         |  | • |  |  |   | 6  |
| 2 | Ten                              | na 2: Variables aleatorias discretas                          |  |   |  |  |   | 7  |
|   | 2.1                              | Funciones transformadoras de variables aleatorias (discretas) |  |   |  |  |   | 9  |
|   | 2.2                              | Resúmenes: esperanza, varianza, momentos                      |  |   |  |  |   | 9  |
|   |                                  | 2.2.1 Esperanza condicionada                                  |  |   |  |  |   | 14 |
|   | 2.3                              | Varias variables aleatorias                                   |  |   |  |  |   | 15 |
|   |                                  | 2.3.1 Detalle sobre independencia                             |  |   |  |  |   | 19 |
|   | 2.4                              | Funciones generatrices de probabilidad                        |  |   |  |  |   | 20 |
|   |                                  | 2.4.1 Series de potencias                                     |  |   |  |  |   | 20 |
|   |                                  | 2.4.2 Funciones generatrices                                  |  |   |  |  |   | 21 |
| 3 | Variables aleatorias continuas   |   |  |   |  |  |   | 24 |
|   | 3.1                              | Funciones / Transformaciones de v.a.c                         |  |   |  |  |   | 26 |
|   | 3.2                              | Esperanzas de v.a.c.  |  |   |  |  |   | 28 |
|   |                                  | 3.2.1 Calculando con la normal $(N(\mu, \sigma^2))$           |  |   |  |  |   | 30 |
|   | 3.3                              | Modelos multidimensionales (vectores aleatorios)              |  |   |  |  |   | 31 |
|   |                                  | 3.3.1 Normal multidimensional                                 |  |   |  |  |   | 32 |
|   |                                  | 3.3.2 Marginales e independencia                              |  |   |  |  |   | 32 |
|   | 3.4                              | Condicionando   |  |   |  |  |   | 33 |
|   | 3.5                              | Transformaciones / cambio de variables                        |  |   |  |  |   | 34 |
|   | 3.6                              | Convolución   |  |   |  |  |   | 35 |
| 4 | Eje                              | rcicios   |  |   |  |  |   | 37 |
|   | 4.1                              | Ноја 1  |  |   |  |  |   | 37 |
|   | 4.2                              | Ноја 2  |  |   |  |  |   | 37 |
|   | 12                               | Hoin ?  |  |   |  |  |   | 20 |

## 1 Tema 1: Sucesos y probabilidades

#### 1.1 Formalizando

Definición 1.1 (Espacio muestral). En un experimento aleatorio, el espacio muestral es el conjunto (no vacío) de sus posibles resultados y se denota por  $\Omega$ . Puede ser:

- 1. Finito:  $\Omega = \{\omega_1, \ldots, \omega_N\}$
- 2. Infinito numerable:  $\Omega = \{\omega_1, \omega_2, \dots\}$
- 3. Infinito no numerable, ej.:  $\Omega = [0,1) \vee \Omega = \mathcal{P}([0,1))$

Definición 1.2 (Espacio de sucesos por Kolmogórov). Dado el espacio muestral  $\Omega$  de un experimento aleatorio,  $\mathcal{F} \subset \mathcal{P}(\Omega)$  es su espcio de sucesos

$$\iff (\mathcal{F} \neq \phi) \land (A \in \mathcal{F} \implies A^C \in \mathcal{F}) \land \left(A_1, A_2, \dots \in \mathcal{F} \implies \bigcup_{j=1}^{\infty} A_j \in \mathcal{F}\right)$$

Observación 1.1. De la definición se deduce:

• 
$$\phi \in \mathcal{F} \wedge \Omega \in \mathcal{F}$$
 •  $A_1, \dots, A_n \in \mathcal{F} \implies \bigcup_{j=1}^n A_j \in \mathcal{F}$  •  $\forall A, B \in \mathcal{F} \implies A \cap B \in \mathcal{F}$ 

Definición 1.3 (Función o medida de probabilidad). Dados espacio muestral  $(\Omega)$  y de sucesos  $(\mathcal{F})$  de un experimento aleatorio, la aplicación  $P \colon \mathcal{F} \longrightarrow [0,1]$ : es una medida de probabilidad

$$\iff (P(\Omega) = 1) \ \land \ \left[ P\left(\bigcup_{j=1}^{\infty} A_j\right) = \sum_{j=1}^{\infty} P(A_j) \iff A_i \cap A_j = \phi \text{ cuando } i \neq j \right]$$

Proposición 1.1. De la definición se deduce:

1. 
$$P\left(\bigcup_{j=1}^{n} A_{j}\right) = \sum_{j=1}^{n} P(A_{j})$$
 2.  $P\left(A^{C}\right) = 1 - P(A)$  3.  $P(\phi) = 0$   
4.  $P(A \cup B) = P(A) + P(B) - P(A \cap B)$  5.  $A \subseteq B \implies P(A) \le P(B)$ 

**Ejemplo 1.1.** En un experimento aleatorio con espacio muestral finito, tomamos

$$\Omega = \{\omega_1, \dots, \omega_N\} \land \mathcal{F} = \mathcal{P} \to 2^N$$
. Asignamos  $P(\{\omega_j\}) = p_j \land j = 1, \dots, N$  tales que  $p_j \ge 0 \land \sum_{j=1}^N p_j = 1$ . Entonces,  $\forall A \in \mathcal{F} : P(A) = \sum_{\omega \in A} P(\omega)$ 

Caso particular: 
$$\forall j \in \mathbb{N}_N : p_j = \frac{1}{N} \implies \forall A \in \mathcal{F} : P(A) = \frac{|A|}{N} = \frac{\text{"Casos favorables"}}{\text{"Total de casos"}}$$

### Ejemplos varios:

- 1. (Muy tonto)  $\Omega \neq \phi$ , tomas  $A \subset \Omega : A \neq \phi, \Omega$ . Dato  $p \in (0,1)$ .  $\mathcal{F} = \{\phi, A, A^c, \Omega\}$  con P(A) = p.
- 2. (Bastante general)  $(\Omega = \{\omega_1, \dots, \omega_N\} \implies |\Omega| = N) \land (\mathcal{F} = P(\Omega) \to |\mathcal{F}| = 2^N)$ .

  Dato:  $p_1, \dots, p_N \ge 0 \implies \sum_{j=1}^N p_j = 1$ . Asignamos  $\forall j \in \mathbb{N}_N : p_j := P(\{\omega_j\})$ .

  Definimos  $\forall A \subset \Omega : P(A) = \sum_{\omega \in A} P(\omega)$ .
- 3. Lanzas n veces una moneda. Dato:  $p \in (0,1)$ .

$$\implies \Omega = \{111 \cdots 1, \dots, 000 \cdots 0\} \land |\Omega| = 2^{N} \land \text{ escogemos } \mathcal{F} = P(\Omega)$$

$$\implies \forall \omega \in \Omega : P(\omega) = p^{\text{\#unos de } \omega} (1 - p)^{\text{\#ceros de } \omega}$$

Comprobamos:

$$\sum_{\omega \in \Omega} P(\omega) = \sum_{k=0}^{n} \left( \sum_{\substack{\omega \in \Omega \\ \#0 \text{s de } \omega = k}} P(\omega) \right) = \sum_{k=0}^{n} p^{k} (1-p)^{n-k} \left( |\{\omega \in \Omega : \#1 \text{s de } \omega = k\}| \right)$$
$$= \sum_{k=0}^{n} p^{k} (1-p)^{n-k} \binom{n}{k} = (p+1-p)^{n} = 1$$

4. Lanzamos moneda hasta que sale una cara. Dato  $p \in (0,1)$ .

$$\Longrightarrow \Omega = \{C, XC, XXC, \dots\} \land \text{ escogemos } \mathcal{F} = P(\Omega)$$

$$P(C) =: p \implies P(XC) = p(1-p) \land P(XXC) = p(1-p)^2 \land \dots$$
Comprobamos: 
$$\sum_{j=1}^{\infty} p(1-p)^{j-1} = p \sum_{k=0}^{\infty} (1-p)^k = p \frac{1}{1-(1-p)} = 1$$

## 1.2 Probabilidad condicionada y total, independencia y Bayes

Tienes  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  y un suceso  $A \in \mathcal{F} \to P(A)$ . Llega "nueva información": ha ocurrido el suceso  $B \in \mathcal{F} \longrightarrow \mathcal{F}$ Debo reasignar la probabilidad de A?

Ejemplo 1.2 (Dependencia). Lanzas 10 veces una moneda (regular).

$$A = \{\text{salen 6 caras}\} \implies P(A) = \frac{\binom{10}{6}}{2^{10}} \approx 20.51\%$$
 
$$B = \{\text{sale C en } 1^{0}\} \implies P(A) \text{ sube a } \frac{\binom{9}{5}}{2^{9}}$$

**Definición 1.4.** Sea  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  un espacio de probabilidad y los sucesos  $A, B \in \mathcal{F} : P(B) > 0$ , P(A|B) es la probabilidad de A condicionada a B

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

Observación 1.2. En general,  $P(A|B) \neq P(B|A)$ 

**Proposición 1.2** (Cálculo de P(A|B) para cada  $A \in \mathcal{F}$ ). Sea  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  un espacio de probabilidad y  $B \in \mathcal{F}$  un suceso con P(B) > 0

$$\implies (\Omega, \mathcal{F}, Q_B), \ con \ Q_B \colon \mathcal{F} \longrightarrow [0, 1] : Q_B(A) = P(A|B), \ es \ un \ espacio \ de \ probabilidad$$

**Demostración**. Basta ver que  $Q_B$  es una función de probabilidad.

$$\left(Q_B(A) = P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)} \in [0,1]\right) \land \left(Q_B(\Omega) = \frac{P(\Omega \cap B)}{P(B)} = \frac{P(B)}{P(B)} = 1\right)$$

Sean  $A_1, A_2, \dots \in \mathcal{F}$  disjuntos dos a dos.

$$\implies Q_B \left( \bigcup_{j=1}^{\infty} A_j \right) = P \left( \bigcup_{j=1}^{\infty} A_j \mid B \right) = \frac{P \left( \bigcup_{j=1}^{\infty} A_j \cap B \right)}{P(B)}$$

$$= \frac{1}{P(B)} P \left( \bigcup_{j=1}^{\infty} (A_j \cap B) \right) = \frac{1}{P(B)} \sum_{j=1}^{\infty} P(A_j \cap B) = \sum_{j=1}^{\infty} Q_B(A_j)$$

**Definición 1.5 (Independencia).** Sean  $A, B \in \mathcal{F}$  dos sucesos con  $P(A), P(B) \geq 0$  son independientes

$$\iff P(A|B) = P(A) \land P(B|A) = P(B) \ (para\ entender)$$
  
 $\iff P(A \cap B) = P(A) \cdot P(B) \ (la\ adecuada)$ 

• A, B disjuntos  $\implies$  no independientes.

• 
$$A_1, \ldots, A_N \in \mathcal{F}$$
 independientes  $\iff \forall J \subset \mathbb{N}_N : P\left(\bigcap_{j \in J} A_j\right) = \prod_{j \in J} P(A_j)$   
 $\iff P\left(\overline{A_1} \cap \cdots \cap \overline{A_N}\right) = \prod_{i=1}^N P\left(\overline{A_i}\right) \text{ donde } \overline{A_i} = A_i, (A_i)^c$ 

Ejercicio 1.2.1. Encontrar un espacio de probabilidad en el que haya un conjunto de sucesos independientes dos a dos pero no completamente independientes.

**SOL:** 
$$\Omega = \{1, 2, 3, 4\} \land A = \{1, 2\} \land B = \{2, 3\} \land C = \{1, 3\}$$

**Proposición 1.3** (Regla de Bayes). Sean  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  un espacio de probabilidad y  $A, B \in \mathcal{F}$  sucesos con P(A), P(B) > 0

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

Demostración.

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

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

07/02/2024

#### 1.2.1 Probabilidad total

Proposición 1.4. Sean  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  un espacio de probabilidad y  $\{B_1, B_2, \dots\}$  una partición de  $\Omega : (\forall i, j : i \neq j : B_i \cap B_j = \phi) \land \left(\bigcup_{j=1}^{\infty} B_j = \Omega\right)$   $\implies \forall A \in \mathcal{F} : P(A) = P\left(\bigcup_{j=1}^{\infty} (A \cap B_j)\right) = \sum_{j=1}^{\infty} (A \cap B_j) = \sum_{j=1}^{\infty} P(A|B_j) \cdot P(B_j)$   $\implies \forall A \in \mathcal{F} : P(A) = \sum_{j=1}^{\infty} P(A|B_j) \cdot P(B_j)$ 

**Ejemplo 1.3.** Sean  $U_1 = \{10b, 3n\}$   $U_2 = \{5b, 5n\}$   $U_3 = \{2b, 6n\}$  tres urnas con bolas blancas  $U_3 = \{2b,$ 

- 1. Sorteamos una urna  $P(U_1)=\frac{1}{4} \wedge P(U_2)=\frac{1}{4} \wedge P(U_3)=\frac{1}{2}$
- 2. Sacamos bola de la urna seleccionada.

¿Cuál es la probabilidad de que sea blanca?

$$P(b) = P(b|U_1)P(U_1) + P(b|U_2)P(U_2) + P(b|U_3)P(U_3)$$

Ejemplo 1.4 (Peso de la evidencia). Sean  $U_1 = \{80\% b, 20\% n\} \land U_2 = \{20\% b, 80\% n\}$  dos urnas con bolas blancas (b) y negras (n). Procedimiento:

- 1. Sorteamos la urna con 1/2 y 1/2 de probabilidad.
- 2. Sacamos 10 bolas (con reemplazamiento).

Observamos la evidencia:  $bb \dots nb$  ¿qué urna se usó?

$$P(U_1|5b5n) = P(5b5n|U_1)\frac{P(U_1)}{P(5b5n)} = \frac{P(5b5n|U_1)P(U_1)}{P(5b5n|U_1)P(U_1) + P(5b5n|U_2)P(U_2)}$$

$$\implies P(5b5n|U_1) = \binom{10}{5}0.8^50.2^5 = P(5b5n|U_2) \implies P(U_1|5b5n) = \frac{1}{2}$$

Este es el resultado que esperábamos, prestemos atención a otro caso más contraintituitivo.

$$P(U_1|6b4n) = \frac{P(6b4n|U_1)P(U_1)}{P(6b4n|U_1)P(U_1) + P(6b4n|U_2)P(U_2)}$$
$$= \frac{\binom{10}{6}0.8^60.2^4 \cdot \frac{1}{2}}{\binom{10}{6}0.8^60.2^4 \cdot \frac{1}{2} + \binom{10}{6}0.8^40.2^6 \cdot \frac{1}{2}} \approx 90\%$$

Si dibujamos la gráfica de la función

$$f(x) = P(U_1|xb(10-x)n)$$

podemos ver que el cambio es muy brusco. Es decir, una pequeña diferencia en la evidencia puede cambiar mucho la probabilidad de que se haya usado una urna u otra.



**Ejemplo 1.5 (Falsos positivos/negativos).** Hay una enfermedad  $(E \lor S)$  y hay una prueba para detectar  $(+ \lor -)$ . Datos:  $P(+|E) = 95\% \land P(-|S) = 99\%$ . Te haces la prueba y sale +:

$$P(E|+) = P(+|E)\frac{P(E)}{P(+)} = \frac{P(+|E)P(E)}{P(+|E)P(E) + P(+|S)P(S)}$$

Conozco todas estas probabilidades excepto  $p := P(E) \implies P(S) = 1 - p$ .

Si definimos 
$$f(p) := P(E|+)$$
  
 $\implies \{f(0.5) = 98.95\% \land f(1/100) = 48.97\% \land f(1/1000) = 8.68\%\}$ 

Es decir, si la incidencia es muy baja, no tiene sentido hacer pruebas masivamente porque la mayoría de positivos serán falsos.

08/02/2024

Ejemplo 1.6 (Sobre independencia).  $(\Omega, \mathcal{F}, P) \ \land A_1, \ldots, A_n$  sucesos independientes tal que  $\forall j \in \mathbb{N}_n : P(A_j) = \frac{1}{n}$ . ¿Qué sabemos sobre  $P\left(\bigcup_{j=1}^n A_j\right)$ ?

En general, sabemos que 
$$\frac{1}{n} \leq P\left(\bigcup_{j=1}^{n} A_j\right) \leq \sum_{j=1}^{n} P(A_j) \leq 1$$

$$n = 2: P(A \cup B) = P(A) + P(B) - P(A \cap B) = \frac{3}{4}$$

$$n = 3: P(A \cup B \cup C) = \binom{3}{1} \frac{1}{3} - \binom{3}{2} \frac{1}{3^2} + \binom{3}{3} \frac{1}{3^3} = \frac{19}{27}$$

$$n \text{ general: } P\left(\bigcup_{j=1}^{n} A_{j}\right) = \sum_{j=1}^{n} P(A_{j}) - \sum_{1 \leq i < y \leq n} P(A_{i} \cap A_{j}) + \cdots \text{ (Inclusión exclusión)}$$

$$\implies P\left(\bigcup_{j=1}^{n} A_{j}\right) = \binom{n}{1} \frac{1}{n} - \binom{n}{2} \frac{1}{n^{2}} + \binom{n}{3} \frac{1}{n^{3}} + \cdots = \sum_{j=1}^{n} \binom{n}{j} \frac{1}{n^{j}} (-1)^{j+1}$$

$$\implies P\left(\bigcup_{j=1}^{n} A_{j}\right) = 1 - \sum_{j=0}^{n} \binom{n}{j} \left(\frac{-1}{n}\right)^{j} = 1 - \left(1 - \frac{1}{n}\right)^{n} \xrightarrow{n \to \infty} 1 - \frac{1}{e}$$

### 1.2.2 Continuidad de la probabilidad: detalle técnico

**Proposición 1.5.** Sean  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  un espacio de probabilidades  $y A_1, \dots : A_1 \subset A_2 \subset \dots$  una sucesión creciente de conjuntos

$$\implies P\left(\bigcup_{j=1}^{\infty} A_j\right) = \lim_{n \to \infty} P\left(A_n\right)$$

**Demostración**. Se trata de describir  $\bigcup_{j=1}^n A_j$  como la unión de conjuntos disjuntos.

$$P\left(\bigcup_{j=1}^{n} A_{j}\right) = P\left(A_{1} \cup \bigcup_{j=1}^{n-1} (A_{j+1} \setminus A_{j})\right) = P(A_{1}) + \sum_{j=1}^{n-1} (P(A_{j+1}) - P(A_{j})) = P(A_{n})$$

$$\implies P\left(\bigcup_{j=1}^{\infty} A_{j}\right) = P(A_{1}) + \sum_{j=1}^{\infty} (P(A_{j+1}) - P(A_{j})) = \lim_{n \to \infty} P(A_{n})$$

Proposición 1.6. Si la sucesión  $A_1, \ldots$  es decreciente  $\implies P\left(\bigcap_{j=1}^{\infty} A_j\right) = \lim_{n \to \infty} P\left(A_n\right)$ 

Teorema 1.1 (Continuidad de la probabilidad). En el espacio de probabilidades  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sea  $A_1, A_2, \ldots$  una sucesión :  $\forall j \in \mathbb{N} : A_j \in \mathcal{F}$ 

$$\implies P\left(\bigcup_{j=1}^{\infty} A_j\right) = \lim_{n \to \infty} P\left(\bigcup_{j=1}^{n} A_j\right)$$

**Demostración**. Definimos  $B_i := \bigcup_{j=1}^i A_j \implies \bigcup_{j=1}^\infty A_j = \bigcup_{i=1}^\infty B_i \wedge (B_i)$  es creciente.

$$\implies P\left(\bigcup_{j=1}^{\infty} A_j\right) = P\left(\bigcup_{i=1}^{\infty} B_i\right) = \lim_{n \to \infty} P\left(B_n\right) = P\left(\bigcup_{j=1}^{n} A_j\right)$$

## 2 Tema 2: Variables aleatorias discretas

**Definición 2.1.** Sea  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  un espacio de probabilidades,  $X: \Omega \longrightarrow \mathbb{R}$  es una variable aleatoria discreta\* (v.a.d.)

$$\iff$$
 (1)  $X(\Omega)$  es numerable\*  $(2) \forall x \in \mathbb{R} : \{\omega \in \Omega : X(\omega) = x\} \in \mathcal{F}$ 

En realidad, solo interesa (2) cuando  $x = x_j$ 

**Definición 2.2.** Sea X una v.a.d. en  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ ,  $p_X : \mathbb{R} \longrightarrow [0, 1]$  es su función de masa  $\iff x \longmapsto p_X(x) = P(X = x) := P(\{\omega \in \Omega : X(\omega) = x\})$ 

Vemos que

$$\sum_{j\geq 1} p_X(x_j) = \sum_{j\geq 1} P(X = x_j) = \sum_{j\geq 1} P(\{\omega \in \Omega : X(\omega) = x_j\}) = P\left(\bigcup_{\omega \in \Omega} \{\omega\}\right) = P(\Omega) = 1$$

Lo relevante es el conjunto de posibles valores de X ( $\{x_1, x_2, \dots\}$ ) numerable y el conjunto (también numerable) de probabilidades  $\{p_1, p_2, \dots\}$  donde

$$\left(\forall j \ge 1 : p_j = P(x = x_j) \land p_j \ge 0\right) \land \sum_{j \ge 1} p_j = 1$$

13/02/2024

Teorema 2.1. Sea  $S = \{x_1, x_2, \dots, x_j\}$  un conjunto  $y (\Pi_1, \Pi_2, \dots, \Pi_j)$  una lista tal que  $\forall i \leq j : \Pi_i \geq 0 \land \sum_{j \geq 1} \Pi_j = 1$ 

$$\implies \exists (\Omega, \mathcal{F}, P) \land X \ v.a.d : (\forall x \notin S : p_X(x) = 0) \land p_X(x_i) = \Pi_i$$

**Demostración**. Fijamos  $\Omega = S$  y  $\mathcal{F} = \mathcal{P}(S)$ .

$$A \in \mathcal{F} \implies P(A) = \sum_{j: x_j \in A} \prod_{j \land X} (x_j) = x_j$$

Ejemplo 2.1 (Diferentes modelos de distribución de probabilidad).

1. X sigue una distribución **uniforme** en  $\{1,\cdots,N\}, N\geq 2\ (X\sim \mathrm{UNIF}\,(N)).$ 

$$\iff S = \{1, \cdots, N\} \land \Pi_j = 1/N, \dots, 1/N$$

Se usa para modelizar un lanzamiento de un dado regular de N caras.

2. X sigue una distribución de **Bernoulli** con parámetro  $p(X \sim \text{BER}(p))$ 

$$\iff \begin{cases} p_X(x) = 0 \iff x \neq 0, 1 \\ p_X(1) = p \land p_X(0) = 1 - p \end{cases} \iff \begin{cases} P(X = 1) = p \\ P(X = 0) = 1 - p \end{cases}$$

donde 1 es éxito y 0 fracaso. Se usa para modelizar el resultado de un experimento con dos posibles resultados, i.e. una moneda no necesariamente regular.

13/02/2024

3. X sigue una distribución **binomial** de parámetros  $n \geq 1 \wedge p \in (0,1)$   $(X \sim \text{BIN}\,(n,p))$ 

$$\iff S = \{0, 1, \dots, n\} \land \forall j \in \{0, 1, \dots, n\} : P(X = j) = \binom{n}{j} p^j (1 - p)^{n-j}$$

Sirve para modelizar el número de caras que salen al lanzar n veces una moneda de probabilidad p.

Podemos estimar cual es la probabilidad de que salgan n/2 caras con p = 1/2 mediante la fórmula de Stirling:

$$n! \sim n^{n} e^{-n} \sqrt{2\pi n} \implies \binom{n}{n/2} \sim \frac{n^{n} e^{-n} \sqrt{2\pi n}}{\binom{n}{2}\binom{n/2}{2} e^{-\binom{n/2}{2}} \sqrt{2\pi \binom{n/2}{2}} \binom{n/2}{2}\binom{n/2}{2} e^{-\binom{n/2}{2}} \sqrt{2\pi \binom{n/2}{2}} e^{-\binom{n/2}{2}} \sqrt{2\pi \binom{n/2}{2}}}$$

$$\implies \frac{n^{n} \sqrt{n}}{\binom{n/2}{2}\sqrt{2\pi \binom{n/2}{2}} \binom{n/2}{2}\binom{n/2}{2}\sqrt{2\pi \binom{n/2}{2}}} = \frac{n^{n} \sqrt{n}}{\binom{n/2}{2}\sqrt{2\pi \binom{n/2}{2}}} = \frac{n^{n} \sqrt{2}}{\binom{n/2}{2}\sqrt{2\pi \binom{n/2}{2}}} = 2^{n} \sqrt{\frac{2}{\pi n}}$$

$$\implies P\left(X = \frac{n}{2}\right) = \binom{n}{n/2} \frac{1}{2^{n}} \approx 2^{n} \sqrt{\frac{2}{\pi n}} \frac{1}{2^{n}} = \sqrt{\frac{2}{\pi n}}$$

4. X sigue una distribución **geométrica** de parámetro  $p \in (0,1)$   $(X \sim \text{GEOM}(p))$ .

$$\iff S = \{1, 2, \dots\} \land \forall j \ge 1 : P(X = j) = p(1 - p)^{j-1}$$

Sirve para modelizar el número de lanzamientos hasta que sale un resultado C en cuestión con P(X=C)=p.

**Observación 2.1.** Cuidado porque existen variables aleatorias que también se dicen de distribución geométrica en las que  $S = \{0, 1, 2, \dots\}$ . Se habla de cuantas veces has obtenido el resultado complementario a C antes de que halla salido C.

5. X sigue una distribución de **Poisson** con parámetro  $\lambda > 0$  ( $X \sim \text{POISSON}\left(\lambda\right)$ )

$$\iff S = \{0, 1, \dots\} \land \forall j \ge 0 : P(X = j) = e^{-\lambda} \frac{\lambda^j}{j!}$$

Se usa para modelizar la frecuencia de eventos determinados durante un intervalo de tiempo fijado a partir de la frecuencia media de aparición de dichos eventos.

**Proposición 2.1.** Sea  $X \sim BIN(n, p)$  una v.a.d.

$$\implies$$
 cuando n es grande, BIN  $(n, p) \sim POISSON(np)$ 

**Demostración**. Fijo  $\lambda > 0 \wedge p = \frac{\lambda}{n}$ .

$$\lim_{n \to \infty} \binom{n}{k} \frac{\lambda^k}{n^k} \left( 1 - \frac{\lambda}{n} \right)^{n-k} = \frac{\lambda^k}{k!} \lim_{n \to \infty} \frac{n!}{(n-k)!} \frac{1}{n^k} \left( 1 - \frac{\lambda}{n} \right)^n \left( 1 - \frac{\lambda}{n} \right)^{-k} = e^{-k} \frac{\lambda^k}{k!}$$

## Ejemplo 2.2 (¿Hay más ejemplos?).

- Binomial negativa Hipergeométrica
- Sea cualquier serie convergente  $\sum a_n = s$

$$\implies$$
 se puede definir la variable aleatoria  $X: S = \{1, 2, \dots\} \land P(x = k) = \frac{a_k}{s}$ 

14/02/2024

#### 2.1 Funciones transformadoras de variables aleatorias (discretas)

Sea X una v.a.d. y  $g \colon \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$  una función, definimos  $Y \coloneqq g(X)$ .

$$\implies \{\omega \in \Omega : Y(\omega) = g(X(\omega)) = y\} \in \mathcal{F} \implies Y \text{ es una v.a.d}$$

Por otro lado,

$$\forall y \in \mathbb{R} : P(Y = y) = P(g(X) = y) = P(X \in g^{-1}(y)) = \sum_{x \in g^{-1}(y)} P(X = x) = \sum_{x \in g^{-1}(y)} p_X(x)$$

Ejemplo 2.3  $(Y = x^2)$ .

$$p_Y(y) = P(Y = y) = P(X^2 = y) = \begin{cases} 0, & y < 0 \\ P(X = 0) = p_X(0), & y = 0 \\ P(X = \pm \sqrt{y}) = p_X(\sqrt{y}) + p_X(-\sqrt{y}), & y > 0 \end{cases}$$

#### 2.2 Resúmenes: esperanza, varianza, momentos

**Definición 2.3** (Esperanza). Sea X una v.a.d. en el espacio de probabilidad  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  y con función de masa  $p_X$ , E(X) es la esperanza de X (también llamada media o expectatio)

$$\iff E(X) = \sum_{x \in X(\Omega)} x \cdot P(X = x) = \sum_{j \ge 1} x_j \cdot p_X(x_j)$$

Pero ojo, solo si la serie es absolutamente convergente.

 $\begin{cases} \text{Si } x_1, \dots, x_N \text{ finito, la suma obviamente converge.} \\ \text{Si los } x_j \text{ son positivos, la serie converge si y solo si es acotada. Si no lo es diverge a } \infty. \end{cases}$ 

Ejemplo 2.4 (Cálculo de la esperanza).

• 
$$x_1, \ldots, x_N \wedge p_1, \ldots, p_N \implies E(X) = \sum_{j=1}^N x_j \cdot p_j$$

• 
$$X \sim \text{BER}(p) \implies E(X) = 1 \cdot p + 0 \cdot (1 - p) \implies \boxed{E(X) = p}$$

• 
$$X \sim \text{UNIF}(1, ..., N) \implies E(X) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} n \implies E(X) = \frac{N+1}{2}$$

• 
$$X \sim \text{BIN}(n, p) \implies E(X) = \sum_{j=0}^{n} j \binom{n}{j} p^{j} (1-p)^{n-j} \implies E(X) = np$$

Se obtiene derivando el binomio de Newton  $(1+x)^n = \sum_{i=0}^n \binom{n}{j} x^i$ 

$$\implies \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x}(1+x)^n = \sum_{j=0}^n \binom{n}{j} j \cdot x^{j-1} \implies xn(1+x)^{n-1} = \sum_{j=0}^n \binom{n}{j} j x^j$$

Si 
$$x = \frac{p}{1-p} \implies \frac{p}{1-p} n \left(1 + \frac{p}{1-p}\right)^{n-1} = \sum_{j=0}^{n} \binom{n}{j} j \left(\frac{p}{1-p}\right)^{j}$$

$$\implies \frac{p}{1-p} n \left(\frac{1}{1-p}\right)^{n-1} = \sum_{j=0}^{n} \binom{n}{j} j \left(\frac{p}{1-p}\right)^{j}$$

$$\implies np = (1-p)^n \sum_{j=0}^n \binom{n}{j} j \left(\frac{p}{1-p}\right)^j = \sum_{j=0}^n j \binom{n}{j} p^j (1-p)^{n-j} = E(X)$$

• 
$$X \sim \text{GEOM}(p) \implies E(X) = \sum_{k=1}^{\infty} k \cdot p \cdot (1-p)^{k-1} \implies \boxed{E(X) = \frac{1}{p}}$$
  

$$\forall x : |x| < 1 : \frac{1}{1-x} = \sum_{k=1}^{\infty} x^{n} \implies \frac{1}{(1-x)^{2}} = \sum_{k=1}^{\infty} nx^{n-1} \implies E(X) = p\frac{1}{n^{2}} = \frac{1}{n}$$

• 
$$X \sim \text{POISSON}(\lambda) \implies E(X) = \sum_{j=0}^{\infty} j \frac{\lambda^j}{j!} e^{-\lambda} \implies \boxed{E(X) = \lambda}$$

$$\implies E(X) = e^{-\lambda} \lambda \sum_{k=1}^{\infty} \frac{\lambda^{k-1}}{(k-1)!} = \lambda e^{-\lambda} \sum_{j=0}^{\infty} \frac{\lambda^j}{j!} = \lambda$$

**Ejemplo 2.5.** Sea X una v.a.d. con  $\forall k \geq 0 : P(X = k) = \frac{6}{\pi^2} \frac{1}{k^2}$ 

$$\implies E(X) = \sum_{k=1}^{\infty} k \frac{6}{\pi^2} \frac{1}{k^2} = \frac{6}{\pi^2} \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k}$$
 que diverge a  $\infty$ 

**Ejemplo 2.6.** Sea X una v.a.d. que toma valores en  $\{(-1)^{k+1}k : k \ge 1\} = \{1, -2, 3, -4, \dots\}$ 

$$P(X = (-1)^{k+1}k) = \frac{6}{\pi^2} \frac{1}{k^2} \implies E(X) = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}}{k}$$
 que sabemos que tiende a  $\ln 2$ 

Sin embargo, la serie no converge absolutamente, por tanto, mediante argumentos de reordenación, se puede argumentar que E(X) toma cualquier valor real. Entonces E(X) no tiene sentido.

**Teorema 2.2.** Sea X una v.a.d. que toma los valores  $x_j$  con probabilidades  $p_j$  para  $j \geq 1$ . Sea  $g: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$  una función.

$$\implies E(g(X)) = \sum_{j \ge 1} g(x_j) p_j$$

**Demostración**. Sabemos que g(X) es una v.a.d. que toma valores en  $\{g(x_j): j \geq 1\}$ , donde  $|\{g(x_j)\}| \leq |\{x_j\}|$  porque g puede no ser inyectiva.

Como 
$$P(g(X) = y) = \sum_{x \in g^{-1}(y)} P(X = x)$$

$$\implies E(g(X)) = \sum_{y \in g(X(\Omega))} y \cdot P(g(X) = y) = \sum_{y \in g(X(\Omega))} y \left( \sum_{x \in g^{-1}(y)} P(X = x) \right)$$

Como  $\forall y \in g(X(\Omega)) : \exists |g^{-1}(y)|$  cantidad de  $i_s \geq 1 : g(x_i) = y$  se tiene

$$E(g(X)) = \sum_{j>1} g(x_j)p_j$$

Observación 2.2.

1. Si X es tal que 
$$P(X = a) = 1 \implies E(X) = a$$

2. 
$$X \sim \text{UNIF}(\{-1,0,1\}) \land Y = X^2 \implies E(X) = 0 \land E(Y) = \frac{2}{3}$$

3. 
$$E(aX + b) = aE(X) + b$$
 porque

$$\sum_{j\geq 1} (ax_j + b)p_j = a\sum_{j\geq 1} x_j p_j + b\sum_{j\geq 1} p_j = aE(X) + b$$

4. En general 
$$E(g(X)) \neq g(E(X))$$

(Motivo de excomunión)

Ejemplo 2.7 
$$(X \sim \text{POISSON}(\lambda) \implies E(X) = \lambda)$$
. Si  $Y = g(X) = e^X$   $\implies E(Y) = E(e^Y) = \sum_{j=0}^{\infty} e^j \frac{\lambda^j}{j!} e^{-\lambda} = e^{-\lambda} \sum_{j=0}^{\infty} \frac{(e\lambda)^j}{j!} = e^{-\lambda} e^{e\lambda} = e^{\lambda(e-1)} \neq e^{\lambda}$ 

21/02/2024

**Definición 2.4 (Varianza).** Sea  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  un espacio de probabilidad y X una v.a.d. con función de masa  $p_X$ , V(X) es la varianza de X

$$\iff V(X) = E\left[ (X - E(X))^2 \right]$$

Si X toma valores  $x_1, x_2, \ldots$  con probabilidades  $p_1, p_2, \ldots$  y denominamos  $\mu := E(X)$ 

$$\implies V(X) = \sum_{j \ge 1} (x_j - \mu)^2 \cdot p_j = \sum_{j \ge 1} (x_j - \mu)^2 \cdot p_j = \sum_{j \ge 1} (x_j^2 - 2x_j\mu + \mu^2) \cdot p_j$$

$$\implies V(X) = \sum_{j \ge 1} x_j^2 p_j - 2 \sum_{j \ge 1} x_j \mu p_j + \sum_{j \ge 1} \mu^2 p_j = E(X^2) - 2\mu^2 + \mu^2$$

$$\implies V(X) = E\left[ (X - E(X))^2 \right] = E\left(X^2\right) - E(X)^2$$

#### Observación 2.3.

- 1. V(X) es medida de dispersión de X alrededor de E(X).
- 2. V(X) > 0
- 3.  $V(X) = 0 \implies P(X = E(X)) = 1$

4. 
$$V(aX + b) = E[(aX + b - E(aX + b))^2] = E[(aX - aE(X))^2] = a^2V(X)$$

5. Las unidades de V(X) son las de  $X^2$ 

$$\implies$$
 definimos la desviación típica de  $X$  como  $\boxed{\sigma(X) := \sqrt{V(X)}}$ 

6. ¿Por qué no E(|X - E(X)|)?

Porque el valor absoluto no es diferenciable y no se puede trabajar con él.

### Ejemplo 2.8.

1. 
$$X \sim \text{BER}(p) \implies E(X) = p \land \boxed{V(X)} = p - p^2 = \boxed{p(1-p)}$$

2. 
$$X \sim \text{UNIF}(\{1, \dots, N\}) \implies E(X) = \frac{N+1}{2} \wedge \left[ V(X) = \frac{N^2 - 1}{12} \right]$$
  

$$\implies V(X) = \frac{1}{N} \sum_{j=1}^{N} j^2 = \frac{1}{N} \cdot \frac{N(N+1)(2N+1)}{6} = \frac{(N+1)(N-1)}{12}$$

3. 
$$X \sim \text{BIN}(n, p) \implies E(X) = np \wedge V(X) = np(1-p)$$

Demostraci'on.

4. 
$$X \sim \text{GEOM}(p) \implies E(X) = \frac{1}{p} \wedge V(X) = \frac{1-p}{p^2}$$

Demostración.

5. 
$$X \sim \text{POISSON}(\lambda) \implies E(X) = \lambda \wedge V(X) = \lambda$$

Demostración.

$$E(X^2) = \sum_{k=0}^{\infty} k^2 e^{-k} \frac{\lambda^k}{k!}$$

**Definición 2.5 (Momentos de** X). Sea X una v.a.d. con función de masa  $p_X$ ,  $\mu_k$  es el k-ésimo momento de  $X \iff \mu_k = E\left[(X - E(X))^k\right]$ 

Observación 2.4. Algunos momentos tienen nombre propio:

1. 
$$\mu_1 = 0$$
 2.  $\mu_2 = V(X)$ 

3.  $\mu_3$  es la **asimetría** de X

4.  $\mu_4$  es la **curtosis** de X

**Teorema 2.3** (Desigualdad de Markov). Sea X una v.a.d. :  $P(X < 0) = 0 \land E(X) < \infty$  $\implies \forall t > 0 : P(X \ge t) \le \frac{E(X)}{t}$ 

$$\textbf{\textit{Demostraci\'on}. Notaci\'on: } \text{En } (\Omega, \mathcal{F}, P), \ A \subset \mathcal{F} \text{ y } \mathbbm{1}_A(\omega) = \begin{cases} 1 \text{ si } \omega \in A \\ 0 \text{ si } \omega \notin A \end{cases}$$

Fijamos t > 0 y definimos  $Y_t(\omega) = t \cdot \mathbbm{1}_{\{x \ge t\}}(\omega) = \begin{cases} t \text{ con probabilidad } P(x \ge t) \\ 0 \text{ con probabilidad } 1 - P(x \ge t) \end{cases}$ 

$$\implies \forall \omega : Y_t(\omega) \leq X(\omega) \implies E(Y_t) = t \cdot P(X \geq t) \leq E(X)$$

Así que 
$$\forall t > 0 : P(X \ge t) \le \frac{E(X)}{t}$$

**Teorema 2.4** (Desigualdad de Chebyshev). Sea X una v.a.d. :  $E(X), V(X) < \infty$ .

$$\implies \forall \lambda > 0: P\big(|X - E(X)| \ge \lambda \cdot \sigma(X)\big) \le \frac{1}{\lambda^2}$$

$$\iff \forall \alpha > 0 : P(|X - E(X)| \ge \alpha) \le \frac{V(X)}{\alpha^2}$$

**Demostración**. Definimos  $Y = |X - E(X)|^2$  y aplicamos la desigualdad de Markov.

$$\implies \forall t > 0 : P(Y \ge t) \le \frac{E(Y)}{t} \implies \forall t > 0 : P(|X - E(X)|^2 \ge t) \le \frac{E(Y)}{t}$$

Como 
$$E(Y) = E(|X - E(X)|^2) = V(X)$$
 por la def de varianza,

$$\implies \forall t > 0 : P\left(|X - E(X)| \ge \sqrt{t}\right) \le \frac{V(X)}{t}$$

Definimos 
$$\alpha := \sqrt{t} \implies \forall \alpha > 0 : P(|X - E(X)| \ge \alpha) \le \frac{V(X)}{\alpha^2}$$

y para la desigualdad equivalente definimos  $\lambda := \frac{\alpha}{\sigma(X)}$ 

$$\implies \forall \lambda > 0 : P(|X - E(X)| \ge \lambda \cdot \sigma(X)) \le \frac{1}{\lambda^2}$$

26/02/2024

### 2.2.1 Esperanza condicionada

**Definición 2.6 (Esperanza condicionada).** Sea  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  un espacio de probabilidad  $B \in \mathcal{F}$  un suceso tal que P(B) > 0 y X una v.a.d. con esperanza E(X), E(X|B) es la **esperanza** de X condicionada a B

$$\iff E(X|B) := \sum_{x \in X(\Omega)} x \cdot P(X = x|B) = \sum_{x \in X(\Omega)} x \cdot \frac{P((X = x) \land B)}{P(B)}$$

(Siempre que la serie sea absolutamente convergente).

**Teorema 2.5** (Esperanza total). En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sea X una v.a.d. y  $\{B_1, B_2, ...\}$  una partición de  $\Omega$ 

$$\implies E(X) = \sum_{i>1} E(X|B_i) \cdot P(B_i)$$

(Siempre que la serie sea absolutamente convergente).

Demostración.

$$\sum_{i \ge 1} E(X|B_i) \cdot P(B_i) = \sum_{i \ge 1} \sum_{x \in X(\Omega)} x \cdot P(X = x|B_i) \cdot P(B_i)$$

$$= \sum_{x \in X(\Omega)} x \cdot \sum_{i \ge 1} \frac{P((X = x) \land B_i)}{P(B_i)} \cdot P(B_i) = \sum_{x \in X(\Omega)} x \cdot P(X = x)$$

**Ejemplo 2.9.** Lanzamos una moneda con probabilidad p de cara y 1-p de cruz y definimos X como la longitud de la racha inicial, i.e. el número de caras/cruces consecutivas.

$$\implies E(X) = E(X|C) \cdot p + E(X|\times) \cdot (1-p)$$

$$\implies E(X) = \left(\sum_{j>1} j \cdot P(X=j|C)\right) p + \left(\sum_{j>1} j \cdot P(X=j|\times)\right) (1-p)$$

$$\implies E(X) = p \sum_{k=1}^{\infty} k p^{k-1} (1-p) + (1-p) \sum_{k=1}^{\infty} k (1-p)^{k-1} p$$

$$\implies E(X) = \frac{1}{1-p} \cdot p + \frac{1}{p} \cdot (1-p) = \frac{1}{p(1-p)} - 2$$

También se puede abordar el problema pensando en las variables geométricas:

$$E(X) = E(X|C) \cdot p + E(X|X) \cdot (1-p) = \frac{p}{1-p} + \frac{1-p}{p} = \frac{p^2 + (1-p)^2}{p(1-p)}$$
$$\implies E(X) = \frac{p^2 + 1 - 2p + p^2}{p(1-p)} = \frac{2p(p-1) + 1}{p(1-p)} = \frac{1}{p(1-p)} - 2$$

27/02/2024

#### 2.3 Varias variables aleatorias

En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sea  $\mathcal{X} = X_1, X_2, \dots, X_n$  una colección de variables aleatorias discretas.

En el caso n = 2, tenemos X e Y variables aleatorias discretas, se genera una tabla con las probabilidades conjuntas:

$$p_{X,Y}(x,y) := P(\omega \in \Omega : X(\omega) = x \land Y(\omega) = y) = P(X = x \land Y = y)$$

Definición 2.7 (Función de masa conjunta). En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sean X e Y v.a.d.,  $p_{X,Y}$  es su función de masa conjunta

$$\iff p_{X,Y} \colon \mathbb{R}^2 \longrightarrow [0,1] \land \forall (x,y) \in X(\Omega) \times Y(\Omega) : p_{X,Y}(x,y) = P(X = x \land Y = y)$$
tal que 
$$\sum_{x \in X(\Omega)} \sum_{y \in Y(\Omega)} p_{X,Y}(x,y) = 1 \text{ y } \forall (x,y) \notin X(\Omega) \times Y(\Omega) : p_{X,Y}(x,y) = 0$$

Ya tenemos X e Y en  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  con  $P_{X,Y}$ 

- 1. ¿Qué sabemos de X e Y por separado?
- 2. Esperanzas: nos interesa calcular  $E(X),\,E(Y),\,E(X+Y),\,E(X\cdot Y)$
- 3. Independencia

Definición 2.8 (Funciones marginales). En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sean  $X \in Y$  v.a.d.,  $p_X, p_Y$  son sus funciones de masa marginales

$$\iff p_X(x) = \sum_{y \in Y(\Omega)} p_{X,Y}(x,y) \quad \land \quad p_Y(y) = \sum_{x \in X(\Omega)} p_{X,Y}(x,y)$$

Teorema 2.6. En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sean X e Y v.a.d. y sea  $g: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$  una función  $\Longrightarrow E(g(X,Y)) = \sum_{x \in X(\Omega)} \sum_{y \in Y(\Omega)} g(x,y) \cdot p_{X,Y}(x,y)$ 

Si converge absolutamente.

**Demostración**. Si consideramos la variable aleatoria Z que toma valores en  $X(\Omega) \times Y(\Omega)$  con función de masa  $p_Z = p_{X,Y}$ , entonces E(g(X,Y)) = E(g(Z)). Como  $X(\Omega) \times Y(\Omega)$  es numerable, podemos renombrar sus elementos como  $\{z_1, z_2, \dots\}$  y entonces del teorema 2.2 obtenemos:

$$E(g(X,Y)) = E(g(Z)) = \sum_{j \ge 1} g(z_j) \cdot p_Z(z_j) = \sum_{x \in X(\Omega)} \sum_{y \in Y(\Omega)} g(x,y) \cdot p_{X,Y}(x,y)$$

Observación 2.5. Si  $g: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ 

$$\implies E(g(X)) = \sum_{x \in X(\Omega)} \sum_{y \in Y(\Omega)} g(x) \cdot p_{X,Y}(x,y) = \sum_{x \in X(\Omega)} \left( g(x) \sum_{y \in Y(\Omega)} p_{X,Y}(x,y) \right)$$

$$\implies E(g(X)) = \sum_{x \in X(\Omega)} g(x) p_X(x)$$

De manera análoga,  $E(g(Y)) = \sum_{y \in Y(\Omega)} g(y) p_Y(y)$ 

Ejemplo 2.10 (E(aX + bY) = aE(X) + bE(Y)).

$$E(aX + bY) = \sum_{x \in X(\Omega)} \sum_{y \in Y(\Omega)} (ax + by) \cdot p_{X,Y}(x,y)$$

$$\implies E(aX + bY) = a \sum_{x \in X(\Omega)} \sum_{y \in Y(\Omega)} x \cdot p_{X,Y}(x,y) + b \sum_{x \in X(\Omega)} \sum_{y \in Y(\Omega)} y \cdot p_{X,Y}(x,y)$$

28/02/2024

Definición 2.9 (Independencia de v.a.d.). En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sean X e Y v.a.d., X e Y son independientes

$$\iff \forall (x,y) \in X(\Omega) \times Y(\Omega) : X = x \text{ y } Y = y \text{ son sucesos independientes.}$$

$$\iff \forall (x,y) \in X(\Omega) \times Y(\Omega) : P(X=x \land Y=y) = P(X=x) \cdot P(Y=y)$$

**Teorema 2.7.** En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sean  $X \in Y$  v.a.d.,  $X \in Y$  son independientes

$$\iff \exists g, h \colon \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R} : p_{X,Y}(x,y) = g(x) \cdot h(y)$$

**Demostración**. ( $\Longrightarrow$ ) Trivial:  $g(x) = p_X(x) \wedge h(y) = p_Y(y)$ . ( $\Longleftrightarrow$ ) Suponemos que  $\exists g, h \colon \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R} : p_{X,Y}(x,y) = g(x) \cdot h(y)$ , veamos las funciones marginales.

$$\implies p_X(x) = \sum_{y \in Y(\Omega)} p_{X,Y}(x,y) = \sum_{y \in Y(\Omega)} g(x) \cdot h(y) = g(x) \sum_{y \in Y(\Omega)} h(y)$$

Análogamente  $p_Y(y) = h(y) \sum_{x \in X(\Omega)} g(x)$ 

$$\implies p_X(x) \cdot p_Y(y) = \left(g(x) \sum_{z \in Y(\Omega)} h(z)\right) \left(h(y) \sum_{w \in X(\Omega)} g(w)\right)$$

$$\implies p_X(x) \cdot p_Y(y) = g(x) \cdot h(y) \sum_{z \in Y(\Omega)} \sum_{w \in X(\Omega)} g(w) \cdot h(z) = g(x) \cdot h(y) = p_{X,Y}(x,y)$$

 $\forall (x,y) \in X(\Omega) \times Y(\Omega) : P(X = x \land Y = y) = p_X(x) \cdot p_Y(y) = P(X = x) \cdot P(Y = y)$ 

Ejemplo 2.11. Sean  $X \in Y$  dos v.a.d. tales que

$$p_{X,Y}(x,y) = e^{-(\lambda+\mu)} \frac{\lambda^x \mu^y}{x!y!} \text{ con } x,y \in \mathbb{Z} \text{ y } \lambda,\mu > 0$$

 $\implies$  Se puede interpretar como  $X \sim \text{POISSON}(\lambda)$  e  $Y \sim \text{POISSON}(\mu)$  independientes.

Observación 2.6. Si X e Y son independientes  $\implies E(X \cdot Y) = E(X) \cdot E(Y)$ . Sin embargo, la implicación recíproca no es cierta. (Motivo de excomunión)

**Definición 2.10 (Covarianza).** En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sean X e Y v.a.d., cov (X, Y) es la covarianza de X e Y

$$\iff$$
  $\left[\operatorname{cov}\left(X,Y\right) = E\left[\left(X - E(X)\right) \cdot \left(Y - E(Y)\right)\right] = E(X \cdot Y) - E(X) \cdot E(Y)\right]$ 

29/02/2024

#### Observación 2.7.

1. Cálculo de la covarianza

$$cov(X,Y) = \sum_{i,j} x_i y_j P(X = x_i \land Y = y_j) - \left(\sum_i x_i P(X = x_i)\right) \left(\sum_j y_j P(Y = y_j)\right)$$

2. Signo de la covarianza (y coeficiente de correlación)

$$cov(X, Y) = \sum_{i,j} (x_i - E(X))(y_j - E(Y))P(X = x_i \land Y = y_j)$$

Entonces, si la covarianza es positiva, X e Y tienden a crecer juntas. Si es negativa, tienden a decrecer juntas. Si es 0, no hay relación lineal entre X e Y.

3. Cálculo fundamental

$$\begin{split} V(X+Y) &= E((X+Y)^2) - (E(X+Y))^2 \\ &= E(X^2 + 2XY + Y^2) - (E(X) + E(Y))^2 \\ &= E(X^2) + 2E(XY) + E(Y^2) - (E(X))^2 - 2E(Y)E(X) - (E(Y))^2 \\ &\Longrightarrow \boxed{V(X+Y) = V(X) + V(Y) + 2\operatorname{cov}(X,Y)} \end{split}$$

Pero cuidado:  $V(X - Y) = V(X) + V(Y) - 2 \operatorname{cov}(X, Y)$ 

De forma más general:

$$V(aX + bY) = V(aX) + V(bY) + 2\operatorname{cov}(aX, bY)$$
$$= a^{2}V(X) + b^{2}V(Y) + 2ab\operatorname{cov}(aX, bY)$$
$$\Longrightarrow V(aX + bY) = a^{2}V(X) + b^{2}V(Y) + 2ab\operatorname{cov}(aX, bY)$$

4. Si X e Y son independientes  $\implies$  cov (X, Y) = 0

**Definición 2.11 (coeficiente de correlación).** Sean X e Y dos v.a.d.,  $\rho$  es su coeficiente de correlación  $\iff \rho := \frac{\text{cov}(X,Y)}{\sqrt{V(X) \cdot V(Y)}} \implies \rho$  no tiene unidades y  $|\rho(X,Y)| \le 1$ .

Proposición 2.2 (Desigualdad de Cauchy-Schwarz). Sean X e Y dos v.a.d.

$$\implies E(X \cdot Y)^2 \le E(X^2) \cdot E(Y^2)$$

La igualdad se da cuando una variable es transformación lineal de la otra, i.e. Y = aX + b.

**Demostración**. Definimos W = sX + Y,  $W^2 \ge 0$  con probabilidad 1.

$$\implies 0 \le E(W^2) = E((sX+Y)^2) = E(s^2X^2 + Y^2 + 2sXY)$$
$$= s^2E(X^2) + E(Y^2) + 2sE(XY)$$
$$= E(X^2) \cdot s^2 + 2E(XY) \cdot s + E(Y^2)$$

Vemos que el resultado es una parábola si se toma como función de s.

Como  $\forall s \in \mathbb{R} : E(X) \ge 0$  y  $E(X^2) \ge 0$ , sabemos que la parábola o bien toca el eje X una única vez, o no lo hace nunca. Esto es equivalente a pedir que el valor del discriminante

sea menor o igual que 0.

$$4E(XY)^2 - 4E(X^2)E(Y^2) \le 0 \implies E(XY)^2 \le E(X^2)E(Y^2)$$

Por tanto,  $\overline{(\operatorname{cov}(X,Y)^2)} = E((X - E(X))(Y - E(Y)))^2 \le \overline{V(X) \cdot V(Y) \cdot \operatorname{cov}(X,Y)}$ Además  $\rho(aX + b, cY + d) = \operatorname{sgn}(ac) \cdot \rho(X, Y).$ 

04/03/2024

#### 2.3.1 Detalle sobre independencia

**Teorema 2.8.** Sean X e Y dos v.a.d. en  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  y  $g, h: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$  dos funciones

$$X \ e \ Y \ independientes \iff E\big(g(X) \cdot h(Y)\big) = E(g(X)) \cdot E(h(Y))$$

$$E(g(X) \cdot h(Y)) = \left(\sum_{x \in X(\Omega)} g(x)P(X = x)\right) \left(\sum_{y \in Y(\Omega)} h(y)P(Y = y)\right) = E(g(X)) \cdot E(h(Y))$$

( $\iff$ ) Sean  $\hat{x}, \hat{y} \in \mathbb{R}$ , queremos probar que  $P(X = \hat{x} \land Y = \hat{y}) = P(X = \hat{x}) \cdot P(Y = \hat{y})$ 

Definimos 
$$g(x) := \begin{cases} 1 \text{ si } x = \hat{x} \\ 0 \text{ si } x \neq \hat{x} \end{cases} \quad h(y) := \begin{cases} 1 \text{ si } y = \hat{y} \\ 0 \text{ si } y \neq \hat{y} \end{cases}$$

$$\implies E\big(g(X)\cdot h(Y)\big) = \sum_{x\in X(\Omega)} \sum_{y\in Y(\Omega)} g(x)h(y)P(X=\hat{x}_\wedge Y=\hat{y}) = P(X=\hat{x}_\wedge Y=\hat{y})$$

$$\text{Como } E(g(X)) = P(X = \hat{x}) \wedge E(h(Y)) = P(Y = \hat{y}) \text{ y } E\big(g(X)h(Y)\big) = E(g(X))E(h(Y))$$
 
$$\boxed{P(X = \hat{x} \wedge Y = \hat{y})} = E\big(g(X) \cdot h(Y)\big) = E(g(X)) \cdot E(h(Y)) = \boxed{P(X = \hat{x}) \cdot P(Y = \hat{y})}$$

¿Qué pasaría con  $(X_1,\ldots,X_n)$  para n=2?

1. Modelo  $\longrightarrow$  función de masa conjunta  $p_{X_1,...,X_n}(x_1,...,x_n)$ 

$$\begin{cases} \sum_{x_1 \in X_1(\Omega)} \cdots \sum_{x_n \in X_n(\Omega)} p_{X_1,\dots,X_n}(x_1,\dots,x_n) = 1\\ p_{X_1,\dots,X_n}(x_1,\dots,x_n) \ge 0 \end{cases}$$

2. Marginales 
$$p_{X_1}(x_1) = \sum_{x_2 \in X_2(\Omega)} \cdots \sum_{x_n \in X_n(\Omega)} p_{X_1,...,X_n}(x_1,...,x_n)$$

3. Independencia (la función de masa conjunta se factoriza)

$$p_{X_1,\ldots,X_n}(x_1,\ldots,x_n)=p_{X_1}(x_1)\cdot\cdots\cdot p_{X_n}(x_n)\iff \text{independencia completa}$$

Pero puede haber otras nociones de independencia (ej: 2 a 2).

4. Matriz varianzas-covarianzas y matriz correlaciones respectivamente

$$V = \begin{pmatrix} V(X_1) & \cdots & \cos(X_1, X_n) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \cos(X_n, X_1) & \cdots & V(X_n) \end{pmatrix} \wedge \Sigma = \begin{pmatrix} 1 & \cdots & \rho(X_1, X_n) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \rho(X_n, X_1) & \cdots & 1 \end{pmatrix}$$

Ambas son simétricas y definidas positivas.

**Ejemplo 2.12.** Queremos modelizar experimentos del tipo lanzar 18 veces un dado y sumar los resultados obtenidos.

$$S_n = X_1 + \dots + X_n \implies \begin{cases} E(S_n) = \sum_{i=1}^n E(X_i) \\ V(S_n) = \sum_{i=1}^n V(X_i) + 2\sum_{i < j} \operatorname{cov}(X_i, X_j) \end{cases}$$

Si suponemos las  $X_i$  independientes e idénticas  $\implies \forall i \in \mathbb{N}_n : E(X_i) =: \mu \land V(X_i) =: \sigma^2$ 

$$\implies E(S_n) = n\mu \wedge V(S_n) = n^2 \sigma^2$$

Si definimos 
$$Z_n := \frac{1}{n} S_n = \frac{1}{n} (X_1 + \dots + X_n) \implies E(Z_n) = \mu \wedge V(Z_n) = \frac{\sigma^2}{n} \xrightarrow{n \to \infty} 0$$
  
 $\implies Z_n$  no es aleatoria si  $n \to \infty$  (ley de los grandes números)

05/03/2024

## 2.4 Funciones generatrices de probabilidad

#### 2.4.1 Series de potencias

Sea  $(a_n)_{n=0}^{\infty}$  una sucesión y  $f(x) := \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$  una función, ¿en qué valores de x está definida?

Sabemos que existe  $R \in [0, \infty)$  radio de convergencia tal que

$$\sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n \to \begin{cases} \text{converge} & \text{si } |x| < R \\ \text{diverge} & \text{si } |x| > R \end{cases} \iff \frac{1}{R} = \limsup_{n \to \infty} |a_n|^{1/n}$$

Ejemplo 2.13.

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!} = e^x \quad \wedge \quad \sum_{n=0}^{\infty} x^n = \frac{1}{1-x}, |x| < 1 \quad \wedge \quad \sum_{n=0}^{m} \binom{m}{n} x^n = (1+x)^m$$

#### 2.4.2 Funciones generatrices

$$(a_n)_{n=0}^{\infty} \longleftrightarrow f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n \implies \begin{cases} x \cdot f(x) \longleftrightarrow (0, a_0, \dots) \\ x \cdot f'(x) \longleftrightarrow (0a_0, 1a_1, 2a_2, \dots) \end{cases}$$
$$f(x) \cdot g(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n \sum_{n=0}^{\infty} b_n x^n = \sum_{n=0}^{\infty} \left(\sum_{k=0}^{n} a_k b_{n-k}\right) x^n$$

Definición 2.12 (Función generatriz de probabilidad). Sea X una variable aleatoria discreta que toma valores en  $\{0, 1, 2, \dots\}$  donde  $\forall j \geq 0 : p_j = P(X = j), G_X(s)$  es su función generatriz de probabilidad  $\iff G_X(s) = \sum_{n=0}^{\infty} p_n s^n$ 

#### Ejemplo 2.14.

1. 
$$X \sim \text{BER}(p) \implies G_X(s) = (1-p) + ps$$

2. 
$$X \sim \text{BIN}(n, p) \implies G_X(s) = \sum_{j=1}^n \binom{n}{j} (1-p)^{n-j} (ps)^j = (1-p+ps)^n$$

3. 
$$X \sim \text{GEOM}(p) \implies G_X(s) = \sum_{j=1}^{\infty} (1-p)^{j-1} p s^j = \frac{ps}{1-(1-p)s}$$

Demostración.

$$G_X(s) = \sum_{j=1}^{\infty} (1-p)^{j-1} p s^j = p \sum_{k=0}^{\infty} (1-p)^k s^{k+1} = p s \sum_{k=0}^{\infty} ((1-p)s)^k = \frac{ps}{1-(1-p)s}$$

4. 
$$X \sim \text{POISSON}(\lambda) \implies G_X(s) = \sum_{j=0}^{\infty} e^{-\lambda} \frac{\lambda^j}{j!} s^j = e^{\lambda(s-1)}$$

**Demostración**. 
$$G_X(s) = \sum_{j=0}^{\infty} e^{-\lambda} \frac{\lambda^j}{j!} s^j = e^{-\lambda} \sum_{j=0}^{\infty} \frac{(\lambda s)^j}{j!} = e^{-\lambda} e^{\lambda s} = e^{\lambda(s-1)}$$

#### ¿Para qué?

1. Cálculo de momentos con  $(p_n)_{n=0}^{\infty}$ 

$$G_X(s) = \sum_{n=0}^{\infty} p_n s^n \implies G_X'(s) = \sum_{n=1}^{\infty} n p_n s^{n-1} \implies G_X'(1) = \sum_{n=1}^{\infty} n p_n = E(X)$$

Si seguimos derivando, obetenemos

$$\implies G_X''(s) = \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1)p_n s^{n-2} = \sum_{n=2}^{\infty} n^2 p_n s^{n-2} - \sum_{n=2}^{\infty} n p_n s^{n-2}$$

$$\implies G_X''(1) = \sum_{n=2}^{\infty} n^2 p_n - \sum_{n=2}^{\infty} n p_n = E(X^2) - E(X)$$

$$\implies V(X) = E(X^2) - E(X)^2 = G_X''(1) + G_X'(1) (1 - G_X'(1))$$

Ejemplo 2.15.

(a) 
$$X \sim \text{BER}(p) \implies G_X(s) = (1-p) + ps$$
  
 $\implies G'_X(s) = p = E(X) \land G''_X(s) = 0 \implies V(X) = p(1-p)$ 

(b) 
$$X \sim \text{BIN}(n, p) \implies G_X(s) = (1 - p + ps)^n$$
  
 $\implies G'_X(s) = n(1 - p + ps)^{n-1}p \implies G'_X(1) = np = E(X)$   
 $\implies G''_X(s) = n(n-1)(\cdots)^{n-2}p^2 \implies G''_X(1) = n(n-1)p^2$   
 $\implies V(X) = n(n-1)p^2 + np(1 - np) = np(1 - p)$ 

#### 2. Suma de independientes

**Teorema 2.9.** Sean X, Y dos v.a.d. independientes con valores en  $\{0, 1, 2, ...\}$  y con funciones generatrices de probabilidad  $G_X(s), G_Y(s)$  respectivamente

$$\implies G_{X+Y}(s) = G_X(s) \cdot G_Y(s)$$

Demostración.

$$G_{X+Y}(s) = \sum_{n=0}^{\infty} P(X+Y=n)s^n = \sum_{n=0}^{\infty} \left(\sum_{k=0}^{n} P(X=k \land Y=n-k)\right)s^n$$

Por otro lado,

$$G_X(s) \cdot G_Y(s) = \left(\sum_{n=0}^{\infty} P(X=n)s^n\right) \left(\sum_{n=0}^{\infty} P(Y=n)s^n\right)$$

$$= \sum_{n=0}^{\infty} \left(\sum_{k=0}^{n} P(X=k)P(Y=n-k)\right) s^n$$

$$\Longrightarrow G_{X+Y}(s) = G_X(s) \cdot G_Y(s)$$

Otra manera:

$$G_X(s) = E(s^X) \land G_{X+Y}(s) = E(s^{X+Y}) = E(s^X \cdot s^Y) = E(s^X) \cdot E(s^Y) = G_X(s) \cdot G_Y(s)$$

Corolario 2.1. Sean  $X_1, X_2, \ldots, X_n$  v.a.d. independientes con valores en  $\{0, 1, 2, \ldots\}$  y con

funciones generatrices de probabilidad  $G_{X_1}(s), G_{X_2}(s), \ldots, G_{X_n}(s)$  respectivamente

$$\implies G_{X_1+X_2+\cdots+X_n}(s) = \prod_{i=1}^n G_{X_i}(s)$$

Si las  $X_i$  son "idénticas"  $\implies G_{X_1+X_2+\cdots+X_n}(s) = (G_{X_1}(s))^n$ 

06/03/2024

**Teorema 2.10** (Unicidad). Sean X, Y dos v.a.d. con valores en  $\{0, 1, 2, ...\}$  y con funciones generatrices de probabilidad  $G_X(s), G_Y(s)$  respectivamente

$$\implies G_X(s) = G_Y(s) \iff \forall n \ge 0 : P(X = n) = P(Y = n)$$

**Ejemplo 2.16.** Sean  $X \sim \text{POISSON}(\lambda) \wedge Y \sim \text{POISSON}(\mu)$  independientes con  $\lambda, \mu > 0$ . Definimos Z = X + Y.

$$\implies \forall x \ge 0 : P(Z = k) = P(X + Y = k) = \sum_{j=0}^{k} P(X = j \land Y = k - j) = \cdots$$

Pero, a través de funciones generatrices obtenemos:

$$G_X(s) = e^{\lambda(s-1)} \wedge G_Y(s) = e^{\mu(s-1)} \implies G_Z(s) = e^{(\lambda+\mu)(s-1)} \implies Z \sim \text{POISSON}(\lambda+\mu)$$

### Ejemplo 2.17.

1. Sean  $I_1, I_2, \ldots, I_n$  v.a.d. independientes con  $\forall k \in \mathbb{N}_n : I_k \sim \text{BER}(p)$  y definimos  $Z = I_1 + I_2 + \cdots + I_n$ .

$$\implies G_Z(s) = [(1-p) + ps]^n \implies Z \sim BIN(n, p)$$

2. Sean  $X \sim \text{BIN}\left(n,p\right) \wedge Y \sim \text{POISSON}\left(\lambda\right)$  independientes y definimos Z = X + Y.

$$\implies G_Z(s) = ((1-p)+ps)^n \cdot e^{\lambda(s-1)}$$

## 3 Variables aleatorias continuas

Hasta ahora en  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , una variable aleatoria X discreta era una función  $X : \Omega \longrightarrow \mathbb{R}$  tal que  $\exists N \subseteq \mathbb{N} : |X(\Omega)| = |N|$  y  $P(X = k) = P(X^{-1}(k))$ .

**Definición 3.1 (Variable aleatoria).** Sea  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  un espacio de probabilidad, la función  $X: \Omega \longrightarrow \mathbb{R}$  es una variable aleatoria  $\iff \forall x \in \mathbb{R}: \{\omega \in \Omega: X(\omega) \leq x\} \in \mathcal{F}$ 

Proposición 3.1. X es v.a.d.  $\implies X$  es variable aleatoria.

**Demostración**. Puedo describir el suceso  $\{X \leq x\}$  como unión numerable de sucesos

$$\{\omega \in \Omega : X(\omega) \le x\} = \bigcup_{y \in X(\Omega)} \{\omega \in \Omega : X(\omega) = y\}$$

Como la unión numerable de sucesos es un suceso,  $\{X \leq x\} \in \mathcal{F}$ .

**Definición 3.2 (Función de distribución).** Sea X una variable aleatoria,  $F_X : \mathbb{R} \longrightarrow [0,1]$  es su función de distribución  $\iff \forall x \in X(\Omega) : \boxed{F_X(x) = P(X \leq x)}$ 

Sea X una v.a.d. que toma los valores  $x_1, x_2, \cdots$  con probabilidades  $p_1, p_2, \ldots$  y con función de masa  $p_X \implies F_X(x) = \sum_{x_i \le x} P(X = x_i)$ . Es decir, es la función de masa acumulada.

Lema 3.1. En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sea X una variable aleatoria con función de distribución  $F_X$ .

1. 
$$\lim_{x \to \infty} F_X(x) = 1 \, \underset{x \to -\infty}{\lim} \, F_X(x) = 0$$

 $\implies$  2.  $F_X$  es no decreciente

3.  $F_X$  es continua por la derecha

#### Demostración.

1. Definimos  $A_n := \{ \omega \in \Omega : X(\omega) \le n \}$  que es creciente según  $n \to \infty$ .

$$\implies \lim_{n \to \infty} F_X(n) = \lim_{n \to \infty} P(X \le n) = \lim_{n \to \infty} P\left(\bigcup_{j=1}^n A_j\right) = P\left(\bigcup_{n=1}^\infty A_n\right) = P(\Omega) = 1$$

2.  $x < y \implies \{X \le x\} \subseteq \{X \le y\} \implies F_X(x) \le F_X(y)$ .

3. Definimos  $A_h := \{ \omega \in \Omega : X(\omega) \le x + h \}.$ 

$$\implies \lim_{h \to 0^+} F_X(x+h) = \lim_{h \to 0^+} P(A_h) = P\left(\lim_{h \to 0^+} A_h\right) = P(A_0) = P(X \le x) = F_X(x)$$

**Teorema 3.1.** Sea  $F: U \subset \mathbb{R} \longrightarrow [0,1]$  una función que cumpla los puntos del lema anterior.  $\Longrightarrow \exists ! X \ variable \ aleatoria : F_X = F$ 

**Demostración**. Suponemos que  $\exists X, Y \colon \Omega \longrightarrow \mathbb{R}$  v.a. tales que  $F_X = F = F_Y$ .

$$\implies \forall x \in X(\Omega) = U = Y(\Omega) : P(X \le x) = F_X(x) = F(x) = F_Y(x) = P(Y \le x)$$

Por tanto, 
$$\forall x \in U : P(X \le x) = P(Y \le x) \implies X = Y$$
.

Moraleja: Una variable aleatoria queda determinada por su función de distribución.

13/03/2024

Sea X una variable aleatoria con función de distribución  $F_X$  y  $a, b \in \mathbb{R}$ .

$$\implies P(a < X \le b) = P(\{x \le b\} \setminus \{x \le a\}) = P(x \le b) - P(x \le a) = F_X(b) - F_X(a)$$

Definición 3.3 (Variable aleatoria continua). Sea X una variable aleatoria con función de distribución  $F_X$ , X es continua (v.a.c.)

$$\iff \exists f_X \colon \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R} \ge 0 : \left( F_X(x) = P(X \le x) = \int_{-\infty}^x f_X(y) \, \mathrm{d}y \right) \wedge \left( \int_{-\infty}^\infty f_X(y) \, \mathrm{d}y = 1 \right)$$

 $f_X$  se denomina la **función de densidad** de X.

#### Observación 3.1.

1.  $\forall a \in \mathbb{R} : P(X = a) = 0$ 

 $\boldsymbol{Demostraci\'on}.$  Por continuidad de la probabilidad:

$$\overline{P(X=a)} = \lim_{h \to 0^+} P(a-h < X \le a+h) = \lim_{h \to 0^+} F_X(a+h) - F_X(a-h) 
= \lim_{h \to 0^+} \left( \int_{-\infty}^a f_X(y) \, \mathrm{d}y - \int_{-\infty}^{a-h} f_X(y) \, \mathrm{d}y \right) = \lim_{h \to 0^+} \int_{a-h}^{a+h} f_X(y) \, \mathrm{d}y = \boxed{0}$$

- 2. Cálculo de probabilidades:  $\forall a \leq b : P(a \leq X \leq b) = \int_a^b f_X(y) \, \mathrm{d}y$
- 3.  $\forall x \in \mathbb{R} : f_X(x) = \begin{cases} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x} F_X(x), & \text{si } F_X \text{ es derivable en } x \\ 0, & \text{en otro caso} \end{cases}$

## Ejemplo 3.1.

1. Para cualquier  $f \ge 0$  tal que  $\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = c \in \mathbb{R}$  tenemos una v.a.c.

2. 
$$X \sim U(0,1) \iff f_X(u) = \begin{cases} 1, & \text{si } u \in [0,1] \\ 0, & \text{en otro caso} \end{cases} \implies F_X(u) = \begin{cases} 0, & \text{si } u < 0 \\ u, & \text{si } u \in [0,1] \\ 1, & \text{si } u > 1 \end{cases}$$

3. 
$$X \sim \text{EXP}(\lambda) \iff f_X(x) = \begin{cases} \lambda e^{-\lambda x}, & \text{si } x \ge 0 \\ 0, & \text{en otro caso} \end{cases} = \lambda e^{-\lambda x} \cdot \mathbb{1}_{\{x \ge 0\}}(x)$$

$$\implies \forall x > 0 : F_X(x) = \int_0^x \lambda e^{-\lambda y} \, \mathrm{d}y = \left[ -e^{-\lambda y} \right]_0^x = 1 - e^{-\lambda x} \implies \lim_{x \to \infty} F_X(x) = 1$$

4. 
$$X \sim N(\mu, \sigma^2) \iff f_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}}$$
  
La guay es  $X \sim N(0, 1) \iff \phi(x) := \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}}$ . Veamos que  $\int_{-\infty}^{\infty} \phi(x) dx = 1$ .

Demostración.

$$I := \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}} dx \implies I^2 = \left( \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}} dx \right) \left( \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{y^2}{2}} dy \right)$$

$$\implies I^2 = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{1}{2}(x^2 + y^2)} dx dy = \frac{1}{2\pi} \int_{0}^{2\pi} \int_{0}^{\infty} e^{-\frac{r^2}{2}} r dr d\theta$$

$$= \frac{1}{2\pi} \int_{0}^{2\pi} \left[ -e^{-\frac{r^2}{2}} \right]_{0}^{\infty} d\theta = \frac{1}{2\pi} \int_{0}^{2\pi} 1 d\theta = 1$$

18/03/2024

## 3.1 Funciones / Transformaciones de v.a.c.

Sea X una v.a.c. con función de densidad  $f_X$  y  $g: X(\Omega) \longrightarrow \mathbb{R}$  una función real y Y:=g(X):

- Y es variable aleatoria  $\iff \forall y \in \mathbb{R} : \{\omega \in \Omega : g(X(\omega)) \leq y\} \in \mathcal{F}$ . Esto es cierto para las g "habituales" (continuas, monótonas, etc.), para más detalle, hay que esperar a teoría de la medida.
- ¡Cuidado! Y puede no ser continua.
- Y v.a.  $\implies$  Y tiene función de distribución  $F_Y(y) = P(Y \le y) = P(g(X) \le y) = ???$

Ejemplo 3.2.  $g(x) = ax + b \text{ con } a \neq 0 \land b \in \mathbb{R}.$ 

$$\implies F_Y(y) = P(aX + b \le y) = \begin{cases} P\left(X \le \frac{y-b}{a}\right), & \text{si } a > 0\\ P\left(X \ge \frac{y-b}{a}\right) = 1 - P\left(X < \frac{y-b}{a}\right), & \text{si } a < 0 \end{cases}$$

Para 
$$X$$
 v.a. continua,  $F_Y(y) = \begin{cases} F_X\left(\frac{y-b}{a}\right), & \text{si } a > 0\\ 1 - F_X\left(\frac{y-b}{a}\right) & \text{si } a < 0 \end{cases}$ 

$$\implies f_Y(y) = \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}y} F_Y(y) = \begin{cases} \frac{1}{a} f_X\left(\frac{y-b}{a}\right), & \text{si } a > 0\\ -\frac{1}{a} f_X\left(\frac{y-b}{a}\right), & \text{si } a < 0 \end{cases} = \frac{1}{|a|} f_X\left(\frac{y-b}{a}\right)$$

**Teorema 3.2.** En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sea X una v.a.c. con función de densidad  $f_{X \land g} : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$  una función diferenciable g estrictamente creciente.

$$\implies f_Y(y) = f_X(g^{-1}(y)) \frac{1}{g'(g^{-1}(y))}$$

De manera similar, si g es estrictamente decreciente  $\Longrightarrow f_Y(y) = -f_X(g^{-1}(y)) \frac{1}{g'(g^{-1}(y))}$ 

Demostración.

$$F_Y(y) = P(Y \le y) = P(g(X) \le y) = P(X \le g^{-1}(y)) = F_X(g^{-1}(y))$$
$$f_Y(y) = \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}y} F_Y(y) = \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}y} F_X(g^{-1}(y)) = f_X(g^{-1}(y)) \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}y} g^{-1}(y) = f_X(g^{-1}(y)) \frac{1}{g'(g^{-1}(y))}$$

En el caso de g decreciente tenemos:

$$F_Y(y) = P(g(X) \le y) = P(X \ge g^{-1}(y)) = 1 - P(X \le g^{-1}(y)) = 1 - F_X(g^{-1}(y))$$
$$f_Y(y) = -\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}y} F_X(g^{-1}(y)) = -f_X(g^{-1}(y)) \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}y} g^{-1}(y) = -f_X(g^{-1}(y)) \frac{1}{g'(g^{-1}(y))}$$

20/03/2024

**Ejercicio 3.1.1.** Sea X una variable aleatoria con función de densidad  $f_X(x)$  y Y = g(X) con  $g(x) = x^2$ . ¿Cuál es la función de densidad de Y?

$$F_Y(y) = P(X^2 \le y) = \begin{cases} y < 0 \implies 0 \\ y \ge 0 \implies P\left(-\sqrt{y} \le X \le \sqrt{y}\right) = F_X\left(\sqrt{y}\right) - F_X\left(-\sqrt{y}\right) \end{cases}$$

$$\begin{cases} y < 0 \implies 0 \end{cases}$$

$$\implies f_Y(y) = \begin{cases} y \le 0 \implies 0 \\ y > 0 \implies \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}y} F_X(\sqrt{y}) - \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}y} F_X(-\sqrt{y}) = \frac{1}{2\sqrt{y}} f_X(\sqrt{y}) + \frac{1}{2\sqrt{y}} f_X(-\sqrt{y}) \end{cases}$$

**Ejemplo 3.3.** Sea  $X \sim \mathrm{N}(\mu, \sigma^2) \implies \forall x \in \mathbb{R} : f_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}} \text{ e } Y = e^X \text{ (se denomina lognormal)}.$  Calculamos la derivada y la inversa de  $g(x) = e^x$ .

$$\implies g'(x) = e^x \quad \land \quad g^{-1}(y) = \ln y \quad \land \quad \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}y} g^{-1}(y) = \frac{1}{y}$$

Como q es estrictamente creciente, aplicamos el teorema anterior:

$$f_Y(y) = \begin{cases} 0, & \text{si } y \le 0\\ \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \frac{1}{y} e^{-\frac{(\ln y - \mu)^2}{2\sigma^2}}, & \text{si } y > 0 \end{cases}$$

**Ejemplo 3.4.** Sea  $X \sim \text{EXP}\left(\lambda\right), \lambda > 0$  y Y = 3X + 2. Calculamos la función de densidad de Y.

$$g'(x) = 3$$
  $\wedge$   $\frac{d}{dy}g^{-1}(y) = \frac{d}{dy}\left(\frac{y-2}{3}\right) = \frac{1}{3}$ 

Como g es estrictamente creciente, aplicamos el teorema anterior:

$$f_Y(y) = f_X\left(\frac{y-2}{3}\right) \cdot \frac{1}{3} = \begin{cases} 0, & \text{si } y < 2\\ \frac{1}{3}\lambda e^{-\lambda \frac{y-2}{3}}, & \text{si } y \ge 2 \end{cases}$$

#### 3.2 Esperanzas de v.a.c.

**Definición 3.4 (Esperanza).** Sea X una v.a.c. con función de densidad  $f_X$ . E(X) es la esperanza de  $X \iff E(X) = \int_{-\infty}^{\infty} x \cdot f_X(x) dx$ 

Siempre que haya convergencia absoluta  $\left(\iff \int_{-\infty}^{\infty} |x| \cdot f_X(x) dx < \infty\right)$ .

**Teorema 3.3.** Sea X una v.a.c. con función de densidad  $f_X$  y  $g: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$  una función diferenciable y estrictamente creciente  $\implies E(g(X)) = \int_{-\infty}^{\infty} g(x) \cdot f_X(x) dx$ 

Demostración.

$$E(g(X)) = \int_{-\infty}^{\infty} y \cdot f_Y(y) \, dy = \int_{-\infty}^{\infty} y \cdot f_X(g^{-1}(y)) \frac{1}{g'(g^{-1}(y))} \, dy$$

Por el cambio de variable 
$$y = g(x) \implies g^{-1}(y) = x \wedge dy = g'(x) dx$$
.  
 $\implies E(g(X)) = \int_{-\infty}^{\infty} g(x) \cdot f_X(x) \frac{1}{g'(x)} \cdot g'(x) dx = \int_{-\infty}^{\infty} g(x) \cdot f_X(x) dx$ 

Ejemplo 3.5.

1. Sea  $X \sim \text{UNIF}(a,b)$ , entonces  $f_X(x) = \frac{1}{b-a} \cdot \mathbb{1}_{[a,b]}(x)$ .

$$\implies \overline{E(X)} = \int_a^b x \cdot \frac{1}{b-a} \, \mathrm{d}x = \frac{1}{b-a} \left[ \frac{x^2}{2} \right]_a^b = \frac{b^2 - a^2}{2(b-a)} = \overline{\frac{a+b}{2}}$$

$$\implies \boxed{V(X)} = E(X^2) - E(X)^2 = \int_a^b x^2 \cdot \frac{1}{b-a} \, dx - \left(\frac{a+b}{2}\right)^2 = \frac{1}{b-a} \left[\frac{x^3}{3}\right]_a^b - \left(\frac{a+b}{2}\right)^2$$

$$= \frac{b^3 - a^3}{3(b-a)} - \left(\frac{a+b}{2}\right)^2 = \frac{b^2 + ab + a^2}{3} - \frac{a^2 + 2ab + b^2}{4}$$

$$= \frac{4b^2 - 4ab + 4a^2 - 3a^2 - 6ab - 3b^2}{12} = \frac{b^2 - 2ab + a^2}{12} = \boxed{\frac{(b-a)^2}{12}}$$

2. Sea  $X \sim \text{EXP}(\lambda), \lambda > 0$ , entonces  $f_X(x) = \lambda e^{-\lambda x} \cdot \mathbb{1}_{[0,\infty)}(x)$ .

$$\implies \boxed{E(X)} = \int_0^\infty x \cdot \lambda e^{-\lambda x} \, \mathrm{d}x = \left[ -x e^{-\lambda x} \right]_0^\infty + \int_0^\infty e^{-\lambda x} \, \mathrm{d}x = 0 + \left[ -\frac{1}{\lambda} e^{-\lambda x} \right]_0^\infty = \boxed{\frac{1}{\lambda}}$$

$$\implies \boxed{V(X)} = E\left(X^2\right) - E(X)^2 = \int_0^\infty x^2 \cdot \lambda e^{-\lambda x} \, \mathrm{d}x - \left(\frac{1}{\lambda}\right)^2 = \boxed{\frac{1}{\lambda^2}} \text{ porque}$$

$$\int_0^\infty x^2 \cdot \lambda e^{-\lambda x} \, \mathrm{d}x = \left[ -x^2 e^{-\lambda x} \right]_0^\infty + 2 \int_0^\infty x e^{-\lambda x} \, \mathrm{d}x = 0 + 2 \cdot \frac{1}{\lambda^2} = \frac{2}{\lambda^2}$$

3. Sea  $X \sim N(0,1)$ , entonces  $f_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}}$ .

 $\overline{E(X)} = \int_{-\infty}^{\infty} x \cdot \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}} dx = \overline{0}$  (integrando impar en región centrada en el origen).

$$\overline{V(X)} = E(X^2) - E(X)^2 = \int_{-\infty}^{\infty} x^2 \cdot \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}} dx = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} x^2 \cdot e^{-\frac{x^2}{2}} dx 
= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \left( \left[ -xe^{-\frac{x^2}{2}} \right]_{-\infty}^{\infty} + \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{x^2}{2}} dx \right) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \left( 0 + \sqrt{2\pi} \right) = \boxed{1}$$

4. Sea  $X \sim N(\mu, \sigma^2)$ , entonces  $f_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}}$ .

$$E(X) = \int_{-\infty}^{\infty} x \cdot \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}} dx = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \int_{-\infty}^{\infty} x \cdot e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}} dx$$

Con el cambio de variable  $t = \frac{x-\mu}{\sigma} \implies x = \sigma t + \mu \wedge dx = \sigma dt$ .

$$\implies \overline{E(X)} = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \int_{-\infty}^{\infty} (\sigma t + \mu) e^{-\frac{t^2}{2}\sigma} dt = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} (\sigma t + \mu) e^{-\frac{t^2}{2}} dt$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \left( \sigma \int_{-\infty}^{\infty} t e^{-\frac{t^2}{2}} dt + \mu \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{t^2}{2}} dt \right) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \left( 0 + \mu \sqrt{2\pi} \right) = \overline{\mu}$$

$$\implies V(X) = E\left[ (X - E(X))^2 \right] = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \int_{-\infty}^{\infty} (x - \mu)^2 e^{-\frac{(x - \mu)^2}{2\sigma^2}} dx$$

Con el cambio de variable  $t = \frac{x-\mu}{\sqrt{2}\sigma} \implies x = \sqrt{2}\sigma t + \mu \wedge dx = \sqrt{2}\sigma dt$ .

$$V(X) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \int_{-\infty}^{\infty} \left(\sqrt{2}\sigma t\right)^{2} e^{-t^{2}} \sqrt{2}\sigma \, dt = \frac{2\sigma^{2}}{\sqrt{\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} t^{2} e^{-t^{2}} \, dt = \frac{4\sigma^{2}}{\sqrt{\pi}} \int_{0}^{\infty} t^{2} e^{-t^{2}} \, dt$$

Consideramos 
$$\Gamma(x) := \int_0^\infty t^{x-1} e^{-t} dt$$
 y el cambio de variable  $t^2 = u \implies 2t dt = du$ .

$$\implies \boxed{V(X)} = \frac{4\sigma^2}{\sqrt{\pi}} \int_0^\infty u e^{-u} \frac{1}{2\sqrt{u}} du = \frac{2\sigma^2}{\sqrt{\pi}} \int_0^\infty u^{\frac{3}{2}-1} e^{-u} du = \frac{2\sigma^2}{\sqrt{\pi}} \Gamma\left(\frac{3}{2}\right)$$

$$= \frac{2\sigma^2}{\sqrt{\pi}} \cdot \frac{1}{2} \cdot \Gamma\left(\frac{1}{2}\right) = \frac{\sigma^2}{\sqrt{\pi}} \cdot \sqrt{\pi} = \boxed{\sigma^2}$$

21/03/2024

## 3.2.1 Calculando con la normal $(N(\mu, \sigma^2))$

Sea  $X \sim N(\mu, \sigma^2)$  con parámetros  $\mu \in \mathbb{R}, \sigma^2 > 0$ 

$$\implies f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}} \quad \land \quad F(x) = \int_{-\infty}^x f(y) \, \mathrm{d}y$$

El caso particular de N (0, 1) se denota por  $\phi(x) := f(x)$  y  $\Phi(x) := F(x)$ .



Basta con N(0,1)!

$$X \sim N(0,1) \implies Y := \sigma X + \mu \sim N(\mu, \sigma^2)$$

$$Y \sim N(\mu, \sigma^2) \implies X := \frac{Y - \mu}{\sigma} \sim N(0, 1)$$

Podemos tipificar cualquier v.a.c. X con esperanza E(X) y varianza V(X).

$$Y := \frac{X - E(X)}{V(X)} \implies E(Y) = 0 \land V(Y) = 1$$

¿Qué cálculos queremos hacer con  $Y \sim N(\mu, \sigma^2)$ ?

$$E(Y) = E(\mu + \sigma X) = \mu + \sigma E(X) = \mu \ \land \ V(Y) = V(\mu + \sigma X) = \sigma^2 V(X) = \sigma^2$$
$$E(Y^7) = E((\mu + \sigma X)^7) = \sum_{k=1}^{7} {7 \choose k} \mu^7 \sigma^{7-k} E(X^{7-k})$$

Caso particular de 
$$X \sim N(0,1) \implies E(X^k) = \begin{cases} 0, & \text{si } k \text{ es impar} \\ \frac{1}{2^{m/2}} \frac{m!}{(m/2)!} = \frac{(k-1)!!}{k!!}, & \text{si } k \text{ es par} \end{cases}$$

¿Cómo calculamos las probabilidades de  $X \sim \mathcal{N}(0,1)$ ?

$$\forall a, b \in \mathbb{R} : P(a \le X \le b) = \Phi(b) - \Phi(a)$$
 (se calcula numéricamente)

$$\forall a \in \mathbb{R} : P(|X| \le a) = P(-a \le X \le a) = \Phi(a) - \Phi(-a) = 2\Phi(a) - 1$$

¿Qué hago si me dan  $P(X \le a)$  y me piden a?

 $\Phi(a) = P(X \le a) \implies a = \Phi^{-1}(P(X \le a))$  que también se hace numericamente.

Observación 3.2. 
$$\operatorname{erf}(x) = \frac{2}{\sqrt{2}} \int_0^x e^{-y^2} dy \implies \operatorname{erf}(x) = 2\Phi(\sqrt{2}x) - 1$$

Para 
$$X \sim N(\mu, \sigma^2)$$
, se tiene  $P(Y \le a) = P(\mu + \sigma X \le a) = P\left(X \le \frac{a - \mu}{\sigma}\right) = \Phi\left(\frac{a - \mu}{\sigma}\right)$ .

Un famoso resultado: El percentil 95

$$P(|X| \le a) = \frac{95}{100} \implies 2\Phi(a) - 1 = \frac{95}{100} \implies a = \Phi\left(\frac{1 + 0.95}{2}\right) \approx 1.96$$

02/04/2024

## 3.3 Modelos multidimensionales (vectores aleatorios)

Definición 3.5 (Función de distribución conjunta). Sean X e Y dos variables aleatorias,  $F_{X,Y}$  es su función de distribución conjunta

$$\iff \forall (x,y) \in \mathbb{R}^2 : F_{X,Y}(x,y) = P(X \le x \land Y \le y)$$

**Observación 3.3.** • 
$$\lim_{x,y\to\infty} F_{X,Y}(x,y) = 1$$
 •  $\forall \hat{x} \le x, \hat{y} \le y : F_{X,Y}(\hat{x},\hat{y}) \le F_{X,Y}(x,y)$ 

Funciones de densidad marginales:  $\forall x \in \mathbb{R} : F_X(x) = P(X \leq x) = \lim_{y \to \infty} F_{X,Y}(x,y)$ 

¿Independencia de X e Y? X, Y independientes  $\iff F_{X,Y}(x,y) = F_X(x) \cdot F_Y(y)$ 

Definición 3.6 (Función de densidad conjunta). Sean X e Y dos variables aleatorias,  $f_{X,Y}$  es su función de densidad conjunta

$$\iff \forall (x,y) \in \mathbb{R}^2 : F_{X,Y}(x,y) = \int_{-\infty}^x \int_{-\infty}^y f_{X,Y}(u,v) \, \mathrm{d}u \, \mathrm{d}v$$

Observación 3.4. • 
$$\forall (x,y) \in \mathbb{R}^2 : f_{X,Y}(x,y) \ge 0$$
 •  $\int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f_{X,Y}(u,v) \, du \, dv = 1$ 

Cálculo de probabilidades: 
$$\forall A \subset \mathbb{R}^2 : P((X,Y) \in A) = \iint_A f_{X,Y}(x,y) \, dx \, dy$$

Si 
$$F_{X,Y}(x,y)$$
 es el dato,  $f_{X,Y}(x,y) = \begin{cases} \frac{\partial^2}{\partial x \, \partial y} F_{X,Y}(x,y) & \text{si la derivada existe} \\ 0 & \text{si no existe} \end{cases}$ 

**Ejemplo 3.6.** Sean  $a, b \in \mathbb{R}$  y  $(X, Y) \sim \text{UNIF}(\mathcal{R} := [0, a] \times [0, b])$ 

$$\implies f_{X,Y} = \begin{cases} 0, & \text{si } (x,y) \notin \mathcal{R} \\ \frac{1}{ab}, & \text{si } (x,y) \in \mathcal{R} \end{cases}$$

$$\implies \forall A \subset \mathcal{R} : P((x,y) \in A) = \iint_A \frac{1}{ab} \, \mathrm{d}x \, \mathrm{d}y = \frac{1}{ab} \, \mathrm{Area}(A)$$

03/04/2024

**Ejemplo 3.7 (Normal bidimensional).** Sean X, Y dos variables aleatorias con función de densidad conjunta dependiente de cinco parámetros:  $\mu_1 \in \mathbb{R}$ ,  $\mu_2 \in \mathbb{R}$ ,  $\sigma_1 > 0$ ,  $\sigma_2 > 0$ ,  $\rho \in (-1,1)$ ; (X,Y) siguen una distribución normal bidimensional

$$\iff f_{X,Y}(x,y) = \frac{1}{2\pi\sigma_1\sigma_2\sqrt{1-\rho^2}} e^{-\frac{1}{2(1-\rho^2)} \left(\frac{(x-\mu_1)^2}{\sigma_1^2} - 2\rho\frac{(x-\mu_1)(y-\mu_2)}{\sigma_1\sigma_2} + \frac{(y-\mu_2)^2}{\sigma_2^2}\right)}$$

Para  $\mu_1 = \mu_2 = 0$ ,  $\sigma_1 = \sigma_2 = 1$  se tiene la normal bidimensional estándar (dependiente de  $\rho$ )

$$f_{X,Y}(x,y) = \frac{1}{2\pi\sqrt{1-\rho^2}}e^{-\frac{1}{2(1-\rho^2)}(x^2-2\rho xy+y^2)}$$

Notación matricial

$$\vec{\mu} = \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \mu_2 \end{pmatrix} \quad \mathbb{X} = \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} \quad \Sigma := \begin{pmatrix} \sigma^2 & \rho \sigma_1 \sigma_2 \\ \rho \sigma_1 \sigma_2 & \sigma_2^2 \end{pmatrix} \implies \Sigma^{-1} = \frac{1}{\sigma_1^2 \sigma_2^2 (1 - \rho^2)} \begin{pmatrix} \sigma_2^2 & -\rho \sigma_1 \sigma_2 \\ -\rho \sigma_1 \sigma_2 & \sigma_1^2 \end{pmatrix}$$

$$\implies f_{\mathbb{X}}(\vec{x}) = \frac{1}{2\pi\sqrt{|\Sigma|}} e^{-\frac{1}{2}(\vec{x} - \vec{\mu})^T \Sigma^{-1} (\vec{x} - \vec{\mu})}$$

#### 3.3.1 Normal multidimensional

$$\mathbb{X} = (X_1, \dots, X_n) \quad \vec{\mu} = (\mu_1, \dots, \mu_n) \quad \Sigma \text{ simétrica definida positiva } n \times n$$

$$\implies f_{\mathbb{X}}(\vec{x}) = \frac{1}{(2\pi)^{n/2} \sqrt{|\Sigma|}} e^{-\frac{1}{2} (\vec{x} - \vec{\mu})^T \Sigma^{-1} (\vec{x} - \vec{\mu})}$$

#### 3.3.2 Marginales e independencia

$$\forall x \in \mathbb{R} : f_X(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f_{X,Y}(x,y) \, \mathrm{d}y \quad \wedge \quad \forall y \in \mathbb{R} : f_Y(y) = \int_{-\infty}^{\infty} f_{X,Y}(x,y) \, \mathrm{d}x$$

**Teorema 3.4.** Sean X,Y dos variables aleatorias con función de densidad conjunta  $f_{X,Y}$ X e Y independientes  $\iff \exists h,g: \forall (x,y) \in \mathbb{R}: f_{X,Y}(x,y) = h(x) \cdot g(y)$ 

Ejemplo 3.8. 1. 
$$f(x,y) = \begin{cases} e^{-x-y} & \text{si } x,y \ge 0 \\ 0 & \text{en otro caso} \end{cases} \implies f(x,y) = e^{-x-y} \cdot \mathbb{1}_{\{x > 0_{\land} y > 0\}}(x,y)$$

$$\implies f(x,y) = \left(e^{-x} \cdot \mathbb{1}_{\{x \ge 0\}}(x)\right) \cdot \left(e^{-y} \cdot \mathbb{1}_{\{y \ge 0\}}(y)\right) \implies \text{son independientes}$$

2. 
$$f(x,y) = \begin{cases} 2e^{-x-y} & \text{si } 0 < x < y \\ 0 & \text{en otro caso} \end{cases} \implies f(x,y) = 2e^{-x-y} \cdot \mathbb{1}_{\{0 < x < y\}}(x,y)$$

Por tanto, no son independientes porque si lo fueran, tendríamos

$$P(c < X < d \land b < Y < a) = P(c < X < d) \cdot P(b < Y < a)$$

04/04/2024

## 3.4 Condicionando

Sean X e Y dos variables aleatorias con función de densidad conjunta  $f_{X,Y}$  y  $f_X(x)$ .

En general  $\forall A, B \subset \mathbb{R}^2 : P((X,Y) \in A | (X,Y) \in B) = \frac{P((X,Y) \in A \land (X,Y) \in B)}{P((X,Y) \in B)}$  con  $P((X,Y) \in B) > 0$ . Sin embargo a veces la información "nueva"  $((X,Y) \in B)$  es muy precisa, por ejemplo X = 3, entonces la fórmula no vale porque P(X = 3) = 0.

Definición 3.7 (Función de densidad condicionada). Sean X, Y dos variables aleatorias con función de densidad conjunta  $f_{X,Y}$  y funciones de densidad marginales  $f_X(x)$  y  $f_Y(y)$ .

- $f_{Y|X}(y|x) = f_{Y|X=x}(y)$  es la función de densidad de Y condicionada a X = x  $\iff f_{Y|X=x}(y) := \frac{f_{X,Y}(x,y)}{f_X(x)} \quad \text{(allá donde } f_X(x) > 0)$
- $f_{X|Y}(x|y) = f_{X|Y=y}(x)$  es la función de densidad de X condicionada a Y = y  $\iff f_{X|Y=y}(x) := \frac{f_{X,Y}(x,y)}{f_{Y}(y)} \quad \text{(allá donde } f_{Y}(y) > 0)$

Una comprobación necesaria es que 
$$\int_{-\infty}^{\infty} f_{Y|X=x}(y) \, \mathrm{d}y = 1 \text{ y } \int_{-\infty}^{\infty} f_{X|Y=y}(x) \, \mathrm{d}x = 1:$$
 
$$\int_{-\infty}^{\infty} f_{Y|X=x}(y) \, \mathrm{d}y = \frac{1}{f_X(x)} \int_{-\infty}^{\infty} f_{X,Y}(x,y) \, \mathrm{d}y = \frac{1}{f_X(x)} f_X(x) = 1$$

Ejemplo 3.9. 
$$f_{X,Y}(x,y) = \begin{cases} 2e^{-x}e^{-y} & \text{si } 0 < x < y \\ 0 & \text{en otro caso} \end{cases}$$

$$\implies \forall x > 0: f_X(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f_{X,Y}(x,y) \, \mathrm{d}y = \int_{x}^{\infty} 2e^{-x}e^{-y} \, \mathrm{d}y = 2e^{-x} \int_{x}^{\infty} e^{-y} \, \mathrm{d}y$$

$$= 2e^{-x}e^{-x} = 2e^{-2x}$$

$$\forall y > 0: \boxed{f_Y(y)} = \int_{-\infty}^{\infty} f_{X,Y}(x,y) \, \mathrm{d}x = \int_{0}^{y} 2e^{-x}e^{-y} \, \mathrm{d}x = 2e^{-y} \int_{0}^{y} e^{-x} \, \mathrm{d}x = \boxed{2e^{-y}(1-e^{-y})}$$

$$f_{Y|X=3}(y) = \frac{f_{X,Y}(3,y)}{f_X(3)} = \frac{2e^{-3}e^{-y}}{2e^{-6}} = e^{3-y} \cdot \mathbb{1}_{\{y > 3\}}(y)$$

$$\implies f_{X|Y=y}(x) = \frac{f_{X,Y}(x,y)}{f_Y(y)} = \frac{2e^{-x}e^{-y}}{2e^{-y}(1-e^{-y})} = \frac{e^{-x}}{1-e^{-y}} \cdot \mathbb{1}_{\{0 < x < y\}}(x)$$

¡Cuidado! No se nos puede olvidar el soporte.

(Motivo de excomunión)

Nota sobre independencia: X, Y indep.  $\implies f_{X|Y=y}(x) = f_X(x) \land f_{Y|X=x}(y) = f_Y(y)$ 

## 3.5 Transformaciones / cambio de variables

Sean X, Y dos v.a. con función de densidad conjunta  $f_{X,Y} \wedge T : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$   $(x,y) \longmapsto (u(x,y),v(x,y))$ . Definimos las variables aleatorias U := u(X,Y) y V := v(X,Y).

Por ejemplo, si tenemos T lineal con matriz asociada  $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \implies \begin{cases} U = aX + cY \\ V = bX + dY \end{cases}$  pero también hay transformaciones no lineales como  $U = X + Y \wedge V = \frac{X}{X+Y}$ .

Definimos 
$$D := \{(x, y) \in \mathbb{R} : f_{X,Y}(x, y) > 0\}$$
 y sea  $B \subset T(D)$ .  
 $\implies P((U, V) \in B) = \iint_B f_{U,V}(u, v) du dv = \iint_{T^{-1}(B)} f_{X,Y}(x, y) dx dy$ 

$$= \iint_B f_{X,Y}(x(u, v), y(u, v)) |J(u, v)| du dv$$

**Teorema 3.5.** Sean X, Y dos variables aleatorias con función de densidad conjunta  $f_{X,Y}$  y sea  $T: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2: (x,y) \mapsto T(x,y) = (u(x,y),v(x,y))$  una biyección de D en T(D) de clase  $C^1$  con inversa de clase  $C^1$ .

$$\implies f_{U,V}(u,v) = \begin{cases} f_{X,Y}(x(u,v),y(u,v)) |J(u,v)| & si (u,v) \in T(D) \\ 0 & en otro \ caso \end{cases}$$

09/04/2024

**Ejemplo 3.10.** Sean 
$$X, Y$$
 v.a. con  $\forall x, y > 0 : f_{X,Y}(x, y) := \frac{1}{4}e^{-\frac{1}{2}(x+y)}$ . Sea  $T(x, y) = \left(\frac{x-2}{2}, y\right)$ . Definitions  $(U, V) := T(X, Y)$ .

$$\Rightarrow \forall x, y > 0 : T(x, y) = \begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ 0 \end{pmatrix} \implies \begin{cases} x = 2u + 2 \\ y = v \end{cases}$$

$$\Rightarrow T^{-1}(u, v) = (2u + v, v) \wedge J(u, v) = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = 2$$

$$\Rightarrow f_{U,V}(u, v) = \begin{cases} 2\frac{1}{4}e^{-\frac{1}{2}[2u + v + v]} = \frac{1}{2}e^{-(u + v)} & \text{si } v > 0 \wedge u > -\frac{v}{2} \\ 0 & \text{en otro caso} \end{cases}$$

**Ejemplo 3.11.** Sean X, Y v.a. con  $\forall x, y > 0 : f_{X,Y}(x, y) := e^{-x-y}$ .

Sea 
$$T(x,y) = \left(x+y, \frac{x}{x+y}\right)$$
. Definitions  $(U,V) := T(X,Y)$ .

$$\implies T^{-1}(u,v) = (u \cdot v, u(1-v)) \wedge J(u,v) = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} v & u \\ 1-v & -u \end{vmatrix} = -u$$

$$\implies f_{U,V}(u,v) = \begin{cases} |-u| e^{-u \cdot v - u(1-v)} = ue^{-u} & \text{si } u > 0 \wedge 0 < v < 1 \\ 0 & \text{en otro caso} \end{cases}$$

$$\implies \forall v \in (0,1): f_V(v) = \int_{-\infty}^{\infty} f_{U,V}(u,v) \, \mathrm{d}u = \int_{0}^{\infty} u e^{-u} \, \mathrm{d}u = \left[ -e^{-u}(u+1) \right]_{0}^{\infty} = 1$$

$$\implies V \sim \text{UNIF}(0,1)$$

10/04/2024

11/04/2024

## 3.6 Convolución

Sean X e Y dos v.a.d. indep. que toman valores en  $\mathbb{Z}_{\geq 0}$ . Sea Z=X+Y.

$$\implies P(Z=k) = \sum_{j=0}^{k} P(X=j \land Y=k-j) = \sum_{j=0}^{k} P(X=j) \cdot P(Y=k-j)$$

Ahora, sean X e Y dos v.a.c. indep. con funciones de densidad  $f_X$  y  $f_Y$  respectivamente.

$$\implies \int_{-\infty}^{\infty} f_X(x) \cdot f_Y(z - x) \, \mathrm{d}x = (f_X * f_Y)(z)$$

**Ejemplo 3.12.** Sean  $X, Y \sim N(0, 1)$  independientes. Queremos  $f_Z$  con Z := X + Y.

$$\forall z \in \mathbb{R} : f_Z(z) = \int_{-\infty}^{\infty} f_X(u) \cdot f_Y(z - u) \, du = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{u^2}{2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(z-u)^2}{2}} \, du$$
$$= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{1}{2} \left[z^2 + 2u^2 - 2uz\right]} \, du \stackrel{(*)}{=} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{z^2}{4}} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{1}{2} \left(\sqrt{2}u - \frac{z}{\sqrt{2}}\right)^2} \, du$$

(\*) porque 
$$-\frac{1}{2}(z^2 + 2u^2 - 2uz) = -\frac{1}{2}\left(2u^2 - 2uz + \frac{z^2}{2} + \frac{z^2}{2}\right) = -\frac{1}{2}\left[\left(\sqrt{2}u - \frac{z}{\sqrt{2}}\right)^2 + \frac{z^2}{2}\right].$$

Por el cambio de variables  $w = \sqrt{2}u - \frac{z}{\sqrt{2}} \implies dw = \sqrt{2} du$ , se tiene

$$\forall z \in \mathbb{R} : f_Z(z) = \frac{1}{\sqrt{2}} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{z^2}{4}} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{w^2}{2}} dw = \frac{1}{2\sqrt{\pi}} e^{-\frac{z^2}{4}} \implies Z \sim \mathcal{N}\left(0, \sqrt{2}\right)$$

Moraleja: la suma de normales independientes es una normal.

Ejemplo 3.13 (Normal bidimensional). Sean X, Y dos variables aleatorias con función de densidad conjunta  $\forall x, y \in \mathbb{R} : f_{X,Y}(x,y) = \frac{1}{2\pi\sqrt{1-\rho^2}} e^{-\frac{1}{2(1-\rho^2)}\left(x^2-2\rho xy+y^2\right)}$ .

$$\implies f_X(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f_{X,Y}(x,y) \, \mathrm{d}y = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{2\pi\sqrt{1-\rho^2}} e^{-\frac{1}{2(1-\rho^2)}\left(x^2 - 2\rho xy + y^2\right)} \, \mathrm{d}y$$

Por tanto,  $f_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{-\frac{x^2}{2}}$  y  $f_Y(y) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{-\frac{y^2}{2}}$  (ambas normales estándar).

Ahora veamos que  $\rho(X,Y) := \frac{\operatorname{cov}(X,Y)}{\sqrt{V(X)V(Y)}} = \rho.$ 

$$E(X \cdot Y) = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} x \cdot y \cdot \frac{1}{2\pi\sqrt{1-\rho^2}} e^{-\frac{1}{2(1-\rho^2)}(x^2 - 2\rho xy + y^2)} dx dy$$

Usando esperanza total,  $E(g(X,Y)) = \int_{-\infty}^{\infty} E(g(X,Y)|X=x) \cdot f_X(x) dx$ 

$$E(X \cdot Y) = \int_{-\infty}^{\infty} E(X \cdot Y | X = x) \cdot f_X(x) \, \mathrm{d}x = \int_{-\infty}^{\infty} x \cdot E(Y | X = x) \cdot f_X(x) \, \mathrm{d}x$$

Necesitamos calcular  $E(Y|X=x) = \int_{-\infty}^{\infty} y \cdot f_{Y|X=x}(y) dy$ .

$$f_{Y|X=x}(y) = \frac{f_{X,Y}(x,y)}{f_X(x)} = \frac{\frac{1}{2\pi\sqrt{1-\rho^2}}e^{-\frac{1}{2(1-\rho^2)}\left(x^2 - 2\rho xy + y^2\right)}}{\frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{-\frac{x^2}{2}}} = \frac{1}{\sqrt{2\pi(1-\rho^2)}}e^{-\frac{1}{2(1-\rho^2)}(y-\rho x)^2}$$

Es decir,  $Y|X = x \sim N(\rho x, 1 - \rho^2)$ .

$$\implies E(Y|X=x) = \int_{-\infty}^{\infty} y \cdot \frac{1}{\sqrt{2\pi(1-\rho^2)}} e^{-\frac{1}{2(1-\rho^2)}(y-\rho x)^2} \, \mathrm{d}y = \rho x$$

$$\implies \overline{E(X \cdot Y)} = \int_{-\infty}^{\infty} x \cdot \rho x \cdot \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}} dx = \rho \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} x^2 f_X(x) dx}_{E(X^2)} = \underline{\rho}$$

## 4 Ejercicios

## 4.1 Hoja 1

## 4.2 Hoja 2

7. **b** 
$$X \sim \text{GEOM}(p) \iff P(X > n + m | X > m) = P(X > n)$$

**Solución:** Lo que nos está diciendo la caracterización es que una distribución geométrica no tiene memoria, la probabilidad de no tener éxito en los próximos n intentos no depende de los intentos anteriores.

**Demostración**. (
$$\Longrightarrow$$
) Suponemos que  $X \sim \text{GEOM}(p)$   
 $\Longrightarrow P(X > n + m | X > m) = \frac{P(X > n + m \land X > m)}{P(X > m)} = \frac{P(X > n + m)}{P(X > m)}$ 

Como  $P(X > m) = (1 - p)^m$  (por eso se llama geométrica), obtenemos

$$(\Leftarrow) \text{ Suponemos que } P(X > n + m | X > m) = P(X > n)$$
 
$$\Rightarrow \frac{P(X > n + m \land X > m)}{P(X > m)} = \frac{P(X > n)}{P(X > m)}$$
 
$$\Rightarrow P(X > n + m \land X > m) = P(X > n) \cdot P(X > m)$$

**12.** Sea 
$$X$$
 una v.a.d,  $X \sim \text{BINNEG}(n, p) \iff P(X = k) = \binom{k-1}{n-1} p^n (1-p)^{k-n}$ .

Esto significa que X es la suma de n v.a.d. independientes, con distribución GEOM (p).

Comprobemos que 
$$\sum_{k=n}^{\infty} {k-1 \choose n-1} p^n (1-p)^{k-n} = 1$$

$$\sum_{k=n}^{\infty} \binom{k-1}{n-1} p^n (1-p)^{k-n} = \sum_{l=0}^{\infty} \binom{l+n-1}{n-1} p^n (1-p)^l = p^n \sum_{l=0}^{\infty} \binom{l+n-1}{n-1} (1-p)^l$$

Como sabemos que  $\frac{1}{(1-x)^{m+1}} = \sum_{l=0}^{\infty} \binom{l+m}{m} x^l$ , podemos tomar x = 1-p y m = n-1:

$$\implies \sum_{k=n}^{\infty} P(X=k) = \frac{p^n}{(1-(1-p))^{n-1+1}} = \frac{p^n}{p^n} = \boxed{1}$$

**20.** Cada día compramos 1 cromo de n totales que hay, con reposición. ¿Cuántos días esperamos hasta tener todos los cromos?

**Solución:** Sea T una v.a.d. igual a la cantidad de días hasta que terminamos la colección, queremos calcular E(T). Se puede utilizar el modelo de distribución geométrica.

Si definimos  $T_i$  como la cantidad de días que esperamos hasta tener el cromo i-ésimo nuevo

sabiendo que tienes los i-1 anteriores, entonces:

$$\implies T_1 = 1 \wedge T_2 \sim \text{GEOM}\left(\frac{n-1}{n}\right) \wedge T_3 \sim \text{GEOM}\left(\frac{n-2}{n}\right) \wedge \cdots$$

$$\implies \forall i \in \mathbb{N}_n : T_i \sim \text{GEOM}\left(1 - \frac{i-1}{n}\right) \implies E(T_i) = \frac{n}{n-i}$$

Además,  $T = T_1 + T_2 + \ldots + T_n$ . Por linealidad de la esperanza:

$$E(T) = \sum_{i=1}^{n} E(T_i) = \sum_{i=0}^{n-1} \frac{n}{n-i} = n \sum_{i=0}^{n-1} \frac{1}{n-i} = n \sum_{k=1}^{n} \frac{1}{k} = nH_n \sim \ln n - \gamma + O\left(\frac{1}{n}\right)$$

$$\implies E(T) = nH_n \approx n \ln n$$

## 4.3 Hoja 3

**8.** Sea  $X \sim N(0,1)$ . Definimos  $Y := e^X$ .  $\phi(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}}$  es la función de densidad de X. Queremos calcular E(Y) y V(Y).

$$\implies E(Y) = E\left(e^{X}\right) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{x} \phi(x) dx = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} e^{x - \frac{x^{2}}{2}} dx = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{x^{2} - 2x + 1}{2} + 1} dx$$

$$= e^{\frac{1}{2}} \left( \underbrace{\frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\frac{(x - 1)^{2}}{2}} dx} \right)^{-1} = e^{\frac{1}{2}}$$

$$\implies V(Y) = E(Y^{2}) - E(Y)^{2} = E(e^{2X}) - e = e^{2} - e = e(e - 1)$$

Si  $X \sim \mathcal{N}\left(\mu, \sigma^2\right)$ en su lugar y  $Z \sim \mathcal{N}\left(0, 1\right)$ 

$$\implies E(e^X) = E\left(e^{\mu+\sigma Z}\right) = e^{\mu}E\left(e^{\sigma Z}\right) = e^{\mu+\frac{\sigma^2}{2}}$$

$$\implies V\left(e^X\right) = E\left(e^{2X}\right) - E\left(e^X\right)^2 = e^{2\mu+2\sigma^2} - e^{2\mu+\sigma^2} = e^{2\mu+\sigma^2}\left(e^{\sigma^2} - 1\right)$$

**11.** Sea X una v.a. con función de distribución  $F_X$  no decreciente con inversa. Definimos  $Y := F_X(X)$ . Queremos ver que  $Y \sim \text{UNIF}([0,1])$ .

$$\forall y \in (0,1) : P(Y \le y) = P(F_X(X) \le y) = P(X \le F_X^{-1}(y)) = F_X(F^{-1}(y)) = y$$

**12.** Sea F una función de distribución y  $U \sim \text{UNIF}([0,1])$ . Definimos  $X := F^{-1}(U)$  y queremos ver que  $X \sim F$ .

$$P(X \leq x) = P(F^{-1}(U) \leq x) = P(U \leq F(x)) = F(X)$$

Lo que nos dice este resultado es que cualquier variable aleatoria es una transformación de una variable aleatoria uniforme (Método de inversión).

**13.** Sea  $X \sim N(0,1)$ .

$$\implies$$
 a)  $\Phi(1.25)_{\wedge}$  b)  $1 - \Phi(-0.4) = \Phi(0.4)_{\wedge}$  c)  $2\Phi(1.35) - 1$ 

**14.** Sea  $X \sim N(\mu, \sigma^2)$  con  $\mu = 100 \wedge \sigma = 15$ . Si definimos  $Z \sim N(0, 1)$ :

$$P(X > 120) = P(\mu + \sigma Z) = P\left(Z > \frac{120 - 100}{15}\right) = P\left(Z > \frac{4}{3}\right) = 1 - \Phi\left(\frac{4}{3}\right)$$

**15.** Sea  $X \sim N(0,1)$ . Queremos a tal que P(|X| > a) = 0.95.

$$P(|X| > a) = 2P(X > a) = 2\Phi(a) - 1 = 0.95 \iff \Phi(a) = 0.975 \iff a = \Phi^{-1}(0.975)$$

Si  $X \sim N(\mu, \sigma^2)$  en su lugar:

$$P(|X| > a) = P(-a < X < a) = P(-a < \mu + \sigma Z < a)$$
$$= P\left(-\frac{a + \mu}{\sigma} < Z < \frac{a - \mu}{\sigma}\right) = \Phi\left(\frac{a - \mu}{\sigma}\right) - \Phi\left(-\frac{a + \mu}{\sigma}\right) = 0.95$$

19. Sea  $T \sim \text{lognormal}(\mu, \sigma^2)$  una variable aleatoria que mide la longitud de una conferencia (en minutos).

$$\begin{cases} 0.60 = P(T > 40) = P(e^{\mu + \sigma Z} > 40) = P\left(Z > \frac{\ln 40 - \mu}{\sigma}\right) = 1 - \Phi\left(\frac{\ln 40 - \mu}{\sigma}\right) \\ 0.55 = P(T > 50) = P(e^{\mu + \sigma Z} > 50) = P\left(Z > \frac{\ln 50 - \mu}{\sigma}\right) = 1 - \Phi\left(\frac{\ln 50 - \mu}{\sigma}\right) \end{cases}$$

$$\implies \begin{cases} \frac{\ln 40 - \mu}{\sigma} = \Phi^{-1}(0.40) \implies \mu = \ln 40 - \Phi^{-1}(0.40)\sigma \\ \frac{\ln 50 - \mu}{\sigma} = \Phi^{-1}(0.45) \implies \mu = \ln 50 - \Phi^{-1}(0.45)\sigma \end{cases}$$

$$\implies \sigma = \frac{\ln 50 - \ln 40}{\Phi^{-1}(0.45) - \Phi^{-1}(0.40)}$$