## 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

### 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 especio 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  $p_j \geq 0 \land \sum_{j=1}^N p_j = 1$ . 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  $\forall A \subset \Omega : P(A) = \sum_{j \in A} P(\omega)$ .
- 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

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

 $\boldsymbol{Demostraci\'on}$ . 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  $\iff \forall J \subset \mathbb{N}_N : P\left(\bigcap_{j \in I} A_j\right) = \prod_{j \in J} P(A_j)$   
 $\iff P\left(\overline{A_1} \cap \cdots \cap \overline{A_N}\right) = \prod_{i=1}^N P\left(\overline{A_i}\right) \text{ donde } \overline{A_i} = A_i, (A_i)^c$ 

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: 
$$\Omega = \{1,2,3,4\}$$
  $_{\wedge}$   $A = \{1,2\}$   $_{\wedge}$   $B = \{2,3\}$   $_{\wedge}$   $C = \{1,3\}$ 

**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.

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

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

#### 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  $U_1 = \{10b, 3n\} \wedge U_2 = \{5b, 5n\} \wedge U_3 = \{2b, 6n\}$  tres urnas con bolas blancas (b) y negras (n). Procedimiento:

- 1. Sorteamos una urna  $P(U_1)=\frac{1}{4}\mathrel{{}_{\wedge}} P(U_2)=\frac{1}{4}\mathrel{{}_{\wedge}} P(U_3)=\frac{1}{2}$
- 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...nb ¿qué urna se usó?

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

$$\implies P(5b5n|U_1) = \binom{10}{5} 0.8^5 0.2^5 = P(5b5n|U_2) \implies P(U_1|5b5n) = \frac{1}{2}$$

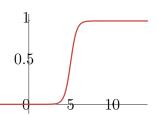
Este es el resultado que esperábamos, prestemos atención a otro caso más contraintituitivo.

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

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.

**Ejemplo 1.6 (Sobre independencia).**  $(\Omega, \mathcal{F}, P) \wedge A_1, \dots, A_n$  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 
$$\frac{1}{n} \le P\left(\bigcup_{j=1}^{n} A_j\right) \le \sum_{j=1}^{n} P(A_j) \le 1$$

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

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

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

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

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

#### 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.

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

#### 1.3 Variables aleatorias (discretas)

**Definición 1.6.** 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  $x = x_i$ 

**Definición 1.7.** 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

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

Teorema 1.2. Sea  $S = \{x_1, x_2, \dots\}$  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 1.7 (Diferentes modelos de distribución de probabilidad).

1. X sigue una distribución **uniforme** en  $\{1, \dots, N\}, N \ge 2$   $(X \sim \text{UNIF}(N))$ .

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

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

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

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

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. 3. X sigue una distribución **binomial** de parámetros  $n \ge 1$   $\wedge$   $p \in (0,1)$   $(X \sim \text{BIN}(n,p))$   $\iff S = \{0,1,\ldots,n\}$   $\wedge$   $\forall j \in \{0,1,\ldots,n\}: P(x=j) = \binom{n}{j} p^j (1-p)^{n-j}$ 

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

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

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

4. La variable 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 1.3.** Cuidado porque existen variables aleatorias que también se dicen de distribución geométrica en las que  $S = \{0, 1, 2, ...\}$ . Se habla de cuantas veces has obtenido el resultado complementario a C antes de que halla salido C.

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

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

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 1.7. 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 1.8 (¿Hay más ejemplos?).

• Binomial negativa • Hipergeométrica

• Dada cualquier serie convergente  $\sum_{n=0}^{\infty} a_n = s$ , se puede definir la variable aleatoria X tal que  $S = \{1, 2, \dots\} \land P(x = k) = \frac{a_k}{a_k}$ 

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

Sea X una v.a.d. y  $g: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$  una función, definimos Y := 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 1.9  $(Y = x^2)$ .

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

#### 1.3.2 Resúmenes: esperanza, varianza, momentos

**Definición 1.8** (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.

Si  $x_1, \ldots, x_N$  finito, la suma obviamente converge. Si los  $x_j$  son positivos, la serie converge si y solo si es acotada. Si no lo es diverge a  $\infty$ .

#### Ejemplo 1.10 (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 
$$(1+x)^n = \sum_{j=0}^n \binom{n}{j} x^j$$

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

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

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

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

$$\forall x : |x| < 1 : \frac{1}{1-x} = \sum_{n=0}^{\infty} x^n \implies \frac{1}{(1-x)^2} = \sum_{n=1}^{\infty} nx^{n-1} \implies E(X) = p\frac{1}{p^2} = \frac{1}{p}$$

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

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

Ejemplo 1.11. Sea 
$$X$$
 una v.a.d. con  $\forall k \geq 0 : P(X = k) = \frac{6}{\pi^2} \frac{1}{k^2}$ 

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

**Ejemplo 1.12.** 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 1.3.** 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

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

Observación 1.4.

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

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

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

(Motivo de excomunión)

Ejemplo 1.13 (
$$X \sim \text{POISSON}(\lambda) \implies E(X) = \lambda$$
). Si  $Y = g(X) = e^X$   
 $\implies E(Y) = E(e^Y) = \sum_{j=0}^{\infty} e^j \frac{\lambda^j}{j!} e^{-\lambda} = e^{-\lambda} \sum_{j=0}^{\infty} \frac{(e\lambda)^j}{j!} = e^{-\lambda} e^{e\lambda} = e^{\lambda(e-1)} \neq e^{\lambda}$ 

**Definición 1.9 (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  $\mu := E(X)$ 

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

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

$$\Longrightarrow V(X) = E\left[\left(X - E(X)\right)^{2}\right] = E\left(X^{2}\right) - E(X)^{2}$$

#### Observación 1.5.

- 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  $\sigma(X) := \sqrt{V(X)}$
- 6. ¿Por qué no E(|X E(X)|)?

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

#### Ejemplo 1.14.

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

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

Demostración.

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 1.10 (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 1.6. 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 1.4** (Desigualdad de Markov). Sea 
$$X$$
 una  $v.a.d.: P(X < 0) = 0 \land E(X) < \infty$   $\implies \forall t > 0: P(X \ge t) \le \frac{E(X)}{t}$ 

**Demostración**. Notación: En 
$$(\Omega, \mathcal{F}, P)$$
,  $A \subset \mathcal{F} \ y \ \mathbb{1}_A(\omega) = \begin{cases} 1 \ \text{si} \ \omega \in A \\ 0 \ \text{si} \ \omega \notin A \end{cases}$ 

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

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

**Teorema 1.5** (Desigualdad de Chebyshev). Sea X una v.a.d. :  $E(X), V(X) < \infty$ .

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

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

**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  $\lambda := \frac{\alpha}{\sigma(X)}$ 

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

#### 1.3.3 Esperanza condicionada

**Definición 1.11 (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 1.6** (Esperanza total). En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sea X una v.a.d. y  $\{B_1, B_2, \dots\}$  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).

Demostraci'on

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

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

**Ejemplo 1.15.** 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.

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

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

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

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

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

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

#### 1.4 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 1.12 (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 1.13 (Funciones marginales).** En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sean X e 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 1.7.** En  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , sean X e Y v.a.d. y sea  $g: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$  una función

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

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 1.3 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 1.7. 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 1.16** (E(aX + bY) = aE(X) + bE(Y)).

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

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

**Definición 1.14 (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 1.8.** 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:  $g(x) = p_X(x) \land h(y) = p_Y(y)$ .

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

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

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

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

**Ejemplo 1.17.** 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 1.8. 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 1.15 (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 1.9.

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

$$V(X + Y) = E((X + Y)^{2}) - (E(X + Y))^{2}$$

$$= E(X^{2} + 2XY + Y^{2}) - (E(X) + E(Y))^{2}$$

$$= E(X^{2}) + 2E(XY) + E(Y^{2}) - (E(X))^{2} - 2E(Y)E(X) - (E(Y))^{2}$$

$$\implies V(X + Y) = V(X) + V(Y) + 2\operatorname{cov}(X, Y)$$

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 1.16 (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 1.8 (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.

$$4E(XY)^2 - 4E\left(X^2\right)E\left(Y^2\right) \leq 0 \implies E(XY)^2 \leq E\left(X^2\right)E\left(Y^2\right)$$

Por tanto, 
$$\overline{(\operatorname{cov}(X,Y)^2)} = E((X - E(X))(Y - E(Y)))^2 \le \overline{V(X) \cdot V(Y) \cdot \operatorname{cov}(X,Y)}$$

04/03/2024

Además

05/03/2024

**Dato:** 
$$(a_n)_{n=0}^{\infty} x \longmapsto \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$$

Existe  $R: \frac{1}{R} = \limsup_{n \to \infty} |a_n|^{1/n}: |x| < R \implies \text{converge }_{\land} |x| > R \implies \text{no converge.}$ 

Ejemplo 1.18.

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

#### 1.4.1 Funciones generatrices

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

#### 1.4.2 Funciones generatrices de probabilidad

**Definición 1.17.** Sea X una variable aleatoria discreta que toma valores en  $\{0, 1, 2, ...\}$  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 1.19.

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

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

#### ¿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 1.20.

(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 1.9.** 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,
$$G_X(s) \cdot G_Y(s) = \left(\sum_{n=0}^{\infty} P(X=n)s^n\right) \left(\sum_{n=0}^{\infty} P(Y=n)s^n\right) \\ = \sum_{n=0}^{\infty} \left(\sum_{k=0}^{n} P(X=k)P(Y=n-k)\right) s^n \implies G_{X+Y}(s) = G_X(s) \cdot G_Y(s)$$

Otra manera:

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

Corolario 1.1. Sean  $X_1, X_2, \dots, X_n$  v.a.d. independientes con valores en  $\{0, 1, 2, \dots\}$  y con

funciones generatrices de probabilidad  $G_{X_1}(s), G_{X_2}(s), \dots, G_{X_n}(s)$  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 1.10** (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 1.21.** 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 1.22.

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  $Z = I_1 + I_2 + \cdots + I_n$ .

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

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

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

11/03/2024

### 2 Ejercicios

#### 2.1 Hoja 1

#### 2.2 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:

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

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

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

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

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