Variables aleatorias



Definición

La dictribución de probabilidad o función de masa de probabilidad (fmp) de una variable discreta se define para cada número x como

Definición

La dictribución de probabilidad o función de masa de probabilidad (fmp) de una variable discreta se define para cada número *x* como

$$p(x) = P(X = x) = P(\text{todas las } s \in S : X(s) = x)$$

Sea X = "número de fallas tipo cortante en una muestra de 3 vigas".



Sea X = "número de fallas tipo cortante en una muestra de 3 vigas".

$$p(x) = P(X = x) = \begin{cases} \frac{1}{8} & \text{si } x = 0 \\ \frac{3}{8} & \text{si } x = 1 \end{cases}$$
$$\frac{3}{8} & \text{si } x = 2$$
$$\frac{1}{8} & \text{si } x = 3$$
$$0 & \text{en cualquier otro caso}$$

Definición

Supóngase que p(x) depende de la cantidad que puede ser asignada a cualquiera de un número de valores posibles, y cada valor determina una distribución de probabilidad diferente. Tal cantidad se llama **parámetro** de distribución.

Definición

Supóngase que p(x) depende de la cantidad que puede ser asignada a cualquiera de un número de valores posibles, y cada valor determina una distribución de probabilidad diferente. Tal cantidad se llama **parámetro** de distribución. El conjunto de todas las distribuciones de probabilidad para diferentes valores del parámetro se llama **familia** de destribuciones de probabilidad.

$$p(x,\alpha) = \begin{cases} 1 - \alpha & \text{si } x = 0 \\ \alpha & \text{si } x = 1 \\ 0 & \text{en cualquier otro caso} \end{cases}$$

$$p(x,\alpha) = \begin{cases} 1 - \alpha & \text{si } x = 0 \\ \alpha & \text{si } x = 1 \\ 0 & \text{en cualquier otro caso} \end{cases}$$

Si
$$\alpha = \frac{1}{2}$$
:

$$p(x) \begin{cases} \frac{1}{2} & \text{si } x = 0 \\ \frac{1}{2} & \text{si } x = 1 \end{cases} \qquad X = \begin{cases} 0 & \text{con prob} \frac{1}{2} \\ 1 & \text{con prob} \frac{1}{2} \end{cases}$$

$$0 & \text{en cualquier otro caso}$$



Definición

La **función de distribución acumulativa** (fda) F(x) de una variable aleatoria discreta X con función de masa de probabilidad p(x) se define para cada número x como

Definición

La **función de distribución acumulativa** (fda) F(x) de una variable aleatoria discreta X con función de masa de probabilidad p(x) se define para cada número x como

$$F(x) = P(X \le x) = \sum_{y:y \le x} p(y)$$

Para cualquier número x, F(x) es la probabilidad de que el valor observado de X será cuando mucho x.



$$F(2) = P(X \leq 2)$$

$$F(2) = P(X \le 2)$$

= $p(0) + p(1) + p(2)$

$$F(2) = P(X \le 2)$$

$$= p(0) + p(1) + p(2)$$

$$= \frac{1}{8} + \frac{3}{8} + \frac{3}{8}$$

$$F(2) = P(X \le 2)$$

$$= p(0) + p(1) + p(2)$$

$$= \frac{1}{8} + \frac{3}{8} + \frac{3}{8}$$

$$= \frac{7}{8}$$

Para dos números cualesquiera a y b con $a \le b$,

$$P(a \le X \le b) = F(b) - (a-)$$

donde "a—" representa el valor posible de X más grande que es estrictamente menor que a.

Para dos números cualesquiera a y b con $a \le b$,

$$P(a \le X \le b) = F(b) - (a-)$$

donde "a—" representa el valor posible de X más grande que es estrictamente menor que a.

En particular, si los únicos valores posibles son enteros, y si *a* y *b* son enteros, entonces

$$P(a \le X \le b) = P(X = a \circ a + 1 \circ \cdots \circ b)$$

= $F(b) - F(a - 1)$

Para dos números cualesquiera a y b con $a \le b$,

$$P(a \le X \le b) = F(b) - (a-)$$

donde "a—" representa el valor posible de X más grande que es estrictamente menor que a.

En particular, si los únicos valores posibles son enteros, y si *a* y *b* son enteros, entonces

$$P(a \le X \le b) = P(X = a \circ a + 1 \circ \cdots \circ b)$$

= $F(b) - F(a - 1)$

Con a = b se obtiene P(X = a) = F(a) - F(a-1) en este caso.

Recordemos nuevamente el ejemplo de las vigas.



Recordemos nuevamente el ejemplo de las vigas. Tenemos que:

$$P(1 \le X \le 3) = F(3) - F(0)$$

Recordemos nuevamente el ejemplo de las vigas. Tenemos que:

$$P(1 \le X \le 3) = F(3) - F(0)$$

= $1 - \frac{1}{8}$

Recordemos nuevamente el ejemplo de las vigas. Tenemos que:

$$P(1 \le X \le 3) = F(3) - F(0)$$

= $1 - \frac{1}{8}$
= $\frac{7}{8}$

Valor esperado de X

Sea X una variable aleatoria discreta con un conjunto de valores posibles D y una función de masa de probabilidad p(x). El **valor esperado** o **valor medio** de X, denotado por E(X) o μ_X o sólo μ , es

Valor esperado de X

Sea X una variable aleatoria discreta con un conjunto de valores posibles D y una función de masa de probabilidad p(x). El **valor esperado** o **valor medio** de X, denotado por E(X) o μ_X o sólo μ , es

$$E(X) = \mu_X = \sum_{x \in D} x \cdot p(x)$$



$$E(X) = 0 \cdot p(0) + 1 \cdot p(1) + 2 \cdot p(2) + 3 \cdot p(3)$$

$$E(X) = 0 \cdot p(0) + 1 \cdot p(1) + 2 \cdot p(2) + 3 \cdot p(3)$$

= $0 \cdot \frac{1}{8} + 1 \cdot \frac{3}{8} + 2 \cdot \frac{3}{8} + 3 \cdot \frac{1}{8}$

$$E(X) = 0 \cdot p(0) + 1 \cdot p(1) + 2 \cdot p(2) + 3 \cdot p(3)$$

$$= 0 \cdot \frac{1}{8} + 1 \cdot \frac{3}{8} + 2 \cdot \frac{3}{8} + 3 \cdot \frac{1}{8}$$

$$= \frac{12}{8}$$

$$E(X) = 0 \cdot p(0) + 1 \cdot p(1) + 2 \cdot p(2) + 3 \cdot p(3)$$

$$= 0 \cdot \frac{1}{8} + 1 \cdot \frac{3}{8} + 2 \cdot \frac{3}{8} + 3 \cdot \frac{1}{8}$$

$$= \frac{12}{8}$$

$$= 1.5 \approx 2$$

Si la variable aleatoria X tiene un conjunto de posibles valores D y una función de masa de probabilidad p(x), entonces el valor esperado de cualquier función h(X), denotada por E[h(X)] o $\mu_{h(X)}$, se calcula con



Si la variable aleatoria X tiene un conjunto de posibles valores D y una función de masa de probabilidad p(x), entonces el valor esperado de cualquier función h(X), denotada por E[h(X)] o $\mu_{h(X)}$, se calcula con

$$E[h(X)] = \sum_{D} h(X) \cdot p(X).$$

En nuestro ejemplo de las vigas, consideramos la función

$$h(x) = 3x + 1.5$$
 mil costo

En nuestro ejemplo de las vigas, consideramos la función

$$h(x) = 3x + 1.5$$
 mil costo

Entonces

$$E[h(X)] = h(0) \cdot p(0) + h(1) \cdot p(1) + h(2) \cdot p(2) + h(3) \cdot p(3)$$

En nuestro ejemplo de las vigas, consideramos la función

$$h(x) = 3x + 1.5$$
 mil costo

Entonces

$$E[h(X)] = h(0) \cdot p(0) + h(1) \cdot p(1) + h(2) \cdot p(2) + h(3) \cdot p(3)$$

= $1.5 \cdot \frac{1}{8} + 4.5 \cdot \frac{3}{8} + 7.5 \cdot \frac{3}{8} + 10.5 \cdot \frac{1}{8}$

En nuestro ejemplo de las vigas, consideramos la función

$$h(x) = 3x + 1.5$$
 mil costo

Entonces

$$E[h(X)] = h(0) \cdot p(0) + h(1) \cdot p(1) + h(2) \cdot p(2) + h(3) \cdot p(3)$$

$$= 1.5 \cdot \frac{1}{8} + 4.5 \cdot \frac{3}{8} + 7.5 \cdot \frac{3}{8} + 10.5 \cdot \frac{1}{8}$$

$$= 6$$

Una tienda de computadoras adquirió tres computadoras de un tipo a \$500 cada una. las venderá a \$1000 cada una. El fabricante se comprometió a readquirir cualquier computadora que no se haya vendido después de un periodo especificado a \$200 cada una.

Una tienda de computadoras adquirió tres computadoras de un tipo a \$500 cada una. las venderá a \$1000 cada una. El fabricante se comprometió a readquirir cualquier computadora que no se haya vendido después de un periodo especificado a \$200 cada una. Sea X el número de computadoras vendidas y suponga p(0) = 0,1, p(1) = 0,2, p(2) = 0,3 y p(3) = 0,4.

Una tienda de computadoras adquirió tres computadoras de un tipo a \$500 cada una. las venderá a \$1000 cada una. El fabricante se comprometió a readquirir cualquier computadora que no se haya vendido después de un periodo especificado a \$200 cada una. Sea X el número de computadoras vendidas y suponga p(0) = 0.1, p(1) = 0.2, p(2) = 0.3 y p(3) = 0.4. Con h(X) denotando la utilidad asociada con la venta de X unidades, la información dada implica que

Una tienda de computadoras adquirió tres computadoras de un tipo a \$500 cada una. las venderá a \$1000 cada una. El fabricante se comprometió a readquirir cualquier computadora que no se haya vendido después de un periodo especificado a \$200 cada una. Sea X el número de computadoras vendidas y suponga p(0) = 0,1, p(1) = 0,2, p(2) = 0,3 y p(3) = 0,4. Con h(X) denotando la utilidad asociada con la venta de X unidades, la información dada implica que

$$h(X) = \text{ingreso} - \text{costo} = 1000X + 200(3 - X) - 1500 = 800X - 900.$$





$$E[h(X)] = h(0) \cdot p(0) + h(1) \cdot p(1) + h(2) \cdot p(2) + h(3) \cdot p(3)$$

$$E[h(X)] = h(0) \cdot p(0) + h(1) \cdot p(1) + h(2) \cdot p(2) + h(3) \cdot p(3)$$

= (-900)0,1 + (-100)0,2 + (700)0,3 + (1500)0,4

$$E[h(X)] = h(0) \cdot p(0) + h(1) \cdot p(1) + h(2) \cdot p(2) + h(3) \cdot p(3)$$

$$= (-900)0.1 + (-100)0.2 + (700)0.3 + (1500)0.4$$

$$= 700$$

$$E(aX + b) = a \cdot E(X) + b$$

$$E(aX + b) = a \cdot E(X) + b$$

(O, con la notación alternativa, $\mu_{aX+b} = a \cdot \mu_X + b$)



Sea p(x) la función de masa de probabilidad de X y μ su valor esperado. En ese caso la **varianza** de X, denotada por V(X) o σ_X^2 o simplemente σ^2 , es

Sea p(x) la función de masa de probabilidad de X y μ su valor esperado. En ese caso la **varianza** de X, denotada por V(X) o σ_X^2 o simplemente σ^2 , es

ente
$$\sigma^2$$
, es
$$V(X) = \sum_{D} (x - \mu)^2 \cdot = E[(X - \mu)^2]$$

$$= \sum_{D} (x - \mu)^2 p(x)$$

Sea p(x) la función de masa de probabilidad de X y μ su valor esperado. En ese caso la **varianza** de X, denotada por V(X) o σ_X^2 o simplemente σ^2 , es

$$V(X) = \sum_{D} (x - \mu)^2 \cdot = E[(X - \mu)^2] = \sum_{D} (x - \mu)^2 \rho(x)$$

La desviación estándar (DE) de X es



Sea p(x) la función de masa de probabilidad de X y μ su valor esperado. En ese caso la **varianza** de X, denotada por V(X) o σ_X^2 o simplemente σ^2 , es

$$V(X) = \sum_{D} (x - \mu)^2 \cdot = E[(X - \mu)^2]$$

La desviación estándar (DE) de X es

$$\sigma_{X} = \sqrt{\sigma_{X}^{2}}$$

$$V(X) = \sigma^2 = \left[\sum_{D} x^2 \cdot \rho(x)\right] - \mu^2 = E(X^2) - [E(X)]^2$$

$$E(X) = \sum_{x \in D} x \rho(x) / E(X^2) = \sum_{x \in D} x^2 \rho(x)$$

$$V(aX + b) = \sigma_{aX+b}^2 = a^2 \cdot \sigma_X^2 \text{ y } \sigma_{aX+b} = |a| \cdot \sigma_X$$

$$V(aX + b) = \sigma_{aX+b}^2 = a^2 \cdot \sigma_X^2 \text{ y } \sigma_{aX+b} = |a| \cdot \sigma_X$$

En particular,



$$V(aX + b) = \sigma_{aX+b}^2 = a^2 \cdot \sigma_X^2$$
 y $\sigma_{aX+b} = |a| \cdot \sigma_X$

En particular,

$$\sigma_{aX} = |a| \cdot \sigma_X \mathbf{y} \ \sigma_{X+b} = \sigma_X$$



Tarea

Ejercicios 14 y 15 pagína 105 "Probabilidad y estadística para ingeniería y ciencias", Jay Devore, Octava Edición.

