



Resumo MPEI 1 Teste

Métodos Probabilísticos para Engenharia Informática (Universidade de Aveiro)

Resumo MPEI

Índice

| | |
|---|---|
| Princípios..... | 1 |
| Lei de LaPlace | 2 |
| Probabilidade Condicional | 2 |
| Regra da Cadeia | 3 |
| Acontecimentos Incompatíveis | 3 |
| Acontecimentos Independentes | 3 |
| Lei da Probabilidade Total | 3 |
| Regra de Bayes | 4 |
| Lei Binomial da Probabilidade | 4 |
| Variáveis Aleatórias | 5 |
| Função (massa) de probabilidade | 6 |
| Função Distribuição Acumulada (Discreta)..... | 6 |
| Função Densidade de Probabilidade | 7 |
| Valor Esperado ou Média | 7 |
| Variância | 7 |
| Momentos de ordem n | 8 |
| Distribuições | 8 |
| Variável de Bernoulli | 8 |
| Variável Binomial | 9 |
| Distribuição de Poisson | 9 |

Princípios

Espaço de amostragem (S) – conjunto de todos os resultados possíveis. A probabilidade de S é sempre 1. Pode ser:

- Discreto – se for contável
- Contínuo – se não for contável

Axiomas:

1. A probabilidade de todos os eventos é pelo menos 0 $P(A) \geq 0$
2. A probabilidade de S é sempre 1 $P(S) = 1$
3. Para acontecimentos disjuntos, temos: $P(A \cup B) = P(A) + P(B)$

Teoremas/Corolários:

- a) $P(A^c) = 1 - P(A)$
- b) $P(A \cup B) = P(A) + P(B) - P(A \cap B)$ para acontecimentos não disjuntos

Lei de LaPlace

Seja Ω um universo de resultados finito, com todos os acontecimentos elementares igualmente prováveis (equiprováveis).

A probabilidade de um acontecimento $A \subset \Omega$ pode representar-se por $P(A)$ e é o quociente entre o número de casos favoráveis de A ($\#A$) e o número de casos possíveis de Ω ($\#\Omega$).

$$P(A) = \frac{n^{\circ} \text{ casos favoráveis}}{n^{\circ} \text{ casos possíveis}}$$

Teoria Frequentista de Probabilidade – Efetuando n repetições de uma experiência aleatória, seja n_A o número de vezes que se verificou o acontecimento A nessas n repetições. Devido ao princípio da regularidade estatística é de esperar que as frequências relativas do acontecimento A numa sucessão de provas com elevado número de repetições sejam, aproximadamente, iguais a um número ($0 \leq P(A) \leq 1$).

Lei dos Números Grandes - A probabilidade de um acontecimento é determinada por aproximação à frequência relativa desse acontecimento quando a experiência se repete um número significativo de vezes.

Probabilidade Condicional

A probabilidade de um determinado acontecimento é dada por:

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

Traduzindo: A probabilidade de ocorrer A sabendo que ocorreu B é o quociente entre a probabilidade de ocorrer o acontecimento $A \cap B$ e a probabilidade de ocorrer o acontecimento B.

Pela fórmula da probabilidade condicionada, consegue deduzir-se que:

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

Regra da Cadeia

$$P(\text{"Universidade de Aveiro"}) = P(\text{"Universidade"}) \times \\ P(\text{"de"} | \text{"Universidade"}) \times P(\text{"Aveiro"} | \text{"de"})$$

Acontecimentos Incompatíveis

Dois acontecimentos A e B, não nulos, são incompatíveis se e só se:

$$A \cap B = \{ \} \Leftrightarrow P(A \cap B) = 0$$

Acontecimentos Independentes

Dois acontecimentos A e B dizem-se independentes se a probabilidade de ocorrer um não depender de o outro ter ocorrido.

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

$$P(A/B) = P(A)$$

$$P(B/A) = P(B)$$

Lei da Probabilidade Total

A lei da probabilidade total é uma regra fundamental que relaciona probabilidades e probabilidades condicionais.

Se $\{B_n : n = 1, 2, 3, \dots\}$ é uma partição finita ou infinita contável de um espaço de amostragem e cada evento de B_n é mensurável, então para qualquer evento A do mesmo espaço de probabilidade:

$$P(A) = \sum_n P(A \cap B_n)$$

Ou então:

$$P(A) = \sum_n P(A|B_n) \cdot P(B_n)$$

Regra de Bayes

A Regra de Bayes ou Teorema de Bayes é um corolário da Lei da Probabilidade Total, e que permite calcular a seguinte probabilidade:

$$P(B_i|A) = \frac{P(B_i \cap A)}{P(A)} = \frac{P(A|B_i) \cdot P(B_i)}{\sum_{k=1}^n P(A|B_k) \cdot P(B_k)}$$

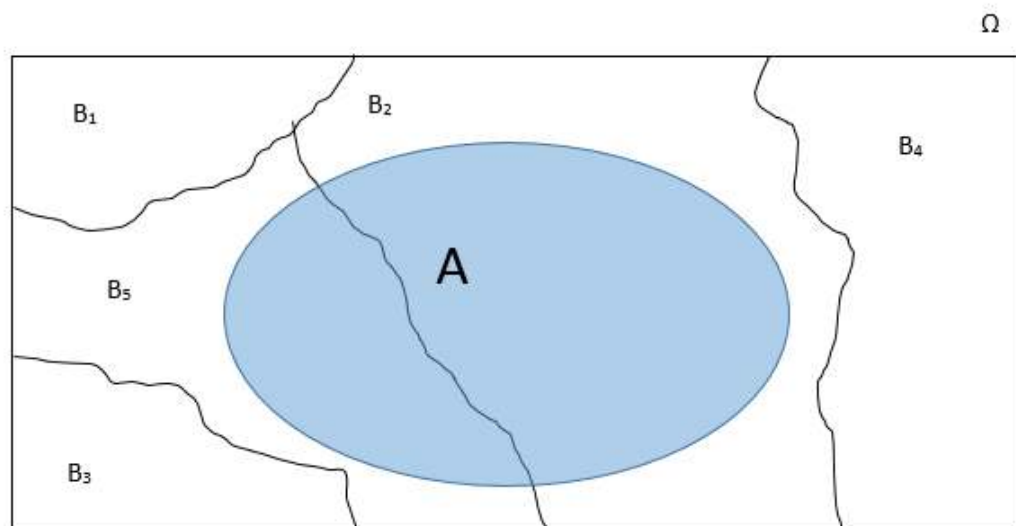


Figura 1 - Visão esquemática do Teorema de Bayes

Lei Binomial da Probabilidade

$$P_n(k) = C^n_k p^k (1 - p)^{n-k}$$

Variáveis Aleatórias

Uma variável aleatória é uma função que mapeia o espaço amostral na reta real. É o resultado numérico das nossas experiências.

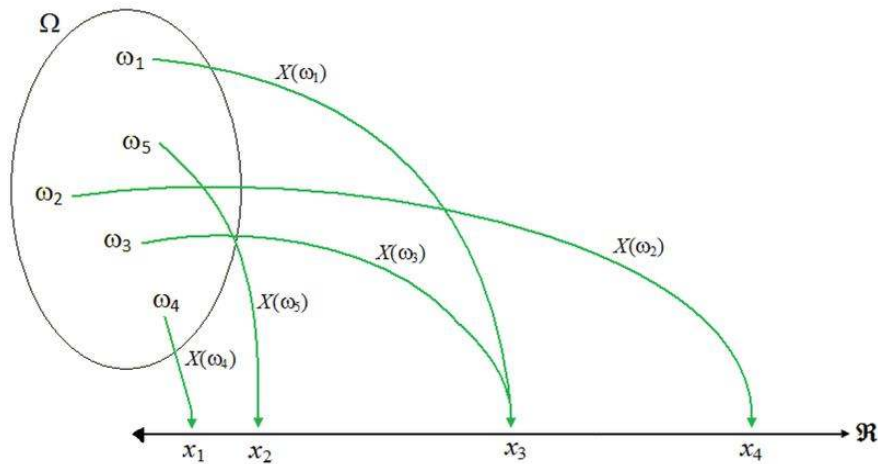


Figura 2 - Desenho esquemático

Caso contínuo – Se os conjuntos que representam os eventos forem contínuos, o mapeamento é para um segmento da reta real. Ou seja, os conjuntos do espaço de amostragem são equivalentes aos acontecimentos do segmento de reta.

| | | |
|-------------------------------|-----------|--|
| Tipos de variáveis aleatórias | Discretas | se os valores que a variável aleatória pode assumir forem finitos ou infinitos contáveis (Exemplo: nº acessos por minuto a uma página web) |
| | Contínuas | se os valores que podem assumir formarem um ou mais intervalos disjuntivos (Exemplo: duração de uma conferência) |
| | Mistas | onde se verificam os atributos que definem os 2 tipos anteriores |

As variáveis aleatórias podem ser caracterizadas por:

- Função (massa) de probabilidade (variáveis aleatórias discretas)
- Função densidade de probabilidade (variáveis aleatórias contínuas)
- Função distribuição cumulativa
- Valor esperado ou média
- Variância e desvio padrão

Função (massa) de probabilidade

Uma variável aleatória discreta escalar X é especificada por:

- Conjunto de valores que pode assumir ($x_i, i = 1, 2, 3, \dots$)
- Função de probabilidade massa $p_x(x_i) = P(X = x_i)$

Deste modo, os axiomas da probabilidade implicam:

$$p_x(x_i) \geq 0$$

$$\sum_i p_x(x_i) = 1$$

Função Distribuição Acumulada (Discreta)

A função distribuição acumulada (fda) é definida como

$$F_x = p_x(X \leq x) = \sum_{i: x_i \leq x} p_x(x_i)$$

Dos axiomas e corolários, verifica-se que é uma função não decrescente onde o seu limite quando x tende para $-\infty$ é 0, e o seu limite quando x tende para $+\infty$ é 1.

Para uma variável discreta, a fda é uma função em escala.

$$P(a < x \leq b) = F_x(b) - F_x(a)$$

Função Densidade de Probabilidade

A função densidade de probabilidade obtém-se derivando a função de probabilidade. A função não define uma probabilidade, mas sim uma área.

$$F_x(x) = \int_{-\infty}^x f_x(x)$$

A probabilidade é a área definida abaixo da curva do gráfico, sendo a área total da curva igual a 1.

No contexto problemático da determinação de “bugs”, podem ser usadas funções anteriores em módulo.

Valor Esperado ou Média

O valor esperado $E(X)$ é uma medida que estuda a tendência central de uma variável aleatória.

No caso discreto: $E(X) = \sum_i x_i p(x_i)$

No caso contínuo: $E(X) = \int_{-\infty}^{+\infty} x f_x(x) dx$

No caso contínuo, só existe valor esperado caso consigamos calcular o limite. O $E(X)$ é um operador linear.

Se a e c forem constantes, temos:

- $E(aX) = a E(X)$
- $E(c + X) = c + E(X)$

Variância

Calcula-se usando a diferença de valores da variável para a média (ou valor esperado) e faz-se a sua média.

Para evitar o cancelamento de diferenças positivas e negativas, utiliza-se o seu valor quadrático.

$$\text{var}(x) = E[(x - E(X))^2] = E(X^2) - E(X)^2$$

A variância é igual ao desvio padrão ao quadrado $\text{var} = \sigma^2$

Se a variância for 0, não existem variáveis aleatórias uma vez que os valores são iguais à média.

Momentos de ordem n

Os conceitos de média e variância podem ser generalizados:

$$m_n = E(X^n) = \sum_i x_i^n p(x_i)$$

Distribuições

Discretas:

- Bernoulli
- Binomial
- Poisson
- Geométrica
- ...

Contínuas:

- Uniforme
- Normal
- Qui-quadrado
- T de Student
- ...

Variável de Bernoulli

Trata-se de uma distribuição discreta de espaço amostral $\{0,1\}$ que assume valor 1 com a probabilidade de sucesso p e valor 0 com a probabilidade de falha $q = 1 - p$.

$$E(I) = \sum_i x_i p(x_i) = 0 \times (1 - p) + 1 \times p = p$$

$$var(I) = E(I^2) - E(I)^2$$

$$E(I^2) = 0^2 \times (1 - p) + 1^2 \times p = p$$

$$var(I) = p - p^2 = p(1 - p)$$

Variável Binomial

Encontra-se diretamente relacionada com a Lei Binomial.

Seja x o nº de vezes que o acontecimento A ocorre em n experiências de Bernaulli, x representa o número de sucessos em n experiências.

$$F_x(x) = \sum_{k=0}^{|x|} \binom{n}{k} p^k (1-p)^{n-k}$$

$$E[X] = E\left[\sum X_i\right] = \sum E[X_i] = p + p + \dots + p = np$$

$$\text{var}\left(\sum X_i\right) = \sum \text{var}(X_i) = \dots = np(1-p)$$

Exemplos de distribuições binomiais:

- a) Número de peças defeituosas num lote de determinado tamanho;
- b) Número de respostas certas num exame de verdadeiro ou falso;
- c) Número de clientes que efetuaram compras em 100 que entraram numa loja.

Distribuição de Poisson

$$p_x(k) = \frac{\lambda^k e^{-\lambda}}{k!}$$

é a função de massa de probabilidade de distribuição de Poisson, com $k = 0, 1, 2, \dots$

Geralmente, λ corresponde à média:

$E[X] = \lambda$ porque λ é aproximado por np e o valor esperado da Binomial é np .

$$\text{var}(X) = \lambda$$

A distribuição de Poisson foca-se apenas no número de ocorrências (DISCRETO) num intervalo contínuo. Não tem um número de experiências (n) como na Binomial.