

# Probabilidad y estadística para la Inteligencia Artificial: Introducción y Fundamentos

Camilo Enrique Argoty Pulido

Especialización en Inteligencia Artificial

2 de septiembre de 2025



# Plan del curso

El objetivo del curso es dar las herramientas de estadística y probabilidad básicas y necesarias para el trabajo en aprendizaje de máquina e inteligencia artificial.

# Plan del curso

El objetivo del curso es dar las herramientas de estadística y probabilidad básicas y necesarias para el trabajo en aprendizaje de máquina e inteligencia artificial.

Los tópicos a trabajar en este curso son:

# Plan del curso

El objetivo del curso es dar las herramientas de estadística y probabilidad básicas y necesarias para el trabajo en aprendizaje de máquina e inteligencia artificial.

Los tópicos a trabajar en este curso son:

- Probabilidad, enfoque frecuentista y bayesiano. Espacios, eventos, probabilidad condicional, regla de Bayes, ley de la probabilidad total e independencia.

# Plan del curso

El objetivo del curso es dar las herramientas de estadística y probabilidad básicas y necesarias para el trabajo en aprendizaje de máquina e inteligencia artificial.

Los tópicos a trabajar en este curso son:

- Probabilidad, enfoque frecuentista y bayesiano. Espacios, eventos, probabilidad condicional, regla de Bayes, ley de la probabilidad total e independencia.
- Variables aleatorias discretas y continuas, función de distribución, función de densidad, funciones empíricas, aproximación de densidad en Python y distribuciones importantes.

# Plan del curso

El objetivo del curso es dar las herramientas de estadística y probabilidad básicas y necesarias para el trabajo en aprendizaje de máquina e inteligencia artificial.

Los tópicos a trabajar en este curso son:

- Probabilidad, enfoque frecuentista y bayesiano. Espacios, eventos, probabilidad condicional, regla de Bayes, ley de la probabilidad total e independencia.
- Variables aleatorias discretas y continuas, función de distribución, función de densidad, funciones empíricas, aproximación de densidad en Python y distribuciones importantes.
- Medidas de tendencia central y dispersión. Esperanza y varianza de una variable aleatoria. Simetría y Curtosis.
- Estimadores de mínimos cuadrados y máxima verosimilitud.

# Plan del curso

El objetivo del curso es dar las herramientas de estadística y probabilidad básicas y necesarias para el trabajo en aprendizaje de máquina e inteligencia artificial.

Los tópicos a trabajar en este curso son:

- Probabilidad, enfoque frecuentista y bayesiano. Espacios, eventos, probabilidad condicional, regla de Bayes, ley de la probabilidad total e independencia.
- Variables aleatorias discretas y continuas, función de distribución, función de densidad, funciones empíricas, aproximación de densidad en Python y distribuciones importantes.
- Medidas de tendencia central y dispersión. Esperanza y varianza de una variable aleatoria. Simetría y Curtosis.
- Estimadores de mínimos cuadrados y máxima verosimilitud.
- Inferencia bayesiana.

# Plan del curso

El objetivo del curso es dar las herramientas de estadística y probabilidad básicas y necesarias para el trabajo en aprendizaje de máquina e inteligencia artificial.

Los tópicos a trabajar en este curso son:

- Probabilidad, enfoque frecuentista y bayesiano. Espacios, eventos, probabilidad condicional, regla de Bayes, ley de la probabilidad total e independencia.
- Variables aleatorias discretas y continuas, función de distribución, función de densidad, funciones empíricas, aproximación de densidad en Python y distribuciones importantes.
- Medidas de tendencia central y dispersión. Esperanza y varianza de una variable aleatoria. Simetría y Curtosis.
- Estimadores de mínimos cuadrados y máxima verosimilitud.
- Inferencia bayesiana.
- Teorema de los grandes números, teorema central del límite y distribución normal. Intervalos de confianza.



# Plan del curso

El objetivo del curso es dar las herramientas de estadística y probabilidad básicas y necesarias para el trabajo en aprendizaje de máquina e inteligencia artificial.

Los tópicos a trabajar en este curso son:

- Probabilidad, enfoque frecuentista y bayesiano. Espacios, eventos, probabilidad condicional, regla de Bayes, ley de la probabilidad total e independencia.
- Variables aleatorias discretas y continuas, función de distribución, función de densidad, funciones empíricas, aproximación de densidad en Python y distribuciones importantes.
- Medidas de tendencia central y dispersión. Esperanza y varianza de una variable aleatoria. Simetría y Curtosis.
- Estimadores de mínimos cuadrados y máxima verosimilitud.
- Inferencia bayesiana.
- Teorema de los grandes números, teorema central del límite y distribución normal. Intervalos de confianza.
- Inferencia estadística, pruebas de hipótesis para la media.

# Plan del curso

El objetivo del curso es dar las herramientas de estadística y probabilidad básicas y necesarias para el trabajo en aprendizaje de máquina e inteligencia artificial.

Los tópicos a trabajar en este curso son:

- Probabilidad, enfoque frecuentista y bayesiano. Espacios, eventos, probabilidad condicional, regla de Bayes, ley de la probabilidad total e independencia.
- Variables aleatorias discretas y continuas, función de distribución, función de densidad, funciones empíricas, aproximación de densidad en Python y distribuciones importantes.
- Medidas de tendencia central y dispersión. Esperanza y varianza de una variable aleatoria. Simetría y Curtosis.
- Estimadores de mínimos cuadrados y máxima verosimilitud.
- Inferencia bayesiana.
- Teorema de los grandes números, teorema central del límite y distribución normal. Intervalos de confianza.
- Inferencia estadística, pruebas de hipótesis para la media.
- Pruebas de hipótesis para la media con pocos datos, varianza, diferencia de medias, ANOVA.

# Evaluación

La evaluación del curso consiste en 3 trabajos prácticos, con valor de 30 %, 30 % y 40 %.

# Evaluación

La evaluación del curso consiste en 3 trabajos prácticos, con valor de 30 %, 30 % y 40 %.

La nota final es el promedio ponderado de las notas de los trabajos prácticos con los pesos mencionados.

# Evaluación

La evaluación del curso consiste en 3 trabajos prácticos, con valor de 30 %, 30 % y 40 %.

La nota final es el promedio ponderado de las notas de los trabajos prácticos con los pesos mencionados.

## **Bibliografía Recomendada:**

# Evaluación

La evaluación del curso consiste en 3 trabajos prácticos, con valor de 30 %, 30 % y 40 %.

La nota final es el promedio ponderado de las notas de los trabajos prácticos con los pesos mencionados.

## **Bibliografía Recomendada:**

Este curso se encuentra en prácticamente autocontenido, donde las grabaciones y las presentaciones serán accesibles para los estudiantes. Sin embargo, los siguientes libros son fuentes complementarias recomendables:

# Evaluación

La evaluación del curso consiste en 3 trabajos prácticos, con valor de 30 %, 30 % y 40 %.

La nota final es el promedio ponderado de las notas de los trabajos prácticos con los pesos mencionados.

## Bibliografía Recomendada:

Este curso se encuentra en prácticamente autocontenido, donde las grabaciones y las presentaciones serán accesibles para los estudiantes. Sin embargo, los siguientes libros son fuentes complementarias recomendables:

- Walpole R. Myers R. Myers S. Ye K. : Probabilidad y estadística para ciencias e ingeniería.

# Evaluación

La evaluación del curso consiste en 3 trabajos prácticos, con valor de 30 %, 30 % y 40 %.

La nota final es el promedio ponderado de las notas de los trabajos prácticos con los pesos mencionados.

## Bibliografía Recomendada:

Este curso se encuentra en prácticamente autocontenido, donde las grabaciones y las presentaciones serán accesibles para los estudiantes. Sin embargo, los siguientes libros son fuentes complementarias recomendables:

- Walpole R. Myers R. Myers S. Ye K. : Probabilidad y estadística para ciencias e ingeniería.
- Jackman S. : Bayesian analysis for social Science.



# Probabilidad

# Contexto y necesidad histórica

Lo que hoy se conoce como probabilidad, surge de la inquietud de por tener mejor desempeño en los juegos de azar.

# Contexto y necesidad histórica

Lo que hoy se conoce como probabilidad, surge de la inquietud de por tener mejor desempeño en los juegos de azar.

Algunos de estos personajes fueron Girolamo Cardano, Pierre de Fermat, Blaise Pascal y Christian Huygens.

# En búsqueda de un número predictor

Para aquellos pioneros de la probabilidad, pronto quedó clara la necesidad de un número que permitiera comparar la 'factibilidad' de los eventos, en el sentido de saber entre dos eventos, cuál era más fácil que ocurriera.

# En búsqueda de un número predictor

Para aquellos pioneros de la probabilidad, pronto quedó clara la necesidad de un número que permitiera comparar la 'factibilidad' de los eventos, en el sentido de saber entre dos eventos, cuál era más fácil que ocurriera.

De aquí viene la palabra *probabilidad* como qué tan fácil es probar un evento, cuando probar se entiende como evidenciar que un evento ocurre.

# Similitud con los conceptos de área y volumen

De lo anterior viene la pregunta, ¿Qué se entiende por evento?

# Similitud con los conceptos de área y volumen

De lo anterior viene la pregunta, ¿Qué se entiende por evento?

Pronto fue claro que el número que se buscaba tenía que ser una función de conjunto, en vez de ser una función puntual, es decir, debía depender de subconjuntos de un conjunto más grande, denominado *espacio muestral*.

# Similitud con los conceptos de área y volumen

De lo anterior viene la pregunta, ¿Qué se entiende por evento?

Pronto fue claro que el número que se buscaba tenía que ser una función de conjunto, en vez de ser una función puntual, es decir, debía depender de subconjuntos de un conjunto más grande, denominado *espacio muestral*.

Esto lleva a entender la probabilidad como un concepto muy parecido al de área o volumen.



# Definición (ingenua pero útil) de probabilidad

Sea  $\Omega$  el conjunto de todos los resultados posibles de un experimento.

# Definición (ingenua pero útil) de probabilidad

Sea  $\Omega$  el conjunto de todos los resultados posibles de un experimento. A este conjunto se le denomina **espacio muestral**.

# Definición (ingenua pero útil) de probabilidad

Sea  $\Omega$  el conjunto de todos los resultados posibles de un experimento. A este conjunto se le denomina **espacio muestral**.

En sus comienzos, la definición de espacio de probabilidad que se utilizó en sus comienzos fue:

# Definición (ingenua pero útil) de probabilidad

Sea  $\Omega$  el conjunto de todos los resultados posibles de un experimento. A este conjunto se le denomina **espacio muestral**.

En sus comienzos, la definición de espacio de probabilidad que se utilizó en sus comienzos fue:

Sea  $\Omega$  un espacio muestral. Una **función de probabilidad** es una función de conjunto:

# Definición (ingenua pero útil) de probabilidad

Sea  $\Omega$  el conjunto de todos los resultados posibles de un experimento. A este conjunto se le denomina **espacio muestral**.

En sus comienzos, la definición de espacio de probabilidad que se utilizó en sus comienzos fue:

Sea  $\Omega$  un espacio muestral. Una **función de probabilidad** es una función de conjunto:

$$p : \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow [0, 1]$$

# Definición (ingenua pero útil) de probabilidad

Sea  $\Omega$  el conjunto de todos los resultados posibles de un experimento. A este conjunto se le denomina **espacio muestral**.

En sus comienzos, la definición de espacio de probabilidad que se utilizó en sus comienzos fue:

Sea  $\Omega$  un espacio muestral. Una **función de probabilidad** es una función de conjunto:

$$p : \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow [0, 1]$$

tal que:

# Definición (ingenua pero útil) de probabilidad

Sea  $\Omega$  el conjunto de todos los resultados posibles de un experimento. A este conjunto se le denomina **espacio muestral**.

En sus comienzos, la definición de espacio de probabilidad que se utilizó en sus comienzos fue:

Sea  $\Omega$  un espacio muestral. Una **función de probabilidad** es una función de conjunto:

$$p : \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow [0, 1]$$

tal que:

•  $p(\emptyset) = 0$

# Definición (ingenua pero útil) de probabilidad

Sea  $\Omega$  el conjunto de todos los resultados posibles de un experimento. A este conjunto se le denomina **espacio muestral**.

En sus comienzos, la definición de espacio de probabilidad que se utilizó en sus comienzos fue:

Sea  $\Omega$  un espacio muestral. Una **función de probabilidad** es una función de conjunto:

$$p : \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow [0, 1]$$

tal que:

❶  $p(\phi) = 0$

❷  $p(\Omega) = 1$



# Definición (ingenua pero útil) de probabilidad

Sea  $\Omega$  el conjunto de todos los resultados posibles de un experimento. A este conjunto se le denomina **espacio muestral**.

En sus comienzos, la definición de espacio de probabilidad que se utilizó en sus comienzos fue:

Sea  $\Omega$  un espacio muestral. Una **función de probabilidad** es una función de conjunto:

$$p : \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow [0, 1]$$

tal que:

❶  $p(\phi) = 0$

❷  $p(\Omega) = 1$

❸ Dados dos eventos  $A, B \in \mathcal{P}(\Omega)$ ,

# Definición (ingenua pero útil) de probabilidad

Sea  $\Omega$  el conjunto de todos los resultados posibles de un experimento. A este conjunto se le denomina **espacio muestral**.

En sus comienzos, la definición de espacio de probabilidad que se utilizó en sus comienzos fue:

Sea  $\Omega$  un espacio muestral. Una **función de probabilidad** es una función de conjunto:

$$p : \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow [0, 1]$$

tal que:

❶  $p(\phi) = 0$

❷  $p(\Omega) = 1$

❸ Dados dos eventos  $A, B \in \mathcal{P}(\Omega)$ ,

$$p(A) + p(B) = p(A \cup B) + p(A \cap B)$$

# Definición (ingenua pero útil) de probabilidad

Sea  $\Omega$  el conjunto de todos los resultados posibles de un experimento. A este conjunto se le denomina **espacio muestral**.

En sus comienzos, la definición de espacio de probabilidad que se utilizó en sus comienzos fue:

Sea  $\Omega$  un espacio muestral. Una **función de probabilidad** es una función de conjunto:

$$p : \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow [0, 1]$$

tal que:

❶  $p(\phi) = 0$

❷  $p(\Omega) = 1$

❸ Dados dos eventos  $A, B \in \mathcal{P}(\Omega)$ ,

$$p(A) + p(B) = p(A \cup B) + p(A \cap B)$$

Esta definición, si bien no es la definición que se usa modernamente, es útil para desarrollar la intuición.

# $\sigma$ -álgebras

La anterior definición de espacio de probabilidad fue utilizada hasta que, a principios del siglo XX, se descubrieron algunos comportamientos extraños derivados del llamado **axioma de elección**, después de lo que se llamó la **crisis de los fundamentos de las matemáticas**.

# $\sigma$ -álgebras

La anterior definición de espacio de probabilidad fue utilizada hasta que, a principios del siglo XX, se descubrieron algunos comportamientos extraños derivados del llamado **axioma de elección**, después de lo que se llamó la **crisis de los fundamentos de las matemáticas**.

En ese momento fue claro que para espacios muestrales continuos, no era posible considerar cualquier subconjunto como susceptible de tener una probabilidad.

# $\sigma$ -álgebras

La anterior definición de espacio de probabilidad fue utilizada hasta que, a principios del siglo XX, se descubrieron algunos comportamientos extraños derivados del llamado **axioma de elección**, después de lo que se llamó la **crisis de los fundamentos de las matemáticas**.

En ese momento fue claro que para espacios muestrales continuos, no era posible considerar cualquier subconjunto como susceptible de tener una probabilidad.

Por lo anterior se llegó al concepto de  $\sigma$ -álgebra:

# $\sigma$ -álgebras

La anterior definición de espacio de probabilidad fue utilizada hasta que, a principios del siglo XX, se descubrieron algunos comportamientos extraños derivados del llamado **axioma de elección**, después de lo que se llamó la **crisis de los fundamentos de las matemáticas**.

En ese momento fue claro que para espacios muestrales continuos, no era posible considerar cualquier subconjunto como susceptible de tener una probabilidad.

Por lo anterior se llegó al concepto de  $\sigma$ -álgebra:

Una  $\sigma$ -álgebra sobre  $\Omega$  es una colección  $\mathcal{B} \subseteq \mathcal{P}(\Omega)$  tal que:

$$\textcircled{1} \quad \Phi \in \mathcal{B}$$

# $\sigma$ -álgebras

La anterior definición de espacio de probabilidad fue utilizada hasta que, a principios del siglo XX, se descubrieron algunos comportamientos extraños derivados del llamado **axioma de elección**, después de lo que se llamó la **crisis de los fundamentos de las matemáticas**.

En ese momento fue claro que para espacios muestrales continuos, no era posible considerar cualquier subconjunto como susceptible de tener una probabilidad.

Por lo anterior se llegó al concepto de  $\sigma$ -álgebra:

Una  $\sigma$ -álgebra sobre  $\Omega$  es una colección  $\mathcal{B} \subseteq \mathcal{P}(\Omega)$  tal que:

1  $\Phi \in \mathcal{B}$

2  $\Omega \in \mathcal{B}$



# $\sigma$ -álgebras

La anterior definición de espacio de probabilidad fue utilizada hasta que, a principios del siglo XX, se descubrieron algunos comportamientos extraños derivados del llamado **axioma de elección**, después de lo que se llamó la **crisis de los fundamentos de las matemáticas**.

En ese momento fue claro que para espacios muestrales continuos, no era posible considerar cualquier subconjunto como susceptible de tener una probabilidad.

Por lo anterior se llegó al concepto de  $\sigma$ -álgebra:

Una  $\sigma$ -álgebra sobre  $\Omega$  es una colección  $\mathcal{B} \subseteq \mathcal{P}(\Omega)$  tal que:

- 1  $\Phi \in \mathcal{B}$
- 2  $\Omega \in \mathcal{B}$
- 3 Si  $A_i \in \mathcal{B}$  para  $i = 1, 2, \dots$ , entonces  $\bigcup A_i \in \mathcal{B}$

# $\sigma$ -álgebras

La anterior definición de espacio de probabilidad fue utilizada hasta que, a principios del siglo XX, se descubrieron algunos comportamientos extraños derivados del llamado **axioma de elección**, después de lo que se llamó la **crisis de los fundamentos de las matemáticas**.

En ese momento fue claro que para espacios muestrales continuos, no era posible considerar cualquier subconjunto como susceptible de tener una probabilidad.

Por lo anterior se llegó al concepto de  $\sigma$ -álgebra:

Una  $\sigma$ -álgebra sobre  $\Omega$  es una colección  $\mathcal{B} \subseteq \mathcal{P}(\Omega)$  tal que:

- 1  $\Phi \in \mathcal{B}$
- 2  $\Omega \in \mathcal{B}$
- 3 Si  $A_i \in \mathcal{B}$  para  $i = 1, 2, \dots$ , entonces  $\bigcup A_i \in \mathcal{B}$

Los subconjuntos que están en  $\mathcal{B}$  se denominan **medibles**.

# Definición moderna de espacio de probabilidad

Sea  $\Omega$  un conjunto no vacío y  $\mathcal{B}$  una  $\sigma$ -álgebra sobre  $\Omega$

# Definición moderna de espacio de probabilidad

Sea  $\Omega$  un conjunto no vacío y  $\mathcal{B}$  una  $\sigma$ -álgebra sobre  $\Omega$

Una **medida de probabilidad sobre  $(\Omega, \mathcal{B})$**  es una función  $p : \mathcal{B} \rightarrow [0, 1]$  tal que:

❶  $p(\Phi) = 0$

# Definición moderna de espacio de probabilidad

Sea  $\Omega$  un conjunto no vacío y  $\mathcal{B}$  una  $\sigma$ -álgebra sobre  $\Omega$

Una **medida de probabilidad sobre  $(\Omega, \mathcal{B})$**  es una función  $p : \mathcal{B} \rightarrow [0, 1]$  tal que:

❶  $p(\Phi) = 0$

❷  $p(\Omega) = 1$

# Definición moderna de espacio de probabilidad

Sea  $\Omega$  un conjunto no vacío y  $\mathcal{B}$  una  $\sigma$ -álgebra sobre  $\Omega$

Una **medida de probabilidad sobre  $(\Omega, \mathcal{B})$**  es una función  $p : \mathcal{B} \rightarrow [0, 1]$  tal que:

- 1  $p(\Phi) = 0$
- 2  $p(\Omega) = 1$
- 3 Si  $A \in \mathcal{B}$ ,  $p(A^c) = 1 - p(A)$

# Definición moderna de espacio de probabilidad

Sea  $\Omega$  un conjunto no vacío y  $\mathcal{B}$  una  $\sigma$ -álgebra sobre  $\Omega$

Una **medida de probabilidad sobre**  $(\Omega, \mathcal{B})$  es una función  $p : \mathcal{B} \rightarrow [0, 1]$  tal que:

- 1  $p(\Phi) = 0$
- 2  $p(\Omega) = 1$
- 3 Si  $A \in \mathcal{B}$ ,  $p(A^c) = 1 - p(A)$
- 4 Si  $A_n \in \mathcal{B}$  para todo  $n$  y son 2-2 disjuntos, entonces  $p(\bigcup A_n) = \sum p(A_n)$

# Aproximación frecuentista

De los primeros resultados que se obtuvieron, fue la famosa *Fórmula de Laplace*:



# Aproximación frecuentista

De los primeros resultados que se obtuvieron, fue la famosa *Fórmula de Laplace*:

$$P(A) = \frac{(\text{Numero de casos favorables})}{(\text{Numero de casos posibles})}$$

# Aproximación frecuentista

De los primeros resultados que se obtuvieron, fue la famosa *Fórmula de Laplace*:

$$P(A) = \frac{(\text{Numero de casos favorables})}{(\text{Numero de casos posibles})}$$

Esto dio lugar al denominado *Enfoque Frecuentista* de la probabilidad, en el cual toda probabilidad se interpreta como el resultado asintótico a largo plazo de repetir un experimento.

# Aproximación frecuentista

De los primeros resultados que se obtuvieron, fue la famosa *Fórmula de Laplace*:

$$P(A) = \frac{(\text{Numero de casos favorables})}{(\text{Numero de casos posibles})}$$

Esto dio lugar al denominado *Enfoque Frecuentista* de la probabilidad, en el cual toda probabilidad se interpreta como el resultado asintótico a largo plazo de repetir un experimento.

Existe otro enfoque, denominado *Enfoque Bayesiano*, en el cual la probabilidad es la creencia subjetiva sobre la ocurrencia de un evento. Dicha creencia puede modificarse a medida que tenemos acceso a más y más datos.

# Aproximación frecuentista

De los primeros resultados que se obtuvieron, fue la famosa *Fórmula de Laplace*:

$$P(A) = \frac{(\text{Numero de casos favorables})}{(\text{Numero de casos posibles})}$$

Esto dio lugar al denominado *Enfoque Frecuentista* de la probabilidad, en el cual toda probabilidad se interpreta como el resultado asintótico a largo plazo de repetir un experimento.

Existe otro enfoque, denominado *Enfoque Bayesiano*, en el cual la probabilidad es la creencia subjetiva sobre la ocurrencia de un evento. Dicha creencia puede modificarse a medida que tenemos acceso a más y más datos.

Esto tiene que ver con el concepto de *probabilidad condicional*.

# Probabilidad condicional

Pronto Thomas Bayes llegaría a lo que se conoce como la *probabilidad condicional* de un evento  $A$ , dado un evento  $B$ :

# Probabilidad condicional

Pronto Thomas Bayes llegaría a lo que se conoce como la *probabilidad condicional* de un evento  $A$ , dado un evento  $B$ :

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

# Probabilidad condicional

Pronto Thomas Bayes llegaría a lo que se conoce como la *probabilidad condicional de un evento A, dado un evento B*:

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

De aquí también viene el concepto de **independencia**.

# Probabilidad condicional

Pronto Thomas Bayes llegaría a lo que se conoce como la *probabilidad condicional de un evento A, dado un evento B*:

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

De aquí también viene el concepto de **independencia**.

Dos eventos se dicen **independientes** si



# Probabilidad condicional

Pronto Thomas Bayes llegaría a lo que se conoce como la *probabilidad condicional de un evento A, dado un evento B*:

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

De aquí también viene el concepto de **independencia**.

Dos eventos se dicen **independientes** si

$$P(A|B) = P(A)$$

# Probabilidad condicional

Pronto Thomas Bayes llegaría a lo que se conoce como la *probabilidad condicional de un evento  $A$ , dado un evento  $B$* :

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

De aquí también viene el concepto de **independencia**.

Dos eventos se dicen **independientes** si

$$P(A|B) = P(A)$$

Es decir, que el evento  $B$  no da información sobre el evento  $A$ .

# Probabilidad condicional

Pronto Thomas Bayes llegaría a lo que se conoce como la *probabilidad condicional de un evento  $A$ , dado un evento  $B$* :

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

De aquí también viene el concepto de **independencia**.

Dos eventos se dicen **independientes** si

$$P(A|B) = P(A)$$

Es decir, que el evento  $B$  no da información sobre el evento  $A$ .

De forma equivalente,  $A$  y  $B$  son independientes si:

# Probabilidad condicional

Pronto Thomas Bayes llegaría a lo que se conoce como la *probabilidad condicional de un evento  $A$ , dado un evento  $B$* :

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

De aquí también viene el concepto de **independencia**.

Dos eventos se dicen **independientes** si

$$P(A|B) = P(A)$$

Es decir, que el evento  $B$  no da información sobre el evento  $A$ .

De forma equivalente,  $A$  y  $B$  son independientes si:

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

# Ley de probabilidad total

Esto lleva a la *Ley de probabilidad total* Si  $(B_i)_{i \in I}$  es un conjunto de eventos dos a dos disyuntos cuya unión es el espacio muestral  $\Omega$ , y  $A$  es un evento,

# Ley de probabilidad total

Esto lleva a la *Ley de probabilidad total* Si  $(B_i)_{i \in I}$  es un conjunto de eventos dos a dos disyuntos cuya unión es el espacio muestral  $\Omega$ , y  $A$  es un evento,

$$P(A) = \sum_i P(A|B_i)P(B_i),$$

# Teorema de Bayes

Si  $(B_i)_{i \in I}$  es un conjunto de eventos dos a dos disyuntos cuya unión es el espacio muestral  $\Omega$ , y  $A$  es un evento, dado un  $j \in I$

# Teorema de Bayes

Si  $(B_i)_{i \in I}$  es un conjunto de eventos dos a dos disyuntos cuya unión es el espacio muestral  $\Omega$ , y  $A$  es un evento, dado un  $j \in I$

$$P(B_j|A) = \frac{P(A|B_j)P(B_j)}{\sum_i P(A|B_i)P(B_i)},$$