

1. Notas sobre la esperanza y la matriz de varianzas-covarianzas de un vector aleatorio

Definición 1.1. Dado un vector aleatorio $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_p)^t$, se define su esperanza matemática como el vector $E[\mathbf{x}] = (E[x_1], \dots, E[x_p])^t$

A partir de la definición anterior son inmediatas las siguientes conclusiones:

- Si $\mathbf{x}_{p \times 1}$ es un vector aleatorio y $\mathbf{c}_{p \times 1}$ es un vector de constantes, entonces $E[\mathbf{x} + \mathbf{c}] = E[\mathbf{x}] + \mathbf{c}$.
- Si $\mathbf{x}_{p \times 1}$ e $\mathbf{y}_{p \times 1}$ son dos vectores aleatorios, entonces $E[\mathbf{x} + \mathbf{y}] = E[\mathbf{x}] + E[\mathbf{y}]$.
- Si $\mathbf{x}_{p \times 1}$ e $\mathbf{y}_{p \times 1}$ son dos vectores aleatorios y $\mathbf{A}_{n \times p}$ y $\mathbf{B}_{n \times p}$ son dos matrices de constantes, entonces $E[\mathbf{A}\mathbf{x} + \mathbf{B}\mathbf{y}] = \mathbf{A}E[\mathbf{x}] + \mathbf{B}E[\mathbf{y}]$.
- Como consecuencia del apartado anterior, si $\mathbf{x}_{p \times 1}$ es un vector aleatorio y $\mathbf{a}_{p \times 1}$ es un vector de constantes, entonces $E[\mathbf{a}^t \mathbf{x}] = \mathbf{a}^t E[\mathbf{x}]$.

Definición 1.2. Sea $\mathbf{X} = (x_{ij})$, $i = 1, \dots, n$; $j = 1, \dots, p$ una matriz aleatoria, esto es, todas sus componentes x_{ij} son variables aleatorias unidimensionales. Se define la esperanza matemática de \mathbf{X} como la matriz cuyas componentes son las correspondientes esperanzas de las variables x_{ij} . O sea $E[\mathbf{X}] = (E[x_{ij}])$, $i = 1, \dots, n$; $j = 1, \dots, p$.

A partir de la definición anterior son inmediatas las siguientes conclusiones:

- Si $\mathbf{X}_{n \times p}$ es una matriz aleatoria y $\mathbf{C}_{n \times p}$ es una matriz de constantes, entonces $E[\mathbf{X} + \mathbf{C}] = E[\mathbf{X}] + \mathbf{C}$.
- Si $\mathbf{X}_{n \times p}$ e $\mathbf{Y}_{n \times p}$ son dos matrices aleatorias, entonces $E[\mathbf{X} + \mathbf{Y}] = E[\mathbf{X}] + E[\mathbf{Y}]$.
- Si $\mathbf{X}_{n \times p}$ e $\mathbf{Y}_{q \times p}$ son dos matrices aleatorias y $\mathbf{A}_{s \times n}$ y $\mathbf{B}_{s \times q}$ son dos matrices de constantes, entonces $E[\mathbf{A}\mathbf{X} + \mathbf{B}\mathbf{Y}] = \mathbf{A}E[\mathbf{X}] + \mathbf{B}E[\mathbf{Y}]$.
- Si $\mathbf{X}_{n \times p}$ es una matriz aleatoria y si $\mathbf{A}_{s \times n}$, $\mathbf{B}_{p \times l}$ y $\mathbf{C}_{s \times l}$ son tres matrices de constantes, entonces $E[\mathbf{A}\mathbf{X}\mathbf{B} + \mathbf{C}] = \mathbf{A}E[\mathbf{X}]\mathbf{B} + \mathbf{C}$.

A partir de la definición anterior podemos introducir la definición de matriz de varianzas-covarianzas para un vector aleatorio.

Definición 1.3. Sean $\mathbf{x}_{p \times 1}$ e $\mathbf{y}_{q \times 1}$ dos vectores aleatorios. Se define la covarianza entre ambos vectores, que notaremos por $Cov[\mathbf{x}, \mathbf{y}]$, como la esperanza de la matriz aleatoria $(\mathbf{x} - E[\mathbf{x}])(\mathbf{y} - E[\mathbf{y}])^t$.

Ahondando un poco en la anterior definición, observemos que

$$\begin{aligned} Cov[\mathbf{x}, \mathbf{y}] &= E[(\mathbf{x} - E[\mathbf{x}])(\mathbf{y} - E[\mathbf{y}])^t] = \\ &= E \left[\begin{pmatrix} x_1 - E[x_1] \\ \vdots \\ x_i - E[x_i] \\ \vdots \\ x_p - E[x_p] \end{pmatrix} (y_1 - E[y_1], \dots, y_j - E[y_j], \dots, y_q - E[y_q])^t \right] = \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= E \begin{bmatrix} (x_1 - E[x_1])(y_1 - E[y_1]) & \cdots & (x_1 - E[x_1])(y_j - E[y_j]) & \cdots & (x_1 - E[x_1])(y_q - E[y_q]) \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ (x_i - E[x_i])(y_1 - E[y_1]) & \cdots & (x_i - E[x_i])(y_j - E[y_j]) & \cdots & (x_i - E[x_i])(y_q - E[y_q]) \\ \vdots & \cdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ (x_p - E[x_p])(y_1 - E[y_1]) & \cdots & (x_p - E[x_p])(y_j - E[y_j]) & \cdots & (x_p - E[x_p])(y_q - E[y_q]) \end{bmatrix} = \\
&= \begin{pmatrix} Cov[x_1, y_1] & \cdots & Cov[x_1, y_j] & \cdots & Cov[x_1, y_q] \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ Cov[x_i, y_1] & \cdots & Cov[x_i, y_j] & \cdots & Cov[x_i, y_q] \\ \vdots & \cdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ Cov[x_p, y_1] & \cdots & Cov[x_p, y_i] & \cdots & Cov[x_p, y_q] \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

Veamos algunas propiedades y consecuencias inmediatas de la definición anterior:

- Si $\mathbf{x}_{p \times 1}$ e $\mathbf{y}_{q \times 1}$ son dos vectores aleatorios, entonces $Cov[\mathbf{x}, \mathbf{y}] = E[\mathbf{xy}^t] - (E[\mathbf{x}](E[\mathbf{y}])^t)$.
- Si $\mathbf{x}_{p \times 1}$ e $\mathbf{y}_{q \times 1}$ son dos vectores aleatorios y si $\mathbf{a}_{p \times 1}$ y $\mathbf{b}_{q \times 1}$ son dos vectores de constantes, entonces $Cov[\mathbf{x} - \mathbf{a}, \mathbf{y} - \mathbf{b}] = Cov[\mathbf{x}, \mathbf{y}]$.
- Si $\mathbf{x}_{p \times 1}$ e $\mathbf{y}_{q \times 1}$ son dos vectores aleatorios y $\mathbf{A}_{s \times p}$ y $\mathbf{B}_{t \times q}$ son dos matrices de constantes, entonces $Cov[\mathbf{Ax}, \mathbf{By}] = \mathbf{A} Cov[\mathbf{x}, \mathbf{y}] \mathbf{B}^t$.
- Si $\mathbf{x}_{p \times 1}$ e $\mathbf{y}_{q \times 1}$ son dos vectores aleatorios y si $\mathbf{a}_{p \times 1}$ y $\mathbf{b}_{q \times 1}$ son dos vectores de constantes, entonces $Cov[\mathbf{a}^t \mathbf{x}, \mathbf{b}^t \mathbf{y}] = \mathbf{a}^t Cov[\mathbf{x}, \mathbf{y}] \mathbf{b}$.

En el caso particular de que $\mathbf{x} = \mathbf{y}$ tenemos la matriz de varianzas-covarianzas del vector aleatorio \mathbf{x} .

Definición 1.4. Sea $\mathbf{x}_{p \times 1}$ un vector aleatorio p -dimensional. Se define la matriz de varianzas-covarianzas de \mathbf{x} , que será notada por $Cov[\mathbf{x}]$, como la esperanza de la matriz aleatoria $(\mathbf{x} - E[\mathbf{x}])(\mathbf{x} - E[\mathbf{x}])^t$.

Ahondando un poco en la anterior definición, observemos que

$$\begin{aligned}
Cov[\mathbf{x}] &= E[(\mathbf{x} - E[\mathbf{x}])(\mathbf{x} - E[\mathbf{x}])^t] = \\
&= E \left[\begin{pmatrix} x_1 - E[x_1] \\ \vdots \\ x_i - E[x_i] \\ \vdots \\ x_p - E[x_p] \end{pmatrix} (x_1 - E[x_1], \dots, x_i - E[x_i], \dots, x_p - E[x_p]) \right] = \\
&= E \begin{bmatrix} (x_1 - E[x_1])^2 & \cdots & (x_1 - E[x_1])(x_i - E[x_i]) & \cdots & (x_1 - E[x_1])(x_p - E[x_p]) \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ (x_i - E[x_i])(x_1 - E[x_1]) & \cdots & (x_i - E[x_i])^2 & \cdots & (x_i - E[x_i])(x_p - E[x_p]) \\ \vdots & \cdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ (x_p - E[x_p])(x_1 - E[x_1]) & \cdots & (x_p - E[x_p])(x_i - E[x_i]) & \cdots & (x_p - E[x_p])^2 \end{bmatrix} = \\
&= \begin{pmatrix} Var[x_1] & \cdots & Cov[x_1, x_i] & \cdots & Cov[x_1, x_p] \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ Cov[x_i, x_1] & \cdots & Var[x_i] & \cdots & Cov[x_i, x_p] \\ \vdots & \cdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ Cov[x_p, x_1] & \cdots & Cov[x_p, x_i] & \cdots & Var[x_p] \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

Las siguientes propiedades son consecuencias inmediatas de la definición anterior y de lo expuesto para el operador covarianza anteriormente introducido:

- Si $\mathbf{x}_{p \times 1}$ es un vector aleatorio, entonces $\text{Cov}[\mathbf{x}] = E[\mathbf{x}\mathbf{x}^t] - (E[\mathbf{x}]) (E[\mathbf{x}])^t$.
- Si $\mathbf{x}_{p \times 1}$ es un vector aleatorio y si $\mathbf{a}_{p \times 1}$ es un vector de constantes, entonces $\text{Cov}[\mathbf{x} - \mathbf{a}] = \text{Cov}[\mathbf{x}]$.
- Si $\mathbf{x}_{p \times 1}$ es un vector aleatorio y $\mathbf{A}_{s \times p}$ es una matriz de constantes, entonces $\text{Cov}[\mathbf{A}\mathbf{x}] = \mathbf{A} \text{Cov}[\mathbf{x}] \mathbf{A}^t$.
- Si $\mathbf{x}_{p \times 1}$ es un vector aleatorio y $\mathbf{a}_{p \times 1}$ es un vector de constantes, entonces $\text{Var}[\mathbf{a}^t \mathbf{x}] = \mathbf{a}^t \text{Cov}[\mathbf{x}] \mathbf{a}$.