## Probabilidade e Estatística Aula 1 – Medida e Probabilidade

Luis A. F. Alvarez

15 de janeiro de 2025

## FORMALIZANDO A NOÇÃO DE INCERTEZA

- A Estatística está fundamentalmente associada à tomada de decisão sob incerteza.
  - Qual a "melhor" estimativa para o salário médio de uma população, com base em uma amostra dessa população?
  - Como quantificar minha incerteza acerca de uma projeção da taxa de inflação futura?
- A linguagem formal para se expressar a incerteza é aquela das probabilidades.
  - Probabilidades são funções matemáticas que quantificam a "confiança" que possuímos sobre diferentes eventos e que respeitam certos axiomas.
- A definição rigorosa das probabilidades e o estudo de suas propriedades são um pré-requisito operacional para a Estatística.
  - Ocuparemo-nos com o estudo formal da teoria das probabilidades na primeira parte do curso.

# $\sigma$ -ÁLGEBRA E ESPAÇO MENSURÁVEL

No que segue, seja  $\Omega$  um espaço genérico.

## Definição

Uma  $\sigma$ -álgebra em  $\Omega$  é uma família  $\Sigma$  de subconjuntos de  $\Omega$ , i.e.  $\Sigma \subseteq 2^{\Omega}$ , que satisfaz as seguintes propriedades:

- 1.  $\emptyset, \Omega \in \Sigma$ .
- 2. Se  $A \in \Sigma$ , então  $A^{\complement} \in \Sigma$ .
- 3. Se  $(A_n)_{n\in\mathbb{N}}\in\Sigma^{\mathbb{N}}$ , então  $\cup_{n\in\mathbb{N}}A_n\in\Sigma$ .
  - Uma  $\sigma$ -álgebra é uma família de conjuntos de  $\Sigma$  fechada sob complementação e uniões enumeráveis de elementos de  $\Sigma$ .
    - Também fechada por intersecções enumeráveis.
  - Exemplos de  $\sigma$ -álgebras:  $\{\emptyset, \Omega\}$  e  $2^{\Omega}$ .
  - O par  $(\Omega, \Sigma)$  é conhecido como espaço mensurável.

## $\sigma$ -ÁLGEBRA GERADA E $\sigma$ -ÁLGEBRA DE BOREL

- De modo geral,  $\sigma$ -álgebras são objetos difíceis de serem manipulados.
- Por esse motivo, dado um subconjunto "tratável"  $\mathcal{I}\subseteq\Omega$ , definimos como  $\sigma(\mathcal{I})$  a menor (no sentido da relação de inclusão  $\subseteq$ )  $\sigma$ -álgebra em  $\Omega$  que contém  $\mathcal{I}$ .
  - Isto, é, se  $\mathcal A$  é qualquer outra  $\sigma$ -álgebra que contém  $\mathcal I$ , então  $\sigma(\mathcal I)\subseteq$
  - Objeto está sempre bem-definido, visto que:

$$\sigma(\mathcal{I}) = \cap_{\mathcal{A} \subseteq 2^{\Sigma}: \mathcal{A} \text{ \'e } \sigma\text{-\'algebra}} \mathcal{A} \neq \emptyset.$$

- Se  $\Omega$  é um espaço topológico (i.e. espaço munido da noção de aberto ou fechado), denotamos por  $\mathcal{B}(\Omega)$ , a menor  $\sigma$ -álgebra que contém os conjuntos abertos de  $\Omega$ , também conhecida como  $\sigma$ -álgebra de Borel.
  - $\mathcal{B}(\mathbb{R}^d)$  é a menor  $\sigma$ -álgebra que contém os abertos em  $\mathbb{R}^d$  (abertos induzidos pela distância Euclidiana).

#### LEMA

Seja 
$$\mathcal{I} = \{\prod_{j=1}^d (\infty, c_j] : c \in \mathbb{R}^d \}$$
, então:  $\sigma(\mathcal{I}) = \mathcal{B}(\mathbb{R}^d)$ .

## Medida e espaço de medida

## Definição

Seja  $(\Omega, \Sigma)$  um espaço mensurável. Uma função  $\mu : \Sigma \mapsto [0, \infty]$  é uma medida sobre  $(\Omega, \Sigma)$  se:

- $-\mu(\emptyset) = 0.$
- Seja  $(A_n)_{n\in\mathbb{N}}\in\Sigma^\mathbb{N}$  tal que  $A_i\cap A_j=\emptyset$  para todo  $i\neq j$ , então:

$$\mu\left(\cup_{n\in\mathbb{N}}A_n\right)=\sum_{n=1}^{\infty}\mu(A_n)$$

- Tripla  $(\Omega, \Sigma, \mu)$  é conhecida como espaço de medida.
- Medida é dita **finita** se  $\mu(\Omega) < \infty$ .
- Medida é dita  $\sigma$ -finita se  $\Omega = \bigcup_{n=1}^{\infty} A_n$ , com  $\{A_n \in \Sigma : n \in \mathbb{N}\}$  disjuntos e  $\mu(A_n) < \infty$  para todo  $n \in \mathbb{N}$ .

## Probabilidade e espaço de probabilidade

## DEFINIÇÃO

Seja  $(\Omega, \Sigma)$  um espaço mensurável. Uma função  $\mathbb{P}: \Sigma \mapsto [0,1]$  é uma medida de probabilidade sobre  $(\Omega, \Sigma)$  se:

- $\mathbb{P}(\emptyset) = 0$  e  $\mathbb{P}(\Omega) = 1$ .
- Seja  $(A_n)_{n\in\mathbb{N}}\in\Sigma^\mathbb{N}$  tal que  $A_i\cap A_j=\emptyset$  para todo  $i\neq j$ , então:

$$\mathbb{P}\left(\cup_{n\in\mathbb{N}}A_n\right)=\sum_{n=1}^{\infty}\mathbb{P}(A_n)$$

- Uma probabilidade nada mais é do que uma medida finita com a normalização  $\mathbb{P}[\Omega]=1.$
- Tripla  $(\Omega, \Sigma, \mathbb{P})$  é conhecida como espaço de probabilidade.

# Interpretação e o porquê da construção

- Em Probabilidade, o espaço Σ é usualmente conhecido como espaço amostral.
  - Espaço onde mora a incerteza do problema em questão.
- Natureza ou acaso sorteia um ponto  $\omega \in \Omega$  de acordo com a lei de probabilidade  $\mathbb{P}.$ 
  - Elementos  $E \in \Sigma$  são os eventos, aos quais prescrevemos uma probabilidade  $\mathbb{P}[E]$  de que o sorteio resulte em  $\omega \in \Omega$ .
- Uma dúvida que pode restar é por que não definimos a probabilidade sobre  $2^{\Omega}$ . Em outras palavras, por que temos de fazer recurso ao conceito de  $\sigma$ -álgebra?
  - Embora, em espaços simples (por exemplo, quando  $\Omega$  é finito), possamos definir uma probabilidade sobre a  $\sigma$ -álgebra  $2^{\Omega}$ , este não é o caso para espaços mais complexos, como (0,1].
  - Nesses casos, **não** é possível definir uma probabilidade de forma consistente sobre todos os subconjuntos de (0, 1].

## Propriedades básicas de medidas

## Proposição

Seja  $(\Omega, \Sigma, \mu)$  um espaço de medida. Então:

- 1. Se  $A, B \in \Sigma$ , com  $A \subseteq B$ , então,  $\mu(A) \le \mu(B)$ .
- Além disso, se  $\mu(A) < \infty$ ,  $\mu(B \setminus A) = \mu(B) \mu(A)$ .
- 2. Seja  $A_1, \ldots, A_n \in \Sigma$ , então  $\mu(\bigcup_{i=1}^n A_i) \leq \sum_{i=1}^n \mu(A_i)$ .
- 3. Seja  $(F_n)_{n\in\mathbb{N}}\in\Sigma^{\mathbb{N}}$ , com  $F_i\subseteq F_{i+1}$  para todo  $i\in\mathbb{N}$ , então  $\mu(F_n)\uparrow\mu(\cup_{i\in\mathbb{N}}F_i)$ .
- 4. Seja  $(F_n)_{n\in\mathbb{N}}\in\Sigma^{\mathbb{N}}$ , com  $F_i\supseteq F_{i+1}$  para todo  $i\in\mathbb{N}$  e  $\mu(F_1)<\infty$ , então  $\mu(F_n)\downarrow\mu(\cap_{i\in\mathbb{N}}F_i)$ .
- 5. Seja  $(A_n)_{n\in\mathbb{N}}\in\Sigma^{\mathbb{N}}$ , então  $\mathbb{P}[\cup_{n\in\mathbb{N}}A_n]\leq\sum_{n=1}^{\infty}\mathbb{P}[A_n]$ .

#### $\pi$ -SISTEMA

- Seja  $(\Omega, \Sigma)$  um espaço mensurável, e  $\mu_1$  e  $\mu_2$  duas medidas sobre  $\Sigma$ .
- Em alguns casos, estamos interessados em verificar se  $\mu_1=\mu_2.$ 
  - No entanto, verificar se  $\mu_1(A) = \mu_2(A)$  para todo  $A \in \Sigma$  pode ser complicado.
- O resultado abaixo nos mostra que é suficiente verificar a igualdade em um subconjunto menor de eventos.

## Definição

Um  $\pi$ -sistema em  $\Omega$  é uma família  $\mathcal I$  de subconjuntos de  $\Omega$ , i.e.  $\mathcal I\subseteq 2^\Omega$ , que satisfaz:

$$I_1, I_2 \in \mathcal{I} \implies I_1 \cap I_2 \in \mathcal{I}$$

#### Lema

(Lema do  $\pi$ -sistema) Seja  $(\Omega, \Sigma)$  um espaço mensurável,  $\mu_1$  e  $\mu_2$  duas medidas sobre  $\Sigma$ , e  $\mathcal{I}$  um  $\pi$ -sistema tal que  $\Sigma = \sigma(\mathcal{I})$ . Se  $\mu_1(I) = \mu_2(I)$  para todo  $I \in \mathcal{I}$  e  $\mu_1(\Omega) = \mu_2(\Omega) < \infty$ , então:

$$\mu_1 = \mu_2$$

# O ESPAÇO DE PROBABILIDADE $((0,1],\mathcal{B}(0,1],\mathsf{Leb})$

- Um espaço de probabilidade bastante importante é aquele em que o espaço amostral é (0,1], dotado da  $\sigma$ -álgebra de Borel  $\mathcal{B}(0,1]$ , e a medida de probabilidade é a medida uniforme ou de Lebesgue em (0,1], que é caracterizada por:

$$\mathsf{Leb}(0,c] = c, \quad c \in \mathbb{R}$$
.

- Note que, pelo lema do  $\pi$ -sistema, é suficiente conhecer Leb no conjunto de intervalos  $\mathcal{I}=\{(0,c],c\in\mathbb{R}\}$  para caracterizá-la, visto que qualquer outra medida de probabilidade que coincida nesse conjunto, coincidirá em  $\mathcal{B}(0,1]=\sigma(\mathcal{I})$ .
- Existência do espaço ((0, 1],  $\mathcal{B}(0, 1]$ , Leb) será demonstrada por vocês na lista.

## QUASE CERTAMENTE E INFINITAMENTE FREQUENTE

- Seja  $(\Omega, \Sigma, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade.
- Dizemos que uma afirmação  $a:\Omega\mapsto\{V,F\}$  vale  $\mathbb{P}$ -quase certamente se  $S_a:=\{\omega\in\Omega:a(\omega)=V\}$  é mensurável (i.e.  $S_a\in\Sigma$ ) e:

$$\mathbb{P}[S_a]=1$$

- Seja  $(E_n)_{n\in\mathbb{N}}\in\Sigma^{\mathbb{N}}$  uma sequência de eventos. Damos o nome  $E_n$  inifinitamente frequente ao evento

$$\limsup_{n\to\infty} E_n := \cap_{n\in\mathbb{N}} \cup_{k\geq n} E_k$$

- De onde vem o nome? Observe que:

$$\omega \in \cap_{n \in \mathbb{N}} \cup_{k \geq n} E_k \iff \forall n \in \mathbb{N}, \exists k \geq n, \omega \in E_k$$

#### LEMA

Seja  $(E_n)_{n\in\mathbb{N}}\in\Sigma^{\mathbb{N}}$  uma sequência de eventos.

- 1. Se  $\mathbb{P}[E_n] = 1$  para todo  $n \in \mathbb{N}$ ,  $\mathbb{P}[\cap_{n \in \mathbb{N}} E_n] = 1$ .
- 2. (Primeiro lema de Borel-Cantelli) Se  $\sum_{n=1}^{\infty} \mathbb{P}[E_n] < \infty$ ,  $\mathbb{P}[\limsup_{n \to \infty} E_n] = 0$ .

# Função mensurável e variável aleatória

Sejam  $(\Omega_1, \Sigma_1)$  e  $(\Omega_2, \Sigma_2)$  espaços mensuráveis. Uma função  $f: \Omega_1 \mapsto \Omega_2$  é dita  $\Sigma_1/\Sigma_2$ -mensurável se:

$$f^{-1}(B) \in \Sigma_1, \quad \forall B \in \Sigma_2$$

Nesse contexto, dizemos que uma função  $X:\Omega_1\mapsto\mathbb{R}$  é uma variável aleatória (real) se ela for  $\Sigma_1/\mathcal{B}(\mathbb{R})$ -mensurável, isto é:

$$X^{-1}(B) \in \Sigma_1, \quad \forall B \in \mathcal{B}(\mathbb{R})$$

Além disso, dizemos que uma função com valores na reta estendida  $Y:\Omega_1\mapsto\mathbb{R}\cup\{\infty,-\infty\}$  é uma variável aleatória (real) estendida se ela for  $\Sigma_1/\mathcal{B}(\mathbb{R}\cup\{\infty,-\infty\})$ -mensurável, isto é:

$$Y^{-1}(B) \in \Sigma_1, \quad \forall B \in \mathcal{B}(\mathbb{R} \cup \{\infty, -\infty\})$$

## VARIÁVEL ALEATÓRIA: INTERPRETAÇÃO

- Uma variável aleatória real é tão somente uma transformação mensurável do espaço onde mora a incerteza para os números reais.
  - Requerimento de mensurabilidade é o mínimo que precisamos para calcularmos probabilidades aos eventos associados com esta variável.
  - Variáveis aleatórias reais estendidas são importantes quando trabalhamos com limites.
- Dado um espaço mensurável  $(\Omega, \Sigma)$ , denotaremos o espaço de variáveis aleatórias reais com domínio em  $\Omega$  e  $\Sigma$ -mensuráveis por  $m(\Sigma)$ .

## Verificação da mensurabilidade

#### LEMA

Sejam  $(\Omega_1, \Sigma_1)$  e  $(\Omega_2, \Sigma_2)$  espaços mensuráveis. Considere uma função  $f: \Omega_1 \mapsto \Omega_2$ . Se  $f^{-1}(I) \in \Sigma$  para todo  $I \in \mathcal{I}$ , com  $\sigma(I) = \Omega_2$ , então f é mensurável.

#### Corolário

Um mapa  $X : \Omega \mapsto \mathbb{R}$  é uma variável aleatória real se:

$$X^{-1}(-\infty,c] = \{\omega : X(w) < c\} \in \Sigma, \quad \forall c \in \mathbb{R}.$$

#### MENSURABILIDADE: PROPRIEDADES

#### LEMA

Considere um espaço mensurável  $(\Omega, \Sigma)$ :

- 1. Sejam  $X_1, X_2 \in m(\Sigma)$  e  $\lambda \in \mathbb{R}$ , então  $\lambda X_1, X_1 + X_2, X_1 \cdot X_2 \in m(\Sigma)$ .
- 2. Seja  $Y \in m(\Sigma)$ ,  $f \in m(\mathcal{B}(\mathbb{R}))$ , então  $f \circ Y \in m(\Sigma)$ .
- 3. Seja  $(X_n)_{n\in\mathbb{N}}$  uma sequência de elementos de m $\Sigma$ , então:

$$\inf_{n\in\mathbb{N}}X_n, \liminf_{n\to\infty}X_n, \limsup_{n\to\infty}X_n$$

são variáveis aleatórias reais estendidas.

#### $\sigma$ -ÁLGEBRA GERADA

- Seja  $(\Omega, \Sigma)$  um espaço mensurável, e X uma variável aleatória.
- Definimos a  $\sigma$ -álgebra gerada por X, denotada por  $\sigma(X)$ , como a menor sub- $\sigma$ -álgebra de  $\Sigma$  tal que X é  $\sigma(X)$ -mensurável.
  - Fácil mostrar que  $\sigma(X) = \{X^{-1}(B) : B \in \mathcal{B}(\mathbb{R})\}.$
- De modo mais geral, dada uma coleção de variáveis aleatórias  $\{X_{\theta}: \theta \in \Theta\}$  com domínio em  $\Omega$ , denotamos por  $\sigma(\{X_{\theta}: \theta \in \Theta\})$  a menor  $\sigma$ -álgebra contida em  $\Sigma$  tal que cada  $X_{\theta}$ ,  $\theta \in \Theta$ , é mensurável.

## Proposição

Sejam  $X_1, \ldots, X_n \in m(\Sigma)$ . Então  $Y \in m(\sigma(X_1, \ldots, X_n))$  se, e somente se, existir uma  $f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R} \ \mathcal{B}(\mathbb{R}^n)/\mathcal{B}(\mathbb{R})$ -mensurável tal que  $Y = f(X_1, \ldots, X_n)$ .

# LEI DE PROBABILIDADE INDUZIDA E FUNÇÃO DE DISTRIBUIÇÃO

- Seja  $(\Omega, \Sigma, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade, e X uma variável aleatória.
- Observe que X induz uma medida de probabilidade  $\mathcal{L}_X$  sobre  $(\mathbb{R}, \mathcal{B}(\mathbb{R}))$ , dada por  $\mathcal{L}_X(B) := \mathbb{P}[\{\omega \in \Omega : X(\omega) \in B\}] = \mathbb{P}[X^{-1}(B)]$ ,  $B \in \mathcal{B}(\mathbb{R})$ .
  - A essa medida de probabilidade costumamos dar o nome de lei (de probabilidade) de X
- Pelo lema do  $\pi$ -sistema, para conhecer  $\mathcal{L}_X$ , basta conhecermos as probabilidades associadas aos eventos  $\mathcal{L}_X(-\infty,c]$ ,  $c\in\mathbb{R}$ .
  - À função  $F_X(c) = \mathcal{L}_X(-\infty, c]$ ,  $c \in \mathbb{R}$  damos o nome de função de distribuição de X.

## Proposição

Seja  $F_X$  uma função de probabilidade de uma variável aleatória X definida num espaço de probabilidade. Então:

- 1.  $F_X(c) \in [0,1] \ \forall c \ e \ c \le c' \implies F_X(c) \le F_X(c')$ .
- 2.  $\lim_{c \to -\infty} F_X(c) = 0$  e  $\lim_{c \to -\infty} F_X(c) = 1$ .
- 3.  $F_X$  é contínua à direita e os limites à esquerda existem.

# Construção reversa

- A proposição anterior nos mostra que a função de distribuição de uma variável aleatória X satisfaz as propriedades 1-3 discutidas anteriormente
- Uma pergunta reversa é se, dada uma função F com as propriedades
  1-3 anteriores, é possível definir um espaço de probabilidade e uma variável aleatória X com função de distribuição F.
  - Afirmação é verdadeira, e sua construção é conhecida como representação de Skorokhod.
  - Construção depende da capacidade do espaço de probabilidade ([0,1],  $\mathcal{B}[0,1]$ , Leb).

## Independência

- Seja  $(\Omega, \Sigma, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade.
- Uma coleção  $\{\mathcal{G}_j\}_{j\in\mathcal{C}}$  de sub- $\sigma$ -álgebras de  $\Sigma$  é dita independente se, para toda coleção de eventos  $G_j \in \mathcal{G}_j$ ,  $j \in \mathcal{C}$ , e quaisquer  $j_1, j_2, \ldots, j_k \in \mathcal{C}$  distintos, com  $k < \infty$ :

$$\mathbb{P}[G_{j_1} \cap G_{j_2} \cap \ldots \cap G_{j_k}] = \prod_{l=1}^k \mathbb{P}[G_{j_l}],$$

- Uma coleção de variáveis aleatórias  $\{\mathcal{X}_j\}_{j\in\mathcal{C}}$  é independente se  $\{\sigma(X_j)\}_{j\in\mathcal{C}}$  são independentes.
- Uma coleção de eventos  $\{E_j\}_{j\in\mathcal{C}}$  é independente se a sequência de  $\sigma$ -álgebras "simples"  $\{\{\emptyset,E_j,E_j^\complement\}\}_{j\in\mathcal{C}}$  é independente.
  - Essa definição concorda com a nossa noção "básica" de independência.

# Verificação da Independência

#### LEMA

Sejam  $\mathcal I$  e  $\mathcal J$  dois  $\pi$ -sistemas. Se

$$\mathbb{P}[I \cap J] = \mathbb{P}[I]\mathbb{P}[J], \quad \forall I \in \mathcal{I}, J \in \mathcal{J},$$

então  $\sigma(\mathcal{I})$  e  $\sigma(\mathcal{J})$  são independentes.

#### Corolário

Variáveis aleatórias  $(X_i)_{i=1}^n$  são independentes se, para todo  $c_i, c_2, \ldots, c_n \in \mathbb{R}$ :

$$\mathbb{P}[\bigcap_{i=1}^n \{\omega \in \Omega : X_i(\omega) \le c\}] = \prod_{i=1}^n \mathbb{P}[\{\omega \in \Omega : X_i(\omega) \le c_i\}]$$

## Segundo Lema de Borel-Cantelli

#### LEMA

Sejam  $E_1, E_2, \ldots$  uma sequência de eventos independentes. Se:

 $\sum_{i=1}^{\infty} \mathbb{P}[E_i] = \infty \ \ \ \ \ \ \ \mathbb{P}[\limsup_n E_n] = 1.$