

Apuntes Probabilidad

Hugo Del Castillo Mola

10 de octubre de 2022

Índice general

1. Espacio de Probabilidad	3
1.1. Experimentos aleatorios	3
1.2. Espacio Muestral	3
1.2.1. Tipos de Espacios Muestrales	4
1.3. Sucesos	4
1.4. Sucesiones de Conjuntos	4
1.5. Límites de una sucesión de conjuntos	4
1.5.1. Sucesión de conjuntos convergente	6
1.5.2. Sucesiones Monótonas	6
1.6. Estructuras con Subconjuntos	7
1.6.1. Álgebra	7
1.7. Espacio Medibles	7
1.8. Probabilidad	8
1.9. Espacio de Probabilidad	9
1.10. Continuidad Secuencial de la Probabilidad	9
1.11. Probabilidad Condicionada	10
1.11.1. Teorema del producto	10
1.11.2. Teorema de Probabilidad Total	11
1.12. Independencia de Sucesos	12
2. Modelo Uniforme	13
2.1. Regla de Laplace	13
2.2. Población y Muestra	14
2.3. Muestras Ordenadas	14
2.4. Subpoblaciones	15
2.5. Particiones	16
2.6. Variaciones, Combinaciones y Permutaciones	16
2.6.1. Variaciones de N elementos tomados de n en n	16
2.6.2. Variaciones de N elementos tomados de n en n	17
2.6.3. Permutaciones de N elementos	17
2.6.4. Permutaciones con repetición	17

2.6.5.	Combinaciones de N elementos tomados de n en n . . .	17
2.6.6.	Combinaciones con repetición de N elementos tomados de n en n	18
3.	Probabilida sobre la recta real	19
3.1.	Probabilidad Sobre La Recta Real	19
3.1.1.	Función de distribución en \mathbb{R}	19

Capítulo 1

Espacio de Probabilidad

1.1. Experimentos aleatorios

Definición 1.1 (Experimento Determinista). *Experimento cuyo desarrollo es previsible con certidumbre y sus resultados están perfectamente determinados una vez fijadas las condiciones del mismo.*

Ejemplo. *Averiguar el espacio recorrido por un cuerpo en caída libre en el vacío al cabo de cierto tiempo t , donde se sabe que $x = \frac{1}{2}gt^2$ con g la gravedad de la Tierra.*

Definición 1.2 (Experimento Aleatorio). *Experimento en contexto de incertidumbre. Se caracterizan porque su desarrollo no es previsible con certidumbre.*

Ejemplo. *Lanzar un dado.*

1.2. Espacio Muestral

Definición 1.3 (Espacio Muestral). *Dado un experimento aleatorio, Ω es el conjunto de todos los posibles resultados del experimento. Decimos que Ω es el espacio muestral del experimento y los elementos de Ω se llaman sucesos elementales.*

Ejemplo. *Dado el experimento "Lanzar un dado y obtener un 6", el espacio muestral es $\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$. Si consideramos "Lanzar un dado y obtener un número par", el espacio muestral sería $\Omega = \{ \text{par}, \text{impar} \}$.*

1.2.1. Tipos de Espacios Muestrales

Definición 1.4 (Espacio Muestral Finito). Sea Ω un espacio muestral. Entonces, decimos que Ω es finito si tiene un número finito de elementos.

Ejemplo. Lanzar un dado.

Definición 1.5 (Espacio Muestral Infinito Numerable). Sea Ω un espacio muestral. Entonces, decimos que Ω es infinito numerable si tiene un número infinito y numerable de elementos.

Ejemplo. Lanzar una moneda hasta obtener cara por primera vez. Aquí debemos considerar que se puede dar el caso en el que no se obtenga nunca cara y tiremos la moneda infinitas veces.

Definición 1.6 (Espacio Muestral Continuo). Sea Ω un espacio muestral. Entonces, decimos que Ω es continuo si no hay discontinuidades o cambios abruptos entre los elementos del espacio muestral.

Ejemplo. El nivel del agua de un pantano entre los tiempos t_1, t_2 . El espacio muestral $\Omega = \{f_t : t \in [t_1, t_2]\}$.

1.3. Sucesos

Nota. Sea $A \subset \Omega$. Decimos que se ha presentado el suceso $A \subset \mathcal{A}$ si el resultado del experimento ha sido $w \in A$, un suceso elemental contenido en \mathcal{A} .

1.4. Sucesiones de Conjuntos

Definición 1.7 (Sucesión de Conjuntos). Sea Ω espacio muestral, $f : \mathbb{N} \rightarrow \mathcal{P}(\Omega)$ una aplicación. Decimos que f es una sucesión de conjuntos y la representamos $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset \mathcal{P}(\Omega)$.

1.5. Límites de una sucesión de conjuntos

Definición 1.8 (Límite Inferior). Sea Ω espacio muestral, $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset \mathcal{P}(\Omega)$ sucesión de conjuntos. Entonces, el límite inferior de $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ es el conjunto de puntos de Ω cuyos elementos pertenecen a todos los A_n excepto a lo

sumo a un número finito de ellos. $\liminf A_n$.

Definición 1.9 (Límite Superior). Sea Ω espacio muestral, $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset \mathcal{P}(\Omega)$ sucesión de conjuntos. Entonces, el límite superior de $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ es el conjunto de puntos de Ω cuyos elementos pertenecen a infinitos A_n . Y se denota $\limsup A_n$.

Observación. $A \in \{A_{2n}\}_{n \in \mathbb{N}} \Rightarrow A \in \limsup A_n$ pero $A \notin \liminf A_n$

Proposición 1.1. Sea Ω espacio muestral, $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset \mathcal{P}(\Omega)$ una sucesión de conjuntos. Entonces,

$$(I) \liminf A_n = \bigcup_{k=1}^{\infty} \bigcap_{n=k}^{\infty} A_n,$$

$$(II) \limsup A_n = \bigcap_{k=1}^{\infty} \bigcup_{n=k}^{\infty} A_n.$$

Demostración.

(I) (\Rightarrow) Sea $w \in \liminf A_n$. Entonces, $\exists k \in \mathbb{N} : w \in A_n, \forall n \geq k$. Por tanto,

$$w \in \bigcap_{n=k}^{\infty} A_n \Rightarrow w \in \bigcup_{n=1}^{\infty} \bigcap_{n=k}^{\infty} A_n$$

(\Leftarrow) Sea $w \in \bigcup_{n=1}^{\infty} \bigcap_{n=k}^{\infty} A_n$. Entonces, $\exists k \in \mathbb{N} : w \in \bigcap_{n=k}^{\infty} A_n \Rightarrow w \in A_k \cap A_{k+1} \cap \dots \Rightarrow w$ pertenece a infinitos A_n salvo a lo sumo a un número finito de ellos.

(II) (\Rightarrow) Sea $w \in \limsup A_n$. Entonces, $w \in A_n, \forall n \in \mathbb{N}$

$$\Rightarrow w \in \bigcup_{n=k}^{\infty} A_n \Rightarrow w \in \bigcap_{n=1}^{\infty} \bigcup_{n=k}^{\infty} A_n.$$

(\Leftarrow) Sea $w \in \bigcap_{n=1}^{\infty} \bigcup_{n=k}^{\infty} A_n$. Entonces, $w \in \bigcup_{n=1}^{\infty} A_n \Rightarrow w \in A_n, \forall n \in \mathbb{N} \Rightarrow w \in \limsup A_n$.

Proposición 1.2. $\forall \{A_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset \mathcal{P}(\Omega) \Rightarrow \liminf A_n \subset \limsup A_n$.

Demostración. Sea $w \in \liminf A_n$. Entonces, $w \in \bigcup_{n=1}^{\infty} \bigcap_{n=k}^{\infty} A_n \Rightarrow \exists k \in \mathbb{N} : w \in \bigcap_{n=k}^{\infty} A_n \Rightarrow w \in A_n, \forall n \geq k \Rightarrow w \in \bigcup_{n=k}^{\infty} A_n \Rightarrow w \in \bigcap_{n=1}^{\infty} \bigcup_{n=k}^{\infty} A_n \Rightarrow w \in \limsup A_n$.

1.5.1. Sucesión de conjuntos convergente

Definición 1.10 (Covergencia). Sea Ω un espacio muestral, $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset \mathcal{P}(\Omega)$ una sucesión. Entonces, decimos que $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ es convergente si y solo si $\liminf A_n = \limsup A_n$.

1.5.2. Sucesiones Monótonas

Definición 1.11 (Sucesión Monótona). Sea Ω un espacio muestral, $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset \mathcal{P}(\Omega)$ una sucesión. Entonces, decimos que $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ es monótona creciente si y solo si $\forall n \in \mathbb{N}, A_n \subset A_{n+1}$. Y decimos que $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ es monótona decreciente si y solo si $\forall n \in \mathbb{N}, A_{n+1} \subset A_n$.

Notación.

- (I) $\uparrow A_n$ sucesión monótona creciente,
- (II) $\downarrow A_n$ sucesión monótona decreciente.

Proposición 1.3. Sea Ω un espacio muestral, $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset \mathcal{P}(\Omega)$ una sucesión monótona. Entonces, $\liminf A_n = \limsup A_n$.

Demostración. (I) Sea $\downarrow A_n$. Entonces, $A_{n+1} \subset A_n \Rightarrow$

$$\limsup A_n = \bigcap_{k=1}^{\infty} \bigcup_{n=k}^{\infty} A_n = \bigcap_{k=1}^{\infty} A_k$$

y

$$\liminf A_n = \bigcup_{k=1}^{\infty} \bigcap_{n=k}^{\infty} A_n = \bigcap_{n=1}^{\infty} A_n$$

Por tanto, $\liminf A_n = \limsup A_n$.

(II) Sea $\uparrow A_n$. Entonces, $A_n \subset A_{n+1} \Rightarrow$

$$\limsup A_n = \bigcap_{k=1}^{\infty} \bigcup_{n=k}^{\infty} A_n = \bigcup_{n=1}^{\infty} A_n$$

y

$$\liminf A_n = \bigcup_{k=1}^{\infty} \bigcap_{n=k}^{\infty} A_n = \bigcup_{k=1}^{\infty} A_k$$

Por tanto, $\liminf A_n = \limsup A_n$.

1.6. Estructuras con Subconjuntos

1.6.1. Álgebra

Definición 1.12 (Álgebra). Dado el espacio total Ω , una clase $\mathcal{Q} \subset \mathcal{P}(\Omega)$ tiene estructura de álgebra si y solo si

- (I) $\Omega, \emptyset \in \mathcal{Q}$,
- (II) $\forall A \in \mathcal{Q}, A^c \in \mathcal{Q}$
- (III) $\forall A, A' \in \mathcal{Q}, A \cap A' \in \mathcal{Q}$,

Definición 1.13 (σ -Álgebra). Dado el espacio total Ω , una clase $\mathcal{Q} \subset \mathcal{P}(\Omega)$ tiene estructura de σ -álgebra si y solo si

- (I) $\Omega, \emptyset \in \mathcal{Q}$,
- (II) $\forall A \in \mathcal{Q}, A^c \in \mathcal{Q}$
- (III) $\forall \{A_j\}_{j \in J} \subset \mathcal{Q}, \bigcap_{j \in J} A_j \in \mathcal{Q}$

1.7. Espacio Medibles

Definición 1.14 (Espacio Medible). Sea Ω espacio muestralm $\mathcal{A} \subset \mathcal{P}(\Omega)$ σ -álgebra. Entoces, al par (Ω, \mathcal{A}) lo llamamos espacio medible. Los elementos de \mathcal{A} se llaman conjuntos medibles.

1.8. Probabilidad

Definición 1.15 (Medida de Probabilidad). Sea (Ω, \mathcal{A}) un espacio medible, $P : \mathcal{A} \rightarrow \mathbb{R}$ aplicación. Entonces, se dice que P es una medida de probabilidad si cumple

- (I) $\forall A \in \mathcal{A}, P(A) \geq 0$,
- (II) $P(\Omega) = 1$,
- (III) $\forall \{A_j\}_{j \in J} \subset \mathcal{A} : A_i \cap A_j = \emptyset, \forall j \neq i \Rightarrow$

$$P\left(\bigcup_{n=1}^{\infty} A_n\right) = \sum_{n=1}^{\infty} P(A_n).$$

Proposición 1.4 (Propiedades Medida Probabilidad).

- (I) $P(\emptyset) = 0$,
 - (II) $\forall \{A_j\}_{j \in J}$ familia finita con elementos disjuntos dos a dos, entonces
- $$P\left(\bigcup_{k=1}^n A_k\right) = \sum_{k=1}^n P(A_k),$$
- (III) $\forall A \in \mathcal{A}, P(A^c) = 1 - P(A)$,
 - (IV) $\forall A, B \in \mathcal{A} : A \subset B, P(A) \leq P(B)$,
 - (V) $\forall A \in \mathcal{A}, P(A) \leq 1$,
 - (VI) $\forall A, B \in \mathcal{A}, P(A \cap B) = P(A) + P(B) - P(A \cup B)$
 - (VII) $\forall \{A_j\}_{j \in J} \subset \mathcal{A}, P\left(\bigcup_{i=1}^n A_j\right) = \sum_{j=1}^n P(A_j) - \sum_{j_1, j_2=1, j_1 < j_2} P(A_{j_1} \cap A_{j_2}) + \dots + (-1)^{j+1} P\left(\bigcap_{j=1}^n A_j\right)$
 - (VIII) $\forall A, B \in \mathcal{A}, P(A \cup B) \leq P(A) + P(B)$,
 - (IX) $\forall \{A_j\}_{j \in J} \subset \mathcal{A}$ finita

$$P\left(\bigcup_{j=1}^n A_j\right) \leq \sum_{j=1}^n P(A_j)$$

$$(X) \forall \{A_j\}_{j \in J} \subset \mathcal{A}$$

$$P\left(\bigcup_{j=1}^{\infty} A_j\right) \leq \sum_{j=1}^{\infty} P(A_j)$$

$$(XI) \forall \{A_j\}_{j \in J} \subset \mathcal{A},$$

$$P\left(\bigcap_{j=1}^{\infty} A_j\right) \geq 1 - \sum_{j=1}^{\infty} P(A_j^c)$$

1.9. Espacio de Probabilidad

Definición 1.16 (Espacio de Probabilidad). Sea Ω espacio muestra, $\mathcal{A} \subset \mathcal{P}(\Omega)$ σ -álgebra, P medida de probabilidad. Entonces, a la terna (Ω, \mathcal{A}, P) se le llama espacio de probabilidad. Los elementos de \mathcal{A} se llaman sucesos.

1.10. Continuidad Secuencial de la Probabilidad

Teorema 1.1. Sea (Ω, \mathcal{A}, P) un espacio de probabilidad, $\{A_j\}_{j \in J} \subset \mathcal{A}, \uparrow A_j$. Entonces,

$$P\left(\lim_{n \rightarrow \infty} A_n\right) = \lim_{n \rightarrow \infty} P(A_n).$$

Demostración. $A_n \uparrow \Rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} A_n = \bigcup_{n=1}^{\infty} A_n$. Sea A tal que

$$A = A_1 \cup \left[\bigcup_{j=1}^{\infty} (A_{j+1} - A_j) \right]$$

entonces, A es unión de conjuntos disjuntos. Aplicado la aditividad finita tenemos que

$$\begin{aligned} P(A) &= P(A_1) + \sum_{j=1}^{\infty} (A_{j+1} - A_j) \\ &= P(A_1) + \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{j=1}^n (P(A_{j+1}) - P(A_j)) \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} (P(A_1) + P(A_2) - P(A_1) + P(A_3) - P(A_2) + \cdots + P(A_{n+1}) - P(A_n)) \end{aligned}$$

$$= \lim_{n \rightarrow \infty} P(A_{n+1}) = \lim_{n \rightarrow \infty} P(A_n).$$

Teorema 1.2. Sea (Ω, \mathcal{A}, P) un espacio de probabilidad, $\{A_j\}_{j \in J} \subset \mathcal{A}, \downarrow A_j$. Entonces,

$$P(\lim_{n \rightarrow \infty} A_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} P(A_n).$$

Demostración. $A_n \downarrow \Rightarrow \exists \lim_{n \rightarrow \infty} A_n = \bigcap_{n=1}^{\infty} A_n = A$ y $A_n^c \uparrow \Rightarrow$ (por la proposición anterior)

$$P(\lim_{n \rightarrow \infty} A_n^c) = \lim_{n \rightarrow \infty} P(A_n^c)$$

donde $\lim_{n \rightarrow \infty} A_n^c = A^c$.

Ahora,

$$\begin{aligned} P(\lim_{n \rightarrow \infty} A_n) &= P(A) = 1 - P(A^c) \\ &= 1 - P(\lim_{n \rightarrow \infty} A_n^c) \\ &= 1 - \lim_{n \rightarrow \infty} P(A_n^c) \\ &= 1 - \lim_{n \rightarrow \infty} \{1 - P(A_n)\} \\ &= 1 - 1 + \lim_{n \rightarrow \infty} P(A_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} P(A_n) \end{aligned}$$

1.11. Probabilidad Condicionada

Definición 1.17 (Probabilidad Condicionada). Sea (Ω, \mathcal{A}, P) un espacio de probabilidad y se $A \subset \mathcal{A}$ un suceso tal que $P(A) > 0$. Entonces, decimos que

$$P(B|A) = \frac{P(A \cap B)}{P(A)}, P(A) > 0$$

es la probabilidad de B condicionada por A .

1.11.1. Teorema del producto

Teorema 1.3 (Regla multiplicación). Sea (Ω, \mathcal{A}, P) un espacio de probabilidad, $A, B \in \mathcal{A} : P(A), P(B) > 0$. Entonces,

$$P(A \cap B) = P(A) \cdot P(B|A) \text{ y}$$

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

1.11.2. Teorema de Probabilidad Total

Teorema 1.4 (Probabilidad Total). Sea (Ω, \mathcal{A}, P) espacio de probabilidad, $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset \mathcal{A} : A_i \cap A_j = \emptyset, \forall i \neq j, \bigcup_{n=1}^{\infty} A_n = \Omega$. Entonces, para $B \in \mathcal{A}$

$$P(B) = \sum_{j=1}^{\infty} P(B|A_j) \cdot P(A_j)$$

donde $P(A_j) > 0, \forall j \in \{1, 2, \dots\}$

Demostración.

$$\begin{aligned} P(B) &= P(B \cap \Omega) \\ &= P\left(B \cap \left[\bigcup_{i=1}^{\infty} A_i\right]\right) \\ &= P\left(\bigcup_{i=1}^{\infty} (B \cap A_i)\right) \\ &= \sum_{i=1}^{\infty} P(B \cap A_i) \\ &= P(B|A_i) \cdot P(A_i), \forall i \in \mathbb{N}. \end{aligned}$$

Teorema 1.5 (de Bayes). Sea (Ω, \mathcal{A}, P) espacio de probabilidad, $\{A_n\}_{n \in \mathbb{N}} \subset \mathcal{A}$ tal que $P(A_i) > 0, \forall i \in \mathbb{N}, B \in \mathcal{A} : P(B) > 0$. Entonces,

$$P(A_i|B) = \frac{P(A_i) \cdot P(B|A_i)}{\sum_{i=1}^{\infty} P(A_i)P(B|A_i)}, i \in \mathbb{N}.$$

Demostración.

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

usando la independencia de sucesos y el teorema de la probabilidad total tenemos que

$$P(A_i|B) = \frac{P(A_i) \cdot P(B|A_i)}{\sum_{i=1}^{\infty} P(A_i) \cdot P(B|A_i)}, i \in \mathbb{N}.$$

1.12. Independencia de Sucesos

Definición 1.18. Sea (Ω, \mathcal{A}, P) un espacio de probabilidad, $A, B \in \mathcal{A}$ con $P(B) > 0$. Entonces, A y B se dicen independientes si y solo si

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

Proposición 1.5. Sea (Ω, \mathcal{A}, P) un espacio de probabilidad, $A, B \in \mathcal{A}$ tal que A y B son sucesos independientes. Entonces,

$$P(A|B) = P(A) \text{ si } P(B) > 0 \text{ y}$$

$$P(B|A) = P(B) \text{ si } P(A) > 0.$$

Proposición 1.6. Sea (Ω, \mathcal{A}, P) un espacio de probabilidad, $A, B \in \mathcal{A}$ tal que A y B son sucesos independientes. Entonces, también lo son A^c y B^c , A y B^c , A^c y B .

Capítulo 2

Modelo Uniforme

2.1. Regla de Laplace

Proposición 2.1 (Regla de Laplace). Sea (Ω, \mathcal{A}, P) espacio de probabilidad tal que el conjunto de sucesos elementales es finito, los sucesos elementales son incompatibles dos a dos y equiprobables. Entonces, si $A \in \mathcal{A}$

$$P(A) = \frac{\text{número de sucesos elementales a favor de } A}{\text{número de sucesos elementales de } \Omega}$$

a este resultado lo llamamos Regla de Laplace

Demostración. Sea a_1, a_2, \dots, a_n el conjunto de sucesos elementales asociados, entonces

$$\Omega = a_1 \cup a_2 \cup \dots \cup a_n,$$

por ser incompatibles dos a dos

$$P(a_1) + P(a_2) + \dots + P(a_n) = 1$$

y por ser equiprobables, es decir, $P(a_i) = \frac{1}{n}, \forall i \in \{1, \dots, n\}$. Si $A \in \mathcal{A}$ tal que $A = \bigcup_{j \in J} a_j$ donde $J = \{1, \dots, k\}, k \leq n$, entonces

$$P(A) = P(a_1) + \dots + P(a_k) = \frac{k}{n}$$

Así, hemos obtenido la Regla de Laplace.

2.2. Población y Muestra

Nota. Dentro del muestreo aleatorio se distingue que la selección sea sin remplazamiento o con remplazamiento.

Definición 2.1 (Selección sin Remplazamiento). Se seleccionan n elementos de la población, mediante n extracciones sucesivas sin remplazamiento, asignando en cada una de ellas probabilidades iguales a los elementos no seleccionados en las anteriores. En, este caso, n es menor o igual que el tamaño de la población.

Definición 2.2 (Selección con Remplazamiento). Se seleccionan n elementos de la población, mediante n extracciones sucesivas con reemplazamiento, asignando en cada una de ellas probabilidades iguales a todos los elementos de la población.

Nota. Distinguimos muestras ordenadas y sin ordenar.

2.3. Muestras Ordenadas

Notación. $(N)_n = N \cdot (N - 1) \cdot \dots \cdot (N - n + 1), \forall n \leq N$.

Proposición 2.2. Sea $A = \{a_1, \dots, a_n\}$ y $B = \{b_1, \dots, b_m\}$. Entonces, es posible formar $n \cdot m$ pares tales que (a_i, b_i) donde $a_i \in A, b_i \in B$

Observación. El par (a_i, b_j) y el par (b_j, a_i) son iguales.

Proposición 2.3. Sea A_1, A_2, \dots, A_k con n_1, n_2, \dots, n_k elementos. Entonces el número de ordenaciones de la forma $(x_1, x_2, \dots, x_k) : x_i \in A_i, i \in \{1, \dots, k\}$ es $n_1 \cdot n_2 \cdot \dots \cdot n_k$.

Corolario 2.0.1. k selecciones sucesivas con exactamente n_i opciones posibles en el i -ésimo paso, producen $n_1 \cdot \dots \cdot n_k$ resultados diferentes posibles.

Teorema 2.1. De una población de N elementos se pueden seleccionar N^n muestras diferentes con remplazamiento de tamaño n y $(N)_n$ muestras diferentes sin remplazamiento de tamaño n .

Teorema 2.2. El número de ordenaciones diferentes de N elementos es

$$N! = N \cdot (N - 1) \cdot \dots \cdot 2 \cdot 1$$

Teorema 2.3. Si se realiza un muestreo aleatorio con remplazamiento de tamaño n de una población con N elementos, la probabilidad de que en la muestra no aparezca ningún elemento dos veces es

$$p = \frac{(N)_n}{N^n} = \frac{N \cdot (N - 1) \cdot \dots \cdot (N - n + 1)}{N^n}$$

2.4. Subpoblaciones

Definición 2.3 (Subpoblación). Una Subpoblación de tamaño n es una muestra de tamaño n extraída de una población de tamaño N , cuyos elementos extraídos no han considerado ningún orden.

Notación.

$$\binom{N}{n} = \frac{N!}{n! \cdot (N - n)!}$$

Teorema 2.4. De una población de N elementos se pueden seleccionar $\binom{N}{n}$ subpoblaciones diferentes de tamaño $n \leq N$.

Demostración. El número de subpoblaciones posibles de tamaño n de una población N es el número de ordenaciones distintas de n elementos que es $n!$. Además, de una población de N elementos se pueden seleccionar $(N)_n$ muestras diferentes sin remplazamiento de tamaño n . Entonces,

$$A = \frac{(N)_n}{n!}$$

Ejemplo. Un equipo está compuesto por 7 miembros y un club cuenta con 20 miembros, se podrán formar $\binom{20}{7}$ equipos diferentes.

Teorema 2.5. De una población de N elementos se pueden seleccionar $\binom{N+n-1}{n}$ subpoblaciones diferentes de tamaño n , mediante un muestreo con remplazamiento.

2.5. Particiones

Definición 2.4 (Partición). Una partición de tamaño r de una población de tamaño N es una división de la población en r grupos ordenados de elementos desordenados donde el grupo i contiene n_i elementos $\forall i \in \{1, 2, \dots, r\}$ y

$$n_1 + n_2 + \dots + n_r = N$$

Teorema 2.6. El número de particiones diferentes de tamaño r en las cuales se puede dividir una población de N elementos es

$$\frac{N!}{n_1! \cdot n_2! \cdot \dots \cdot n_r!}$$

siendo n_i el tamaño del grupo i , $i \in \{1, \dots, r\}$.

Ejemplo. Se lanza un dado en 10 ocasiones. El número total de formas en las cuales se pueden obtener 3 unos, ningún dos, 2 treses, ningún cuatro, 3 cincos y 2 seises es

$$\frac{10!}{3! \cdot 0! \cdot 2! \cdot 0! \cdot 3! \cdot 2!}$$

2.6. Variaciones, Combinaciones y Permutaciones

2.6.1. Variaciones de N elementos tomados de n en n

Definición 2.5 (Variaciones sin repetición). Las variaciones de N elementos tomados de n en n son los diferentes grupos que se pueden formar a partir de N elementos, tomados de n en n . Cada dos grupos difieren entre sí por

algún elemento o por el orden.

$$V_{N,n} = (N)_n = N \cdot (N - 1) \cdot (N - n + 1)$$

Observación. Es lo mismo que el número de muestras diferentes de tamaño n seleccionadas mediante un muestreo sin remplazamiento de una población de tamaño N .

2.6.2. Variaciones de N elementos tomados de n en n

Definición 2.6 (Variaciones con repetición). Las variaciones repetición de N elementos tomados de n en n son los diferentes grupos que se pueden formar a partir de N elementos, tomados de n en n , en los que pueden aparecer elementos repetidos y dos grupos son distintos entre sí, tiene distintos elementos o están situados en distintos lugares.

$$RV_{M,n}^N = N^n$$

2.6.3. Permutaciones de N elementos

Definición 2.7 (Permutación). Las Permutaciones de N elementos diferentes son los distintos grupos que pueden formarse entrando en cada uno de los N elementos dados, difiriendo únicamente en el orden de sucesión de sus elementos.

$$P_N = N! = N \cdot (N - 1) \cdots 2 \cdot 1$$

2.6.4. Permutaciones con repetición

Definición 2.8 (Permutaciones con repetición). Las permutaciones con repetición de r elementos distintos tales que el elemento i aparece n_i veces $\forall i \in \{1, 2, \dots, r\}$ con $\sum_{i=1}^r n_i = N$ es

$$\frac{N!}{n_1! \cdot n_2! \cdots n_r!}$$

2.6.5. Combinaciones de N elementos tomados de n en n

Definición 2.9 (Combinaciones sin repetición). *Son los diferentes grupos que se pueden formar con n elementos en cada uno, donde por lo menos cada uno tiene un elemento distinto. No se tiene en cuenta el orden en la disposición.*

$$C_{N,n} = \binom{N}{n} = \frac{N!}{n! \cdot (N - n)!}$$

2.6.6. Combinaciones con repetición de N elementos tomados de n en n

Definición 2.10 (Combinaciones con repetición). *Son las distintas disposiciones que se pueden formar tomando n elementos de los N , entre los cuales pueden aparecer elementos repetidos, y dos disposiciones serán distintas entre sí, si tienen distintos elementos. No se tiene en cuenta el orden en la disposición.*

$$RC_{N,n} = \binom{N + n - 1}{n} = \binom{N + n - 1}{N - 1} = \frac{((N + n - 1))!}{(N - 1)!n!}$$

Capítulo 3

Probabilidad sobre la recta real

3.1. Probabilidad Sobre La Recta Real

Notación. Consideramos $(\mathbb{R}, B(\mathbb{R}), P)$ espacio de probabilidad.

3.1.1. Función de distribución en \mathbb{R}

Definición 3.1 (Función de distribución). Sea $F : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ tal que

- (I) F es monótona no decreciente, es decir, $\forall x_1, x_2 \in \mathbb{R} : x_1 < x_2 \Rightarrow F(x_1) < F(x_2)$.
- (II) F es continua por la derecha, $\lim_{h \rightarrow 0} F(x+h) = F(x)$
- (III) $\lim_{x \rightarrow -\infty} F(x) = 0$,
- (IV) $\lim_{x \rightarrow +\infty} F(x) = 1$.

Teorema 3.1. La función $F(x) = P\{(-\infty, x]\}$ es función de distribución en \mathbb{R} .

Teorema 3.2. Sea F función de distribución en \mathbb{R} . Entonces, F induce en $(\mathbb{R}, B(\mathbb{R}))$, espacio probabilizable, una probabilidad P cuya función de distribución es F .

3.2. Probabilidad sobre \mathbb{R}^n