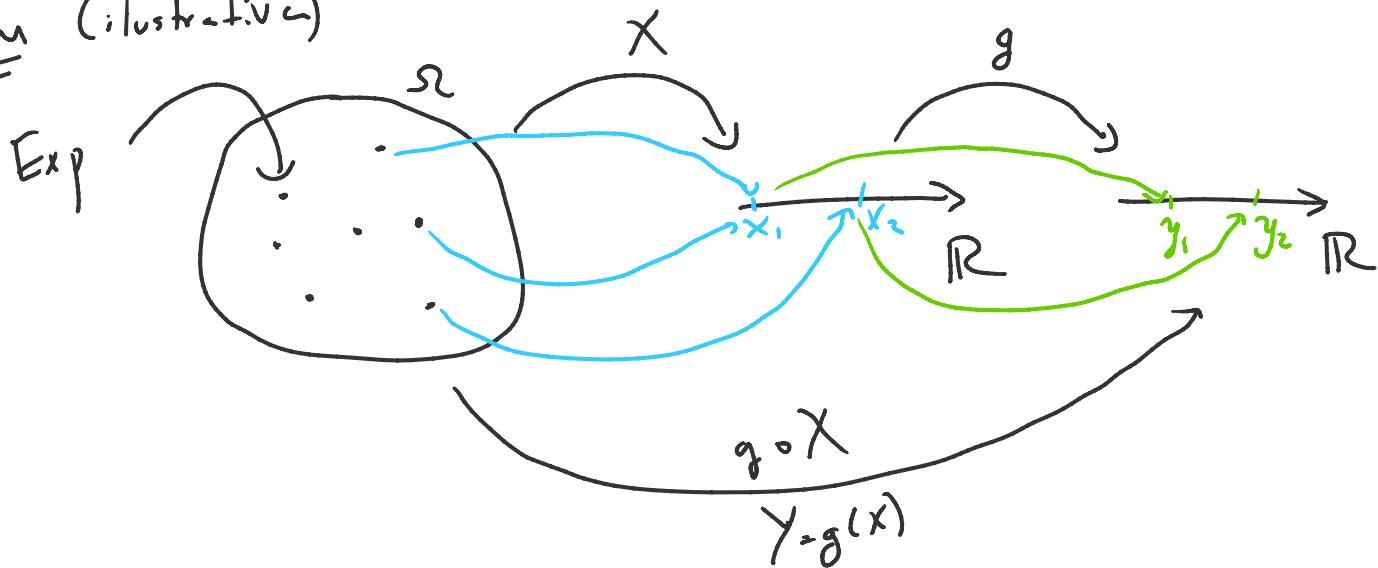


Funciones de v.a's.

Podemos construir, dada X v.a, otras v.a's definiendo funciones de X .

Teo (colloquial)
Sea X una v.a. Sea $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, entonces $Y = g(X)$ es una v.a.

Dem (ilustrativo)



Ej i) Exp. Saber la temp. mañana.

X : Temp. en grados centígrados

Y : Temp. en grados Fahrenheit.

$$Y = g(X) = \frac{9}{5}X + 32$$

Y también es una v.a (por el teorema)

ii) X : Temp grados Kelvin
 $X > 0$

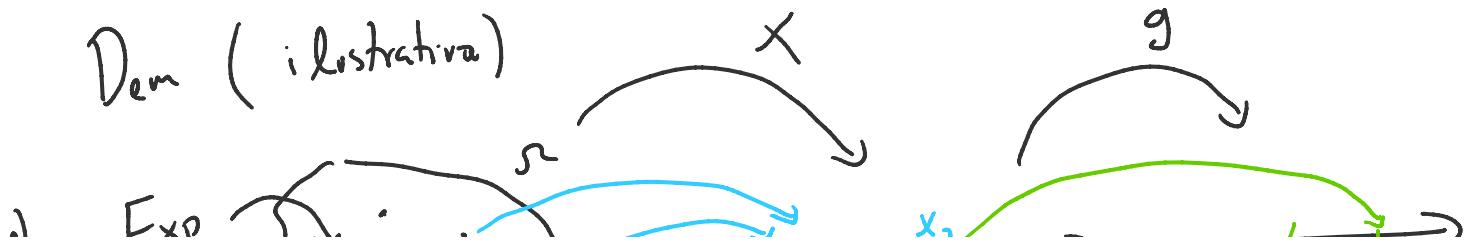
$$Y = g(X) = \log(X)$$

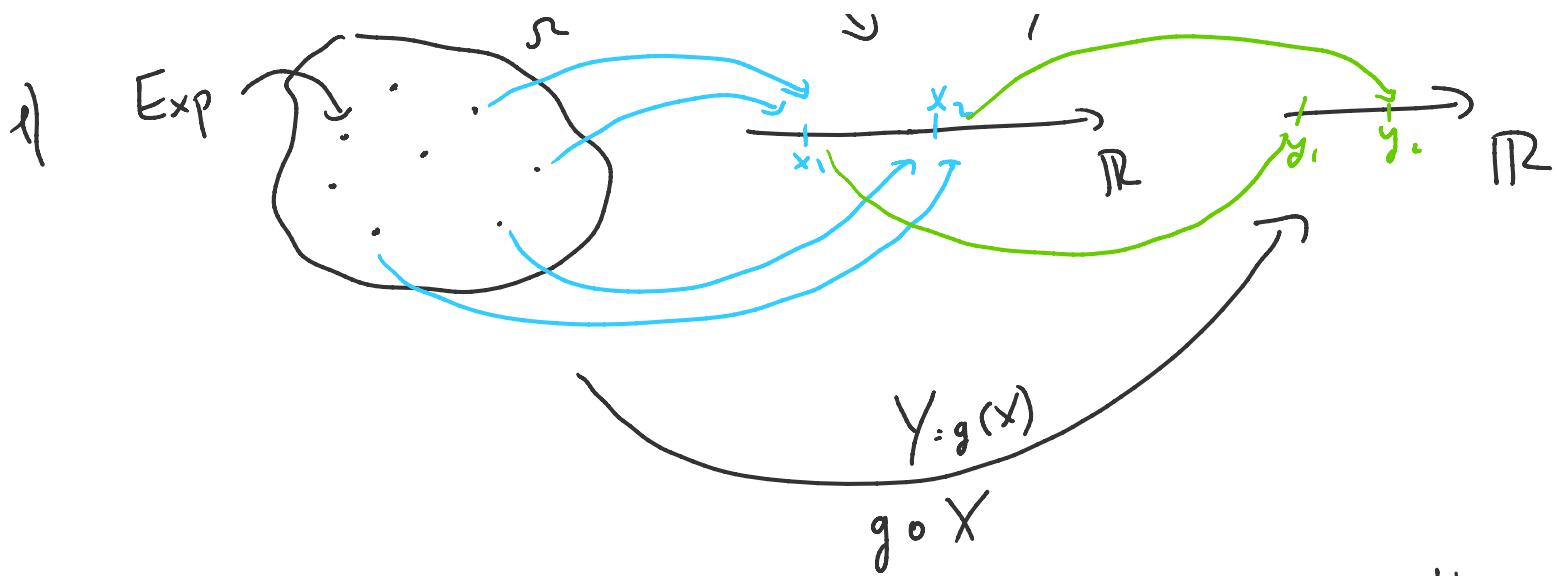
Y es también una v.a

Obs Si $Y = aX + b$, $a, b \in \mathbb{R}$ entonces Y se dice
 func. lineal de X .

Teo Sea X v.a discreta con PMF p_X . Entonces
 $Y = g(X)$ es también una v.a discreta
 con PMF p_Y que se puede deducir de p_X .

Dem (ilustrativa)





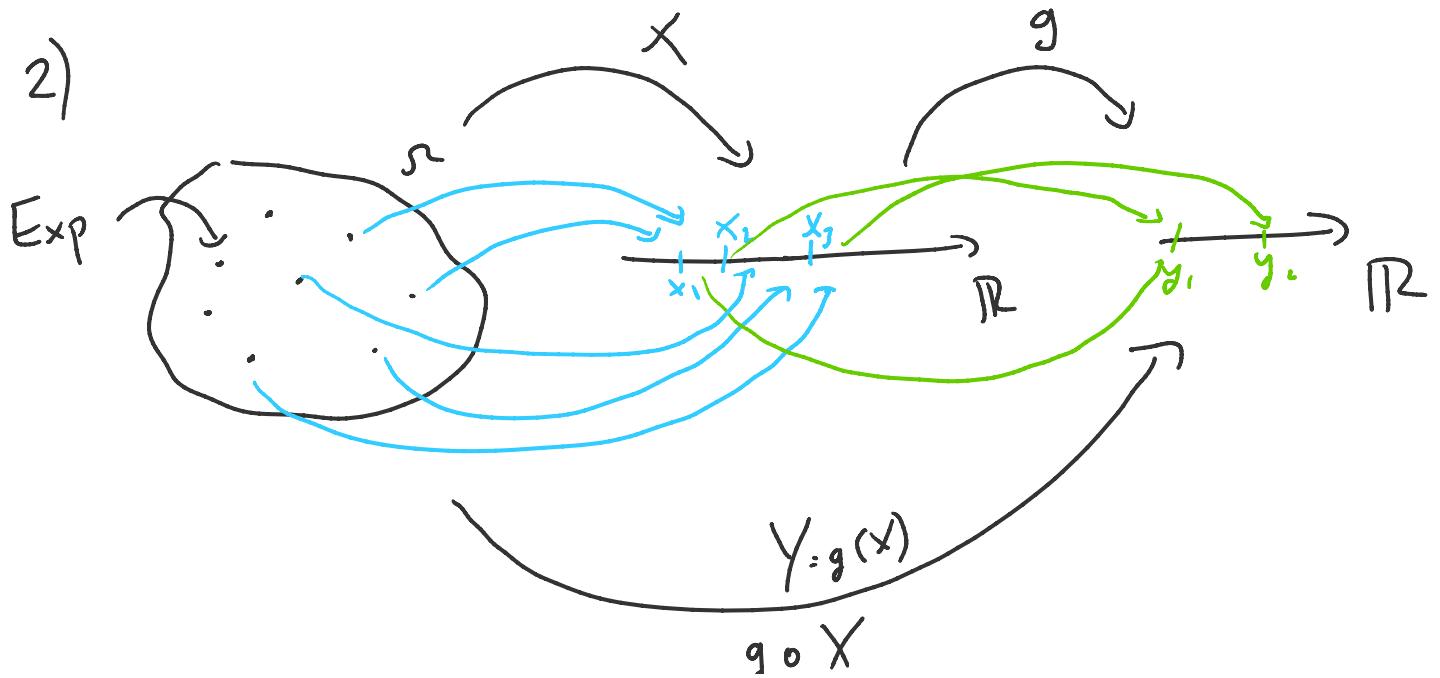
Si X es discreto, $R(x)$ es finito o enumerable.

$R(x)$ es el dominio de g .

luego como $|D(g)| \geq |R(g)|$

Entonces $|R(x)| \geq |R(g)|$

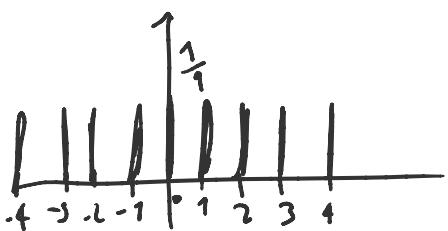
luego $R(g)$ es finito o enumerable.



$$\overbrace{g \circ X}^{\cdot}$$

$$P_Y(y) = P(Y=y) = P(X \in g^{-1}(\{y\})) \\ = \sum_{\{x | g(x)=y\}} p_X(x)$$

Ej Sea X una v.a que toma valores $-4, -3, \dots, 4$
toda con prob. $\frac{1}{9}$.



$$X = \begin{cases} -4 \\ -3 \\ \vdots \\ 4 \end{cases} \quad p_X(k) = \begin{cases} \frac{1}{9} & \text{si } k = -4, -3, \dots, 4 \\ 0 & \text{d. l. c.} \end{cases}$$

Sea $Y = |X|$, $Y = \begin{cases} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{cases}$

$$P_Y(0) = P(Y=0) = p_X(0) = \frac{1}{9}.$$

$$P_Y(1) = P(Y=1) = p_X(-1) + p_X(1) = \frac{2}{9}.$$

$$P_Y(2) = P(Y=2) = p_X(-2) + p_X(2) = \frac{2}{9}.$$

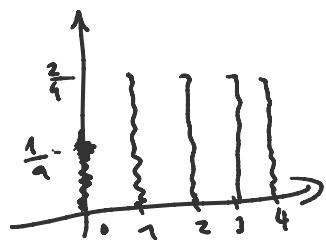
$$P_Y(3) = \frac{2}{9}$$

$$P_Y(4) = \frac{2}{9}$$

r 1 si $y=0$

↑

$$P_Y(y) = \begin{cases} \frac{1}{9} & \text{si } y=0 \\ \frac{2}{9} & \text{si } y=1, 2, 3, 4 \\ 0 & \text{d.e.c.} \end{cases}$$



Ej (tarea)

Hallar $P_Y(y)$, $Y = X^2$.

Valor esperado (media)

Objetivo. Reducir toda la info de la dist. de X (ley de prob. de X): los valores de X y sus probs, a algunas cantidades descriptivas.

1 forma de describir la dist de X es la PMF de X .

Se busca resumir esta info en pocas cantidades

val. esp.
(media)

- - de la dist.

varianza

info: dispersión
- 1 dist.

(medra)
info: posición de la dist.

info: dispersión
de la dist.

Valor esperado (media)

Obs: val. esp. de una v.a. discreta X es un promedio ponderado de los val. de X (peso de cada valor es su prob.).
↳ Obtenemos el valor promedio que asume X .

Ej. (motivación)

Supongamos que se gira una ruleta



Los resultados de la ruleta son m_1, m_2, \dots, m_n c/u con prob. $p_{ir} - i^{\text{a}}$ resp.

Si cae m_i $i=1, \dots, n$ se ganan w_i pesos.

¿Cuánto se gana en prom. por tiro?

1 ruleta se gira muchas veces (k veces,

Supongamos que la ruleta se gira muchas veces (k veces, $k \gg 1$). Sea $k_i : \# \text{ veces que cae } m_i, i=1, \dots, n$.

En total ganamos.

$$T: m_1 k_1 + m_2 k_2 + \dots + m_n k_n.$$

En promedio (por giro)

$$\begin{aligned} M: \frac{T}{k} &= \frac{m_1 k_1 + \dots + m_n k_n}{k} \\ &= m_1 \left(\frac{k_1}{k} \right) + \dots + m_n \left(\frac{k_n}{k} \right) \\ &\approx m_1 (p_1) + \dots + m_n (p_n) \end{aligned}$$

Lo que esperamos ganar por tiro
 (en promedio) es la suma de los probs de cada resultado multiplicando cada prob. por la ganancia al obtener ese resultado.

→ Val esp. ganancia por tiro.

Def: Sea X una v.a. discreta con PMF P_x .

Definimos el val esp de X (también llamado
 • media de X ó esperanza de X) como:

Véptm

la media de X ó esperanza de X) como:

$$E(X) = \sum_x x p_x(x)$$

Obs $E(X)$ está bien definida únicamente en el caso que $\sum_x x p_x(x)$ sea una suma convergente.

Ej. X toma val $2^n, n > 0$ con probs.
 $\frac{1}{2^n}$ respectivamente.

$$E(X) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{2^n} 2^n = \sum_{n=1}^{\infty} 1 = \infty$$

$E(X)$ no es ts bien def.

Ej. Se tira una moneda una moneda con prob de cara $P = \frac{3}{4}$ 2 veces.
 $S = \{cc, cs, sc, ss\}$.

X : # caras.

X es una v.a binomial con parámetros
 $n=2$ y $P = \frac{3}{4}$.

$$X \sim \text{Binomial}(n=2, p=\frac{3}{4})$$

$$X = \begin{cases} 0 \\ 1 \\ 2 \end{cases}$$

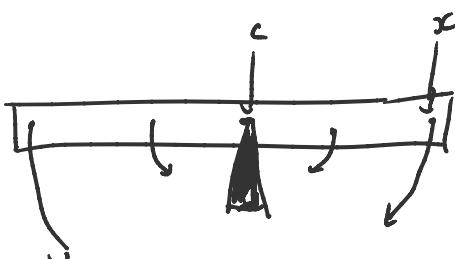
$$P_X(k) = \begin{cases} \left(\frac{1}{4}\right)^2 & \text{si } k=0 \\ 2\left(\frac{3}{4}\right)\left(\frac{1}{4}\right) & \text{si } k=1 \\ \left(\frac{3}{4}\right)^2 & \text{si } k=2. \end{cases}$$

$$\begin{aligned} E(X) &= 0 \cdot \left(\frac{1}{4}\right)^2 + 1 \cdot \left(2\left(\frac{3}{4}\right)\left(\frac{1}{4}\right)\right) + 2 \cdot \left(\frac{3}{4}\right)^2 \\ &= \frac{24}{16} = \frac{3}{2}. \end{aligned}$$

Obs

$E(X)$ se puede ver como el centro de gravedad de la PMF X .

C.G.



$$T(x) = (x - c) W(x)$$

C.G. de un objeto es el punto c

$$\sum_x (x - c) W(x) = 0$$

$$\text{Si } W(x) = P_X(x)$$

entonces $c = E(X)$

$$\text{Si } W(x) = p_x(x)$$

entonces el c.g de la PMF de X

es punto en t_g

$$\sum_{x \in \mathcal{X}} (x - c) p_x(x) = 0$$

$$\sum_{x \in \mathcal{X}} x p_x(x) - c \underbrace{\sum_{x \in \mathcal{X}} p_x(x)}_1 = 0$$

$$c = \sum_{x \in \mathcal{X}} x p_x(x) = E(X).$$