

Resumen de los contenidos básicos

Tema 8. Introducción a la probabilidad



Carmen Trueba Salas
Lorena Remuzgo Pérez

DEPARTAMENTO DE ECONOMÍA

Este tema se publica bajo Licencia:
[Creative Commons BY-NC-SA 4.0](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/)



Contenidos

- 8.1 Conceptos básicos
- 8.2 Operaciones entre sucesos
- 8.3 Definición de probabilidad
- 8.4 Regla de Laplace
- 8.5 Probabilidad condicionada
- 8.6 Regla del producto
- 8.7 Independencia de sucesos
- 8.8 Teorema de la probabilidad total
- 8.9 Teorema de Bayes

8.1 Conceptos básicos

Experimento determinista

Experimento que al realizarse en idénticas condiciones proporciona siempre el mismo resultado.

Experimento aleatorio

Experimento que al realizarse en idénticas condiciones puede dar lugar a resultados diferentes.

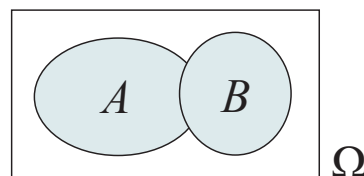
Espacio muestral (Ω)

Conjunto de todos los posibles resultados asociados a un experimento aleatorio.

8.2 Operaciones entre sucesos

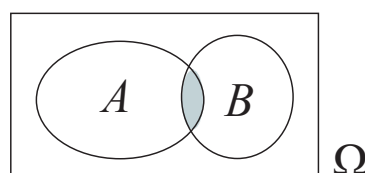
Unión de sucesos ($A \cup B$)

Suceso formado por la agrupación de los elementos de ambos sucesos.



Intersección de sucesos ($A \cap B$)

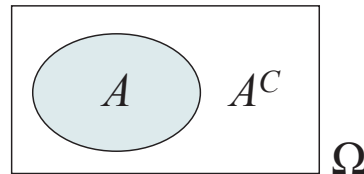
Suceso formado por los elementos comunes a ambos sucesos.



8.2 Operaciones entre sucesos

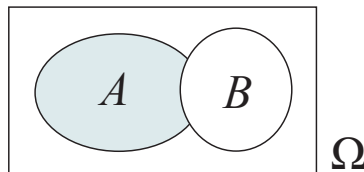
Suceso complementario (A^c)

Suceso formado por los elementos de Ω que no pertenecen a A .



Diferencia de sucesos ($A - B$)

Suceso formado por los elementos de A que no pertenecen a B .



8.3 Definición de probabilidad

La probabilidad proporciona una medida de la ocurrencia de un suceso.

Sea Ω el espacio muestral asociado a un experimento aleatorio, una probabilidad es una aplicación que asigna a cada suceso A un número real entre 0 y 1, $\Pr(A)$.

Una probabilidad verifica los siguientes axiomas:

1. $0 \leq \Pr(A) \leq 1$
2. $\Pr(\Omega) = 1$
3. Si A_1, \dots, A_n son n sucesos excluyentes dos a dos ($A_i \cap A_j = \emptyset$, con $i \neq j$), entonces:

$$\Pr\left(\bigcup_{i=1}^n A_i\right) = \sum_{i=1}^n \Pr(A_i)$$

8.4 Regla de Laplace

Permite calcular la probabilidad de un suceso A cuando Ω es un espacio muestral finito y equiprobable.

$$\Pr(A) = \frac{\text{Número de casos favorables}}{\text{Número de casos posibles}}$$

8.5 Probabilidad condicionada

Permite calcular la probabilidad de un suceso A sabiendo que ha ocurrido el suceso B .

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

8.6 Regla del producto

Esta regla es especialmente útil cuando los sucesos ocurren secuencialmente en el tiempo, de forma que el resultado de un suceso depende del resultado obtenido por el suceso anterior.

Si A_1, A_2, \dots, A_n son n sucesos tales que $\Pr(\bigcap_{i=1}^n A_i) > 0$, entonces:

$$\Pr(\bigcap_{i=1}^N A_i) = \Pr(A_1) \cdot \Pr(A_2 | A_1) \cdot \Pr(A_3 | A_1 A_2) \dots \Pr(A_N | A_1 A_2 \dots A_{N-1})$$

8.7 Independencia de sucesos

Dos sucesos son independientes cuando la ocurrencia de uno de ellos no influye en la ocurrencia del otro.

Condiciones de independencia estadística

$$\Pr(A | B) = \Pr(A)$$

$$\Pr(B | A) = \Pr(B)$$

$$\Pr(A \cap B) = \Pr(A) \cdot \Pr(B)$$

8.8 Teorema de la probabilidad total

Si B_1, \dots, B_n son n sucesos excluyentes dos a dos ($B_i \cap B_j = \emptyset$, con $i \neq j$) cuya unión es todo el espacio muestral ($B_1 \cup B_2 \cup \dots \cup B_n = \Omega$) y A es un suceso cualquiera, entonces:

$$\Pr(A) = \sum_{i=1}^n \Pr(A \cap B_i) = \sum_{i=1}^n \Pr(A | B_i) \cdot \Pr(B_i)$$

8.9 Teorema de Bayes

Si B_1, \dots, B_n son n sucesos excluyentes dos a dos ($B_i \cap B_j = \emptyset$, con $i \neq j$) cuya unión es todo el espacio muestral ($B_1 \cup B_2 \cup \dots \cup B_n = \Omega$) y A es un suceso cualquiera, entonces:

$$\Pr(B_i | A) = \frac{\Pr(A \cap B_i)}{\Pr(A)} = \frac{\Pr(A | B_i) \cdot \Pr(B_i)}{\Pr(A)}, \quad i = 1, 2, \dots, n.$$