

# Probabilidade e Variáveis Aleatórias

---

MONITORIA DE ESTATÍSTICA E PROBABILIDADE  
PARA COMPUTAÇÃO

# Conceitos

---

Espaço amostral

Classe de eventos aleatórios

Operações com eventos

- União ( $A \cup B$ )
- Intersecção ( $A \cap B$ )
- Complemento ( $\bar{A} = \Omega - A$ )

# Propriedades de eventos

---

## Distributividade

$$A \cup (B \cap C) = (A \cup B) \cap (A \cup C)$$

$$A \cap (B \cup C) = (A \cap B) \cup (A \cap C)$$

## Absorção

$$A \cup (A \cap B) = A$$

$$A \cap (A \cup B) = A$$

## De Morgan

$$\overline{(A \cap B)} = \bar{A} \cup \bar{B}$$

$$\overline{(A \cup B)} = \bar{A} \cap \bar{B}$$

# Probabilidade de um evento

---

A probabilidade de um evento  $A$ , com  $n_A$  resultados possíveis em um espaço amostral com  $N$  eventos equiprováveis é:

$$P(A) = \frac{n_A}{N}$$

Formalmente:

$$\begin{aligned}P(\Omega) &= 1 \\P(\emptyset) &= 0\end{aligned}$$

# Teoremas de probabilidades

---

Teorema da soma

$$P(A \cup B) = P(A) + P(B) - P(A \cap B)$$

Teorema do produto

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

Teorema da probabilidade total

$$P(B) = \sum_{i=1}^n P(A_i) \cdot P(B|A_i)$$

Teorema de Bayes

$$P(A_j|B) = \frac{P(A_j) \cdot P(B|A_j)}{\sum_{i=1}^n P(A_i) \cdot P(B|A_i)}$$

# Conceitos importantes

---

## Eventos mutuamente exclusivos

- Dois eventos  $A$  e  $B$  são mutuamente exclusivos quando  $P(A \cap B) = \emptyset$ , ou seja,  $P(A \cup B) = P(A) + P(B)$

## Independência estatística

- Dois eventos  $A$  e  $B$  são independentes quando  $P(A \cap B) = P(A) \cdot P(B)$

Obs.: quando dois eventos são mutuamente exclusivos, eles não são independentes.

# Variável Aleatória

---

É uma função que mapeia a probabilidade de cada um dos eventos da partição de um espaço amostral a um número real  $X$  (a variável aleatória), que representa o evento

Pode ser:

- Discreta
- Contínua

# Função de probabilidade

---

Notação:

$$P(X = x_i) = p(x_i) = p_i$$

Deve satisfazer as seguintes condições:

1.  $0 \leq p_i \leq 1$
2.  $\sum_i p_i = 1$  (função discreta de probabilidade)
3.  $\int_{-\infty}^{\infty} p_i = 1$  (função densidade de probabilidade)

# Função de probabilidade

---

Em uma variável aleatória discreta, cada valor de probabilidade está associado a um único ponto da função da variável aleatória.

Já em uma variável contínua, não se calcula o valor de um ponto, e sim a probabilidade de um intervalo. Observe que:

- $P(a < X < b) = \int_a^b f(x) dx$
- $P(c) = \int_c^c f(x) dx = 0$

# Função de distribuição

---

Caso discreto (repartição):

$$F(x) = P(X \leq x) = \sum_{x_i \leq x} P(x_i)$$

Caso contínuo:

$$F(x) = P(X \leq x) = \int_{-\infty}^x f(s) ds$$

# Medidas de Posição

---

## Esperança matemática

- $E(X) = \sum x \cdot p(x)$  (V. A. discreta)
- $E(X) = \int_{-\infty}^{\infty} x \cdot f(x) dx$  (V. A. contínua)

## Mediana

- $F(X = Md) = 0,5$

## Moda

- $P(X = Mo) = \max(p_1, p_2, \dots, p_k)$

# Medidas de Dispersão

---

## Variância

- $\sigma_x^2 = \sum (x_i - \mu_{(x)})^2 \cdot P(x_i)$  (V. A. discreta)
- $\sigma_x^2 = \int_{-\infty}^{\infty} (x - \mu_x)^2 \cdot f(x) dx$  (V. A. contínua)

## Desvio padrão

- $\sigma_x = \sqrt{\sigma_x^2}$