

# Probabilità e Processi Stocastici (455AA)

## Lezione 7

Dario Trevisan

16/10/2023

# Section 1

## Indicatori caratteristici

# Come riassumere la legge di una variabile?

Indicatori di *posizione*, di *dispersione* e di *correlazione*.

- Funzione di ripartizione (CDF), funzione di sopravvivenza

# Come riassumere la legge di una variabile?

Indicatori di *posizione*, di *dispersione* e di *correlazione*.

- Funzione di ripartizione (CDF), funzione di sopravvivenza
- Funzione quantile, mediana (quartili, decili, ecc.)

# Come riassumere la legge di una variabile?

Indicatori di *posizione*, di *dispersione* e di *correlazione*.

- Funzione di ripartizione (CDF), funzione di sopravvivenza
- Funzione quantile, mediana (quartili, decili, ecc.)
- Valor medio

# Come riassumere la legge di una variabile?

Indicatori di *posizione*, di *dispersione* e di *correlazione*.

- Funzione di ripartizione (CDF), funzione di sopravvivenza
- Funzione quantile, mediana (quartili, decili, ecc.)
- Valor medio
- Varianza e deviazione standard

# Come riassumere la legge di una variabile?

Indicatori di *posizione*, di *dispersione* e di *correlazione*.

- Funzione di ripartizione (CDF), funzione di sopravvivenza
- Funzione quantile, mediana (quartili, decili, ecc.)
- Valor medio
- Varianza e deviazione standard
- Covarianza e correlazione.

# Come riassumere la legge di una variabile?

Indicatori di *posizione*, di *dispersione* e di *correlazione*.

- Funzione di ripartizione (CDF), funzione di sopravvivenza
- Funzione quantile, mediana (quartili, decili, ecc.)
- Valor medio
- Varianza e deviazione standard
- Covarianza e correlazione.
- Momenti e funzione generatrice dei momenti



# Come riassumere la legge di una variabile?

Indicatori di *posizione*, di *dispersione* e di *correlazione*.

- Funzione di ripartizione (CDF), funzione di sopravvivenza
- Funzione quantile, mediana (quartili, decili, ecc.)
- Valor medio
- Varianza e deviazione standard
- Covarianza e correlazione.
- Momenti e funzione generatrice dei momenti
- Funzione caratteristica

# Come riassumere la legge di una variabile?

Indicatori di *posizione*, di *dispersione* e di *correlazione*.

- Funzione di ripartizione (CDF), funzione di sopravvivenza
- Funzione quantile, mediana (quartili, decili, ecc.)
- Valor medio
- Varianza e deviazione standard
- Covarianza e correlazione.
- Momenti e funzione generatrice dei momenti
- Funzione caratteristica
- Cenni all'entropia

## Funzione di ripartizione e di sopravvivenza

Data  $X$  a valori in  $\mathbb{R}$ , si è spesso interessati a conoscere la probabilità che  $X$  assuma valori “grandi”.

- Esempio: la quantità di denaro che un investitore potrebbe guadagnare (se positiva) o perdere (se negativa) in una fissata data futura, a seconda dell'andamento del mercato

Definiamo

# Funzione di ripartizione e di sopravvivenza

Data  $X$  a valori in  $\mathbb{R}$ , si è spesso interessati a conoscere la probabilità che  $X$  assuma valori “grandi”.

- Esempio: la quantità di denaro che un investitore potrebbe guadagnare (se positiva) o perdere (se negativa) in una fissata data futura, a seconda dell'andamento del mercato

Definiamo

- 1 la **funzione di ripartizione** (o funzione cumulativa, in inglese *cumulative distribution function*, CDF,) di  $X$

$$\mathbb{R} \ni x \mapsto \text{CDF}_X(x) = P(X \leq x).$$

# Funzione di ripartizione e di sopravvivenza

Data  $X$  a valori in  $\mathbb{R}$ , si è spesso interessati a conoscere la probabilità che  $X$  assuma valori “grandi”.

- Esempio: la quantità di denaro che un investitore potrebbe guadagnare (se positiva) o perdere (se negativa) in una fissata data futura, a seconda dell'andamento del mercato

Definiamo

- 1 la **funzione di ripartizione** (o funzione cumulativa, in inglese *cumulative distribution function*, CDF,) di  $X$

$$\mathbb{R} \ni x \mapsto \text{CDF}_X(x) = P(X \leq x).$$

- 2 la **funzione di sopravvivenza** (in inglese *survival function*) di  $X$ ,

$$\mathbb{R} \ni x \mapsto \text{SUR}_X(x) = P(X > x).$$

## Come calcolarle

- Essendo  $\{X \leq x\}$  e  $\{X > x\}$  un sistema di alternative,  
$$\text{CDF}_X(x) + \text{SUR}_X(x) = 1.$$

## Come calcolarle

- Essendo  $\{X \leq x\}$  e  $\{X > x\}$  un sistema di alternative,

$$\text{CDF}_X(x) + \text{SUR}_X(x) = 1.$$

- Se la densità (discreta o continua) di  $X$  è nota, siccome  $P(X \leq x) = P(X \in (-\infty, x])$ , si trova

$$\text{CDF}_X(x) = \begin{cases} \sum_{z \leq x} P(X = z) & \text{se } X \text{ ha densità discreta,} \\ \int_{-\infty}^x f(z) dz & \text{se } X \text{ ha densità continua.} \end{cases}$$

## Come calcolarle

- Essendo  $\{X \leq x\}$  e  $\{X > x\}$  un sistema di alternative,

$$\text{CDF}_X(x) + \text{SUR}_X(x) = 1.$$

- Se la densità (discreta o continua) di  $X$  è nota, siccome  $P(X \leq x) = P(X \in (-\infty, x])$ , si trova

$$\text{CDF}_X(x) = \begin{cases} \sum_{z \leq x} P(X = z) & \text{se } X \text{ ha densità discreta,} \\ \int_{-\infty}^x f(z) dz & \text{se } X \text{ ha densità continua.} \end{cases}$$

- Possiamo quindi interpretare (almeno nel caso continuo) la  $\text{CDF}_X(x)$  come l'area del sottografico della densità da  $-\infty$  fino ad  $x$ .



## Come calcolarle

- Essendo  $\{X \leq x\}$  e  $\{X > x\}$  un sistema di alternative,

$$\text{CDF}_X(x) + \text{SUR}_X(x) = 1.$$

- Se la densità (discreta o continua) di  $X$  è nota, siccome  $P(X \leq x) = P(X \in (-\infty, x])$ , si trova

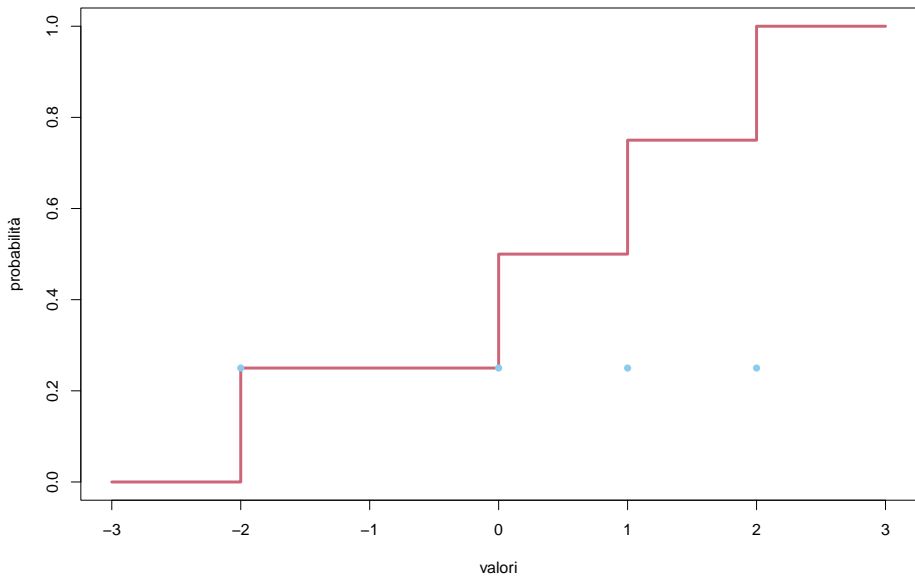
$$\text{CDF}_X(x) = \begin{cases} \sum_{z \leq x} P(X = z) & \text{se } X \text{ ha densità discreta,} \\ \int_{-\infty}^x f(z) dz & \text{se } X \text{ ha densità continua.} \end{cases}$$

- Possiamo quindi interpretare (almeno nel caso continuo) la  $\text{CDF}_X(x)$  come l'area del sottografico della densità da  $-\infty$  fino ad  $x$ .
- Per la funzione di sopravvivenza,

$$\text{SUR}_X(x) = \begin{cases} \sum_{z > x} P(X = z) & \text{se } X \text{ ha densità discreta,} \\ \int_x^{+\infty} f(z) dz & \text{se } X \text{ ha densità continua,} \end{cases}$$

## Esempio nel caso discreto:

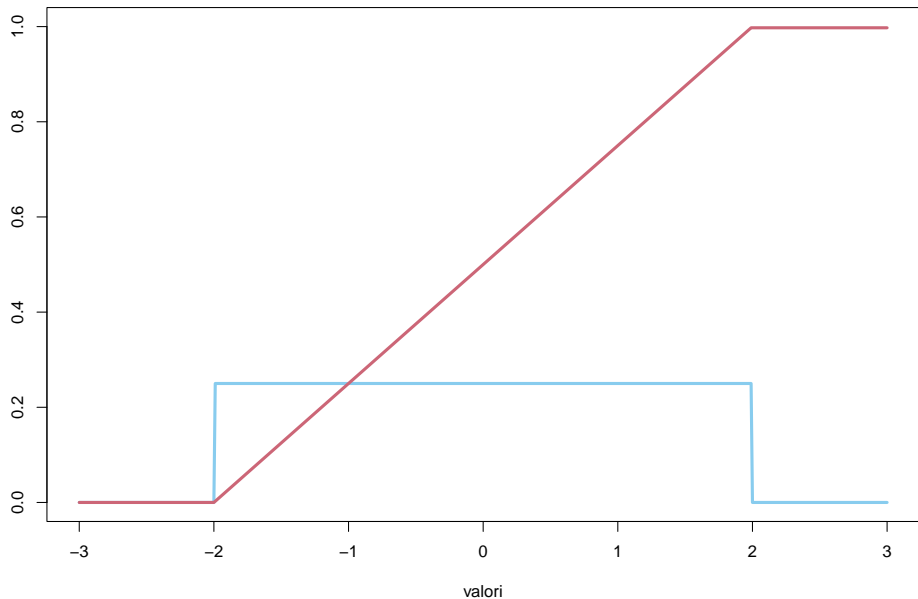
- Sia  $X$  uniforme discreta sui valori  $E = \{-2, 1, 0, 2\}$ .



## Esempio nel caso continuo

Si consideri una variabile aleatoria  $X$  avente densità uniforme continua nell'intervallo  $[-2, 2]$ , ossia per  $x \in [-2, 2]$ ,

$$p(X = x) = 1/4.$$



# Proprietà

- 1 vale  $\text{CDF}_X(x) \in [0, 1]$ , essendo una probabilità.

# Proprietà

- 1 vale  $\text{CDF}_X(x) \in [0, 1]$ , essendo una probabilità.
- 2 la funzione  $x \mapsto \text{CDF}_X(x)$  è crescente (ma non strettamente): se  $x < z$ , per la monotonia della probabilità,

$$\text{CDF}_X(x) \leq \text{CDF}_X(z)$$

# Proprietà

- 1 vale  $CDF_X(x) \in [0, 1]$ , essendo una probabilità.
- 2 la funzione  $x \mapsto CDF_X(x)$  è crescente (ma non strettamente): se  $x < z$ , per la monotonia della probabilità,

$$CDF_X(x) \leq CDF_X(z)$$

- 3 vale  $CDF_X(-\infty) = 0$  e  $CDF_X(+\infty) = 1$  (nel senso di limiti opportuni):



# Proprietà

- 1 vale  $CDF_X(x) \in [0, 1]$ , essendo una probabilità.
- 2 la funzione  $x \mapsto CDF_X(x)$  è crescente (ma non strettamente): se  $x < z$ , per la monotonia della probabilità,

$$CDF_X(x) \leq CDF_X(z)$$

- 3 vale  $CDF_X(-\infty) = 0$  e  $CDF_X(+\infty) = 1$  (nel senso di limiti opportuni):
- 4 Nel caso di densità discreta, la  $CDF_X$  è una funzione costante a tratti, mentre nel caso di variabili con densità continua, la  $CDF_X$  è una funzione continua.

# Proprietà

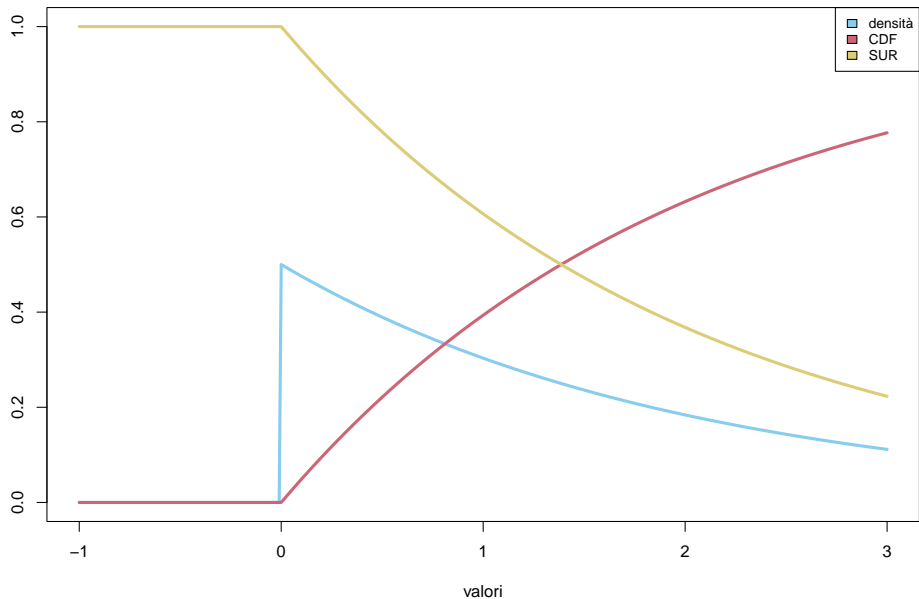
- 1 vale  $CDF_X(x) \in [0, 1]$ , essendo una probabilità.
- 2 la funzione  $x \mapsto CDF_X(x)$  è crescente (ma non strettamente): se  $x < z$ , per la monotonia della probabilità,

$$CDF_X(x) \leq CDF_X(z)$$

- 3 vale  $CDF_X(-\infty) = 0$  e  $CDF_X(+\infty) = 1$  (nel senso di limiti opportuni):
- 4 Nel caso di densità discreta, la  $CDF_X$  è una funzione costante a tratti, mentre nel caso di variabili con densità continua, la  $CDF_X$  è una funzione continua.
- 5 Per la funzione SUR, valgono proprietà analoghe: la funzione è decrescente e vale  $SUR_X(-\infty) = 1$  mentre  $SUR_X(+\infty) = 0$ .

## Un ulteriore esempio

Si consideri una variabile aleatoria  $X$  con densità esponenziale di parametro  $\lambda > 0$ .

Figura 2: densità, CDF e SUR di una variabile  $X$  con densità esponenziale di

## Dalla CDF alla densità

- Nel caso discreto, la densità è non nulla solo nei valori  $x \in \mathbb{R}$  in cui la  $CDF_X(x)$  ha un salto, e il valore della densità in quel punto è proprio *l'ampiezza del salto*.

## Dalla CDF alla densità

- Nel caso discreto, la densità è non nulla solo nei valori  $x \in \mathbb{R}$  in cui la  $CDF_X(x)$  ha un salto, e il valore della densità in quel punto è proprio *l'ampiezza del salto*.
- Nel caso di densità continua, per invertire la formula

$$\int_{-\infty}^x p(X = z) dz = CDF_X(x)$$

è sufficiente applicare il teorema fondamentale del calcolo integrale, e quindi derivare la  $CDF_X$ :

$$\frac{d}{dx} CDF_X(x) = p(X = x).$$

(nei punti in cui  $CDF_X$  è derivabile)

## Dalla CDF alla densità

- Nel caso discreto, la densità è non nulla solo nei valori  $x \in \mathbb{R}$  in cui la  $CDF_X(x)$  ha un salto, e il valore della densità in quel punto è proprio *l'ampiezza del salto*.
- Nel caso di densità continua, per invertire la formula

$$\int_{-\infty}^x p(X = z) dz = CDF_X(x)$$

è sufficiente applicare il teorema fondamentale del calcolo integrale, e quindi derivare la  $CDF_X$ :

$$\frac{d}{dx} CDF_X(x) = p(X = x).$$

(nei punti in cui  $CDF_X$  è derivabile)

- Per la  $SUR_X$  basta cambiare di segno: ad esempio (caso continuo)

$$-\frac{d}{dx} SUR_X(x) = f(x).$$

## Mediana (definizione intuitiva)

- La *mediana* di  $X$  è definita come un valore  $\bar{x} \in \mathbb{R}$ , se esiste, tale che

$$\text{CDF}_X(\bar{x}) = \frac{1}{2}.$$



## Mediana (definizione intuitiva)

- La *mediana* di  $X$  è definita come un valore  $\bar{x} \in \mathbb{R}$ , se esiste, tale che

$$\text{CDF}_X(\bar{x}) = \frac{1}{2}.$$

- Significa che

$$P(X \leq \bar{x}) = P(X > \bar{x}) = \frac{1}{2},$$

ossia  $\bar{x}$  è scelta in modo che le due alternative  $\{X \leq \bar{x}\}$  e  $\{X > \bar{x}\}$  abbiano la stessa probabilità.

## Mediana (definizione intuitiva)

- La *mediana* di  $X$  è definita come un valore  $\bar{x} \in \mathbb{R}$ , se esiste, tale che

$$\text{CDF}_X(\bar{x}) = \frac{1}{2}.$$

- Significa che

$$P(X \leq \bar{x}) = P(X > \bar{x}) = \frac{1}{2},$$

ossia  $\bar{x}$  è scelta in modo che le due alternative  $\{X \leq \bar{x}\}$  e  $\{X > \bar{x}\}$  abbiano la stessa probabilità.

- La mediana è quindi un indicatore di “centralità” per  $X$ , alternativo alla moda.

## Esempi

- se la densità di  $X$  è uniforme (diciamo su un insieme  $E$  con un numero pari di valori), significa che metà dei valori possibili di  $X$  sono  $\leq \bar{x}$ , mentre i rimanenti sono  $> \bar{x}$ . In questo caso invece una moda è uno qualsiasi dei valori di  $E$ .

## Esempi

- se la densità di  $X$  è uniforme (diciamo su un insieme  $E$  con un numero pari di valori), significa che metà dei valori possibili di  $X$  sono  $\leq \bar{x}$ , mentre i rimanenti sono  $> \bar{x}$ . In questo caso invece una moda è uno qualsiasi dei valori di  $E$ .
- Sia  $X$  uniforme su

$$E = \{0, 0.1, 0.15, 0.3, 0.4, 0.7, 0.73, 0.9, 0.95, 1.1\}$$

Una mediana per  $X$  è  $\bar{x} = 0.4$ , ma anche un qualsiasi valore compreso tra 0.4 e 0.7 (escluso)

## Esempi

- se la densità di  $X$  è uniforme (diciamo su un insieme  $E$  con un numero pari di valori), significa che metà dei valori possibili di  $X$  sono  $\leq \bar{x}$ , mentre i rimanenti sono  $> \bar{x}$ . In questo caso invece una moda è uno qualsiasi dei valori di  $E$ .
- Sia  $X$  uniforme su

$$E = \{0, 0.1, 0.15, 0.3, 0.4, 0.7, 0.73, 0.9, 0.95, 1.1\}$$

Una mediana per  $X$  è  $\bar{x} = 0.4$ , ma anche un qualsiasi valore compreso tra 0.4 e 0.7 (escluso)

- Nel caso di una variabile esponenziale di parametro  $\lambda$ ,

$$1 - e^{-\lambda \bar{x}} = \frac{1}{2} \quad \leftrightarrow \quad \lambda \bar{x} = \log(2),$$

ossia

$$\bar{x} = \frac{\log(2)}{\lambda}.$$

# Funzione quantile

- Problemi della mediana (così definita)

# Funzione quantile

- Problemi della mediana (così definita)
  - 1 non necessariamente la mediana esiste sempre

# Funzione quantile

- Problemi della mediana (così definita)
  - 1 non necessariamente la mediana esiste sempre
  - 2 non è unicamente determinata



# Funzione quantile

- Problemi della mediana (così definita)
  - 1 non necessariamente la mediana esiste sempre
  - 2 non è unicamente determinata
  - 3 non è facile calcolarla

# Funzione quantile

- Problemi della mediana (così definita)
  - 1 non necessariamente la mediana esiste sempre
  - 2 non è unicamente determinata
  - 3 non è facile calcolarla
- Per risolvere i primi due, si introduce una inversa generalizzata  $\text{CDF}_X$ , detta funzione *quantile* di  $X$

$$q_X : (0, 1) \rightarrow \mathbb{R}$$

che ad ogni *livello*  $\alpha \in (0, 1)$  associa

$$q_X(\alpha) = \min \{x \in \mathbb{R} : \text{CDF}_X(x) \geq \alpha\}.$$

# Funzione quantile

- Problemi della mediana (così definita)
  - 1 non necessariamente la mediana esiste sempre
  - 2 non è unicamente determinata
  - 3 non è facile calcolarla
- Per risolvere i primi due, si introduce una inversa generalizzata  $CDF_X$ , detta funzione *quantile* di  $X$

$$q_X : (0, 1) \rightarrow \mathbb{R}$$

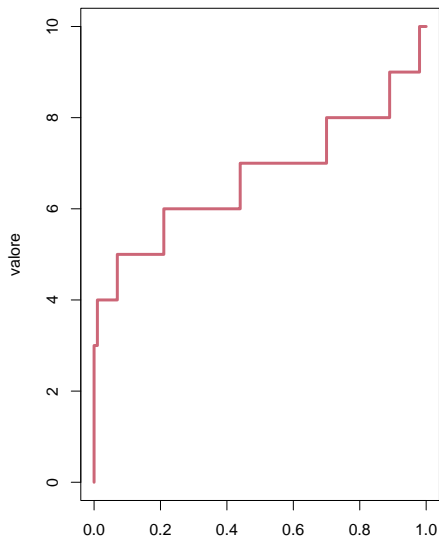
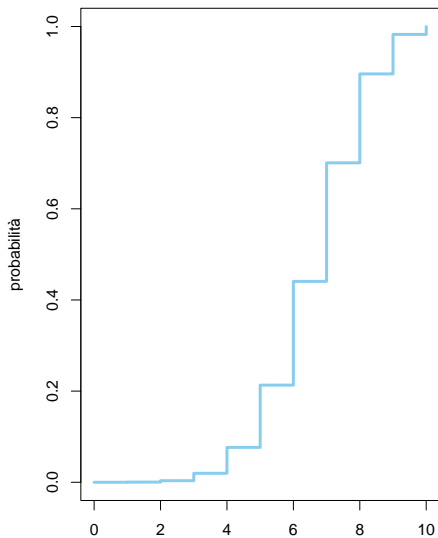
che ad ogni *livello*  $\alpha \in (0, 1)$  associa

$$q_X(\alpha) = \min \{x \in \mathbb{R} : CDF_X(x) \geq \alpha\}.$$

- se  $X$  ha densità continua, allora

$$CDF_X(q_X(\alpha)) = \alpha.$$

# Un esempio discreto



# Mediana, quartili, decili ecc.

Si definiscono quindi

- la mediana di  $X$  come il valore  $\bar{x} = q_X(1/2)$ .

# Mediana, quartili, decili ecc.

Si definiscono quindi

- la mediana di  $X$  come il valore  $\bar{x} = q_X(1/2)$ .
- i *quartili*,  $q_X(\alpha)$  corrispondenti ad  $\alpha \in \{1/4, 2/4, 3/4\}$  (detti il primo, secondo e terzo quartile),

# Mediana, quartili, decili ecc.

Si definiscono quindi

- la mediana di  $X$  come il valore  $\bar{x} = q_X(1/2)$ .
- i *quartili*,  $q_X(\alpha)$  corrispondenti ad  $\alpha \in \{1/4, 2/4, 3/4\}$  (detti il primo, secondo e terzo quartile),
- i *decili*  $q_X(\alpha)$  per  $\alpha = k/10$ ,

# Mediana, quartili, decili ecc.

Si definiscono quindi

- la mediana di  $X$  come il valore  $\bar{x} = q_X(1/2)$ .
- i *quartili*,  $q_X(\alpha)$  corrispondenti ad  $\alpha \in \{1/4, 2/4, 3/4\}$  (detti il primo, secondo e terzo quartile),
- i *decili*  $q_X(\alpha)$  per  $\alpha = k/10$ ,
- i *percentili*  $q_X(\alpha)$  per  $\alpha = k/100$ .



## Section 2

# Valor medio

# Definizione

- La mediana, i quartili, decili ecc., sono efficaci ma difficili da calcolare.

## Definizione

- La mediana, i quartili, decili ecc., sono efficaci ma difficili da calcolare.
- il valor medio (media, valore atteso o speranza matematica) di  $X$  a valori in  $\mathbb{R}$ , è una *media* dei valori di  $X$  *ponderata* tramite la densità (discreta o continua):

$$\mathbb{E}[X|I] = \begin{cases} \sum_{x \in \mathbb{R}} xP(X = x|I) & \text{se } X \text{ ha densità discreta,} \\ \int_{-\infty}^{\infty} xp(X = x|I)dx & \text{se } X \text{ ha densità continua.} \end{cases}$$

## Definizione

- La mediana, i quartili, decili ecc., sono efficaci ma difficili da calcolare.
- il valor medio (media, valore atteso o speranza matematica) di  $X$  a valori in  $\mathbb{R}$ , è una *media* dei valori di  $X$  *ponderata* tramite la densità (discreta o continua):

$$\mathbb{E}[X|I] = \begin{cases} \sum_{x \in \mathbb{R}} xP(X = x|I) & \text{se } X \text{ ha densità discreta,} \\ \int_{-\infty}^{\infty} xp(X = x|I)dx & \text{se } X \text{ ha densità continua.} \end{cases}$$

- La notazione  $\mathbb{E}[X|I]$  ricorda  $P(X = x|I)$  (si sottointende a volte  $I$ ).

## Definizione

- La mediana, i quartili, decili ecc., sono efficaci ma difficili da calcolare.
- il valor medio (media, valore atteso o speranza matematica) di  $X$  a valori in  $\mathbb{R}$ , è una *media* dei valori di  $X$  *ponderata* tramite la densità (discreta o continua):

$$\mathbb{E}[X|I] = \begin{cases} \sum_{x \in \mathbb{R}} xP(X = x|I) & \text{se } X \text{ ha densità discreta,} \\ \int_{-\infty}^{\infty} xp(X = x|I)dx & \text{se } X \text{ ha densità continua.} \end{cases}$$

- La notazione  $\mathbb{E}[X|I]$  ricorda  $P(X = x|I)$  (si sottointende a volte  $I$ ).
- Si richiede che serie o integrali convergano assolutamente, ossia

$$\sum_{x \in \mathbb{R}} |x|P(X = x|I) < \infty \text{ oppure } \int_{-\infty}^{\infty} |x|p(X = x|I)dx < \infty.$$

altrimenti il valor medio *non esiste* (può accadere).

# Esempi

Sia  $X \in \{0, 1\}$  la variabile indicatrice di un evento  $A$ , ossia  $\{X = 1\} = A$ .

- La legge di  $X$  è Bernoulli di parametro  $p = P(X = 1|I) = P(A|I)$

## Esempi

Sia  $X \in \{0, 1\}$  la variabile indicatrice di un evento  $A$ , ossia  $\{X = 1\} = A$ .

- La legge di  $X$  è Bernoulli di parametro  $p = P(X = 1|I) = P(A|I)$
- Per definizione

$$\mathbb{E}[X|I] = 0 \cdot P(X = 0|I) + 1 \cdot P(X = 1|I) = P(X = 1|I) = P(A|I) = p,$$

## Esempi

Sia  $X \in \{0, 1\}$  la variabile indicatrice di un evento  $A$ , ossia  $\{X = 1\} = A$ .

- La legge di  $X$  è Bernoulli di parametro  $p = P(X = 1|I) = P(A|I)$
- Per definizione

$$\mathbb{E}[X|I] = 0 \cdot P(X = 0|I) + 1 \cdot P(X = 1|I) = P(X = 1|I) = P(A|I) = p,$$

- Eccetto i casi limite  $p = 0$ , oppure  $p = 1$ , il valor medio non è uno dei possibili valori di  $X$ .



Sia  $X$  una variabile aleatoria uniforme continua sull'intervallo  $(a, b)$ .

- Il valor medio di  $X$  è

$$\int_a^b x \frac{1}{b-a} dx = \frac{(b^2 - a^2)}{2(b-a)} = \frac{a+b}{2},$$

Sia  $X$  una variabile aleatoria uniforme continua sull'intervallo  $(a, b)$ .

- Il valor medio di  $X$  è

$$\int_a^b x \frac{1}{b-a} dx = \frac{(b^2 - a^2)}{2(b-a)} = \frac{a+b}{2},$$

- Notiamo che in questo caso il valor medio è uno dei possibili valori e coincide con la mediana.

Sia  $X$  una variabile aleatoria con densità binomiale di parametri  $n = 10$ ,  $p = 1/3$ . Allora

$$\sum_{k=0}^{10} k \binom{10}{k} \frac{1}{3^k} \left(\frac{2}{3}\right)^{10-k}.$$

- Si può calcolarlo numericamente:

```
## [1] 3.333333
```

# Definizione generale

- ci limiteremo al calcolo (esplicito) del valor medio nei casi in cui  $X$  ammetta densità discreta o continua.

# Definizione generale

- ci limiteremo al calcolo (esplicito) del valor medio nei casi in cui  $X$  ammetta densità discreta o continua.
- è possibile dare una definizione generale, che non usa la densità:

$$\mathbb{E}[X|I] = \int_0^{\infty} P(X > x|I) dx - \int_{-\infty}^0 P(X < x) dx,$$

## La formula di disintegrazione per il valor medio

La proprietà fondamentale è l'analogia della *formula di disintegrazione* per la probabilità, che possiamo scrivere in termini di sistemi di alternative o variabili aleatorie (discrete o continue).

- Sia  $X$  una variabile aleatoria reale e sia  $Y \in E$  una variabile aleatoria:

# La formula di disintegrazione per il valor medio

La proprietà fondamentale è l'analogia della *formula di disintegrazione* per la probabilità, che possiamo scrivere in termini di sistemi di alternative o variabili aleatorie (discrete o continue).

- Sia  $X$  una variabile aleatoria reale e sia  $Y \in E$  una variabile aleatoria:
  - 1 Se  $Y$  ha densità discreta, vale

$$\mathbb{E}[X|I] = \sum_{y \in E} \mathbb{E}[X|I, Y = y] P(Y = y|I),$$



## La formula di disintegrazione per il valor medio

La proprietà fondamentale è l'analogia della *formula di disintegrazione* per la probabilità, che possiamo scrivere in termini di sistemi di alternative o variabili aleatorie (discrete o continue).

- Sia  $X$  una variabile aleatoria reale e sia  $Y \in E$  una variabile aleatoria:

- 1 Se  $Y$  ha densità discreta, vale

$$\mathbb{E}[X|I] = \sum_{y \in E} \mathbb{E}[X|I, Y = y] P(Y = y|I),$$

- 2 Se  $E = \mathbb{R}^d$  e  $Y$  ha densità continua, vale

$$\mathbb{E}[X|I] = \int_{\mathbb{R}^d} \mathbb{E}[X|I, Y = y] p(Y = y|I) dy.$$

# Dimostrazione

## Proprietà del valor medio

Siano  $X, Y$  variabili aleatorie reali, e siano  $a, b, c \in \mathbb{R}$  (non aleatorie).

Allora

- 1 (linearità) vale  $\mathbb{E}[aX|I] = a\mathbb{E}[X|I]$  e  $\mathbb{E}[X + Y|I] = \mathbb{E}[X|I] + \mathbb{E}[Y|I]$ .

# Proprietà del valor medio

Siano  $X, Y$  variabili aleatorie reali, e siano  $a, b, c \in \mathbb{R}$  (non aleatorie).

Allora

- 1 (linearità) vale  $\mathbb{E}[aX|I] = a\mathbb{E}[X|I]$  e  $\mathbb{E}[X + Y|I] = \mathbb{E}[X|I] + \mathbb{E}[Y|I]$ .
- 2 (monotonia) se  $P(X \geq Y|I) = 1$ , allora  $\mathbb{E}[X|I] \geq \mathbb{E}[Y|I]$ . In particolare, se  $P(X \in [a, b]|I) = 1$ , allora  $\mathbb{E}[X|I] \in [a, b]$ .

## Proprietà del valor medio

Siano  $X, Y$  variabili aleatorie reali, e siano  $a, b, c \in \mathbb{R}$  (non aleatorie).

Allora

- 1 (linearità) vale  $\mathbb{E}[aX|I] = a\mathbb{E}[X|I]$  e  $\mathbb{E}[X + Y|I] = \mathbb{E}[X|I] + \mathbb{E}[Y|I]$ .
- 2 (monotonia) se  $P(X \geq Y|I) = 1$ , allora  $\mathbb{E}[X|I] \geq \mathbb{E}[Y|I]$ . In particolare, se  $P(X \in [a, b]|I) = 1$ , allora  $\mathbb{E}[X|I] \in [a, b]$ .
- 3 (diseguaglianza di Markov) se  $X$  è a valori non-negativi (rispetto all'informazione  $I$ ), allora per ogni  $c > 0$ ,

$$P(X > c|I) \leq \frac{\mathbb{E}[X|I]}{c}.$$

# Dimostrazione 1. (linearità)

## Dimostrazione 2. (monotonia)

## Dimostrazione 3. (Markov)



## Collegamento tra quantile e valor medio

- Scegliamo  $c = q_X(\alpha)$  nella diseuguaglianza di Markov.

## Collegamento tra quantile e valor medio

- Scegliamo  $c = q_X(\alpha)$  nella diseuguaglianza di Markov.
- Supponendo che  $X \geq 0$  e che abbia densità continua,

$$P(X \geq q_X(\alpha)) = 1 - \text{CDF}_X(q_X(\alpha)) = 1 - \alpha,$$

## Collegamento tra quantile e valor medio

- Scegliamo  $c = q_X(\alpha)$  nella diseuguaglianza di Markov.
- Supponendo che  $X \geq 0$  e che abbia densità continua,

$$P(X \geq q_X(\alpha)) = 1 - \text{CDF}_X(q_X(\alpha)) = 1 - \alpha,$$

- quindi la diseuguaglianza implica che

$$1 - \alpha \leq \frac{\mathbb{E}[X]}{q_X(\alpha)}.$$

## Collegamento tra quantile e valor medio

- Scegliamo  $c = q_X(\alpha)$  nella diseguaglianza di Markov.
- Supponendo che  $X \geq 0$  e che abbia densità continua,

$$P(X \geq q_X(\alpha)) = 1 - \text{CDF}_X(q_X(\alpha)) = 1 - \alpha,$$

- quindi la diseguaglianza implica che

$$1 - \alpha \leq \frac{\mathbb{E}[X]}{q_X(\alpha)}.$$

- Ad esempio, con  $\alpha = 1/2$  si trova che

$$q_X(1/2) \leq 2\mathbb{E}[X].$$

## Valor medio di $g(X)$

Sia  $X \in E$  una variabile aleatoria con densità discreta oppure continua (se  $E = \mathbb{R}^d$ ).

- Data  $g : E \rightarrow \mathbb{R}$ , vale

$$\mathbb{E}[g(X)|I] = \begin{cases} \sum_{x \in E} g(x)P(X = x|I) & \text{se } X \text{ ha densità discreta,} \\ \int_E g(x)p(X = x|I)dx & \text{se } X \text{ ha densità continua.} \end{cases}$$

## Valor medio di $g(X)$

Sia  $X \in E$  una variabile aleatoria con densità discreta oppure continua (se  $E = \mathbb{R}^d$ ).

- Data  $g : E \rightarrow \mathbb{R}$ , vale

$$\mathbb{E}[g(X)|I] = \begin{cases} \sum_{x \in E} g(x)P(X = x|I) & \text{se } X \text{ ha densità discreta,} \\ \int_E g(x)p(X = x|I)dx & \text{se } X \text{ ha densità continua.} \end{cases}$$

- Per calcolare il valor medio di una variabile composta  $g(X)$ , basta conoscere la densità di  $X$  (*non* serve calcolare quella di  $g(X)$ )!

# Dimostrazione

## Esempio

Sia  $X$  una variabile con densità discreta binomiale di parametri  $n = 20$ ,  $p = 1/4$ . Si trova

$$\mathbb{E} [X^3] = \sum_{k=0}^{20} k^3 \binom{20}{k} \frac{1}{4^k} \left(\frac{3}{4}\right)^{20-k}.$$

Possiamo calcolarlo numericamente.

## [1] 183.125



## Valor medio e indipendenza

Siano  $X, Y$  variabili aleatorie reali indipendenti (rispetto ad una informazione  $I$ ). Allora

$$\mathbb{E}[XY|I] = \mathbb{E}[X|I] \mathbb{E}[Y|I].$$

- Ricordando che se  $X, Y$  sono indipendenti anche eventuali composizioni  $g(X)$  e  $h(Y)$  lo sono, segue che

$$\mathbb{E}[g(X)h(Y)|I] = \mathbb{E}[g(X)|I] \mathbb{E}[h(Y)|I].$$

(a volte, specie negli esercizi, si è appunto in questa situazione apparentemente più generale)

# Dimostrazione

## Valor medio e indipendenza

Siano  $X$ ,  $Y$  variabili aleatorie reali indipendenti (rispetto ad una informazione  $I$ ). Allora

$$\mathbb{E}[XY|I] = \mathbb{E}[X|I] \mathbb{E}[Y|I].$$

- Ricordando che se  $X$ ,  $Y$  sono indipendenti anche eventuali composizioni  $g(X)$  e  $h(Y)$  lo sono, segue che

$$\mathbb{E}[g(X)h(Y)|I] = \mathbb{E}[g(X)|I] \mathbb{E}[h(Y)|I].$$

(a volte, specie negli esercizi, si è appunto in questa situazione apparentemente più generale)

# Dimostrazione

## Il caso vettoriale

Data una variabile  $X = (X_1, \dots, X_d)$  a valori in  $\mathbb{R}^d$ , si definisce il *vettore dei valor medi* (o vettore delle medie) di  $X$  come il vettore in  $\mathbb{R}^d$ ,

$$\mathbb{E}[X|I] = (\mathbb{E}[X_1|I], \dots, \mathbb{E}[X_d|I]).$$

## Linearità (caso vettoriale)

- Additività:

$$\mathbb{E}[X + Y|I] = \mathbb{E}[X|I] + \mathbb{E}[Y|I]$$

per variabili aleatorie  $X, Y$  a valori in  $\mathbb{R}^d$ .

## Linearità (caso vettoriale)

- Additività:

$$\mathbb{E}[X + Y|I] = \mathbb{E}[X|I] + \mathbb{E}[Y|I]$$

per variabili aleatorie  $X, Y$  a valori in  $\mathbb{R}^d$ .

- trasformazioni lineari affini del vettore dei valor medi: data una variabile aleatoria  $X \in \mathbb{R}^d$  e posta

$$Y = AX + b \quad \text{ossia} \quad Y_i = \sum_{j=1}^d A_{ij}X_j + b_i,$$

dove  $A \in \mathbb{R}^{k \times d}$  è una matrice e  $b \in \mathbb{R}^k$  è un vettore (noti, ossia costanti rispetto all'informazione  $I$ ), vale

$$\mathbb{E}[Y|I] = A\mathbb{E}[X|I] + b, \quad \text{ossia} \quad \mathbb{E}[Y_i|I] = \sum_{j=1}^d A_{ij}\mathbb{E}[X_j|I] + b_i.$$

## Section 3

**Varianza e deviazione standard**



# Varianza

La moda, la mediana ed il valore medio sono tutti indicatori *puntuali*, riassumono tutta la legge con un singolo valore.

Per descrivere in modo più efficace una variabile  $X$  si affianca un indicatore della dispersione, ossia della “concentrazione” della sua legge intorno ad un indicatore puntuale.

- Un indicatore di dispersione molto usato è la *deviazione standard* (o scarto quadratico medio), definita come

$$\sigma_X = \sqrt{\text{Var}(X)},$$

dove la *varianza* è

$$\text{Var}(X) = \mathbb{E} \left[ (X - \mathbb{E}[X])^2 \right].$$

L'unità di misura di  $\sigma_X$  è la stessa di  $X$ , mentre  $\text{Var}(X)$  ha come unità di misura il quadrato dell'unità di  $X$ .

Operativamente:

- 1 si calcola il valor medio di  $X$ ,

L'unità di misura di  $\sigma_X$  è la stessa di  $X$ , mentre  $\text{Var}(X)$  ha come unità di misura il quadrato dell'unità di  $X$ .

Operativamente:

- 1 si calcola il valor medio di  $X$ ,
- 2 si considera lo scarto (variabile aleatoria centrata)

$$X - \mathbb{E}[X],$$

L'unità di misura di  $\sigma_X$  è la stessa di  $X$ , mentre  $\text{Var}(X)$  ha come unità di misura il quadrato dell'unità di  $X$ .

Operativamente:

- 1 si calcola il valor medio di  $X$ ,
- 2 si considera lo scarto (variabile aleatoria centrata)

$$X - \mathbb{E}[X],$$

- 3 se ne prende il quadrato e il valor medio

$$\text{Var}(X) = \mathbb{E}[(X - \mathbb{E}[X])^2].$$

L'unità di misura di  $\sigma_X$  è la stessa di  $X$ , mentre  $\text{Var}(X)$  ha come unità di misura il quadrato dell'unità di  $X$ .

Operativamente:

- 1 si calcola il valor medio di  $X$ ,
- 2 si considera lo scarto (variabile aleatoria centrata)

$$X - \mathbb{E}[X],$$

- 3 se ne prende il quadrato e il valor medio

$$\text{Var}(X) = \mathbb{E}[(X - \mathbb{E}[X])^2].$$

- 4 Per la deviazione standard si prende la radice quadrata

$$\sigma_X = \sqrt{\mathbb{E}[(X - \mathbb{E}[X])^2]}.$$

$$\text{Var}(X) = \mathbb{E} \left[ (X - \mathbb{E}[X])^2 \right].$$

Partendo dalla densità di  $X$  e usando  $g(x) = (x - \mathbb{E}[X])^2$ , si trova la formula

$$\text{Var}(X) = \begin{cases} \sum_{x \in \mathbb{R}} (x - \mathbb{E}[X])^2 P(X = x) & \text{se } X \text{ ha densità discreta} \\ \int_{-\infty}^{\infty} (x - \mathbb{E}[X])^2 p(X = x) dx & \text{se } X \text{ ha densità continua.} \end{cases}$$

# Esempi

# Espressione alternativa per la varianza

Vale l'identità

$$\text{Var}(X) = \mathbb{E}[X^2] - (\mathbb{E}[X])^2.$$



# Dimostrazione

# Un altro esempio

## Diseguaglianza di Chebyshev

Sia  $X \in \mathbb{R}$  una variabile aleatoria. Allora per ogni costante  $k > 0$ , si ha

$$P(|X - \mathbb{E}[X]| > k) \leq \frac{\text{Var}(X)}{k^2},$$

o, equivalentemente, per ogni  $k \geq 1$ ,

$$P(\mathbb{E}[X] - k\sigma_X \leq X \leq \mathbb{E}[X] + k\sigma_X) \geq 1 - \frac{1}{k^2}.$$

- Una conseguenza è che, se  $\sigma_X = 0$  la variabile  $X$  è costante con probabilità 1

## Diseguaglianza di Chebyshev

Sia  $X \in \mathbb{R}$  una variabile aleatoria. Allora per ogni costante  $k > 0$ , si ha

$$P(|X - \mathbb{E}[X]| > k) \leq \frac{\text{Var}(X)}{k^2},$$

o, equivalentemente, per ogni  $k \geq 1$ ,

$$P(\mathbb{E}[X] - k\sigma_X \leq X \leq \mathbb{E}[X] + k\sigma_X) \geq 1 - \frac{1}{k^2}.$$

- Una conseguenza è che, se  $\sigma_X = 0$  la variabile  $X$  è costante con probabilità 1
- Informalmente scriviamo

$$X \approx \mathbb{E}[X] \pm \sigma_X$$

# Dimostrazione

# Standardizzazione

Data  $X$ , la variabile  $X - \mathbb{E}[X]$  è centrata,  $\mathbb{E}[(X - \mathbb{E}[X])] = 0$ ,

La *standardizzazione*  $\hat{X}$  è la variabile

$$\hat{X} = \frac{X - \mathbb{E}[X]}{\sigma_X},$$

che è centrata  $\mathbb{E}[\hat{X}] = 0$  e ha deviazione standard  $\sigma_{\hat{X}} = 1$ .

# Esempi







