

Variabili casuali

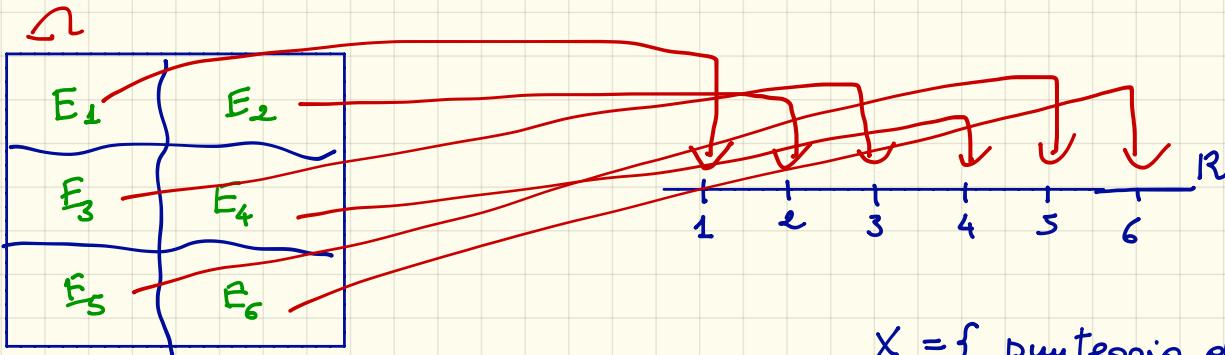
	Task Description	Due Date	Status
	Introduzione alle variabili casuali		
	V.c. discrete: distribuzione di probabilità e suoi requisiti		
	Comportamento di una r.c. rispetto ad una trasformazione nello spazio R		
	Due semplici modelli di r.c. discrete: il modello uniforme e il modello di Bernoulli		
	Principali indicatori di sintesi di una v.c.: media (o valore atteso), varianza / scarto quadratico medio ed asimmetria		
	Proprietà di media e varianza rispetto a trasformazioni lineari		
	Due particolari trasformazioni lineari: centauratura e standardizzazione		

VARIABILE CASUALE (ALEATORIA, PROBABILISTICA)



rappresentazione esperimento probabilistico sullo spazio dei numeri

Esempio → lancio dado



$$X = \{ \text{punteggio dado} \}$$

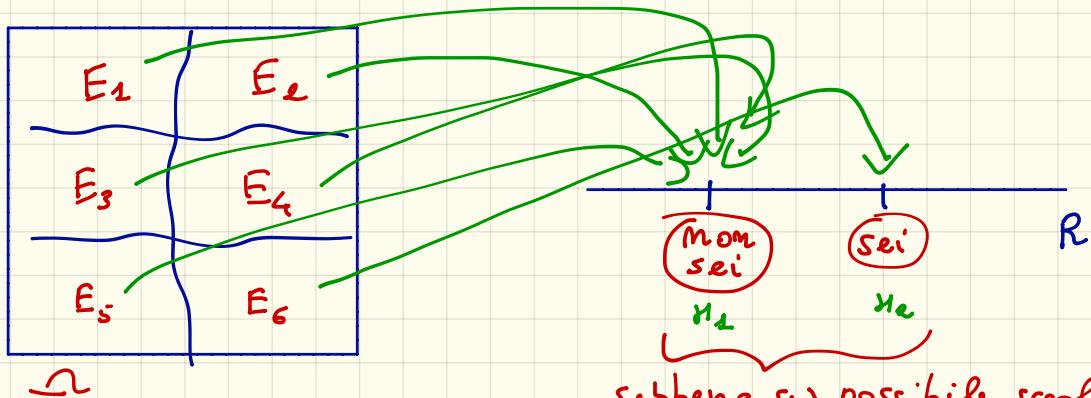
$$E_i = \{ \text{uscita faccia punteggio } i \} \\ i = 1, 6$$

$$X = \{ 1, 2, \dots, 6 \}$$

$$P(E_i) = \frac{1}{6}$$

$$P(X=6) = P(E_6) = \frac{1}{6}$$

Esempio lancio dadi



$$X = \{ \text{uscita punteggio } 6 \}$$

$$X = \{ m_1, m_2 \}$$

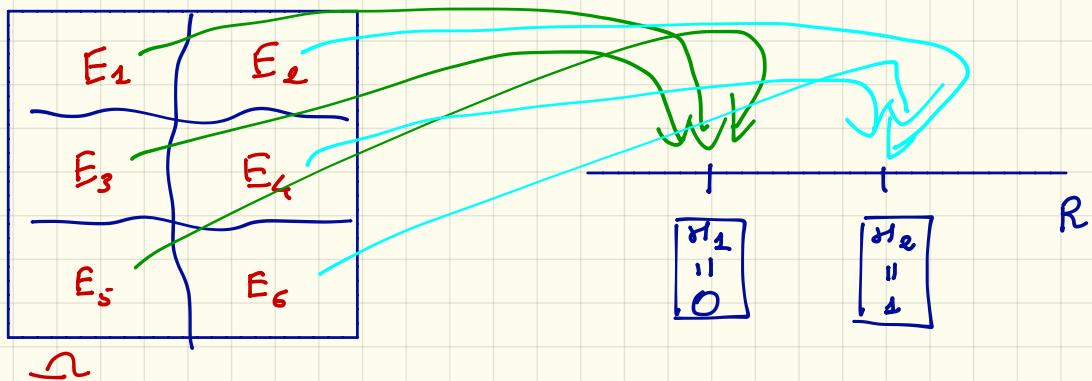
$$P(X = m_1) = P(m_1) = P\{E_1 \cup E_2 \cup \dots \cup E_5\} = \frac{5}{6}$$

$$P(X = m_2) = P(E_6) = \frac{1}{6}$$

Ad ogni evento è associato uno ed un solo numero ma non è sempre vero il contrario

Sebbene sia possibile scegliere qualunque coppia di numeri, per convenzione si utilizzza il numero 1 per indicare l'evento di interesse (successo) e il numero 0 per l'altro evento (insuccesso)

Esempio lancio dadi



$X = \{ \text{punteggio pari} \}$

$X = \{ 0, 1 \}$

punteggio
dispari

punteggio
pari

$$\begin{aligned}
 P(X=0) &= P\{E_1 \cup E_3 \cup E_5\} = \\
 &= P(E_1) + P(E_3) + P(E_5) = \\
 &= \frac{1}{2}
 \end{aligned}$$

$$P(X=1) = \frac{1}{2}$$

Una r.c. è una funzione definita sullo spazio degli eventi che assume valori in \mathbb{R} (da Ω in \mathbb{R})

→ non necessariamente bimoda

→ la funzione è definita in \mathbb{R} anche nel caso di

variabili qualitative (vedi esempi precedenti)

NOTA BENE

Qualunque trasformazione effettuata sui valori delle X (spazio \mathbb{R}) non alterà i valori delle corrispondenti probabilità

X = punteggio slab

$$Y = Q(X - 1)$$



Y	$p(y)$
1	$P(Y=1) = P(X=1) = P(E_1) = \frac{1}{6}$
3	$\frac{1}{6}$
5	$\frac{1}{6}$
7	$\frac{1}{6}$
9	$\frac{1}{6}$
11	$\frac{1}{6}$
	1

x	$p(x)$
1	$\frac{1}{6}$
2	$\frac{1}{6}$
3	$\frac{1}{6}$
4	$\frac{1}{6}$
5	$\frac{1}{6}$
6	$\frac{1}{6}$
	1

I precedenti esempi riguardano r.c. discrete

↓
Variabili che assumono

valori su un insieme discreto

n° finito
di valori

infinito
numerabile

↓
n° clienti che si
presentano allo sportello

$$\{0, 1, 2, \dots\}$$

Rappresentazione
r.c.

tabella

funzione

distruzione probabilità
delle r.c.

↓
elenco valori con le
corrispondenti probabilità

X	$P(X = x_i) = p(x_i) = p_i$
x_1	p_1
x_2	p_2
\vdots	\vdots
x_i	p_i
\vdots	\vdots
x_K	p_K
	<u>1</u>

Requisiti distribuzioni probabilità

- $p_i > 0$

I assiomz

- $\sum_{i=1}^K p_i = 1$

II assiomz

$P(X \text{ assume uno qualunque dei possibili valori})$
 $P(\Sigma)$

X = puntoaggio dadi

X	$p(x_i)$
1	$1/6$
2	$1/6$
:	:
6	$1/6$
	1

$$f(x_i) = p(x_i) = \frac{1}{6} \quad \forall i = 1, 6$$

$x_i = \{1, 2, \dots, 6\}$

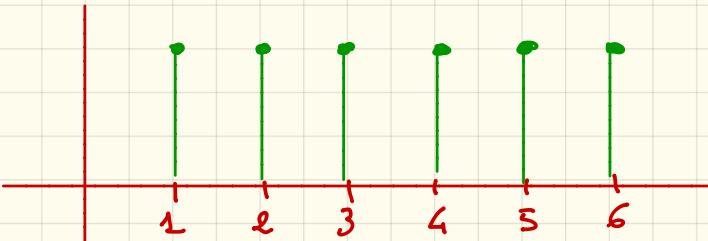
$$f(0)$$

$$f(1)$$

:

esempio di una r.c. uniforme discrete

le prob. è costante su tutti i possibili rechi



$X = \{ \text{usci la faccia } 6 \}$



X	$p(x)$
0	$\frac{5}{6}$
1	$\frac{1}{6}$
	1



Esempio di modelli

di Bernoulli \rightarrow posso dividere l'esperimento in eventi
successo ed evento insuccesso

$$f(x) = P(X=x) = \left(\frac{5}{6}\right)^{1-x} \left(\frac{1}{6}\right)^x$$

$$x \in \{0, 1\}$$

$$f(0) = P(X=0) = \left(\frac{5}{6}\right)^{1-0} \left(\frac{1}{6}\right)^0 = \frac{5}{6}$$

$$f(1) = P(X=1) = \left(\frac{5}{6}\right)^{1-1} \left(\frac{1}{6}\right)^1 = \frac{1}{6}$$

Se X è una r.c. discreta, la sua distribuz. di probabilità

$$f(n) = P(X = n)$$

dove soddisfare due requisiti

$$f(n) \geq 0$$

$$\sum_n f(n) = 1$$

Sulle r.c. è possibile calcolare tutti gli indici di sintesi già studiati nella parte descrittiva (sostituendo nelle formule le probabilità alla frequenze)

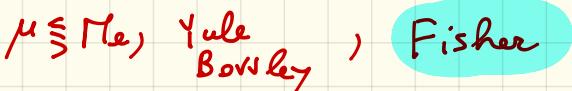
- indici posizione $\mu, M_e, M_o, \text{quantili}, \min, \max$



- indici variabilità $\sigma, S_{M_e}, \Delta, \text{campi di variazione}$



- indici forma $\mu \leq M_e, \text{Yule-Bowley}, \text{Fisher}$



Funzione di ripartizione $\rightarrow F(x) = P(X \leq x)$

molti parte descrittive abbiamo definito funzione di ripartizione empirica le frequenze cumulate

cumuliamo le probabilità fino al punto x

strumento comune sia ai modelli discreti che a quelli continui

NOTA BENE:

Se X è una v. c. discreta $\rightarrow F(n) = P(X \leq n)$

$$\left(\begin{array}{l} \bullet \lim_{x_1 \rightarrow -\infty} F(x_1) = 0 \\ \bullet \lim_{x_1 \rightarrow +\infty} F(x_1) = 1 \end{array} \right)$$

La $F(n)$ viene usata per calcolare le prob. in corrispondenza di un intervallo $[a, b]$

$$\begin{aligned} P(a < X \leq b) &= P(X \leq b) - P(X \leq a) \\ &= F(b) - F(a) \end{aligned}$$

In termini generici si indica con π la probabilità che si verifichi l'evento successo e con $1 - \pi$ la probab. che si verifichi l'insuccesso

X	$\pi(x)$
0	$1 - \pi$
1	π
	1

$$f(x) = P(X=x) = (1-\pi)^{1-x} \pi^x$$

$$x \in \{0, 1\}$$

$$X \sim \text{Ber}(\pi)$$

→ Bernoulli

si distribuisce come (segue una distribuzione di probabilità)

→ $X \sim f(x; \theta)$ generica r.v. che segue un modello probabilistico descritto da $f(x)$ caratterizzato dal parametro (o vettore di parametri in alcuni casi) θ

ESEMPIO

$X \sim \text{Ber}(\pi)$ per la v.c. di Bernoulli

Dimostrare che:

- $\mu_x = \pi$
- $\sigma_x^2 = \pi(1 - \pi)$

[]

caso di max razionalità si ha quando $\pi = 1 - \pi = 0,5$

$$\sigma_x^2 = 0,25$$

$$\mu_x = E(X) = \sum_{i=1}^k x_i \cdot p_i$$

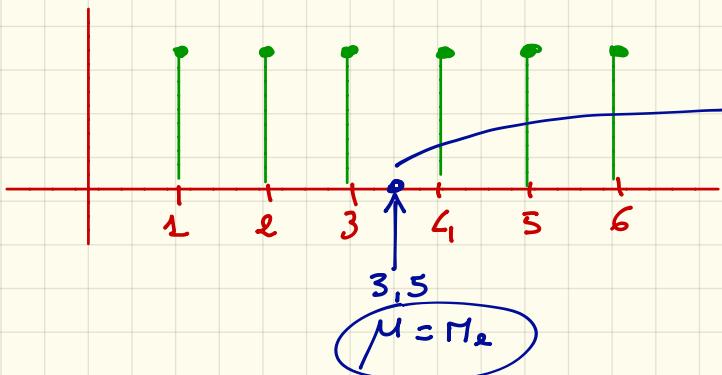
↓
expectation
(valore atteso)

X = punteggio okdo

$$X = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$$

$$P(X = x_i) = \frac{1}{6}$$

f_{x_i}



Se lanciassi un okdo per $n \rightarrow \infty$
calcolando la media dei punteggi
ottenuti otterrei un valore pari a $\approx 3,5$

↓
media dei valori per $n \rightarrow \infty$

$$\sigma_x^e = \sqrt{\sigma_x^e} = \sqrt{V_{\sigma}(x)}$$

$$\sigma_x^e = \sum_{i=1}^n (x_i - \mu_x)^e p_i = \sum_{i=1}^n x_i^e p_i - \mu_x^e$$

$$I_F = \text{Asim}(x) = \sum_{i=1}^K \left(\frac{x_i - \mu_x}{\sigma_x} \right)^3 p_i$$

Per μ_x e σ_x^e valgono tutte le proprietà già studiate per media e varianza nelle parti descrittive

↳ di particolare interesse quelle riguardanti le trasformazioni lineari

Sia X una generica variabile casuale; si definisce trasformazione lineare la seguente funzione:

$$Y = \alpha + bX$$

coefficiente
di traslazione

coefficiente
di scala

$$\mu_Y = \alpha + b\mu_X$$

$$\sigma_Y^2 = b^2 \sigma_X^2$$

→ $\boxed{\sigma_Y = b \sigma_X}$

Due particolari trasformazioni:

- centrazione $b = 1$



$$Y = X - \mu_X$$

- standardizzazione $b = \frac{1}{\sigma_X}$



$$Y = \frac{X - \mu_X}{\sigma_X} (= Z)$$

$$\alpha = -\frac{\mu_X}{\sigma_X}$$

$$Y = X - \mu_x \rightarrow \mu_Y = E(Y) = E(X - \mu_x) = E(X) - E(\mu_x) =$$

$$= \mu_x - \mu_x = 0$$

$$Y = \frac{X - \mu_x}{\sigma_x} \rightarrow \mu_Y = a + b \mu_X = \frac{-\mu_x}{\sigma_x} + \frac{1}{\sigma_x} \mu_x = 0$$

$$\rightarrow \sigma_Y^2 = b^2 \sigma_X^2 = \frac{1}{\sigma_x^2} \sigma_X^2 = 1 = \sigma_X^2$$