

# Teoria da Medida (1ª e 2ª aulas)

Pedro Duarte

Outubro 2020

# Axiomática de Kolmogorov da Teoria das Probabilidades

Chama-se **espaço de probabilidade** a um triplo  $(\Omega, \mathcal{E}, \mathbb{P})$  onde

- ▶  $\Omega$  é um conjunto, dito o **espaço de resultados**,
- ▶  $\mathcal{E}$  é uma classe de subconjuntos de  $\Omega$ , chamados **eventos**, ou **acontecimentos**,
- ▶  $\mathbb{P} : \mathcal{E} \rightarrow [0, 1]$  é a função que a cada evento  $E \in \mathcal{E}$  associa a sua **probabilidade**  $\mathbb{P}(E) \in [0, 1]$ .

Os **Axiomas de Kolmogorov** são:

1. **Probabilidade do evento impossível:**  $\mathbb{P}(\emptyset) = 0$ ,
2. **Probabilidade do evento certo:**  $\mathbb{P}(\Omega) = 1$ ,
3. **Monotonia:** Se  $A, B \in \mathcal{E}$  com  $A \subseteq B$  então  $\mathbb{P}(A) \leq \mathbb{P}(B)$ ,
4. **Aditividade:** Se  $A_1, A_2, \dots \in \mathcal{E}$ , com  $A_i \cap A_j = \emptyset$  sempre que  $i \neq j$ , então  $\mathbb{P}(A_1 \cup A_2 \cup \dots) = \mathbb{P}(A_1) + \mathbb{P}(A_2) + \dots$ .

## Espaço de Resultados: Exemplo 1

Considere a **experiência aleatória** que consiste em três lançamentos consecutivos duma moeda ao ar.

Convencionamos que  $0 = \text{Cara}$  e  $1 = \text{Coroa}$ .

O resultado de cada triplo lançamento é um elemento do **espaço de resultados**

$$\Omega = \{0, 1\}^3 = \{(0, 0, 0), (0, 0, 1), (0, 1, 0), (0, 1, 1), \\ (1, 0, 0), (1, 0, 1), (1, 1, 0), (1, 1, 1)\}$$

## Espaço de Eventos: Exemplo 1

Um **acontecimento** ou **evento** como

1. 'três coroas'  $\{(1, 1, 1)\}$
2. 'duas caras'  $\{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$
3. 'faces alternadas'  $\{(1, 0, 1), (0, 1, 0)\}$

é qualquer subconjunto  $E \subset \Omega$  do espaço de acontecimentos  $\Omega$ .

Podemos tomar  $\mathcal{E} = \mathcal{P}(\Omega)$  como **espaço de eventos**.

## Medida de Probabilidade: Exemplo 1

Supondo que a moeda não é viciada e que os lançamentos são **independentes**. Todos os acontecimentos singulares (formados por um único resultado) são **equiprováveis**.

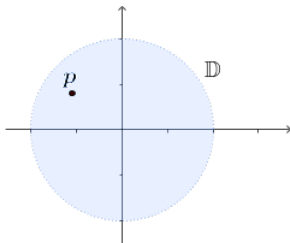
Neste caso a medida de probabilidade é a função  $\mathbb{P} : \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow [0, 1]$

$$\mathbb{P}(E) = \frac{\#E}{8} .$$

$(\{0, 1\}^3, \mathcal{P}(\{0, 1\}^3), \mathbb{P})$  é um **espaço de probabilidade**.

## Espaço de Eventos: Exemplo 2

Considere a **experiência aleatória** que consiste em escolher um ponto  $p$  no disco unitário  $\mathbb{D} := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 < 1\}$ .



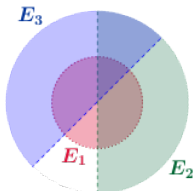
O espaço de resultados é o disco  $\Omega = \mathbb{D}$ .

## Espaço de Resultados: Exemplo 2

Um **acontecimento** ou **evento** como

1.  $E_1$  'a distância à origem  $< \frac{1}{2}$ '
2.  $E_2$  'a abcissa é positiva'
3.  $E_3$  'a abcissa é menor que a ordenada'

é um subconjunto mensurável do disco  $E \subset \mathbb{D}$ .



O **espaço de eventos**  $\mathcal{E}$  é a classe de todos os subconjuntos mensuráveis  $E \subset \mathbb{D}$ .

## Medida de Probabilidade: Exemplo 2

Supondo que todos os pontos em  $\Omega = \mathbb{D}$  são **equiprováveis** a medida de probabilidade é a função  $\mathbb{P} : \mathcal{E} \rightarrow [0, 1]$

$$\mathbb{P}(E) = \frac{\text{Área}(E)}{\pi}.$$

$(\mathbb{D}, \mathcal{E}, \mathbb{P})$  é um **espaço de probabilidade**.



# A Teoria da Medida

As propriedades de **monotonia** e **aditividade** das medidas de **probabilidade** são partilhadas por diversas medidas usadas na Matemática e na Física como o **comprimento**, a **área**, o **volume** ou a **massa**.

A **Teoria da Medida** estuda as funções de conjunto com estas propriedades, genericamente chamadas de **medidas**.

As bases da Teoria da Medida foram estabelecidas no fim do século XIX, início do século XX, entre outros pelos matemáticos franceses Émil Borel e Henri Lebesgue.

# $\sigma$ -Álgebras

Seja  $X$  um conjunto.

Chama-se  **$\sigma$ -álgebra de  $X$**  a uma classe  $\mathcal{F}$  de partes de  $X$  tal que

1.  $\emptyset, X \in \mathcal{F}$ ,
2.  $A \in \mathcal{F} \Rightarrow X \setminus A \in \mathcal{F}$ ,
3.  $A_n \in \mathcal{F}$  para  $n = 1, 2, \dots \Rightarrow \bigcup_{n=1}^{\infty} A_n \in \mathcal{F}$ .

**Proposição** *Seja  $\mathcal{F}$  uma  $\sigma$ -álgebra de partes de  $X$ .*

$$A_n \in \mathcal{F} \text{ para } n = 1, 2, \dots \Rightarrow \bigcap_{n=1}^{\infty} A_n \in \mathcal{F}.$$

**Prova.**

$$X \setminus \bigcap_{n=1}^{\infty} A_n = \bigcup_{n=1}^{\infty} X \setminus A_n$$

□

## Exemplos de $\sigma$ -Álgebras

São  $\sigma$ -álgebras:

1.  $\mathcal{F} = \mathcal{P}(X)$ ,
2.  $\mathcal{F} = \{\emptyset, X\}$ ,
3.  $\mathcal{F} = \{\emptyset, A, X \setminus A, X\}$  onde  $A \subseteq X$ .

## Intersecções de $\sigma$ -Álgebras

**Proposição** *Sejam  $\mathcal{F}_1$  e  $\mathcal{F}_2$   $\sigma$ -álgebras de partes de  $X$ . Então  $\mathcal{F}_1 \cap \mathcal{F}_2$  é uma  $\sigma$ -álgebra de partes de  $X$ .*

Seja  $\mathcal{C} = \{\mathcal{F}, \mathcal{G}, \dots\}$  uma colecção de  $\sigma$ -álgebras de partes de  $X$ .  
 Define-se a **intersecção** desta família como

$$\bigcap_{\mathcal{F} \in \mathcal{C}} \mathcal{F} = \{A \subseteq X : A \in \mathcal{F}, \text{ para todo } \mathcal{F} \in \mathcal{C}\}.$$

**Proposição** *Dada uma colecção  $\mathcal{C} = \{\mathcal{F}, \mathcal{G}, \dots\}$  de  $\sigma$ -álgebras de partes de  $X$ ,  $\bigcap_{\mathcal{F} \in \mathcal{C}} \mathcal{F}$  é uma  $\sigma$ -álgebra de partes de  $X$ .*

# $\sigma$ -Álgebras Geradas

Seja  $\mathcal{A} \subseteq \mathcal{P}(X)$  uma classe de partes de  $X$ .

A  $\sigma$ -álgebra gerada por  $\mathcal{A}$  é

$$\sigma(\mathcal{A}) = \bigcap_{\mathcal{F} \supseteq \mathcal{A}} \{ \mathcal{F} : \mathcal{F} \text{ é uma } \sigma\text{-álgebra} \}$$

**Proposição**  $\mathcal{G} = \sigma(\mathcal{A})$  se e sómente se

1.  $\mathcal{G}$  é uma  $\sigma$ -álgebra tal que  $\mathcal{A} \subseteq \mathcal{G}$ ,
2.  $\mathcal{G} \subseteq \mathcal{F}$  para toda a  $\sigma$ -álgebra  $\mathcal{F}$  tal que  $\mathcal{A} \subseteq \mathcal{F}$ .

## Exemplos de $\sigma$ -Álgebras Geradas

1. Dado  $\emptyset \neq A \subset X$ , se  $\mathcal{A} = \{A\}$  então  
$$\sigma(\mathcal{A}) = \{\emptyset, A, X \setminus A, X\},$$

2. Dados  $X = \{1, 2, 3, 4\}$  e  $\mathcal{A} = \{\{1, 2\}, \{3\}, \{4\}\}$

$$\sigma(\mathcal{A}) = \{\emptyset, \{1, 2\}, \{3\}, \{4\}, \{1, 2, 3\}, \\ \{1, 2, 4\}, \{3, 4\}, \{1, 2, 3, 4\}\}$$

## Partições

Chama-se **partição** de  $X$  a uma família  $\{A_1, \dots, A_n\}$  de subconjuntos de  $X$  tal que

1.  $A_i \cap A_j = \emptyset$  se  $i \neq j$ ,
2.  $X = A_1 \cup A_2 \cup \dots \cup A_n$ .

Exemplos de partições de  $\{1, 2, 3, 4\}$ :

1.  $\{\{1\}, \{4\}, \{2, 3\}\}$ ,
2.  $\{\{1, 3\}, \{2, 4\}\}$ .

## $\sigma$ -Álgebra Gerada por uma Partição Finita

**Proposição** Dada uma partição finita  $\mathcal{P} = \{A_1, \dots, A_n\}$  de  $X$ , a  $\sigma$ -álgebra gerada por  $\mathcal{P}$  é formada pelas  $2^n$  uniões

$$\cup_{i \in I} A_i \text{ com } I \subseteq \{1, 2, \dots, n\}.$$

$\mathcal{P} = \{A_1, A_2, A_3\}$  com  $A_1 = \{a\}$ ,  $A_2 = \{b\}$  e  $A_3 = \{c, d\}$  é uma partição de  $X = \{a, b, c, d\}$ .

$I$	$\cup_{i \in I} A_i$		$I$	$\cup_{i \in I} A_i$
$\emptyset$	$\emptyset$		$\{1\}$	$\{a\}$
$\{2\}$	$\{b\}$		$\{3\}$	$\{c, d\}$
$\{1, 2\}$	$\{a, b\}$		$\{1, 3\}$	$\{a, c, d\}$
$\{2, 3\}$	$\{b, c, d\}$		$\{1, 2, 3\}$	$\{a, b, c, d\}$



## $\sigma$ -Álgebra Gerada por uma Partição Finita

Chama-se **átomo** numa  $\sigma$ -álgebra  $\mathcal{F}$  a um elemento  $A \in \mathcal{F}$  tal que para todo  $B \in \mathcal{F}$ , se  $B \subseteq A$  então  $B = \emptyset$  ou  $B = A$ .

**Proposição** *Seja  $\mathcal{F}$  uma  $\sigma$ -álgebra finita num conjunto  $X$ . Então o conjunto  $\mathcal{P}$  dos átomos de  $\mathcal{F}$  é uma partição de  $X$  tal que  $\mathcal{F} = \sigma(\mathcal{P})$ . Além disso,  $\#(\mathcal{F}) = 2^n$  onde  $n = \#(\mathcal{P})$ .*

## $\sigma$ -Álgebra Gerada por uma Partição Infinita

**Proposição** Dada uma partição  $\mathcal{P} = \{A_1, A_2, \dots, A_n, \dots\}$  de  $X$ , a  $\sigma$ -álgebra gerada por  $\mathcal{P}$  é formada pelas uniões

$$\cup_{i \in I} A_i \text{ com } I \subseteq \mathbb{N}.$$

$\mathcal{P} = \{ \{0\}, ]\frac{1}{2}, 1], ]\frac{1}{3}, \frac{1}{2}], ]\frac{1}{4}, \frac{1}{3}], ]\frac{1}{5}, \frac{1}{4}], \dots \}$  é uma partição de  $[0, 1]$

Exemplos de elementos de  $\sigma(\mathcal{P})$ :

$$\{3, 4, 5\} \mapsto ]\frac{1}{5}, \frac{1}{2}], \quad \{1, 2, 6, 7, 8, \dots\} \mapsto [0, \frac{1}{5}] \cup ]\frac{1}{2}, 1]$$

$$\{3, 5, 7, \dots\} \mapsto ]\frac{1}{3}, \frac{1}{2}] \cup ]\frac{1}{5}, \frac{1}{4}] \cup ]\frac{1}{7}, \frac{1}{6}] \cup \dots$$

## $\sigma$ -Álgebra dos Borelianos

Chama-se  **$\sigma$ -álgebra dos borelianos** de  $\mathbb{R}^n$  à  $\sigma$ -álgebra  $\mathcal{B}(\mathbb{R}^n)$  gerada pelos conjuntos abertos de  $\mathbb{R}^n$ .

1. Abertos (uniões numeráveis de bolas abertas)
2. Fechados (complementares dos abertos)
3. G-deltas (intersecções numeráveis de abertos)
4. F-sigmas (uniões numeráveis de fechados)

⋮  
⋮  
⋮  
⋮

## Definição de Medida

Seja  $(X, \mathcal{F})$  um espaço mensurável.

Uma função  $\mu : \mathcal{F} \rightarrow [0, +\infty]$  diz-se uma **medida**  $\Leftrightarrow$

1.  $\mu(\emptyset) = 0$ ,
2.  $\mu(\cup_{n=1}^{\infty} A_n) = \sum_{n=1}^{\infty} \mu(A_n)$ , quaisquer que sejam  $A_n \in \mathcal{F}$ ,  
 $n = 1, 2, \dots$  com  $A_i \cap A_j = \emptyset$  sempre que  $i \neq j$ .

O triplo ordenado  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  diz-se então um **espaço de medida**.

## Medidas Finitas e $\sigma$ -Finitas

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

$\mu$  diz-se uma **medida de probabilidade**  $\Leftrightarrow \mu(X) = 1$ .

Se  $\mu$  for uma medida de probabilidade,

$(X, \mathcal{F}, \mu)$  diz-se um **espaço de probabilidade**.

$\mu$  diz-se **finita**  $\Leftrightarrow \mu(X) < +\infty$ .

$\mu$  diz-se  **$\sigma$ -finita**  $\Leftrightarrow$  existir uma sucessão de conjuntos  $A_1, A_2, \dots, A_n, \dots \in \mathcal{F}$  tal que

1.  $X = \bigcup_{n=1}^{\infty} A_n$ ,
2.  $\mu(A_n) < +\infty$ , para cada  $n = 1, 2, \dots$ .

## Exemplos de Medidas

(1) Seja  $X$  um conjunto  $p \in X$ . Define-se  $\mu_p : \mathcal{P}(X) \rightarrow \{0, 1\}$ ,

$$\mu_p(A) = \begin{cases} 1 & \text{se } p \in A \\ 0 & \text{se } p \notin A \end{cases}$$

$\mu_p$  é uma medida, chamada a **medida de Dirac** no ponto  $p$ .

## Exemplos de Medidas

(2) Seja  $X = \{x_1, x_2, x_3, \dots\}$  um conjunto numerável,  
 $\{p_x\}_{x \in X}$  uma família de números reais  $p_x \geq 0$ .

Define-se  $\mu : \mathcal{P}(X) \rightarrow [0, +\infty]$ ,  $\mu(A) = \sum_{x \in A} p_x$ .  
 $\mu$  é uma **medida**  $\sigma$ -**finita** no espaço mensurável  $(X, \mathcal{P}(X))$ .

## Exemplos de Medidas

(3) Se  $\sum_{x \in X} p_x = 1$  então  $\mu$  é uma **medida de probabilidade**.

(4) Se  $p_x = 1$  para todo  $x \in X$  então

$$\mu(A) = \begin{cases} \#A & \text{se } A \text{ finito} \\ +\infty & \text{se } A \text{ infinito} \end{cases}$$

diz-se a **medida de contagem** em  $X$ .



## A Medida de Lebesgue em $\mathbb{R}^d$

Existe uma única medida  $m : \mathcal{B}(\mathbb{R}^d) \rightarrow \mathbb{R}$  tal que dados  $a_j < b_j$ ,  $j = 1, \dots, d$ ,

$$m([a_1, b_1] \times [a_2, b_2] \times \cdots \times [a_d, b_d]) = \prod_{j=1}^d (b_j - a_j) .$$

Esta medida em  $(\mathbb{R}^d, \mathcal{B}(\mathbb{R}^d))$  diz-se a **medida de Lebesgue**.

A medida de Lebesgue é  $\sigma$ -**finita** pois

1.  $\mathbb{R}^d = \bigcup_{n=1}^{\infty} [-n, n]^d$ ,
2.  $m([-n, n]^d) = (2n)^d < +\infty$ , para cada  $n = 1, 2, \dots$ .

## Monotonia e Subaditividade

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

**Monotonia** Dados  $A, B \in \mathcal{F}$ ,

$$A \subseteq B \Rightarrow \mu(A) \leq \mu(B) \quad e$$

$$\mu(B) < +\infty \Rightarrow \mu(B \setminus A) = \mu(B) - \mu(A).$$

**Subaditividade** Dados  $A_1, \dots, A_n, \dots \in \mathcal{F}$ ,

$$\mu\left(\bigcup_{n=1}^{\infty} A_n\right) \leq \sum_{n=1}^{\infty} \mu(A_n).$$

# Continuidade

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida,  
 $A_1, A_2, \dots, A_n, \dots \in \mathcal{F}$ .

**Continuidade Superior** Se  $A_1 \subseteq \dots \subseteq A_n \subseteq A_{n+1} \subseteq \dots$   
então  $\mu(\cup_{n=1}^{\infty} A_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \mu(A_n)$ .

**Continuidade Inferior** Se  $A_1 \supseteq \dots \supseteq A_n \supseteq A_{n+1} \supseteq \dots$   
e  $\mu(A_1) < +\infty$  então  $\mu(\cap_{n=1}^{\infty} A_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \mu(A_n)$ .

## Critério para a Igualdade de duas Medidas

Seja  $(X, \mathcal{F})$  um espaço mensurável,  
 $\mu_1$  e  $\mu_2$  medidas finitas em  $(X, \mathcal{F})$ .

**Teorema** *Seja  $\mathcal{A} \subseteq \mathcal{F}$  uma classe de conjuntos tal que*

- ▶  $X \in \mathcal{A}$ ,
- ▶  $\mathcal{A}$  é fechada para as intersecções numeráveis,
- ▶  $\mathcal{F} = \sigma(\mathcal{A})$ .

*Se  $\mu_1(A) = \mu_2(A)$  para todo  $A \in \mathcal{A}$  então  $\mu_1 = \mu_2$ .*

# Independência Estocástica

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de probabilidade.

Uma família  $\{A_i\}_{i \in I}$  de eventos  $A_i \in \mathcal{F}$  diz-se **independente** se para quaisquer índices  $i_1, \dots, i_n \in I$  distintos dois a dois,

$$\mathbb{P}(A_{i_1} \cap \dots \cap A_{i_n}) = \mathbb{P}(A_{i_1}) \cdots \mathbb{P}(A_{i_n}).$$

**Exercício** Mostre que se dois eventos  $(A, B) \in \mathcal{F} \times \mathcal{F}$  são independentes então são também independentes os pares de eventos  $(A, X \setminus B)$ ,  $(X \setminus A, B)$  e  $(X \setminus A, X \setminus B)$ .

Generalize este resultado a  $n$  eventos independentes.




# Teoria da Medida (3ª e 4ª aulas)

Pedro Duarte

Outubro 2020

## Problema dos Pontos

Como dividir as apostas num jogo inacabado de forma justa ?

Pont. A	Jogador A	Jogador B	Pont. B
1			0
0			1
1			0



## Problema dos Pontos

A solução proposta por Blaise Pascal no século XVII usa o conceito moderno de **esperança** ou **valor esperado** duma **variável aleatória**.

$X_A$  = dividendos do jogador A no fim do jogo

$X_B$  = dividendos do jogador B no fim do jogo

$$\mathbb{E}(X_A) = 20 \cdot \mathbb{P}(A \text{ ganha}) + 10 \cdot \mathbb{P}(\text{Empate}) + 0 \cdot \mathbb{P}(A \text{ perde})$$

$$\mathbb{E}(X_B) = 0 \cdot \mathbb{P}(A \text{ ganha}) + 10 \cdot \mathbb{P}(\text{Empate}) + 20 \cdot \mathbb{P}(A \text{ perde})$$



# Variáveis Aleatórias

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade.

Uma **variável aleatória** no espaço  $(X, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  é uma função  $f : X \rightarrow Y$  com valores num espaço mensurável  $(Y, \mathcal{G})$  tal que para todo  $A \in \mathcal{G}$ ,

$$[f \in A] := \{x \in X : f(x) \in A\} \in \mathcal{F}$$

de forma que faça sentido falar na probabilidade  $\mathbb{P}[f \in A]$ .

## Pré-Imagens

Dada uma aplicação  $f : X \rightarrow Y$  e um conjunto  $B \subseteq Y$  define-se

$$f^{-1}(B) = \{x \in X : f(x) \in B\}.$$

Dados  $A, A_1, A_2, \dots \subseteq Y$ ,

(a)  $f^{-1}(\emptyset) = \emptyset, f^{-1}(Y) = X,$

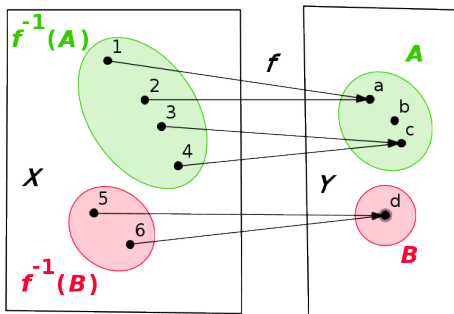
(b)  $X \setminus f^{-1}(A) = f^{-1}(Y \setminus A),$

(c)  $f^{-1}(A_1 \cap A_2 \cap \dots) = f^{-1}(A_1) \cap f^{-1}(A_2) \cap \dots,$

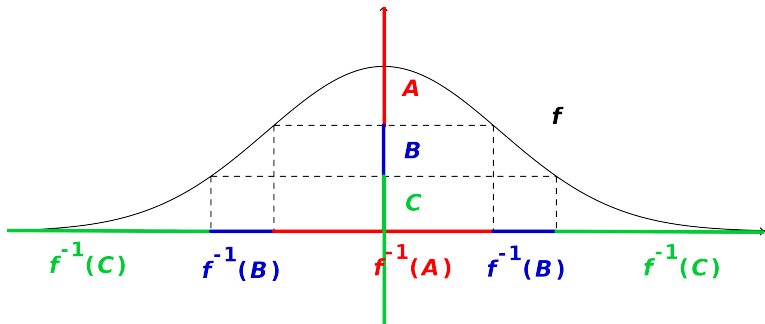
(d)  $f^{-1}(A_1 \cup A_2 \cup \dots) = f^{-1}(A_1) \cup f^{-1}(A_2) \cup \dots$

## Pré-Imagem duma Partição

**Proposição** Dada uma aplicação  $f : X \rightarrow Y$ ,  
se  $\mathcal{P} = \{B_1, B_2, \dots\}$  for uma partição de  $Y$  então  
 $\mathcal{P}' = \{f^{-1}(B_1), f^{-1}(B_2), \dots\}$  é uma partição de  $X$ .



## Pré-Imagem duma Partição - Exemplo



## Função Indicatriz dum Conjunto

Seja  $X$  um conjunto e  $A \subseteq X$  um seu subconjunto.

Chama-se **função indicatriz de  $A$**  à função  $\mathbb{I}_A : X \rightarrow \mathbb{R}$

$$\mathbb{I}_A(x) = \begin{cases} 1 & \text{se } x \in A \\ 0 & \text{se } x \notin A \end{cases}$$

**Propriedades** *Dados subconjuntos  $A, B \in \mathcal{P}(X)$ ,*

1.  $A \subseteq B \Leftrightarrow \mathbb{I}_A \leq \mathbb{I}_B$ ,
2.  $\mathbb{I}_{A \cap B} = \mathbb{I}_A \mathbb{I}_B$ ,
3.  $\mathbb{I}_{A \cup B} = \mathbb{I}_A + \mathbb{I}_B - \mathbb{I}_A \mathbb{I}_B$ ,
4.  $A \cap B = \emptyset \Rightarrow \mathbb{I}_{A \cup B} = \mathbb{I}_A + \mathbb{I}_B$ .

## $\sigma$ -álgebra gerada por uma função

Dada uma função  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  define-se

$$\sigma(f) = \{ A \subseteq X : A = f^{-1}(B) \text{ com } B \in \mathcal{B}(\mathbb{R}) \}$$

**Proposição** *Dada uma função  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$ ,  
 $\sigma(f)$  é uma  $\sigma$ -álgebra de partes de  $X$ .*

$\sigma(f)$  diz-se a  **$\sigma$ -álgebra gerada** pela função  $f$ .

## Exemplos de $\sigma$ -álgebras geradas por funções

(1) Seja  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  uma função constante,  $f(x) = c$  para  $x \in X$ ,

$$\sigma(f) = \{\emptyset, X\}.$$

(2) Dado  $A \subseteq X$ ,

$$\sigma(\mathbb{I}_A) = \{\emptyset, A, X \setminus A, X\}.$$

(3) Dada uma partição  $\mathcal{P} = \{A_1, \dots, A_n\}$  de  $X$ , e  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  definida por  $f(x) = a_i$  se  $x \in A_i$ , para cada  $i = 1, \dots, n$ ,

$$f = a_1 \mathbb{I}_{A_1} + \dots + a_n \mathbb{I}_{A_n} \quad \text{e} \quad \sigma(f) = \sigma(\mathcal{P}).$$

## Funções Mensuráveis

Sejam  $(X, \mathcal{F})$  e  $(Y, \mathcal{G})$  espaços mensuráveis.

Uma função  $f : X \rightarrow Y$  diz-se  $(\mathcal{F}, \mathcal{G})$ -**mensurável**  $\Leftrightarrow$   
 $f^{-1}(B) \in \mathcal{F}$ , para todo  $B \in \mathcal{G}$ .

1. Subentendendo  $\mathcal{F}$  e  $\mathcal{G}$ , diremos simplesmente que  $f : X \rightarrow Y$  é **mensurável**.
2.  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  diz-se  $\mathcal{F}$ -**mensurável**  $\Leftrightarrow$   
 $f$  é  $(\mathcal{F}, \mathcal{B}(\mathbb{R}))$ -mensurável.
3.  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  diz-se **Borel-mensurável**  $\Leftrightarrow$   
 $f$  é  $(\mathcal{B}(\mathbb{R}), \mathcal{B}(\mathbb{R}))$ -mensurável.



## $\sigma$ -álgebra gerada por uma função mensurável

**Proposição**  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  é  $\mathcal{F}$ -mensurável  $\Leftrightarrow \sigma(f) \subseteq \mathcal{F}$ .  
 $\sigma(f)$  é a menor  $\sigma$ -álgebra  $\mathcal{F}$  relativamente à qual  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  é  $\mathcal{F}$ -mensurável.

## $\sigma$ -álgebra gerada por uma família de funções mensuráveis

Seja  $\{(Y_i, \mathcal{G}_i)\}_{i \in I}$  uma família de espaços mensuráveis indexada num conjunto de índices  $I$ .

Seja  $\{f_i : X \rightarrow Y_i\}_{i \in I}$  uma família de funções definidas em  $X$ .

Define-se a  $\sigma$ -álgebra gerada pela família de funções  $\{f_i\}_{i \in I}$  como  $\sigma(f_i : i \in I) = \sigma(\cup_{i \in I} \sigma(f_i))$ .

**Proposição** *A  $\sigma$ -álgebra  $\sigma(f_i : i \in I)$  é a menor  $\sigma$ -álgebra de partes de  $X$  relativamente às quais todas as funções  $f_i : X \rightarrow Y_i$  são  $\mathcal{F}$ -mensuráveis.*

## Critérios de Mensurabilidade

Sejam  $(X, \mathcal{F})$  e  $(Y, \mathcal{G})$  espaços mensuráveis,  
 $\mathcal{C} \subset \mathcal{P}(Y)$  tal que  $\sigma(\mathcal{C}) = \mathcal{G}$ .

**Proposição** Dada  $f : X \rightarrow Y$ ,  
 $f$  é  $(\mathcal{F}, \mathcal{G})$ -mensurável  $\Leftrightarrow f^{-1}(C) \in \mathcal{F}$ , para todo  $C \in \mathcal{C}$ .

**Corolário** Dada  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$ ,  
 $f$  é  $\mathcal{F}$ -mensurável  $\Leftrightarrow f^{-1}(] - \infty, c]) \in \mathcal{F}$ , para todo  $c \in \mathbb{R}$ ,  
 $\Leftrightarrow f^{-1}(] - \infty, c]) \in \mathcal{F}$ , para todo  $c \in \mathbb{R}$ .

## Mensurabilidade relativa a uma Partição

Seja  $\mathcal{P} = \{A_1, A_2, \dots, A_n, \dots\}$  uma partição de  $X$ .

**Proposição** *Uma função  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  é  $\sigma(\mathcal{P})$ -mensurável  $\Leftrightarrow f$  é constante em cada um dos conjuntos  $A_n \in \mathcal{P}$ .*

Se  $f$  é  $\sigma(\mathcal{P})$ -mensurável podemos escrever  $f = \sum_{n=1}^{\infty} c_n \mathbb{I}_{A_n}$ .

## Operações sobre funções Mensuráveis

**Proposição** *Toda a função contínua  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  é Borel-mensurável.*

Sejam  $(X, \mathcal{F})$ ,  $(Y, \mathcal{G})$  e  $(Z, \mathcal{H})$  espaços mensuráveis.

**Proposição** *Se  $f : X \rightarrow Y$  e  $g : Y \rightarrow Z$  são mensuráveis então  $g \circ f : X \rightarrow Z$  é mensurável.*

**Proposição** *Sejam  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  e  $g : X \rightarrow \mathbb{R}$  funções mensuráveis. Então*

- (a) *a função  $cf$  é mensurável, para cada  $c \in \mathbb{R}$ ,*
- (b) *as funções  $f + g$  e  $fg$  são mensuráveis,*
- (c) *se  $g(x) \neq 0$ , para todo  $x \in X$ , então a função  $\frac{f}{g}$  é mensurável.*

## Limites de funções Mensuráveis

Seja  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  uma função e  $f_n : X \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $n \in \mathbb{N}$  uma sucessão de funções.

Dizemos que  $f_n$  **converge pontualmente para**  $f \iff$   
 $\lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x) = f(x)$ , para todo  $x \in X$ .

Escrevemos  $f_n \rightarrow f$ , ou  $\lim_{n \rightarrow \infty} f_n = f$ , para exprimir que  $f_n$  converge pontualmente para  $f$ .

**Proposição** *Se para cada  $n \in \mathbb{N}$   $f_n$  for mensurável e  $f_n \rightarrow f$  então  $f$  é mensurável.*

## Propriedades Válidas Quase Sempre

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

Seja  $P(x)$  uma propriedade nos pontos  $x \in X$ .

Dizemos que  $P(x)$  é **válida  $\mu$ -quase sempre**, abrev.  **$\mu$ -q.s.**, se

$$\mu\{x \in X : P(x) \text{ não é válida}\} = 0.$$

Subentende-se que  $\{x \in X : P(x) \text{ não é válida}\} \in \mathcal{F}$ .

## Convergência de funções Quase Sempre

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

Sejam  $f, f_n : X \rightarrow \mathbb{R}$  funções,  $n \geq 1$ .

Dizemos que  $f_n$  converge a  $f$   $\mu$ -**quase sempre**, abrev.  $f_n \rightarrow f$   $\mu$ -q.s.,  $\Leftrightarrow$  existe  $A \in \mathcal{F}$  com  $\mu(A) = 0$  tal que

$$\forall x \in X \setminus A, \quad \lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x) = f(x).$$

**Proposição** *Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida,*

*$\forall n \in \mathbb{N}$ ,  $f_n$  é  $\mathcal{F}$ -mensurável e  $f_n \rightarrow f$   $\mu$ -q.s.*

*$\Rightarrow f$  é  $\mathcal{F}$ -mensurável.*



## Esperança dum Variável Aleatória

Seja  $(X, \mathcal{F}, P)$  um espaço de probabilidade,  
 $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  uma variável aleatória com seis valores 1, 2, 3, 4, 5, 6.

Para cada  $i = 1, 2, \dots, 6$ , considere os eventos  $A_i = f^{-1}(\{i\}) \in \mathcal{F}$ .

O **valor esperado** da variável aleatória  $f$  é a média dos seus valores ponderada pelas probabilidades dos eventos  $A_i = [f = i]$

$$\mathbb{E}(f) = \sum_{i=1}^6 i \mathbb{P}(A_i)$$

Esta média corresponde ao conceito de **integral**  $\int_X f d\mathbb{P}$  que vamos agora definir.

## Funções Simples

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida, e  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  uma função.

$f : X \rightarrow \mathbb{R}$  diz-se **simples**  $\Leftrightarrow f$  for  $\mathcal{F}$ -mensurável e  
 $f(X) = \{a_1, \dots, a_m\}$  for um conjunto finito.

**Proposição** Se  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  é uma função simples  
 $f(X) = \{a_1, \dots, a_m\}$  e  $A_i = f^{-1}(\{a_i\}) \Rightarrow f = \sum_{i=1}^m a_i \mathbb{I}_{A_i}$ .

## Integral de Funções Simples

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

$f : X \rightarrow \mathbb{R}$  uma função simples tal que

$$f(X) = \{a_1, \dots, a_m\} \text{ e } A_i = f^{-1}(\{a_i\}) \text{ para } i = 1, \dots, m.$$

Chama-se **integral de  $f$**  à soma

$$\int f d\mu = \int_X f d\mu = \sum_{i=1}^m a_i \mu(A_i) \in [-\infty, +\infty]$$

$$\text{com a convenção } a \times (+\infty) = \begin{cases} 0 & \text{se } a = 0 \\ +\infty & \text{se } a > 0 \\ -\infty & \text{se } a < 0 \end{cases}$$

## Quando é que se Define o Integral

O integral dum função simples não se define sempre que uma ou mais parcelas na soma

$$\int f d\mu = \sum_{i=1}^m a_i \mu(A_i)$$

sejam infinitas de sinais contrários.

Casos em que **o integral dum função simples está definido**:

(1)  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  é um espaço de medida finito, e.g., um espaço de probabilidade. Neste caso para toda função simples  $\int f d\mu \in \mathbb{R}$ .

(2)  $f \geq 0$ . Neste caso todos os infinitos que ocorram na soma acima têm sinal positivo, e  $\int f d\mu \in [0, +\infty]$ .

## Linearidade do Integral de Funções Simples

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.  
Sejam  $f, g : X \rightarrow \mathbb{R}$  funções simples.

**Proposição** *Supondo  $\mu$  é finita, ou que  $f, g \geq 0$ ,*

$$(a) \quad \forall a \in \mathbb{R}, \quad \int_X a f \, d\mu = a \int_X f \, d\mu,$$

$$(b) \quad \int_X (f + g) \, d\mu = \int_X f \, d\mu + \int_X g \, d\mu.$$

## Monotonia do Integral de Funções Simples

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

Sejam  $f, g : X \rightarrow \mathbb{R}$  funções simples.

**Proposição** *Supondo  $\mu$  é finita, ou que  $f, g \geq 0$ ,*

$$(a) \quad f \geq 0 \text{ } \mu\text{-q.s.} \quad \Rightarrow \quad \int_X f \, d\mu \geq 0,$$

$$(b) \quad f \leq g \text{ } \mu\text{-q.s.} \quad \Rightarrow \quad \int_X f \, d\mu \leq \int_X g \, d\mu,$$

$$(c) \quad f = g \text{ } \mu\text{-q.s.} \quad \Rightarrow \quad \int_X f \, d\mu = \int_X g \, d\mu,$$

$$(d) \quad \left| \int_X f \, d\mu \right| \leq \int_X |f| \, d\mu.$$

## Aproximação por Funções Simples

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

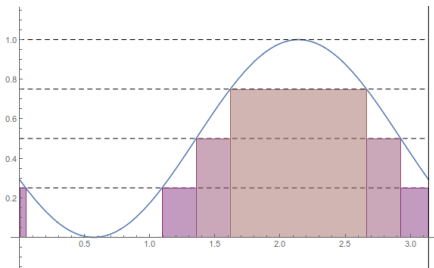
**Proposição** *Dada  $f : X \rightarrow [0, +\infty]$   $\mathcal{F}$ -mensurável, existe uma sucessão crescente de funções simples  $\phi_n \geq 0$  crescente que converge pontualmente para  $f$ .*

A sucessão de funções simples

$$\phi_n = n \mathbb{I}_{\{f \geq n\}} + \sum_{j=0}^{n^2-1} \frac{j}{n} \mathbb{I}_{\{\frac{j}{n} \leq f < \frac{j+1}{n}\}}$$

é monótona crescente e converge pontualmente para  $f$  quando  $n \rightarrow +\infty$ .

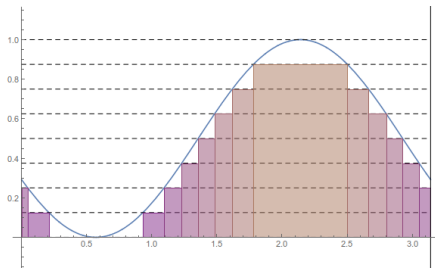
# Aproximação por Funções Simples



$$\phi_4 < f$$

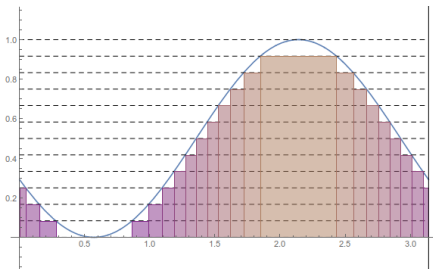


# Aproximação por Funções Simples



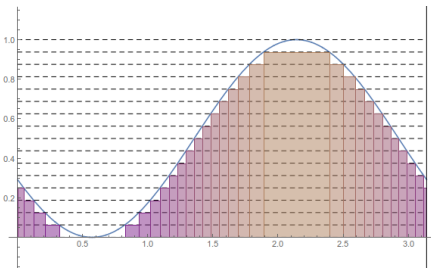
$$\phi_8 < f$$

# Aproximação por Funções Simples



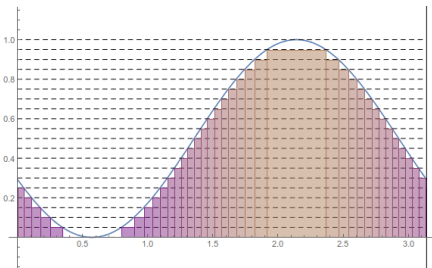
$$\phi_{12} < f$$

# Aproximação por Funções Simples



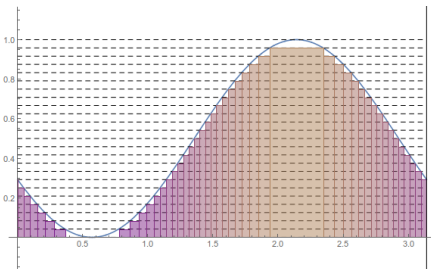
$$\phi_{16} < f$$

# Aproximação por Funções Simples



$$\phi_{20} < f$$

# Aproximação por Funções Simples



$$\phi_{24} < f$$

## Integral de Funções Mensuráveis $\geq 0$

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

Seja  $f : X \rightarrow [0, +\infty]$  uma função  $\mathcal{F}$ -mensurável.

Chama-se **integral de  $f$**  ao supremo

$$\int_X f d\mu = \sup \left\{ \int_X \phi d\mu : 0 \leq \phi \leq f \text{ com } \phi \text{ simples} \right\}$$

Por definição,  $\int f d\mu \in [0, +\infty]$

## Monotonia do Integral de Funções Mensuráveis $\geq 0$

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

**Proposição** *Sejam  $f, g : X \rightarrow [0, +\infty]$  funções  $\mathcal{F}$ -mensuráveis.*

$$f \leq g \Rightarrow \int_X f \, d\mu \leq \int_X g \, d\mu$$

## Teorema da Convergência Monótona

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida, e  $f_n : X \rightarrow [0, +\infty]$  uma sucessão de funções  $\mathcal{F}$ -mensuráveis.

**Teorema** Se  $\{f_n\}_{n \in \mathbb{N}}$  é monótona crescente então

$$\int_X \left( \lim_{n \rightarrow \infty} f_n \right) d\mu = \lim_{n \rightarrow \infty} \int_X f_n d\mu$$



## Propriedades do Integral de Funções Mensuráveis $\geq 0$

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

Sejam  $f, g : X \rightarrow [0, +\infty]$  funções  $\mathcal{F}$ -mensuráveis.

### Proposição

$$(a) \quad \forall a \geq 0, \quad \int_X a f \, d\mu = a \int_X f \, d\mu,$$

$$(b) \quad \int_X (f + g) \, d\mu = \int_X f \, d\mu + \int_X g \, d\mu.$$

$$(c) \quad f = 0 \text{ } \mu\text{-q.s.} \quad \Rightarrow \quad \int_X f \, d\mu = 0.$$

$$(d) \quad \int_X f \, d\mu < +\infty \quad \Rightarrow \quad f < +\infty \text{ } \mu\text{-q.s.}$$

## Aplicações do Teorema da Convergência Monótona

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida,  
 $f_n : X \rightarrow [0, +\infty]$  uma sucessão de funções  $\mathcal{F}$ -mensuráveis.

### Proposição

$$\int_X \left( \sum_{n=1}^{\infty} f_n \right) d\mu = \sum_{n=1}^{\infty} \left( \int_X f_n d\mu \right) .$$

**Proposição** Se  $f_n$  é monótona crescente e  $f_n \rightarrow f$   $\mu$ -q.s. então

$$\int_X f d\mu = \lim_{n \rightarrow \infty} \int_X f_n d\mu .$$

# Integrabilidade

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

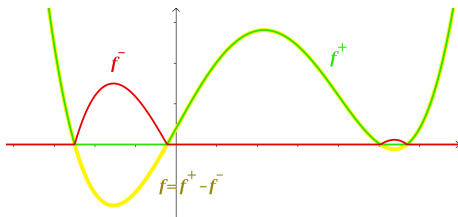
Uma função  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  diz-se **integrável**  $\Leftrightarrow$

$$f \text{ é } \mathcal{F}\text{-mensurável e } \int_X |f| d\mu < +\infty.$$

## Parte Positiva e Negativa duma Função

Dada  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$ , definem-se as suas **partes positiva e negativa**, resp.  $f^+ : X \rightarrow \mathbb{R}$  e  $f^- : X \rightarrow \mathbb{R}$  por

$$f^+(x) = \max\{f(x), 0\} \quad \text{e} \quad f^-(x) = \max\{-f(x), 0\}$$



Valem as relações

$$f = f^+ - f^- \quad \text{e} \quad |f| = f^+ + f^- .$$

## Funções Integráveis

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

**Proposição** Dadas funções integráveis  $f, g : X \rightarrow \mathbb{R}$  e  $A \in \mathcal{F}$ ,

(a)  $f^+$ ,  $f^-$  e  $|f|$  são integráveis,

(b)  $a f$  é integrável,

(c)  $f + g$  é integrável,

(d)  $\mathbb{I}_A f$  é integrável.

## Definição de Integral

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida,  
 $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  uma função integrável.

Define-se o **integral de  $f$**  por

$$\int_X f d\mu = \int_X f^+ d\mu - \int_X f^- d\mu .$$

Dado  $A \in \mathcal{F}$ , define-se o **integral de  $f$  sobre  $A$**  por

$$\int_A f d\mu = \int_X \mathbb{I}_A f d\mu .$$

## Linearidade do Integral

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

**Proposição** Dadas funções integráveis  $f, g : X \rightarrow \mathbb{R}$ ,

$$(a) \quad \forall a \in \mathbb{R}, \quad \int_X a f \, d\mu = a \int_X f \, d\mu,$$

$$(b) \quad \int_X (f + g) \, d\mu = \int_X f \, d\mu + \int_X g \, d\mu.$$

## Monotonia do Integral

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida.

**Proposição** Dadas funções integráveis  $f, g : X \rightarrow \mathbb{R}$ ,

$$(a) \quad f \geq 0 \text{ } \mu\text{-q.s.} \quad \Rightarrow \quad \int_X f \, d\mu \geq 0,$$

$$(b) \quad f \leq g \text{ } \mu\text{-q.s.} \quad \Rightarrow \quad \int_X f \, d\mu \leq \int_X g \, d\mu,$$

$$(c) \quad f = g \text{ } \mu\text{-q.s.} \quad \Rightarrow \quad \int_X f \, d\mu = \int_X g \, d\mu,$$

$$(d) \quad \left| \int_X f \, d\mu \right| \leq \int_X |f| \, d\mu.$$



## O Teorema da Convergência Dominada

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida, e  $f_n : X \rightarrow [0, +\infty]$  uma sucessão de funções  $\mathcal{F}$ -mensuráveis.

**Teorema** *Supondo que*

(1)  $f_n \rightarrow f$   $\mu$ -q.s.,

(2) Existe  $g : X \rightarrow \mathbb{R}$  integrável tal que  $|f_n| \leq g$   $\mu$ -q.s.

então

$$\int_X f \, d\mu = \int_X \lim_{n \rightarrow \infty} f_n \, d\mu = \lim_{n \rightarrow \infty} \int_X f_n \, d\mu .$$

# Teoria da Medida (5<sup>a</sup> e 6<sup>a</sup> aulas)

Pedro Duarte

Outubro 2020

# Teoria do Integral

Sejam  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida e  
 $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  uma função  $\mathcal{F}$ -mensurável

## Funções simples

$$f(X) = \{a_1, \dots, a_m\} \Rightarrow \int_X f \, d\mu := \sum_{i=1}^m a_i \mu\{f = a_i\}$$

## Funções não-negativas

$$\exists \text{ sucessão funções simples } \phi_n \uparrow f \Rightarrow \int_X f \, d\mu := \lim_{n \rightarrow \infty} \int \phi_n \, d\mu$$

## Funções integráveis

$f$  diz-se  $\mu$ -integrável  $\Leftrightarrow f$  é  $\mathcal{F}$ -mensurável e  $\int |f| \, d\mu < \infty$

$$\int_X f \, d\mu := \int f^+ \, d\mu - \int f^- \, d\mu$$

# Propriedades do Integral

**Monotonia** Monotonia  $f, g : X \rightarrow \mathbb{R}$

$$f \leq g \Rightarrow \int f d\mu \leq \int g d\mu$$

**Linearidade**  $f, g : X \rightarrow \mathbb{R}, \alpha, \beta \in \mathbb{R}$

$$\int_X (\alpha f + \beta g) d\mu = \alpha \int f d\mu + \beta \int g d\mu$$

**Convergência Monótona**  $0 \leq f_1 \leq \dots \leq f_n \leq f_{n+1} \leq \dots$

$$\int_X (\lim_{n \rightarrow \infty} f_n) d\mu = \lim_{n \rightarrow \infty} \left( \int f_n d\mu \right)$$

**Convergência Dominada**  $\exists g$   $\mu$ -integrável  $\forall n \in \mathbb{N} \quad |f_n| \leq g$

$$\int_X (\lim_{n \rightarrow \infty} f_n) d\mu = \lim_{n \rightarrow \infty} \left( \int f_n d\mu \right)$$

## Variáveis Aleatórias Discretas

Seja  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade.

Chama-se **variável aleatória discreta** a qualquer **função simples**

- ▶  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\mathcal{F}$ -mensurável
- ▶  $f(\Omega) = \{a_1, \dots, a_n\}$  finito.

O **valor esperado** da v.a. discreta  $f$  define-se por

$$\mathbb{E}(f) = \sum_{j=1}^n a_j \mathbb{P}[f = a_j] = \sum_{j=1}^n a_j \mathbb{P}(f^{-1}\{a_j\}) = \int_{\Omega} f d\mathbb{P}.$$

## Função Distribuição

Seja  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade.

Uma função mensurável  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  diz-se uma **variável aleatória**.

Chama-se **função distribuição** duma v.a.  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  à função  $F = F_f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  definida por

$$F(x) = \mathbb{P}[f \leq x] = \mathbb{P}(f^{-1}] - \infty, x]).$$

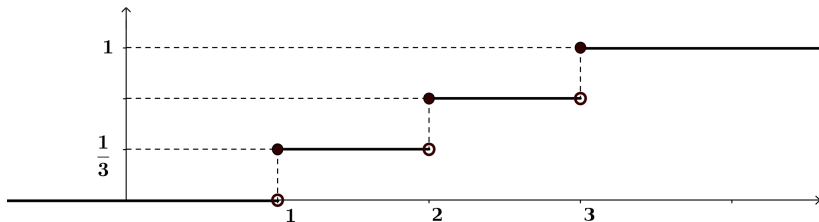
**Propriedades da função distribuição:**

- ▶  $x \leq y \Rightarrow F(x) \leq F(y), \quad \forall x, y \in \mathbb{R}.$
- ▶  $\lim_{x \rightarrow -\infty} F(x) = 0 \quad \text{e} \quad \lim_{x \rightarrow +\infty} F(x) = 1.$

## Exemplo duma Função Distribuição

Sejam  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade,  
e  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  uma variável aleatória tal que  $f(\Omega) = \{1, 2, 3\}$  e

$$\mathbb{P}[f = 1] = \mathbb{P}[f = 2] = \mathbb{P}[f = 3].$$



## Variáveis Aleatórias Contínuas

Seja  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade.

Uma **variável aleatória**  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  diz-se **contínua** se for  $\mathcal{F}$ -mensurável e existir uma função Borel mensurável  $h : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  tal que  $\forall a < b$ ,

$$\mathbb{P}[a \leq f \leq b] = \int_a^b h(x) dx.$$

A função  $h$  diz-se a **densidade de probabilidade** de  $f$ .  
Ela deve satisfazer

$$h(x) \geq 0 \quad \text{e} \quad \int_{-\infty}^{+\infty} h(x) dx = 1.$$



# Variáveis Aleatórias Contínuas

Sej  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade.

**Problema** Seja  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  uma variável aleatória contínua com função de **densidade de probabilidade**  $h : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  e função de **distribuição**  $F : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ .

Supondo  $F$  diferenciável, que relação existe entre  $F$  e  $h$ ?

**Resposta**  $F'(a) = h(a) \quad \forall a \in \mathbb{R}$ .

# Distribuição Uniforme

Seja  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade.

Uma variável aleatória  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  tem **distribuição uniforme** no intervalo  $[0, 1]$ , e escrevemos  $f \sim U[0, 1]$  se  $\forall 0 \leq a < b \leq 1$ ,

$$\mathbb{P}[a < f < b] = b - a = m([a, b]).$$

**Função densidade de probabilidade**  $h = \mathbb{I}_{[0,1]}$ .

**Função distribuição**  $F(x) = \begin{cases} 0 & \text{se } x \leq 0 \\ x & \text{se } 0 < x < 1 \\ 1 & \text{se } x \geq 1 \end{cases} .$

## Distribuição Normal

Seja  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade.

Uma variável aleatória  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  tem **distribuição normal padrão**, e escrevemos  $f \sim N(0, 1)$  se  $\forall a < b$ ,

$$\mathbb{P}[a < f < b] = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_a^b e^{-\frac{x^2}{2}} dx.$$

**Função densidade de probabilidade**  $h(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}}$ .

**Função distribuição**  $F(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^x e^{-\frac{t^2}{2}} dt$ .

## Distribuição Cauchy

Seja  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade.

Uma variável aleatória  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  tem **distribuição Cauchy** se  $\forall a < b$ ,

$$\mathbb{P}[a < f < b] = \frac{1}{\pi} \int_a^b \frac{1}{1+x^2} dx.$$

**Função densidade de probabilidade**  $h(x) = \frac{1}{\pi} \frac{1}{1+x^2}$ .

**Função distribuição**  $F(x) = \frac{1}{\pi} (\arctan x + \frac{\pi}{2})$ .

## Processos Independentes e Identicamente Distribuídos

Seja  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade.

Uma sucessão de variáveis aleatórias  $f_n : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  diz-se **independente e identicamente distribuída** (i.i.d.) se

- ▶  $\mathbb{P}[a < f_n < b]$  não depender de  $n$ ,  $\forall a < b$ ,
- ▶  $\forall n_1 < n_2 < \dots < n_k \quad \forall E_1, \dots, E_k \in \mathcal{B}(\mathbb{R})$ ,  
$$\mathbb{P}[f_{n_1} \in E_1 \wedge \dots \wedge f_{n_k} \in E_k] = \prod_{j=1}^k \mathbb{P}[f_{n_j} \in E_j].$$

## Exemplo duma soma infinita de variáveis

Seja  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade.

Seja  $f_n : \Omega \rightarrow \{0, 1, 2, \dots, 9\}$  uma sucessão i.i.d. de variáveis aleatórias tais que

$$\mathbb{P}[f_n = j] = \frac{1}{10}, \quad \forall n \in \mathbb{N} \quad \forall j \in \{0, \dots, 9\}$$

e considere a variável aleatória

$$f = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{10^n} f_n.$$

**Problema** Qual o valor esperado de  $f$ ?

## O Integral de Lebesgue em $\mathbb{R}$

Sejam  $m$  a medida de Lebesgue na  $\sigma$ -álgebra  $\mathcal{B}(\mathbb{R})$ ,

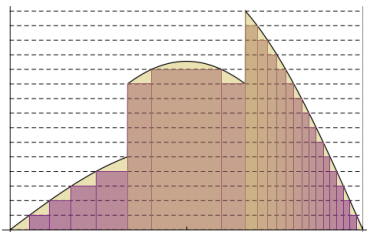
Definição do Integral de Lebesgue:

- ▶ Se  $\phi = \sum_{i=1}^n \alpha_i 1_{A_i}$  é simples define-se
$$\int_{\mathbb{R}} \phi \, dm = \sum_{i=1}^n \alpha_i m(A_i).$$
- ▶ Se  $f$  mensurável  $\geq 0$  define-se
$$\int_{\mathbb{R}} f \, dm = \sup \left\{ \int_{\mathbb{R}} \phi \, dm : 0 \leq \phi \leq f, \phi \text{ simples} \right\}.$$
- ▶  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  diz-se **integrável à Lebesgue**  $\Leftrightarrow f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  é  $\mathcal{B}(\mathbb{R})$ -mensurável e  $\int_{\mathbb{R}} |f| \, dm < +\infty$ .  
Se  $f$  é integrável à Lebesgue define-se

$$\int_{\mathbb{R}} f \, dm = \int_{\mathbb{R}} f^+ \, dm - \int_{\mathbb{R}} f^- \, dm.$$

# O Integral de Lebesgue em $\mathbb{R}$

O integral de uma função integrável à Lebesgue é aproximado por integrais de funções simples obtidas particionando o **contradomínio** da função.

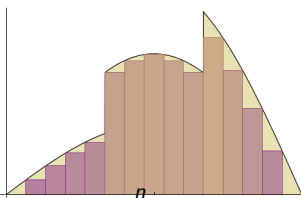


$$\int_{\mathbb{R}} f \, dm = \lim_{n \rightarrow +\infty} \int_{\mathbb{R}} \phi_n \, dm$$



## O Integral de Riemann num intervalo $[a, b]$

O integral de Riemann de uma função limitada integrável à Riemann no intervalo  $[a, b]$  é aproximado por integrais de funções em escada obtidas particionando o **domínio** da função.



$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{n \rightarrow +\infty} \sum_{i=1}^n f(\xi) (x_{i+1} - x_i)$$

O integral é o limite das somas de Riemann da função  $f(x)$  em partições do intervalo  $[a, b]$  cujo diâmetro tende a 0 quando  $n \rightarrow +\infty$

## Comparação dos Integrais de Riemann e Lebesgue

O Integral de Lebesgue é uma extensão do Integral de Riemann.

**Proposição** *Seja  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  uma função limitada, nula fora do intervalo  $[a, b]$ . Se  $f$  for integrável à Riemann em  $[a, b]$  então  $f$  é integrável à Lebesgue e*

$$\int_{\mathbb{R}} f(x) dm(x) = \int_a^b f(x) dx .$$

**Exemplo** *A função  $f = \mathbb{I}_{\mathbb{Q} \cap [0,1]}$  é integrável à Lebesgue mas não é integrável à Riemann.*

# Notação para o Integral de Lebesgue

Para uma função integrável à Lebesgue  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  o seu integral será designado por qualquer das formas seguintes:

$$\int_{\mathbb{R}} f \, dm = \int_{\mathbb{R}} f(x) \, dm(x) = \int_{\mathbb{R}} f(x) \, dx$$

## Medida associada a uma função

Sejam  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida,  
 $h : X \rightarrow [0, +\infty[$  uma função  $\mathcal{F}$ - mensurável.

Define-se  $\nu_h = \nu_{h,\mu} : \mathcal{F} \rightarrow [0, +\infty]$ , para cada  $A \in \mathcal{F}$ ,

$$\nu_{h,\mu}(A) := \int_A h d\mu .$$

**Proposição**  $(X, \mathcal{F}, \nu_{h,\mu})$  é um espaço de medida.

Além disso, a medida é finita, resp. de probabilidade, sse  
 $\int_X h d\mu < +\infty$ , resp.  $\int_X h d\mu = 1$ .

$\nu_h$  diz-se a **medida associada a**  $h$  e  $\mu$ .

$h$  diz-se a **densidade** de  $\nu_h$  relativamente a  $\mu$ .

## Caracterização da medida associada a uma função

Sejam  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida,  
 $h : X \rightarrow [0, +\infty[$  uma função  $\mathcal{F}$ -mensurável.  
 $\nu_{h,\mu}$  medida associada a  $h$  e  $\mu$

**Proposição** Dada  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  uma função  $\mathcal{F}$ -mensurável,  $f$  é  $\nu_{h,\mu}$ -integrável  $\Leftrightarrow f h$  é  $\mu$ -integrável, i.e.,  $\int_X |f h| d\mu < +\infty$ , e neste caso vale a igualdade

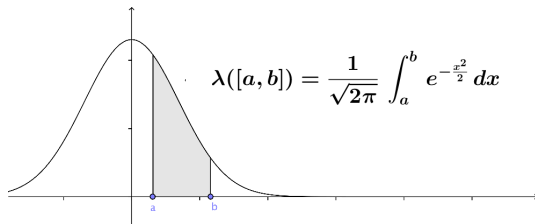
$$\int_X f d\nu_{h,\mu} = \int_X f h d\mu .$$

## Medidas de Gauss

Chama-se **medida Gaussiana** à medida  $\lambda : \mathcal{B}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$

$$\lambda(A) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_A e^{-\frac{x^2}{2}} dx, \quad \forall A \in \mathcal{B}(\mathbb{R}).$$

Se  $m : \mathcal{B}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$  for a medida de Lebesgue e  $h(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}}$  então  $\lambda = \nu_{h,m}$ .



## Caracterização da Medida de Gauss

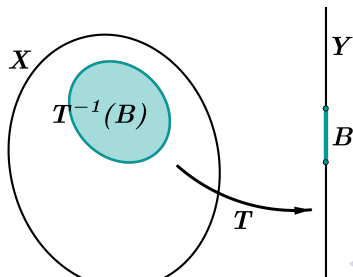
**Proposição** Toda a função Borel mensurável e limitada  $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  é  $\lambda$ -integrável e

$$\int_{\mathbb{R}} g d\lambda = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} g(x) e^{-\frac{x^2}{2}} dx .$$

## Medida Induzida por uma Aplicação

Sejam  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida,  
 $(Y, \mathcal{G})$  um espaço mensurável,  
 $T : X \rightarrow Y$  uma aplicação  $(\mathcal{F}, \mathcal{G})$ -mensurável.

Define-se  $T_*\mu : \mathcal{G} \rightarrow [0, +\infty]$  por  
 $(T_*\mu)(B) = \mu(T^{-1}(B)), \quad \forall B \in \mathcal{G}.$





## Medida Induzida por uma Aplicação

Sejam  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida,  
 $(Y, \mathcal{G})$  um espaço mensurável,  
 $T : X \rightarrow Y$  uma aplicação  $(\mathcal{F}, \mathcal{G})$ -mensurável.

**Proposição**  $(Y, \mathcal{G}, T_*\mu)$  é um espaço de medida.  
Além disso,  $T_*\mu$  é uma medida finita, resp. de probabilidade, se  $\mu$  o for.

$T_*\mu$  diz-se a **medida imagem** de  $\mu$  por  $T$  ou  
a **medida induzida por**  $T$ .

## Mudança de Variável

Sejam  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida,  
 $(Y, \mathcal{G})$  um espaço mensurável,  
 $T : X \rightarrow Y$  uma aplicação  $(\mathcal{F}, \mathcal{G})$ -mensurável.  
 $\nu = T_*\mu$  medida induzida por  $T$

**Proposição** Dada  $f : Y \rightarrow \mathbb{R}$   $\mathcal{G}$ -mensurável,  
 $f$  é  $\nu$  integrável  $\Leftrightarrow f \circ T$  for  $\mu$ -integrável e

$$\int_Y f d\nu = \int_X f \circ T d\mu .$$

## Distribuição duma Variável Aleatória

Sejam  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade,  
 $X : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  uma **variável aleatória**, i.e., uma aplicação  
 $\mathcal{F}$ -mensurável.

Seja  $X_*\mathbb{P} : \mathcal{B}(\mathbb{R}) \rightarrow [0, 1]$  a medida induzida

$$X_*\mathbb{P}(B) = \mathbb{P}(X^{-1}(B)) = \mathbb{P}[X \in B], \quad \forall B \in \mathcal{B}(\mathbb{R}).$$

Então  $(\mathbb{R}, \mathcal{B}(\mathbb{R}), X_*\mathbb{P})$  é um espaço de probabilidade.

A medida  $X_*\mathbb{P}$  diz-se a **lei de probabilidade**, da var. aleatória  $X$ .

## Esperança duma Variável Aleatória

Sejam  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  um espaço de probabilidade,  
 $X : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  uma variável aleatória.

**Proposição** *Se  $X$  for uma variável contínua,  $X$  tem função densidade de probabilidade  $h \Leftrightarrow X_*\mathbb{P} = \nu_{h,m}$ . Além disso se  $\varphi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  for Borel mensurável e limitada então a variável aleatória  $\varphi \circ X$  é integrável e*

$$\mathbb{E}(\varphi \circ X) = \int_{-\infty}^{\infty} \varphi(x) h(x) dx .$$

# Teoria da Medida (7<sup>a</sup> e 8<sup>a</sup> aulas)

Pedro Duarte

Novembro 2019

## Somas como Integrais

**Problema** Como interpretar uma soma como um integral

$$\sum_{i=1}^n a_i = \int_X f d\mu \quad ?$$

**Resposta**

- ▶  $X = \{1, 2, \dots, n\}$
- ▶  $f : X \rightarrow \mathbb{R}, f(i) := a_i$
- ▶  $\mathcal{F} := \mathcal{P}(X),$
- ▶  $\mu\{i\} := 1.$

$f$  é uma função simples tal que

$$\int_X f d\mu = \sum_{i=1}^n a_i \mu\{i\} = \sum_{i=1}^n a_i.$$

## Produtos finitos

### Lançamento dum Dado

$$\Omega_1 = \{1, 2, \dots, 6\}, \quad P_1\{1\} = \dots = P_1\{6\} = \frac{1}{6}$$

### Lançamento numa Moeda

$$\Omega_2 = \{0, 1\}, \quad P_2\{0\} = P_2\{1\} = \frac{1}{2}$$

### Lançamento conjunto (independente) dum Dado e Moeda

$$\Omega = \Omega_1 \times \Omega_2 = \{(1, 0), (2, 0), \dots, (6, 1)\}, \quad P\{(i, j)\} = \frac{1}{6} \times \frac{1}{2}$$

**Valor Esperado** dum **v. a.**  $\varphi: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ ,

$$\frac{1}{12} \sum_{(i,j) \in \Omega} \varphi(i,j) = \frac{1}{6} \sum_{j=1}^6 \left( \frac{1}{2} \sum_{i=0}^1 \varphi(i,j) \right) = \frac{1}{2} \sum_{i=0}^1 \left( \frac{1}{6} \sum_{j=1}^6 \varphi(i,j) \right)$$

## Produto de Espaços Mensuráveis

Sejam  $(X, \mathcal{F})$  e  $(Y, \mathcal{G})$  espaços mensuráveis.

Um produto cartesiano  $A \times B$  com  $A \in \mathcal{F}$  e  $B \in \mathcal{G}$  diz-se um **rectângulo**.

A  $\sigma$ -álgebra gerada pelos rectângulos  $A \times B$  com  $A \in \mathcal{F}$  e  $B \in \mathcal{G}$  diz-se a  **$\sigma$ -álgebra produto** e denota-se por  $\mathcal{F} \otimes \mathcal{G}$ .

O espaço mensurável  $(X \times Y, \mathcal{F} \otimes \mathcal{G})$  diz-se o **produto** dos espaços mensuráveis  $(X, \mathcal{F})$  e  $(Y, \mathcal{G})$ .



## Produto de Medidas

Sejam  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  e  $(Y, \mathcal{G}, \nu)$  espaços de medida  $\sigma$ -finitos.

**Teorema** *Existe uma única medida  $\theta$  definida na  $\sigma$ -álgebra  $\mathcal{F} \otimes \mathcal{G}$ , que verifica  $\theta(A \times B) = \mu(A)\nu(B)$ ,  $\forall A \in \mathcal{F}, B \in \mathcal{G}$ . A medida  $\theta$  designa-se por **medida produto** e escreve-se  $\theta = \mu \times \nu$ .*

O espaço de medida  $(X \times Y, \mathcal{F} \otimes \mathcal{G}, \mu \times \nu)$  diz-se o **produto dos espaços de medida**  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  e  $(Y, \mathcal{G}, \nu)$ .

## Mensurabilidade das Projecções

Sejam  $(X, \mathcal{F})$  e  $(Y, \mathcal{G})$  espaços mensuráveis.

### Proposição

(1) A aplicação projecção  $\pi_X : X \times Y \rightarrow X$  definida por  $\pi_X(x, y) = x$  é  $(\mathcal{F} \otimes \mathcal{G}, \mathcal{F})$ -mensurável.

(2) A aplicação projecção  $\pi_Y : X \times Y \rightarrow Y$  definida por  $\pi_Y(x, y) = y$  é  $(\mathcal{F} \otimes \mathcal{G}, \mathcal{G})$ -mensurável.

## Mensurabilidade Conjunta e Separada

Sejam  $(X, \mathcal{F})$  e  $(Y, \mathcal{G})$  espaços mensuráveis.

**Proposição** Se  $f : X \times Y \rightarrow \mathbb{R}$  for  $\mathcal{F} \otimes \mathcal{G}$ -mensurável, então

- (1)  $\forall x \in X, y \mapsto f(x, y)$  é  $\mathcal{G}$ -mensurável,
- (2)  $\forall y \in Y, x \mapsto f(x, y)$  é  $\mathcal{F}$ -mensurável.

## Mensurabilidade dos Integrais marginais

Sejam  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  e  $(Y, \mathcal{G}, \nu)$  espaços de medida  $\sigma$ -finitos,  $f : X \times Y \rightarrow \mathbb{R}$  uma função  $\mathcal{F} \otimes \mathcal{G}$ -mensurável.

**Proposição** Se  $f \geq 0$  ou se  $f$  for  $(\mu \times \nu)$ -integrável então

(1) A função  $y \mapsto \int_X f(x, y) d\mu(x)$  é  $\mathcal{G}$ -mensurável.

(2) A função  $x \mapsto \int_Y f(x, y) d\nu(y)$  é  $\mathcal{F}$ -mensurável.

## Teorema de Tonelli

Sejam  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  e  $(Y, \mathcal{G}, \nu)$  espaços de medida  $\sigma$ -finitos.

**Teorema** Se  $f : X \times Y \rightarrow [0, +\infty]$  for  $\mathcal{F} \otimes \mathcal{G}$ -mensurável,

$$\begin{aligned} \int_{X \times Y} f \, d\mu \times \nu &= \int_Y \left( \int_X f(x, y) \, d\mu(x) \right) d\nu(y) \\ &= \int_X \left( \int_Y f(x, y) \, d\nu(y) \right) d\mu(x). \end{aligned}$$

## Teorema de Fubini

Sejam  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  e  $(Y, \mathcal{G}, \nu)$  espaços de medida  $\sigma$ -finitos.

**Teorema** Se  $f : X \times Y \rightarrow \mathbb{R}$  for  $(\mu \times \nu)$ -integrável,

$$\begin{aligned} \int_{X \times Y} f \, d\mu \times \nu &= \int_Y \left( \int_X f(x, y) \, d\mu(x) \right) d\nu(y) \\ &= \int_X \left( \int_Y f(x, y) \, d\nu(y) \right) d\mu(x). \end{aligned}$$

## Espaços Normados

Seja  $V$  um espaço vectorial real.

Chama-se **norma** a uma aplicação  $\|\cdot\| : V \rightarrow \mathbb{R}_+$  satisfazendo:

$$(1) \quad \|x\| \geq 0,$$

$$(2) \quad \|\lambda x\| = |\lambda| \|x\|,$$

$$(3) \quad \|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|,$$

$$(4) \quad \|x\| = 0 \Rightarrow x = 0,$$

quaisquer que sejam  $x, y \in V$ ,  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

Chama-se **espaço normado** a um par  $(V, \|\cdot\|)$  onde  $V$  é um espaço vectorial real e  $\|\cdot\|$  é uma norma em  $V$ .

## Convergência num Espaço Normado

Num espaço normado  $(V, \|\cdot\|)$  define-se uma noção de **distância**  $d : V \times V \rightarrow \mathbb{R}_+$ ,  $d(x, y) = \|y - x\|$ , que satisfaz:

- (1)  $d(x, y) \geq 0$ ,
  - (2)  $d(x, y) = d(y, x)$ ,
  - (3)  $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z)$ ,
  - (4)  $d(x, y) = 0 \Rightarrow x = y$ ,
- quaisquer que sejam  $x, y, z \in V$ .

Dada uma sucessão  $\{x_n\}_n \subset V$  e um ponto  $x \in V$ , dizemos que  $\{x_n\}_n$  **converge para**  $x$ , e escrevemos  $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x$ , se  $\lim_{n \rightarrow \infty} \|x - x_n\| = \lim_{n \rightarrow \infty} d(x_n, x) = 0$ .



## Espaços de Banach

Uma sucessão  $\{x_n\}_n \subseteq V$  diz-se uma **sucessão de Cauchy** se dado  $\varepsilon > 0$  existe uma ordem  $p \in \mathbb{N}$  tal que

$$n, m \geq p \Rightarrow \|x_n - x_m\| \leq \varepsilon.$$

Um espaço normado  $(V, \|\cdot\|)$  diz-se **completo**, ou um **espaço de Banach**, se toda a sucessão de Cauchy em  $(V, \|\cdot\|)$  for convergente.

**Proposição** *Seja  $(V, \|\cdot\|)$  um espaço de Banach. Dada uma sucessão  $\{x_n\}_n \subseteq V$ , se  $\sum_{n=1}^{\infty} \|x_n\| < +\infty$  então o seguinte limite existe sempre*

$$\sum_{n=1}^{\infty} x_n = \lim_{n \rightarrow +\infty} \sum_{i=1}^n x_i.$$

## Os Espaços $\mathbb{R}^n$

$\mathbb{R}^n$  é um espaço vectorial real de dimensão finita  $n$ .

$\mathbb{R}^n$  é um espaço normado completo com qualquer uma das normas seguintes:

$$\|(x_1, \dots, x_n)\|_1 = |x_1| + \dots + |x_n|$$

$$\|(x_1, \dots, x_n)\|_2 = \sqrt{x_1^2 + \dots + x_n^2}$$

$$\|(x_1, \dots, x_n)\|_\infty = \max\{|x_1|, \dots, |x_n|\}$$

Estas normas são equivalentes no sentido que

$$\|x\|_\infty \leq \|x\|_1 \leq \sqrt{n} \|x\|_2 \leq n \|x\|_\infty, \quad \forall x \in V.$$

## O Espaço $L^1(X, \mathcal{F}, \mu)$

Define-se  $L^1(X, \mathcal{F}, \mu)$  como o espaço das funções  $\mathcal{F}$ -mensuráveis  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  tais que  $\int_X |f| d\mu < +\infty$ .

Define-se  $\|\cdot\|_1 : L^1(X, \mathcal{F}, \mu) \rightarrow \mathbb{R}_+$ ,

$$\|f\|_1 = \int_X |f| d\mu .$$

**Teorema** *Identificando funções que sejam iguais  $\mu$ -q.s.,  $(L^1(X, \mathcal{F}, \mu), \|\cdot\|_1)$  é um espaço normado completo, i.e., um espaço de Banach.*

## Convergência em $L^1$

Dada uma sucessão  $\{f_n\}_n \subseteq L^1(X, \mathcal{F}, \mu)$  de funções  $\mu$ -integráveis dizemos que  $\{f_n\}_n$  **converge em  $L^1$**  para  $f \in L^1(X, \mathcal{F}, \mu)$

se  $\|f_n - f\|_1 \rightarrow 0$  quando  $n \rightarrow +\infty$ , ou seja

se  $\lim_{n \rightarrow +\infty} \int_X |f_n - f| d\mu = 0$ .

Quando  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  é um espaço de probabilidade, a convergência em  $L^1$  equivale a  $\lim_{n \rightarrow +\infty} \mathbb{E} |f_n - f| = 0$ .

Diremos neste caso que  $\{f_n\}_n$  **converge em média** para  $f$ .

# Produtos Internos

Seja  $V$  um espaço vectorial real.

Chama-se **produto interno** a uma aplicação  $\langle \cdot, \cdot \rangle : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  satisfazendo:

$$(1) \quad \langle x, x \rangle \geq 0,$$

$$(2) \quad \langle x, y \rangle = \langle y, x \rangle,$$

$$(3) \quad \langle \lambda x, y \rangle = \lambda \langle x, y \rangle,$$

$$(4) \quad \langle x + y, z \rangle = \langle x, z \rangle + \langle y, z \rangle,$$

$$(5) \quad \langle x, x \rangle = 0 \Rightarrow x = 0,$$

quaisquer que sejam  $x, y, z \in V$ ,  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

## Distâncias e Normas

Seja  $V$  um espaço vectorial real munido dum produto interno  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ .

$V$  é um **espaço normado** com a norma definida por

$$\|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}.$$

$V$  é um **espaço métrico** com a distância definida por

$$d(x, y) = \|y - x\| = \sqrt{\langle y - x, y - x \rangle}.$$

# Ângulos e Ortogonalidade

Seja  $V$  um espaço vectorial real munido dum produto interno  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ .

Dois vectores  $x, y \in V$  dizem-se **ortogonais** se  $\langle x, y \rangle = 0$ .

**Proposição** *Dados  $x, y \in V$ ,  $|\langle x, y \rangle| \leq \|x\| \|y\|$ .*

Define-se o **ângulo** entre os vectores  $x, y \in V$  como sendo

$$\angle\{x, y\} = \arccos \left( \frac{\langle x, y \rangle}{\|x\| \|y\|} \right).$$

## Espaços de Hilbert

Chama-se **espaço de Hilbert** a um espaço vectorial real  $V$  munido dum produto interno  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  tal que com a norma associada,  $\|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$ ,  $V$  seja um espaço normado completo.

Todo o espaço de Hilbert é um espaço de Banach e como tal tem uma noção de convergência associada.

O espaço vectorial  $\mathbb{R}^n$  com o produto interno definido por

$$\langle (x_1, \dots, x_n), (y_1, \dots, y_n) \rangle = x_1 y_1 + \dots + x_n y_n$$

é um espaço de Hilbert de dimensão finita  $n$ .



## O Espaço $L^2(X, \mathcal{F}, \mu)$

Define-se  $L^2(X, \mathcal{F}, \mu)$  como o espaço das funções  $\mathcal{F}$ -mensuráveis  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$  tais que  $\int_X |f|^2 d\mu < +\infty$ .

Define-se  $\langle \cdot, \cdot \rangle : L^2(X, \mathcal{F}, \mu) \times L^2(X, \mathcal{F}, \mu) \rightarrow \mathbb{R}$ ,

$$\langle f, g \rangle = \int_X f g d\mu .$$

A norma associada a este produto interno é

$$\|f\|_2 = \left( \int_X f^2 d\mu \right)^{1/2} .$$

**Teorema** *Identificando funções que sejam iguais  $\mu$ -q.s.,  $(L^2(X, \mathcal{F}, \mu), \langle \cdot, \cdot \rangle)$  é um espaço de Hilbert.*

## Convergência em $L^2$

Dada uma sucessão  $\{f_n\}_n \subseteq L^2(X, \mathcal{F}, \mu)$  de funções de quadrado  $\mu$ -integrável dizemos que  $\{f_n\}_n$  **converge em  $L^2$**  para  $f \in L^2(X, \mathcal{F}, \mu)$

se  $\|f_n - f\|_2 \rightarrow 0$  quando  $n \rightarrow +\infty$ , ou seja

se  $\lim_{n \rightarrow +\infty} \int_X (f_n - f)^2 d\mu = 0$ .

Quando  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  é um espaço de probabilidade, a convergência em  $L^2$  equivale a  $\lim_{n \rightarrow +\infty} \mathbb{E}[(f_n - f)^2] = 0$ .

Dizemos que  $\{f_n\}_n$  **converge em média quadrática** para  $f$ .

## Convergência em Medida

Sejam  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida,  
 $\{f_n : X \rightarrow \mathbb{R}\}_n$  uma sucessão de funções  $\mathcal{F}$ -mensuráveis.

Dizemos que a sucessão  $\{f_n\}_n$  **converge em medida para**  $f$ , se para todo  $\varepsilon > 0$ ,

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \mu\{x \in X : |f_n(x) - f(x)| \geq \varepsilon\} = 0.$$

Quando  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  é um espaço de probabilidade, dizemos no mesmo sentido que  $\{f_n\}_n$  **converge em probabilidade** para  $f$ .

## Relações entre Convergências

Seja  $(X, \mathcal{F}, \mu)$  um espaço de medida finita.

Valem as seguintes relações entre as diferentes convergências

