

# Chapitre 32

## Espaces probabilisés finis

<b>32 Espaces probabilisés finis</b>	<b>1</b>
32.19Exemple . . . . .	2
32.25Exemple . . . . .	2
32.26Exemple . . . . .	2
32.28Définition implicite d'un espace probabilisé par la donnée d'une loi de variable aléatoire . . . . .	3
32.30Probabilité conditionnelle . . . . .	3
32.31Formule des probabilités totales . . . . .	3

### 32.19 Exemple

#### Exemple 32.19

Une urne contient 3 boules blanches et 5 boules noires. On en tire simultanément 4 boules. Avec quelle probabilité n'a-t-on tiré que des boules noires ?

Sans perte de généralité, on peut numéroté les boules de 1 à 8, les 3 premières boules sont blanches et les 5 suivantes noires.

On note  $X$  la variable aléatoire donnant la 4-combinaison des boules obtenues.

$$X \hookrightarrow \mathcal{U}(P_4[[1, 8]])$$

En notant  $A$  "on ne tire que des boules noires", on a :

$$\begin{aligned} A &= (X \in P_4[[4, 8]]) \\ P(A) &= P(X \in P_4[[4, 8]]) \\ &= \frac{|P_4[[4, 8]]|}{|P_4[[1, 8]]|} \\ &= \frac{\binom{5}{4}}{\binom{8}{4}} \end{aligned}$$

### 32.25 Exemple

#### Exemple 32.25

On choisit un entier  $X$  au hasard entre  $-3$  et  $3$ . Quelle est la loi de la variable  $X^2 + 1$  ?

$$X \hookrightarrow \mathcal{U}([-3, 3])$$

$$(X^2 + 1)(\omega) = \{1, 2, 5, 10\}$$

Et :

$$\begin{aligned} P(X^2 + 1 = 1) &= P(X = 0) \\ &= \frac{1}{7} \\ P(X^2 + 1 = 2) &= P(X = -1) + P(X = 1) \\ &= \frac{2}{7} \\ P(X^2 + 1 = 5) &= P(X = -2) + P(X = 2) \\ &= \frac{2}{7} \\ P(X^2 + 1 = 10) &= P(X = -3) + P(X = 3) \\ &= \frac{2}{7} \end{aligned}$$

### 32.26 Exemple

#### Exemple 32.26

On choisit un entier  $X$  au hasard entre 1 et  $2n$ . Quelle est la loi de  $(-1)^X$  ?

$$\begin{aligned}
X &\hookrightarrow \mathcal{U}(\llbracket 1, 2n \rrbracket) \\
(-1)^X &\hookrightarrow \{-1, 1\} \\
P((-1)^X = 1) &= P(X \text{ pair}) \\
&= \frac{n}{2n} \\
&= \frac{1}{2} \\
&= P((-1)^X = -1)
\end{aligned}$$

### 32.28 Définition implicite d'un espace probabilisé par la donnée d'une loi de variable aléatoire

#### Théorème 32.28

Soit  $E = \{x_1, \dots, x_r\}$  un ensemble et  $p_1, \dots, p_r \in [0, 1]$  des réels pour lesquels  $\sum_{i=1}^r p_i = 1$ . Il existe alors un espace probabilisé  $(\Omega, P)$  et une variable aléatoire  $X$  sur  $\Omega$ , d'image  $E$ , pour lesquels pour tout  $i \in \llbracket 1, r \rrbracket$  :

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

$$\omega = E \text{ et } X = \text{id}$$

On applique (32.12) pour avoir l'existence de  $P$ .

### 32.30 Probabilité conditionnelle

#### Théorème 32.30

Soit  $(\Omega, P)$  un espace probabilisé fini et  $B \in \mathcal{P}(\Omega)$  pour lequel  $P(B) > 0$ . Pour tout  $A \in \mathcal{P}(\Omega)$ , le réel

$$P(A \mid B) = P_B(A) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$

est appelé la probabilité conditionnelle de  $A$  sachant  $B$ . L'application  $P_B$  est alors une probabilité sur  $\Omega$ , appelée sa probabilité conditionnelle sachant  $B$ .

$$P_B(\Omega) = \frac{P(\Omega \cap B)}{P(B)} = \frac{P(B)}{P(B)} = 1$$

$$\begin{aligned}
P_B(A \sqcup C) &= \frac{P(B \cap (A \sqcup C))}{P(B)} \\
&= \frac{P(B \cap A) \sqcup (B \cap C))}{P(B)} \\
&= \frac{P(B \cap A)}{P(B)} + \frac{P(B \cap C)}{P(B)} \\
&= P_B(A) + P_B(C)
\end{aligned}$$