

# Probabilités et Statistiques

## I. Loi d'une variable continue

EPITA

*Guillaume Euvrard*



# Variable aléatoire discrète ou continue

Imaginons un serveur qui reçoit des requêtes et considérons les variables aléatoires :

- $X =$  « Nombre de requêtes reçues en 1 minute ».  
 $X$  prend ses valeurs dans  $\{0, 1, 2, \dots, \}$ .
- $T =$  « Temps d'attente avant la prochaine requête ».  
 $T$  prend ses valeurs dans  $\mathbb{R}^+$ .

On dit que  $X$  est une variable *discrète*,  $T$  une variable *continue*.

# Variable aléatoire discrète ou continue

Étant donné un espace probabilisé  $(\Omega, \Sigma, P)$ , une variable aléatoire est une fonction  $X : \Omega \longrightarrow \mathbb{R}$ .

L'ensemble de ses valeurs possibles est  $X(\Omega)$ .

On s'intéresse à la **loi de**  $X$  : pour  $A \subset X(\Omega)$ , on veut définir  $P(X \in A)$ .

- 1 Quand on peut écrire  $X(\Omega) = \{x_0, x_1, x_2, \dots\}$ , on dit que  $X$  est une variable discrète.
- 2 Si  $X(\Omega)$  contient des intervalles,  $X$  est une variable continue.

# Cas d'une variable discrète

Dans ce cas,  $X(\Omega) = \{x_n, n \in K\}$  avec  $K$  de la forme  $\llbracket 1, N \rrbracket$  ou  $K = \mathbb{N}$ .

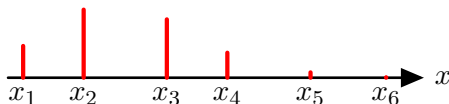
- Cas fini :  $X(\Omega) = \{x_n, n \in \llbracket 1, N \rrbracket\} = \{x_1, x_2, \dots, x_N\}$
- Cas infini :  $X(\Omega) = \{x_n, n \in \mathbb{N}\} = \{x_0, x_1, x_2, \dots\}$

# Cas d'une variable discrète

Dans ce cas,  $X(\Omega) = \{x_n, n \in K\}$  avec  $K$  de la forme  $\llbracket 1, N \rrbracket$  ou  $K = \mathbb{N}$ .

- Cas fini :  $X(\Omega) = \{x_n, n \in \llbracket 1, N \rrbracket\} = \{x_1, x_2, \dots, x_N\}$
- Cas infini :  $X(\Omega) = \{x_n, n \in \mathbb{N}\} = \{x_0, x_1, x_2, \dots\}$

On obtient la loi de  $X$  par la données des  $P(X=x_n)$ ,  $n \in K$ .

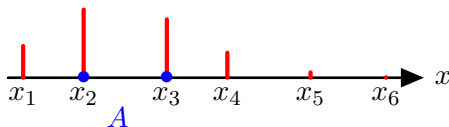


# Cas d'une variable discrète

Dans ce cas,  $X(\Omega) = \{x_n, n \in K\}$  avec  $K$  de la forme  $\llbracket 1, N \rrbracket$  ou  $K = \mathbb{N}$ .

- Cas fini :  $X(\Omega) = \{x_n, n \in \llbracket 1, N \rrbracket\} = \{x_1, x_2, \dots, x_N\}$
- Cas infini :  $X(\Omega) = \{x_n, n \in \mathbb{N}\} = \{x_0, x_1, x_2, \dots\}$

On obtient la loi de  $X$  par la données des  $P(X=x_n)$ ,  $n \in K$ .



Pour tout  $A \subset X(\Omega)$

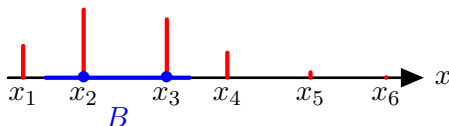
$$A = \{x_{k_1}, x_{k_2}, \dots\} \quad \text{et} \quad P(X \in A) = \sum P(X = x_{k_n})$$

# Cas d'une variable discrète

Dans ce cas,  $X(\Omega) = \{x_n, n \in K\}$  avec  $K$  de la forme  $\llbracket 1, N \rrbracket$  ou  $K = \mathbb{N}$ .

- Cas fini :  $X(\Omega) = \{x_n, n \in \llbracket 1, N \rrbracket\} = \{x_1, x_2, \dots, x_N\}$
- Cas infini :  $X(\Omega) = \{x_n, n \in \mathbb{N}\} = \{x_0, x_1, x_2, \dots\}$

On obtient la loi de  $X$  par la données des  $P(X=x_n)$ ,  $n \in K$ .



Pour tout  $A \subset X(\Omega)$  et pour  $B \subset \mathbb{R}$ , on prend  $A = B \cap X(\Omega)$ .

$$A = \{x_{k_1}, x_{k_2}, \dots\} \quad \text{et} \quad P(X \in A) = \sum P(X = x_{k_n})$$

# Cas d'une variable discrète

Dans ce cas, les évènements « $X \in \{x_n\}$ » engendrent  $\mathcal{P}(X(\Omega))$ . Ils permettent de définir

$$P : \begin{cases} \mathcal{P}(X(\Omega)) & \longrightarrow \mathbb{R} \\ A & \longmapsto P(X \in A) \end{cases}$$

On en déduit  $P(X \in A)$  pour tout  $A \subset X(\Omega)$ , puis pour tout  $A \subset \mathbb{R}$ .



# Cas d'une variable discrète

Dans ce cas, les évènements « $X \in \{x_n\}$ » engendrent  $\mathcal{P}(X(\Omega))$ . Ils permettent de définir

$$P : \begin{cases} \mathcal{P}(X(\Omega)) & \longrightarrow \mathbb{R} \\ A & \longmapsto P(X \in A) \end{cases}$$

On en déduit  $P(X \in A)$  pour tout  $A \subset X(\Omega)$ , puis pour tout  $A \subset \mathbb{R}$ .

Il y a une contrainte :  $\sum_{n \in K} P(X=x_n) = 1$

## Définition

Une variable aléatoire  $X$  est continue si l'ensemble  $X(\Omega)$  de ses valeurs possibles est un intervalle de  $\mathbb{R}$ .

# Cas d'une variable continue

## Définition

Une variable aléatoire  $X$  est continue si l'ensemble  $X(\Omega)$  de ses valeurs possibles est un intervalle de  $\mathbb{R}$ .

## Théorème

Aucun intervalle de  $\mathbb{R}$  n'est dénombrable.

On ne peut donc pas écrire  $X(\Omega) = \{x_1, x_2, x_3, \dots\}$ .

# Cas d'une variable continue

## Définition

Une variable aléatoire  $X$  est continue si l'ensemble  $X(\Omega)$  de ses valeurs possibles est un intervalle de  $\mathbb{R}$ .

## Théorème

Aucun intervalle de  $\mathbb{R}$  n'est dénombrable.

On ne peut donc pas écrire  $X(\Omega) = \{x_1, x_2, x_3, \dots\}$ .

Pour s'en sortir, on ne va pas chercher à définir  $P(X \in A)$  pour tout  $A \subset \mathbb{R}$ .

**Exemple :** si on pose  $P(X \in ]-\infty, 3]) = 0.3$ , on peut déduire

$$P(X \in \emptyset) = 0 \quad P(X \in ]3, +\infty[) = 0.7 \quad P(X \in \mathbb{R}) = 1$$

On dit que  $\Sigma = \{\emptyset, ]-\infty, 3], ]3, +\infty[, \mathbb{R}\}$  est une *tribu*.

## Définition

Une tribu de  $\mathbb{R}$  est un ensemble  $\Sigma \subset \mathcal{P}(\mathbb{R})$  tel que :

- 1  $\mathbb{R} \in \Sigma$
- 2 Pour tout  $A \in \Sigma$ ,  $\overline{A} \in \Sigma$
- 3 Pour toute famille  $(A_n, n \in K)$  de  $\Sigma$  (avec  $K \subset \mathbb{N}$ ),  $\bigcup_{n \in K} A_n \in \Sigma$

## Définition

Une tribu de  $\mathbb{R}$  est un ensemble  $\Sigma \subset \mathcal{P}(\mathbb{R})$  tel que :

- ❶  $\mathbb{R} \in \Sigma$
- ❷ Pour tout  $A \in \Sigma$ ,  $\overline{A} \in \Sigma$
- ❸ Pour toute famille  $(A_n, n \in K)$  de  $\Sigma$  (avec  $K \subset \mathbb{N}$ ),  $\bigcup_{n \in K} A_n \in \Sigma$

**Exemple :**  $\Sigma = \{\emptyset, ]-\infty, 3], ]3, +\infty[, \mathbb{R}\}$ .

$\Sigma$  est la plus petite tribu qui contient  $]-\infty, 3]$ . C'est la tribu *engendrée* par  $]-\infty, 3]$ .

## Définition

Une tribu de  $\mathbb{R}$  est un ensemble  $\Sigma \subset \mathcal{P}(\mathbb{R})$  tel que :

- 1  $\mathbb{R} \in \Sigma$
- 2 Pour tout  $A \in \Sigma$ ,  $\overline{A} \in \Sigma$
- 3 Pour toute famille  $(A_n, n \in K)$  de  $\Sigma$  (avec  $K \subset \mathbb{N}$ ),  $\bigcup_{n \in K} A_n \in \Sigma$

## Définition

Une loi de probabilité sur  $\Sigma$  est une fonction  $P : \Sigma \longrightarrow \mathbb{R}^+$  telle que :

- 1  $P(X \in \mathbb{R}) = 1$
- 2 Pour toute famille disjointe  $(A_n, n \in K)$  de  $\Sigma$  (avec  $K \subset \mathbb{N}$ ),

$$P\left(X \in \bigsqcup_{n \in K} A_n\right) = \sum_{n \in K} P(X \in A_n)$$

## Définition

Une loi de probabilité sur  $\Sigma$  est une fonction  $P : \Sigma \longrightarrow \mathbb{R}^+$  telle que :

- ①  $P(X \in \mathbb{R}) = 1$
- ② Pour toute famille disjointe  $(A_n, n \in K)$  de  $\Sigma$  (avec  $K \subset \mathbb{N}$ ),

$$P\left(X \in \bigsqcup_{n \in K} A_n\right) = \sum_{n \in K} P(X \in A_n)$$

- $\Sigma = \{\emptyset, ]-\infty, 3], ]3, +\infty[, \mathbb{R}\}$  et posons  $P(X \in ]-\infty, 3]) = 0.3$   
On déduit :  $P(X \in \emptyset) = 0$     $P(X \in ]3, +\infty[) = 0.7$     $P(X \in \mathbb{R}) = 1$   
On dit que  $\Sigma$  est la tribu *engendrée* par  $]-\infty, 3]$ .



## Définition

Une loi de probabilité sur  $\Sigma$  est une fonction  $P : \Sigma \longrightarrow \mathbb{R}^+$  telle que :

- ①  $P(X \in \mathbb{R}) = 1$
- ② Pour toute famille disjointe  $(A_n, n \in K)$  de  $\Sigma$  (avec  $K \subset \mathbb{N}$ ),

$$P\left(X \in \bigsqcup_{n \in K} A_n\right) = \sum_{n \in K} P(X \in A_n)$$

- $\Sigma = \{\emptyset, ]-\infty, 3], ]3, +\infty[, \mathbb{R}\}$  et posons  $P(X \in ]-\infty, 3]) = 0.3$   
On déduit :  $P(X \in \emptyset) = 0$     $P(X \in ]3, +\infty[) = 0.7$     $P(X \in \mathbb{R}) = 1$   
On dit que  $\Sigma$  est la tribu *engendrée* par  $]-\infty, 3]$ .
- Tribu engendrée par  $\{]-\infty, 3], ]-\infty, 5]\}$  ?  
Que peut-on déduire de  $P(X \in ]-\infty, 3])$  et  $P(X \in ]-\infty, 5])$  ?

## Définition

- 1 La tribu borélienne est la tribu  $\Sigma$  engendrée par tous les intervalles  $]-\infty, x]$ ,  $x \in \mathbb{R}$ .
- 2 La fonction de répartition d'une variable aléatoire  $X$  est la fonction

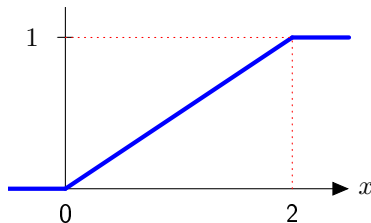
$$F_X : \begin{cases} \mathbb{R} & \longrightarrow & [0, 1] \\ x & \longmapsto & P(X \in ]-\infty, x]) \end{cases}$$

## Définition

- 1 La tribu borélienne est la tribu  $\Sigma$  engendrée par tous les intervalles  $]-\infty, x]$ ,  $x \in \mathbb{R}$ .
- 2 La fonction de répartition d'une variable aléatoire  $X$  est la fonction

$$F_X : \begin{cases} \mathbb{R} & \longrightarrow & [0, 1] \\ x & \longmapsto & P(X \in ]-\infty, x]) \end{cases}$$

**Exemple :**  $F_X(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } x < 0 \\ \frac{x}{2} & \text{si } 0 \leq x < 2 \\ 1 & \text{si } 2 \leq x \end{cases}$



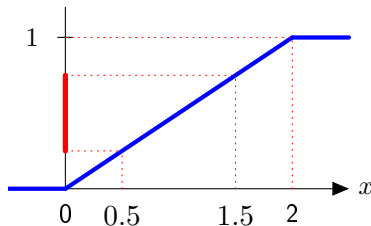
## Définition

- 1 La tribu borélienne est la tribu  $\Sigma$  engendrée par tous les intervalles  $]-\infty, x]$ ,  $x \in \mathbb{R}$ .
- 2 La fonction de répartition d'une variable aléatoire  $X$  est la fonction

$$F_X : \begin{cases} \mathbb{R} & \longrightarrow & [0, 1] \\ x & \longmapsto & P(X \in ]-\infty, x]) \end{cases}$$

**Exemple :**  $F_X(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } x < 0 \\ \frac{x}{2} & \text{si } 0 \leq x < 2 \\ 1 & \text{si } 2 \leq x \end{cases}$

$$P(X \in ]\frac{1}{2}, \frac{3}{2}]) = F_X(\frac{3}{2}) - F_X(\frac{1}{2}) = \frac{1}{2}$$



# Fonction de répartition : propriétés

La fonction de répartition  $F$  vérifie :

- ①  $F$  est croissante
- ②  $\lim_{x \rightarrow -\infty} F(x) = 0$  et  $\lim_{x \rightarrow +\infty} F(x) = 1$

# Fonction de répartition : propriétés

La fonction de répartition  $F$  vérifie :

- ①  $F$  est croissante
- ②  $\lim_{x \rightarrow -\infty} F(x) = 0$  et  $\lim_{x \rightarrow +\infty} F(x) = 1$

Pour tout  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$  tel que  $a \leq b$ ,

- ①  $]a, +\infty[ \in \Sigma$  et  $P(X \in ]a, +\infty[) = 1 - F(a)$
- ②  $]a, b] \in \Sigma$  et  $P(X \in ]a, b]) = F(b) - F(a)$

# Fonction de répartition : propriétés

La fonction de répartition  $F$  vérifie :

- ①  $F$  est croissante
- ②  $\lim_{x \rightarrow -\infty} F(x) = 0$  et  $\lim_{x \rightarrow +\infty} F(x) = 1$

Pour tout  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$  tel que  $a \leq b$ ,

- ①  $]a, +\infty[ \in \Sigma$  et  $P(X \in ]a, +\infty[) = 1 - F(a)$
- ②  $]a, b] \in \Sigma$  et  $P(X \in ]a, b]) = F(b) - F(a)$
- ③  $]-\infty, a[ \in \Sigma$  et  $P(X \in ]-\infty, a[) = \lim_{x \rightarrow a^-} F(x)$

# Fonction de répartition : propriétés

La fonction de répartition  $F$  vérifie :

- ①  $F$  est croissante
- ②  $\lim_{x \rightarrow -\infty} F(x) = 0$  et  $\lim_{x \rightarrow +\infty} F(x) = 1$

Pour tout  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$  tel que  $a \leq b$ ,

- ③  $]a, +\infty[ \in \Sigma$  et  $P(X \in ]a, +\infty[) = 1 - F(a)$
- ④  $]a, b] \in \Sigma$  et  $P(X \in ]a, b]) = F(b) - F(a)$
- ⑤  $] -\infty, a[ \in \Sigma$  et  $P(X \in ] -\infty, a[) = \lim_{x \rightarrow a^-} F(x)$
- ⑥  $[a, +\infty[ \in \Sigma$  et  $P(X \in [a, +\infty[) = 1 - \lim_{x \rightarrow a^-} F(x)$
- ⑦  $[a, b] \in \Sigma$  et  $P(X \in [a, b]) = F(b) - \lim_{x \rightarrow a^-} F(x)$



# Fonction de répartition : propriétés

La fonction de répartition  $F$  vérifie :

- ①  $F$  est croissante
- ②  $\lim_{x \rightarrow -\infty} F(x) = 0$  et  $\lim_{x \rightarrow +\infty} F(x) = 1$

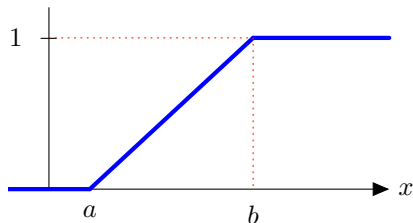
Pour tout  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$  tel que  $a \leq b$ ,

- ③  $]a, +\infty[ \in \Sigma$  et  $P(X \in ]a, +\infty[) = 1 - F(a)$
- ④  $]a, b] \in \Sigma$  et  $P(X \in ]a, b]) = F(b) - F(a)$
- ⑤  $]-\infty, a[ \in \Sigma$  et  $P(X \in ]-\infty, a[) = \lim_{x \rightarrow a^-} F(x)$
- ⑥  $[a, +\infty[ \in \Sigma$  et  $P(X \in [a, +\infty[) = 1 - \lim_{x \rightarrow a^-} F(x)$
- ⑦  $[a, b] \in \Sigma$  et  $P(X \in [a, b]) = F(b) - \lim_{x \rightarrow a^-} F(x)$

**Remarque :** si  $F$  continue en  $a$ , alors

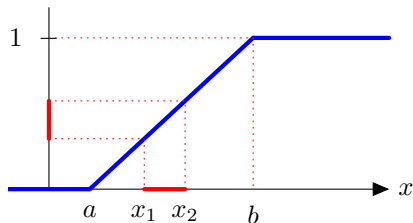
$$P(X \in [a, a]) = F(a) - \lim_{x \rightarrow a^-} F(x) = 0$$

# Fonction de répartition : exemples



$$\text{Si } x \in [a, b], \quad F(x) = \frac{x - a}{b - a}$$

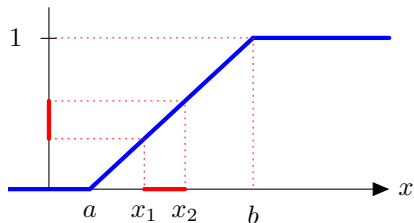
# Fonction de répartition : exemples



$$\text{Si } x \in [a, b], \quad F(x) = \frac{x - a}{b - a}$$

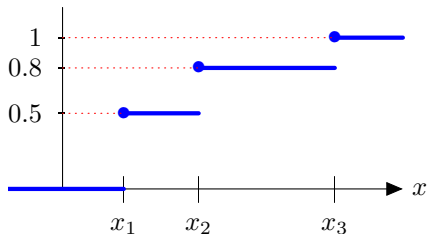
$$\text{Ainsi, } P(X \in [x_1, x_2]) = \frac{x_2 - x_1}{b - a}$$

# Fonction de répartition : exemples

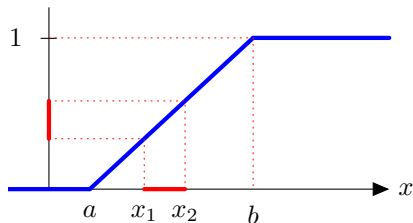


$$\text{Si } x \in [a, b], \quad F(x) = \frac{x - a}{b - a}$$

$$\text{Ainsi, } P(X \in [x_1, x_2]) = \frac{x_2 - x_1}{b - a}$$

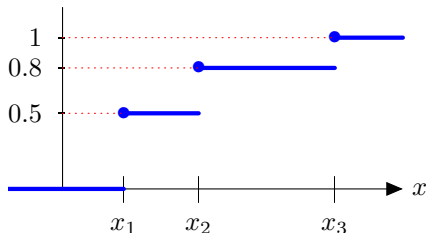


# Fonction de répartition : exemples



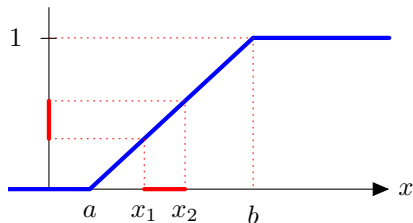
$$\text{Si } x \in [a, b], \quad F(x) = \frac{x - a}{b - a}$$

$$\text{Ainsi, } P(X \in [x_1, x_2]) = \frac{x_2 - x_1}{b - a}$$



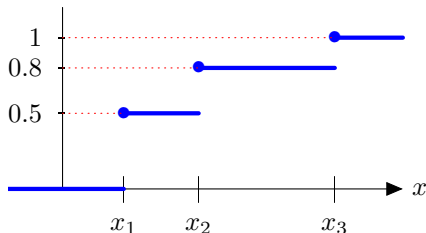
$$P(X=x_1) = F(x_1) - \lim_{x_1^-} F(x) = 0.5$$

# Fonction de répartition : exemples



$$\text{Si } x \in [a, b], \quad F(x) = \frac{x - a}{b - a}$$

$$\text{Ainsi, } P(X \in [x_1, x_2]) = \frac{x_2 - x_1}{b - a}$$

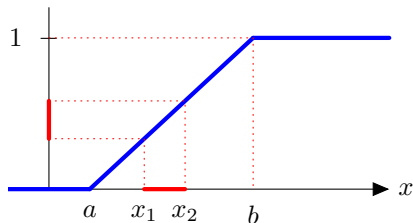


$$P(X=x_1) = F(x_1) - \lim_{x_1^-} F(x) = 0.5$$

$$P(X=x_2) = F(x_2) - \lim_{x_2^-} F(x) = 0.3$$

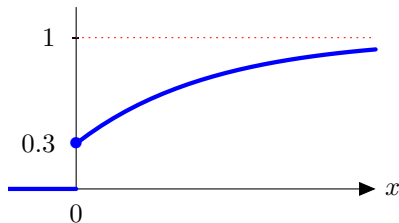
$$P(X=x_3) = F(x_3) - \lim_{x_3^-} F(x) = 0.2$$

# Fonction de répartition : exemples



$$\text{Si } x \in [a, b], \quad F(x) = \frac{x - a}{b - a}$$

$$\text{Ainsi, } P(X \in [x_1, x_2]) = \frac{x_2 - x_1}{b - a}$$



# Fonction de densité

Soit  $X$  une variable aléatoire et  $F$  sa fonction de répartition.

## Définition

S'il existe une fonction  $f$  telle que  $F(x) = \int_{-\infty}^x f(t) dt$   
alors  $f$  est une densité de  $X$ .



# Fonction de densité

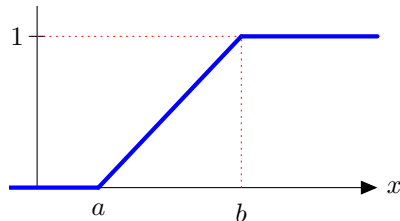
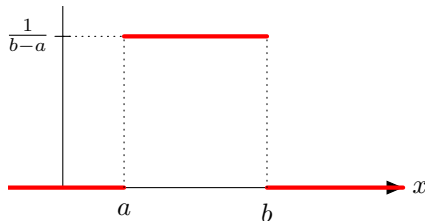
Soit  $X$  une variable aléatoire et  $F$  sa fonction de répartition.

## Définition

S'il existe une fonction  $f$  telle que  $F(x) = \int_{-\infty}^x f(t) dt$   
alors  $f$  est une densité de  $X$ .

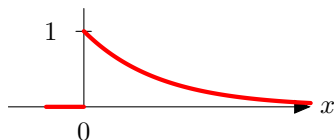
**Remarque** : on a alors souvent  $F'(x) = f(x)$ . Mais *pas toujours*.

**Exemple** : loi uniforme sur  $[a, b]$ .



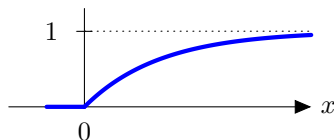
# Exemple de densité : loi exponentielle

Densité  $f$



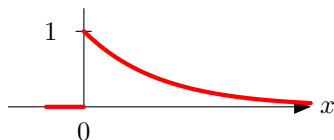
$$f(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } x < 0 \\ e^{-x} & \text{si } x > 0 \end{cases}$$

Répartition  $F$



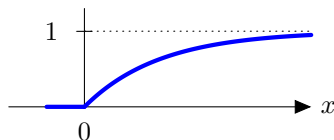
# Exemple de densité : loi exponentielle

Densité  $f$



$$f(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } x < 0 \\ e^{-x} & \text{si } x \geq 0 \end{cases}$$

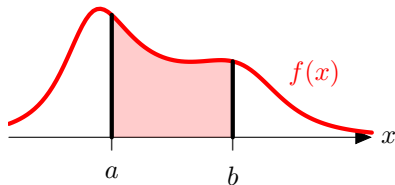
Répartition  $F$



$$F(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } x < 0 \\ 1 - e^{-x} & \text{si } x \geq 0 \end{cases}$$

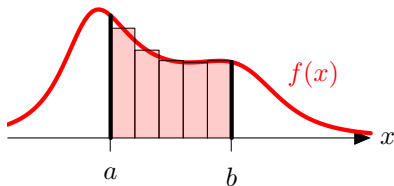
# Interprétation

Vision exacte

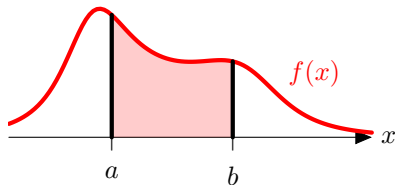


$$P(X \in [a, b]) = \int_a^b f(x) \, dx$$

Vision approchée

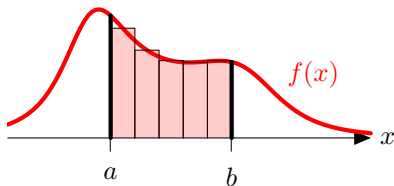


Vision exacte



$$P(X \in [a, b]) = \int_a^b f(x) \, dx$$

Vision approchée



$$P(X \in [a, b]) \approx \sum_{x_k \in [a, b]} f(x_k) \delta x$$

# Propriété de la densité

Soit  $X$  une variable aléatoire admettant une densité  $f$ .

- ①  $f$  est positive.
- ② L'intégrale  $\int_{-\infty}^{+\infty} f(t) dt$  converge et vaut 1.
- ③ Pour tout  $[a, b] \subset \mathbb{R}$ ,  $P(X \in [a, b]) = \int_a^b f(t) dt$ .

# Propriété de la densité

Soit  $X$  une variable aléatoire admettant une densité  $f$ .

- ①  $f$  est positive.
- ② L'intégrale  $\int_{-\infty}^{+\infty} f(t) dt$  converge et vaut 1.
- ③ Pour tout  $[a, b] \subset \mathbb{R}$ ,  $P(X \in [a, b]) = \int_a^b f(t) dt$ .

Inversement, toute fonction  $f$  satisfaisant ces propriétés est une densité.

# Propriété de la densité

Soit  $X$  une variable aléatoire admettant une densité  $f$ .

- ❶  $f$  est positive.
- ❷ L'intégrale  $\int_{-\infty}^{+\infty} f(t) dt$  converge et vaut 1.
- ❸ Pour tout  $[a, b] \subset \mathbb{R}$ ,  $P(X \in [a, b]) = \int_a^b f(t) dt$ .

Inversement, toute fonction  $f$  satisfaisant ces propriétés est une densité.

De plus la fonction de répartition  $F$  est continue. Ainsi, pour tout  $[a, b] \subset \mathbb{R}$  :

- ❶  $P(X=a) = 0$
- ❷  $P(X \in ]a, b]) = P(X \in [a, b]) = \int_a^b f(t) dt$



# En conclusion

- 1 Pour décrire la distribution d'une variable continue  $X$ , on cherche les  $P(X \in A)$ , mais pas pour tout  $A \subset \mathbb{R}$ .

# En conclusion

- ❶ Pour décrire la distribution d'une variable continue  $X$ , on cherche les  $P(X \in A)$ , mais pas pour tout  $A \subset \mathbb{R}$ .
- ❷ Toute variable aléatoire  $X$  admet une fonction de répartition :  
$$F(x) = P(X \in ]-\infty, x]) = P(X \leq x)$$

# En conclusion

- ❶ Pour décrire la distribution d'une variable continue  $X$ , on cherche les  $P(X \in A)$ , mais pas pour tout  $A \subset \mathbb{R}$ .
- ❷ Toute variable aléatoire  $X$  admet une fonction de répartition :  
 $F(x) = P(X \in ]-\infty, x]) = P(X \leq x)$
- ❸ De nombreuses variables continues admettent une densité :

$$F(x) = \int_{-\infty}^x f(t) dt$$

- ❶ Pour décrire la distribution d'une variable continue  $X$ , on cherche les  $P(X \in A)$ , mais pas pour tout  $A \subset \mathbb{R}$ .
- ❷ Toute variable aléatoire  $X$  admet une fonction de répartition :  
 $F(x) = P(X \in ]-\infty, x]) = P(X \leq x)$
- ❸ De nombreuses variables continues admettent une densité :

$$F(x) = \int_{-\infty}^x f(t) dt$$

- ❹ Pour tout  $[a, b] \subset \mathbb{R}$ ,  $P(X \in [a, b]) = \int_a^b f(t) dt$