

CONTRIBUTEURS

Rappels

Rappel : Série de Taylor

La série de Taylor de $(1 - t)^{-r}$ est $\sum_{i=0}^{\infty} \binom{r+i-1}{i} t^i$.

Rappel : Théorème du binôme

Pour $n \in \mathbb{N}$, $(x + y)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} x^k y^{n-k}$.

Variables aléatoires

Notions aléatoires

1 Notion d'expérience aléatoire

Cadre dans lequel on observe différentes actions dues au hasard.

Notation

ω Le **résultat** d'une expérience aléatoire, alias *épreuve* ou *issue*.

Ω L'**ensemble des résultats possibles**.

- › Il s'ensuit que $\omega \in \Omega$.
- › Par exemple, pour le lancer d'un dé où l'on désire savoir le résultat $\Omega = \{\text{pile, face}\}$.
- › On dénote par $\mathcal{P}(\Omega)$ l'**ensemble de toutes les parties** de Ω .

2 Notion d'événement aléatoire

Événement lié à une certaine expérience aléatoire.

Un événement est tout **sous-ensemble** de Ω . Par exemple, pour l'expérience aléatoire de jeter un dé on a que l'ensemble des résultats possibles $\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$. L'événement A « obtenir un nombre pair » s'écrit $A = \{2, 4, 6\}$. De ceci on déduit qu'à toute propriété définie sur Ω , on associe un sous-ensemble de Ω composé de tous les ω qui vérifient la propriété.

Algèbre de Boole des événements

 Algèbre de Boole (« *boolean algebra* ») des événements

La classe \mathcal{E} des événements est l'**algèbre de Boole de parties de Ω** , si elle contient Ω et est stable par intersection, réunion et complémentation.

Note On dit habituellement algèbre plutôt qu'algèbre de Boole.

Opérations logiques

Les opérations logiques que l'on peut effectuer sur les événements sont :

- Soit les événements $A \subset \Omega$ et $B \subset \Omega$, alors :
 - $A \cup B$ est un événement réalisé ssi **au moins un** des deux est réalisé.
 - $A \cap B$ est un événement réalisé ssi **les deux** sont réalisés simultanément.
- \emptyset est un événement qui ne peut être réalisé appelé l'**événement impossible**. À chaque expérience, Ω est toujours réalisé et appelé l'**événement certain**.
- $A \subset \Omega$ est un événement.
 - Le complément A^c ou \bar{A} est appelé **événement contraire de A** et se réalise si $\omega \notin A$.
- La **différence de deux événements** A et B est $A \setminus B = A \cap B^c$ se réalise si A est réalisé mais pas B .
- La **différence symétrique** de A et B est $A \Delta B = (A \setminus B) \cup (B \setminus A)$ se réalise si l'un des deux événements est réalisé mais pas l'autre.
- Si, $\forall n \in \mathbb{N}$, l'événement A_n représente « **gagner n matches** », alors
 - $\bigcup_{n=1}^{\infty} A_n$ représente « **gagner au moins un match** ».
 - $\bigcap_{n=1}^{\infty} A_n^c$ représente « **ne pas gagner de matches** ».
- Deux événements sont **incompatibles** si $A_1 \cap A_2 = \emptyset$.
 - On peut aussi dire que les parties de Ω représentées par A_1 et A_2 sont disjointes.
 - Si deux événements sont incompatibles, on a une somme au lieu d'une réunion avec $A_1 \cup A_2 = A_1 + A_2$ si $A_1 \cap A_2 = \emptyset$.
- Si les événements de la suite $(A_i)_{i \in \mathbb{I}}$ forment une **partition** de Ω , on dit que ses événements $(A_i)_{i \in \mathbb{I}}$ forment un **système exhaustif** de Ω .
- La suite d'événements $(A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ est :
 - croissante** ssi $A_1 \subset A_2 \subset \dots$
 - décroissante** ssi $A_1 \supset A_2 \supset \dots$
- Si la suite $(A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ est une suite d'événements d'un ensemble Ω , on représente que :
 - une infinité de A_n est réalisé** en écrivant que, quel que soit le rang $k \in \mathbb{N}^*$, il existe des événements de rang supérieur (à k) qui sont réalisés : $\bigcap_{k=1}^{\infty} \bigcup_{n=k}^{\infty} A_n$.

un nombre fini de A_n est réalisé en écrivant qu'il existe un rang tel qu'à partir de ce rang, tous les événements réalisés sont les contraires des événements A_n : $\bigcup_{k=1}^{\infty} \bigcap_{n=k}^{\infty} A_n^c$.

Limites de suite d'événements

Soit $(A_n)_{n \in \mathbb{N}^+}$ une suite d'événements de Ω . On définit les limites inf et sup d'événements par :

$$A_* = \liminf A_n = \bigcup_{k=1}^{\infty} \bigcap_{n=k}^{\infty} A_n$$

$$A^* = \limsup A_n = \bigcap_{k=1}^{\infty} \bigcup_{n=k}^{\infty} A_n$$

De plus, si les ensembles A_* et A^* coïncident, alors on écrit $A = A_* = A^* = \lim_{n \rightarrow \infty} A_n$.

Propositions

Soit $(A_n)_{n \in \mathbb{N}^+}$ une suite d'événements de Ω .

i) Si $A_1 \subset A_2 \subset \dots$ alors $\lim_{n \rightarrow \infty} A_n = \bigcup_{n=1}^{\infty} A_n$.

ii) Si $A_1 \supset A_2 \supset \dots$ alors $\lim_{n \rightarrow \infty} A_n = \bigcap_{n=1}^{\infty} A_n$.

Espaces probabilisables

Power set \mathcal{P}

Le « power set » \mathcal{P} est l'ensemble de tous les sous-ensembles d'un ensemble Ω ; il est plus facile de donner un exemple que d'expliquer en mots.

Exemple de « power set »

Soit l'ensemble $\Omega = \{a, b, c\}$, alors

$$\mathcal{P}(\Omega) = \left\{ \begin{array}{l} \{\} \\ \{a\}, \{b\}, \{c\} \\ \{a, b\}, \{a, c\}, \{b, c\} \\ \{a, b, c\} \end{array} \right\}$$

Pour un ensemble de n éléments, il y aura 2^n sous-ensembles possibles. Ceci découle du binaire! Voir [cette page](#) pour plus d'information.

Note En anglais, on appelle la tribu \mathcal{A} composée des « *events* » le « *event space* » et l'ensemble Ω composé des « *outcomes* » le « *sample space* ».

Tribu d'événements

La tribu (ou σ -algèbre) sur un ensemble Ω est un ensemble \mathcal{A} de parties de Ω tel que :

- i) $\Omega \in \mathcal{A}$.
- ii) Si $A \in \mathcal{A}$, alors $A^c \in \mathcal{A}$.
- iii) $\forall (A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ une suite d'éléments de \mathcal{A} , alors l'événement $\bigcup_{n=1}^{\infty} A_n \in \mathcal{A}$.

Espace probabilisable (ou mesurable)

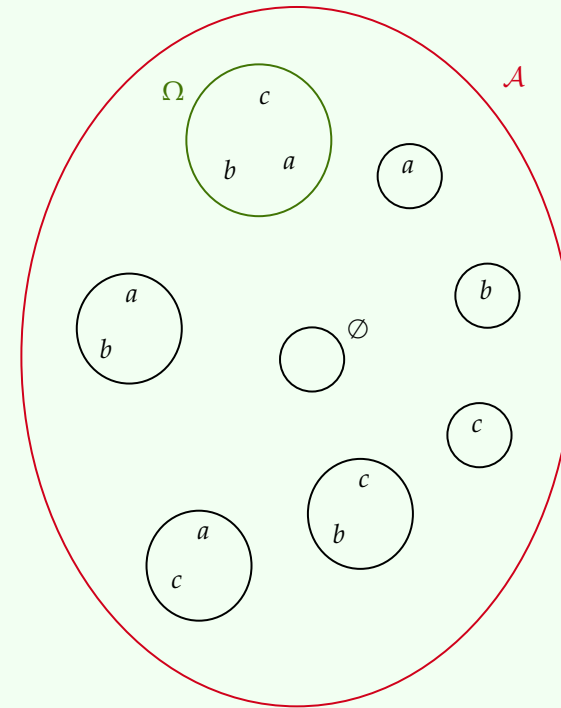
Le couple (Ω, \mathcal{A}) composé d'un ensemble Ω et une tribu \mathcal{A} sur Ω .

Les éléments de Ω sont appelés *éventualités* (« *outcomes* ») et les éléments de \mathcal{A} *événements* (« *events* »).

> En anglais, on dit « *measurable space* ».

Visualisation

Voici une visualisation de ce que représente l'espace mesurable :



On peut donc visualiser les 3 conditions dans la définition de la tribu. L'ensemble Ω est contenu, tous les événements possibles (alias toutes les combinaisons de $\{a, b, c\}$ possibles) sont contenus et tous leurs compléments sont contenus. Finalement, toute union d'événements sera contenue dans la tribu!

Propriétés de la tribu

Soit \mathcal{A} une tribu sur Ω . Alors :

- a) $\emptyset \in \mathcal{A}$.
- b) $\forall A_1, \dots, A_k \in \mathcal{A}$, alors $\bigcup_{i=1}^k A_i \in \mathcal{A}$ et $\bigcap_{i=1}^k A_i \in \mathcal{A}$.

c) $\forall (A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ suite d'événements de \mathcal{A} , alors $\bigcap_{n \in \mathbb{N}^*} A_n \in \mathcal{A}$.

d) $\forall (A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ suite d'événements de \mathcal{A} , alors $\liminf A_n \in \mathcal{A}$.

e) $\forall (A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ suite d'événements de \mathcal{A} , alors $\limsup A_n \in \mathcal{A}$.

Note Voir la page 19 des notes de cours du chapitre 1 pour les preuves.

Variables aléatoires

Variable aléatoire

On définit une **variable aléatoire** comme une *fonction mesurable*. Pour ce faire, on définit 2 espaces mesurables :

1. On pose que le premier est (Ω, \mathcal{A}) .
2. On pose que le deuxième est tout ensemble E et sa tribu $\mathcal{E} : (E, \mathcal{E})$.
 › Habituellement, on pose que $E = \mathbb{R}$ et que $\mathcal{E} = \mathcal{B}(\mathbb{R})$.

Une fonction mesurable est une fonction qui associe les éléments de Ω aux éléments de E avec quelques propriétés additionnelles. On note qu'en associant les éléments de Ω , la fonction associe les *éventualités* et non les *événements* aux éléments de E .

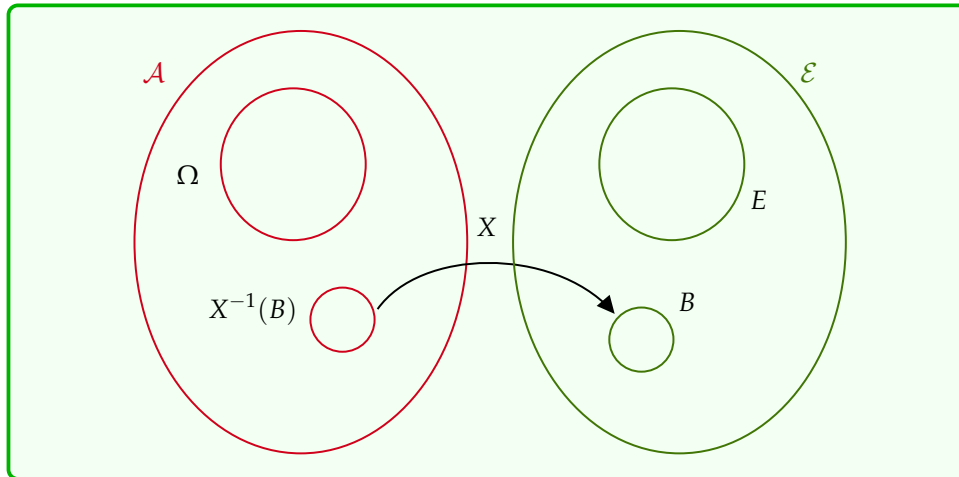
On désire avoir une correspondance entre les événements réalisés de \mathcal{A} et l'ensemble transformé d'événements \mathcal{E} . Pour ce faire, on impose que la variable aléatoire (alias, la fonction mesurable) $X : \Omega \rightarrow E$ est définie telle que l'image réciproque $X^{-1}(B)$ sur Ω de tout ensemble $B \in \mathcal{E}$ sur E :

$$X^{-1}(B) = \{\omega \in \Omega : X(\omega) \in B\} \in \mathcal{A}, \forall B \in \mathcal{E}.$$

Donc, une **variable aléatoire réelle** est toute application à valeurs réelles $X : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ telle que, \forall intervalle B de \mathbb{R} , $\{X \in B\} = X^{-1}(B)$ soit un événement de la tribu \mathcal{A} .

Visualisation

On peut visualiser que l'événement B , où $B \in \mathcal{E}$, a un réciproque $X^{-1}(B)$ où $X^{-1}(B) \in \mathcal{A}$.



En posant $E = \mathbb{R}$ et $\mathcal{E} = \mathcal{B}(\mathbb{R})$, on obtient la *tribu borélienne*.

≡ Tribu borélienne

La tribu borélienne $\mathcal{B}_{\mathbb{R}}$ est la plus petite tribu de \mathbb{R} qui contient tous ses intervalles. Les éléments de $\mathcal{B}_{\mathbb{R}}$ sont appelés les *boréliens* de \mathbb{R} .

Pour une v.a. réelle X , $\forall B \in \mathcal{B}_{\mathbb{R}}$ on a $X^{-1}(B) \in \mathcal{A}$.

Bref, $(\Omega, \mathcal{A}) \xrightarrow{X} (\mathbb{R}, \mathcal{B}_{\mathbb{R}})$. On dit que la tribu $X^{-1}(\mathcal{B}_{\mathbb{R}})$ sur Ω est la *tribu des événements engendrés par X* .

Probabilités

📖 Mesure

Pour un espace mesurable (Ω, \mathcal{A}) , une fonction $\mathbb{P} : \mathcal{A} \rightarrow [0, \infty]$ s'appelle une **mesure** sur (Ω, \mathcal{A}) si :

1. Elle attribue une masse de zéro à l'ensemble vide : $\mathbb{P}(\emptyset) = 0$.

2. Elle est « *countably additive* » :
$$\mathbb{P}\left(\bigcup_i A_i\right) = \sum_i \mathbb{P}(A_i), \forall A_i \in \mathcal{A}.$$

≡ Mesure de probabilité

Pour un espace probabilisable (Ω, \mathcal{A}) , on appelle **probabilité** sur (Ω, \mathcal{A}) toute application $P : \mathcal{A} \rightarrow [0, 1]$ telle que :

i) $P(\Omega) = 1$.

ii) $\forall (A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ d'événements deux à deux disjoints,

$$P\left(\bigcup_{n \in \mathbb{N}^*} A_n\right) = \sum_{n \in \mathbb{N}^*} P(A_n).$$

La mesure de probabilité est donc une mesure qui est **restreint** sur $[0, 1]$.

📖 Espace probabilisé

Le triplet (Ω, \mathcal{A}, P) s'appelle un **espace probabilisé** et est composé de :

Ω Le « *sample space* ».

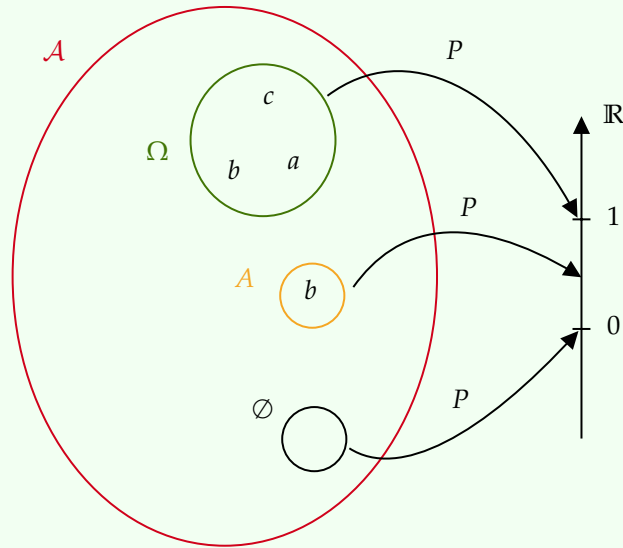
\mathcal{A} Le « *event space* ».

P La **mesure de probabilité**.

> En anglais, on dit « *probability space* ».

Visualisation

Voici une visualisation de ce que représente l'application P :



On peut donc visualiser les 2 conditions dans la définition de l'espace probabilisé. La probabilité d'observer l'ensemble Ω est de 1 car il contient tous les événements possibles. La probabilité d'un événement sera contenu entre 0 et 1 ce qui veut dire que la probabilité de quelques événements *disjoints* correspond à la somme des probabilités.

On complète la notion précédente sur l'espace borélien avec $(\Omega, \mathcal{A}, P) \xrightarrow{X} (\mathbb{R}, \mathcal{B}_{\mathbb{R}}, P_X)$ où P_X est appelée loi de probabilité de X . On définit $P_X(B) = P(X \in B) = P(X^{-1}(B))$.

f) Si $(A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ est une suite d'événements quelconques, alors

$$P\left(\bigcup_{n \in \mathbb{N}^*} A_n\right) \leq \sum_{n \in \mathbb{N}^*} P(A_n).$$

g) Si $(A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ est une suite d'événements tels que $A_n \downarrow \emptyset$, alors

$$P(A_n) \downarrow 0.$$

h) Si $(A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ est une suite d'événements tels que $A_n \downarrow A$, alors

$$P(A_n) \downarrow P(A).$$

i) Si $(A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ est une suite d'événements tels que $A_n \uparrow A$, alors

$$P(A_n) \uparrow P(A).$$

✓ Propriétés des probabilités

Soit (Ω, \mathcal{A}, P) un espace probabilisé. Alors :

- $P(\emptyset) = 0$.
- Si A et B sont des événements disjoints, alors $P(A \cup B) = P(A) + P(B)$.
- Si A et B sont des événements quelconques, alors $P(A \cup B) = P(A) + P(B) - P(A \cap B)$.
- Si A et B sont des événements tels que $A \subset B$, alors $P(B \setminus A) = P(B) - P(A)$ et $P(A) \leq P(B)$.
- $\forall A \in \mathcal{A}, P(A^c) = 1 - P(A)$.

Lemmes de Borel-Cantelli

Lemme de Borel-Cantelli (1ère partie)

Si $(A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ est une suite d'événements telle que : $\sum_{n=1}^{\infty} P(A_n) < \infty$, alors

$$P\left(\limsup_{n \rightarrow \infty} A_n\right) = 0.$$

Probabilité conditionnelle

Formule de Bayes (2 événements)

Soit un espace probabilisé (Ω, \mathcal{A}, P) , A et B deux événements de \mathcal{A} tels que $\Pr(A) \neq 0$, $\Pr(A^C) \neq 0$ et $\Pr(B) \neq 0$. Alors :

$$\Pr(A \setminus B) = \frac{\Pr(B|A) \Pr(A)}{\Pr(B|A) \Pr(A) + \Pr(B|A^C) \Pr(A^C)}$$

Théorème des probabilités totales

Soit un espace probabilisé (Ω, \mathcal{A}, P) et $(A_i)_{i \in \mathbb{N}}$ une partition de Ω telle que $\forall i, \Pr(A_i) \neq 0$. Alors, $\forall B \in \mathcal{A}$, $\Pr(B) = \sum_{i \in \mathbb{N}} \Pr(B|A_i) \Pr(A_i)$.

Formule de Bayes (n événements)

Soit un espace probabilisé (Ω, \mathcal{A}, P) et $(A_i)_{i=1,2,\dots,n}$ une partition **finie** de Ω telle que $\forall i, \Pr(A_i) \neq 0$. Alors, $\forall B \in \mathcal{A}$ tel que $\Pr(B) \neq 0$,

$$\Pr(A_i|B) = \frac{\Pr(B|A_i) \Pr(A_i)}{\sum_{j=1}^n \Pr(B|A_j) \Pr(A_j)}$$

Indépendance

Indépendance (2 événements)

Soit un espace probabilisé (Ω, \mathcal{A}, P) , A et B deux événements de \mathcal{A} . Alors A et B sont indépendants pour la probabilité P **si et seulement si** $\Pr(A \cap B) = \Pr(A) \Pr(B)$.

Il est important de bien saisir que la notion d'indépendance n'est pas intrinsèque aux événements, mais *dépend* de la probabilité P choisie sur (Ω, \mathcal{A}) . Deux événements peuvent être indépendants pour une probabilité, mais être dépendants pour une autre.

Propriétés (2 événements)

- 1 A^C et B sont indépendants.
- 2 A et B^C sont indépendants.
- 3 A^C et B^C sont indépendants.

Indépendance (n événements)

Soient (A_1, \dots, A_n) un n -uplet d'événements. On dit qu'ils sont **indépendants**, ou **mutuellement indépendants**, **si et seulement si** $\forall k = 1, \dots, n$, si \forall sous-ensemble $(A_{i_1}, \dots, A_{i_k})$ de k événements choisis parmi les (A_1, \dots, A_n) , on a $\Pr(A_{i_1} \cap \dots \cap A_{i_k}) = \Pr(A_{i_1}) \times \dots \times \Pr(A_{i_k})$.

Indépendance (suite d'événements)

Soit un espace probabilisé (Ω, \mathcal{A}, P) , et une suite d'événements indépendants $(A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ de \mathcal{A} . Alors on a

$$\Pr\left(\bigcap_{n \in \mathbb{N}^*} A_n\right) = \lim_{k \rightarrow \infty} \prod_{n=1}^k \Pr(A_n).$$

Lemme de Borel-Cantelli (2ème partie)

Soit (Ω, \mathcal{A}, P) un espace probabilisé, et une suite d'événements $(A_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ indépendants de \mathcal{A} telle que $\sum_{n=1}^{\infty} \Pr(A_n) = \infty$, alors $\Pr(\limsup_n A_n) = 1$

Fonction de répartition

Mesure image

La mesure image, ou « *pushforward measure* » en anglais, est obtenue « *by pushing* » une mesure d'un espace mesurable à un autre avec une fonction mesurable.

Loi de probabilité

La mesure image de P par X , notée P_X , s'appelle la **loi de probabilité** de X .

Fonction de répartition

Pour une mesure de probabilité P_X , on a que $\forall x \in \mathbb{R}$ la fonction F est définie comme $F(x) = P_X([-\infty, x])$. Cette fonction a les propriétés suivantes :

- 1 F est croissante au sens large.
- 2 F est continue à droite.
- 3 $\lim_{x \rightarrow \infty} F(x) = 1$ et $\lim_{x \rightarrow -\infty} F(x) = 0$.

Note Il y a une relation biunivoque entre les mesures de probabilités sur $(\mathbb{R}, \mathcal{B}_{\mathbb{R}})$ et les fonctions de répartition.

Classification des lois de probabilité sur la tribu borélienne

Pour une probabilité P sur $(\mathbb{R}, \mathcal{B}_{\mathbb{R}})$, on classifie les lois de probabilités en 2 groupes :

1 Diffuse

On dit que P est diffuse si $\forall x \in \mathbb{R}, P(x) = 0$.

2 Discrète

On dit que P est discrète s'il existe un ensemble au plus dénombrable S tel que $P(S) = 1$.

Cependant, si P désigne une probabilité sur $(\mathbb{R}, \mathcal{B}_{\mathbb{R}})$ ni diffuse ni discrète, alors $\exists \alpha \in]0, 1[$, P_1 une loi discrète et P_2 une loi diffuse tel que $P = \alpha P_1 + (1 - \alpha) P_2$.

Variable aléatoire discrète

Toute variable aléatoire X telle qu'il existe un sous-ensemble fini ou dénombrable S_X (ou tout simplement S) de \mathbb{R} vérifiant $P(\{X \in S\}) = 1$. On peut donc définir $S = \{x \in \mathbb{R} : P_X(\{x\}) = P(\{X = x\}) > 0\}$. Donc, on note $p_x = P(\{X = x\}) = P_X(\{x\})$.

Loi continue

Une mesure de probabilité absolument continue est une mesure de probabilité de la forme $P(B) = \int_B f(x) dx \quad \forall B \in \mathcal{B}_{\mathbb{R}}$ où f est une densité de probabilité. C'est-à-dire, une fonction définie sur \mathbb{R} satisfaisant aux conditions :

- 1 $f(x) \geq 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}$,
- 2 $\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = 1$

Toute variable aléatoire X telle qu'il existe un sous-ensemble fini ou dénombrable S_X (ou tout simplement S) de \mathbb{R} vérifiant $P(\{X \in S\}) = 1$. On peut donc définir $S = \{x \in \mathbb{R} : P_X(\{x\}) = P(\{X = x\}) > 0\}$. Donc, on note $p_x = P(\{X = x\}) = P_X(\{x\})$.

Moments et transformations de variables

Cas discret

Espérance

Sous réserve d'existence, l'**espérance mathématique** ou la *moyenne* de X est le nombre $E[X] = m_X = \sum_k x_k P(X = x_k)$.

✓ Invariance à la translation ou multiplication par un scalaire

Pour $a, b \in \mathbb{R}$, $E[aX + b] = aE[X] + b$.

✓ Espérance d'une puissance s

Sous réserve d'existence, $E[X^s] = \sum_{x \in S} x^s P_X(x)$.

Variance

Sous réserve d'existence, la **variance** de X est le nombre $\text{Var}(X)$ ou σ_X^2 où $\text{Var}(X) = E[(X - E[X])^2] = \sum_{x \in S} (x - m_X)^2 P(X = x)$. On peut également réécrire $E[(X - E[X])^2] = E[X^2] - (E[X])^2$.

✓ Translation ou multiplication par un scalaire

Pour $a, b \in \mathbb{R}$, $\text{Var}(aX + b) = a^2 \text{Var}(X)$. Donc, contrairement à l'espérance, la variance n'est **pas** invariante à la translation ou multiplication par un scalaire.

Moment centré et réduit de puissance s

Sous réserve d'existence, le **moment centré s** de X est $E[(X - E[X])^s]$.

≡ Variable aléatoire réelle centrée

Sous réserve d'existence de la moyenne, toute variable dont la moyenne est nulle.

≡ Variable aléatoire réelle réduite

Sous réserve d'existence de la moyenne, toute variable de variance 1.

Donc, la variable aléatoire réelle **centrée et réduite** est, sous réserve d'existence, toute variable de moyenne nulle et de variance 1.

Covariance

La **covariance** entre deux variables X et Y est $\text{Cov}(X, Y) = E[(X - E[X])(Y - E[Y])]$.

Vecteur

Espérance d'un vecteur

Soit un vecteur aléatoire de n v.a. discrètes $\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_n)$. Sous réserve d'existence de $E[X_i]$ pour $i = 1, 2, \dots, n$, l'**espérance mathématique** de \mathbf{X} est le n -uplet $(E[X_1], \dots, E[X_n])$.

✓ Espérance de la somme

Si l'espérance mathématique du vecteur \mathbf{X} existe, alors l'espérance mathématique de la somme $X_1 + \dots + X_n$ est $E[X_1 + \dots + X_n] = E[X_1] + \dots + E[X_n]$.

✓ Espérance du produit

Si l'espérance mathématique du vecteur X existe, et que les **composantes du vecteur sont indépendantes**, alors l'espérance mathématique du produit $X_1 \times \cdots \times X_n$ est $E[X_1 \times \cdots \times X_n] = E[X_1] \times \cdots \times E[X_n]$.

Matrice de variances-covariances d'un vecteur

Si elle existe, la matrice de variances-covariances d'un vecteur aléatoire (X_1, \dots, X_n) est définie par le terme général $\forall i, j$ t.q. $1 \leq i, j \leq n$:

$$\text{Cov}(X_i, X_j) = E[(X_i - E[X_i])(X_j - E[X_j])].$$

✓ Variance de la somme

Si le vecteur aléatoire X est composé de v.a.r. discrètes **indépendantes**, dont le moment d'ordre 2 existe, alors la variance de la somme $\sigma_{X_1 + \cdots + X_n}^2 = \sigma_{X_1}^2 + \cdots + \sigma_{X_n}^2$.

Autres mesures

Matrice Coefficient de corrélation de Pearson

Soit le couple de v.a.r. (X, Y) , possédant des variances non nulles, le **coefficient de corrélation** de X et de Y est le nombre $\rho(X, Y) = \frac{\text{Cov}(X, Y)}{\sigma_X \sigma_Y}$.

Cas continu

Matrice Espérance

Si X est une v.a.r. à densité f , alors l'**espérance mathématique**, sous réserve d'existence, est le nombre $E[X] = \int_{\mathbb{R}} xf(x)dx$.

✓ Espérance d'une fonction g de X

Si la loi P_X de X est **absolument continue** et de densité f , alors, sous réserve d'existence, $E[g \circ X] = E[g(X)] = \int_{\mathbb{R}} g(x)f(x)dx$.

Matrice Variance

Par l'inégalité $|x| < x^2 + 1$, si $E[X^2] < \infty$ alors $E[X] = m$ est définie. Sous réserve d'existence, la **variance** de X est donc $\text{Var}(X) = \int_{\mathbb{R}} (x - m)^2 f(x)dx$.

Vecteur

on dénote $M = E[XX^T]$ et $\sigma_X = E[(X - E[X])(X - E[X])^T]$.

Lois conditionnelles continues

On dénote la distribution conditionnelle de X par Y comme $f_X^{\{Y=y\}}(x) = \frac{f(x,y)}{g(y)}$.

Fonction génératrice des moments

Pour la somme $S_n = X_1 + \cdots + X_n$, $M_{S_n}(t) = \prod_{i=1}^n M_{X_i}(t)$.

$$E[X^n] = \left. \frac{d^n}{dt^n} M_X(t) \right|_{t=0}.$$

Calcul de lois

Quelques inégalités classiques

Inégalité de Schwartz

Si $E[X^2]$ et $E[Y^2]$ existent, alors $E[XY]$ existe et $E[|XY|] \leq \sqrt{E[X^2]} \sqrt{E[Y^2]}$.

Inégalité de Tchebychev

Soit X une v.a.r. positive et g une application strictement croissante de \mathbb{R}^+ dans \mathbb{R}^+ telle que $E[g(X)]$ existe, alors $\Pr(X \geq \alpha) \leq \frac{E[g(X)]}{g(\alpha)} \quad \forall \alpha > 0$.

Inégalité de Markov

Soit X une v.a.r. positive et intégrable, alors $\Pr(X \geq \alpha) \leq \frac{E[X]}{\alpha} \quad \forall \alpha > 0$.

Inégalité de Bienaymé-Tchebychev

Soit X une v.a.r. de carré intégrable, alors $\Pr(|X - E[X]| \geq \alpha) \leq \frac{V(X)}{\alpha^2} \quad \forall \alpha > 0$.

Inégalité de Jensen (cas unidimensionnel)

Rappel : Fonction convexe

Une fonction g définie sur un intervalle ouvert I et à valeurs réelles est dite **convexe** ssi $\forall a, b \in I$ et $\lambda \in [0, 1]$, $g(\lambda a + (1 - \lambda)b) \leq \lambda g(a) + (1 - \lambda)g(b)$.

Soient I un intervalle ouvert et $g : I \rightarrow \mathbb{R}$, une fonction convexe. Soit X une v.a. à valeurs dans I . Alors, $g(E[X]) \leq E[g(X)]$. Soit X une v.a.r. de carré intégrable, alors $\Pr(|X - E[X]| \geq \alpha) \leq \frac{V(X)}{\alpha^2} \quad \forall \alpha > 0$.

Inégalité de Jensen (cas multidimensionnel)

Rappel : Fonction convexe multivariée

On pose que, $\forall \gamma \in (0, 1)$, pour deux points $x, y \in \mathbb{R}^k$: $\gamma x + (1 - \gamma)y = (\gamma x_1 + (1 - \gamma)y_1 + \dots + \gamma x_k + (1 - \gamma)y_k)^t$.

Un sous-ensemble $C \in \mathbb{R}^k$ est **convexe** si $\forall x, y \in C$ et $\gamma \in [0, 1]$: $\gamma x + (1 - \gamma)y \in C$. Une fonction réelle φ définie sur un ouvert convexe C est **convexe** si $\forall x, y \in C$ et $\gamma \in [0, 1]$: $\varphi(\gamma x + (1 - \gamma)y) \leq \gamma \varphi(x) + (1 - \gamma)\varphi(y)$.

Soit un vecteur aléatoire X à valeurs dans un ouvert convexe $C \in \mathbb{R}^k$ ayant une espérance $E[X]$. Soit φ une fonction convexe sur C , telle que $E[\varphi(X)]$ existe. Alors, $\varphi(E[X]) \leq E[\varphi(X)]$.

Également, sous les mêmes hypothèses, si $\mathcal{B} \subset \mathcal{A}$, alors $\varphi(E[X|\mathcal{B}]) \leq E[\varphi(X)|\mathcal{B}]$.

Inégalité de Hölder

Soient les nombres conjugués p et $q > 1$ tels que $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$. Si $E[X^p]$ et $E[Y^q]$ existent, alors $E[XY]$ existe, et $E[|XY|] \leq E[|X|^p]^{1/p} E[|Y|^q]^{1/q}$.

Note Si $p = q = 2$, on retrouve l'inégalité de Schwartz.

Convergences stochastiques

$$5 \quad \forall \varepsilon > 0, \lim_{n \rightarrow \infty} P \left(\bigcap_{k \geq n} \{X_k - X\} < \varepsilon \right) = 1.$$

Convergence L^r

La séquence $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge dans L^r si $\lim_{n \rightarrow \infty} E[|X_n - X|^r] = 0$ où les moments absolus $E[|X_n|^r]$ et $E[|X|^r]$ existent. On dit que c'est la convergence dans le r^{e} moyenne. On appelle X la limite des X_n .

Convergence presque sûre

Convergence presque sûre

Soit $(X_n)_{n \geq 1}$ une suite de v.a. définies sur un espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{A}, \mu)$. On dit que la suite de v.a. $(X_n)_{n \geq 1}$ converge presque sûrement vers la v.a. X ssi $P(\{\omega \in \Omega : X_n(\omega) \rightarrow X(\omega)\}) = 1$.

On écrit habituellement $X_n \xrightarrow{p.s.} X$.

Conditions équivalentes

Soit $(X_n)_{n \geq 0}$ une suite de v.a. définies sur un espace probabilisé (Ω, \mathcal{A}, P) , X une v.a. définie sur (Ω, \mathcal{A}, P) . On suppose que (X_n) et X sont P -presque sûrement finies. Ces conditions sont équivalents :

- 1 $(X_n) \rightarrow X$ P -presque sûrement (P -p.s.)
- 2 $P(X_n \rightarrow X) = 1$
- 3 $P \left(\bigcap_{\varepsilon > 0} \bigcup_{n \geq 0} \bigcap_{k \geq n} \{X_k - X\} < \varepsilon \right) = 1.$
- 4 $\forall \varepsilon > 0, P \left(\bigcup_{n \geq 0} \bigcap_{k \geq n} \{X_k - X\} < \varepsilon \right) = 1.$

Convergence en probabilité

Convergence en probabilité

Soit une suite $(X_n)_{n \geq 1}$ de v.a. définies sur un espace probabilisé (Ω, \mathcal{A}, P) . On dit que cette suite converge en probabilité vers X si $\forall \varepsilon > 0$:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P(|X_n - X| \geq \varepsilon) = 0 \quad \text{ou} \quad \lim_{n \rightarrow \infty} P(|X_n - X| < \varepsilon) = 1.$$

On écrit habituellement $X_n \xrightarrow{P} X$.

Note Pour le cas multivarié, on pose que les vecteurs aléatoires $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et X sont définis sur le même espace probabilisé (Ω, \mathcal{A}, P) , et à valeurs dans $(\mathbb{R}^p, \mathcal{B}_{\mathbb{R}^p})$. Puis, la suite de vecteurs $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge en probabilité vers X si pour toute composante $i : i = 1, \dots, p$, on a

$$X_{i,n} \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{P} X_i.$$

Théorème de Slutsky

Soit les vecteurs aléatoires $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ et X définis sur le même espace probabilisé (Ω, \mathcal{A}, P) , et à valeurs dans $(\mathbb{R}^p, \mathcal{B}_{\mathbb{R}^p})$. On suppose que la suite de vecteurs $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge en probabilité vers X . Soit g une application

$$\text{continue de } \mathbb{R}^p \text{ dans } \mathbb{R}^q. \text{ On a alors } g(X_n) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{P} g(X).$$

Convergence en moyenne quadratique

Convergence en moyenne quadratique

La convergence en moyenne quadratique, alias la convergence au sens de

$$L^2, \text{ implique que } X_n \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{m.q.} a \text{ ssi } E[X_n] \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} a \text{ et } \text{Var}(X_n) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} 0.$$

Rapports

Convergence des lois de probabilité