

Statistiques et Analyse de Données

Paul Lehaut

October 9, 2025

Contents

1 Rappels	3
1.1 Espérance et (Co)Variance	3
1.2 Indépendance	3
1.3 Variables Aléatoires Discrètes	4
1.4 Variables Aléatoires à Densité	4
1.5 Somme de VAs indépendantes	4
1.6 Fonction de Répartition	4
1.7 Fonction Charactéristique	5
1.8 Vecteurs Gaussiens	5
1.9 Théorèmes de Convergence	6
2 Estimateur dans un Modèle Paramétrique	7
2.1 Estimateurs	7
2.2 Biais et Risque Quadratique	7
2.3 Modèle Paramétrique et Estimation du Moment	8
2.4 Convergence Normale	9

1 Rappels

1.1 Espérance et (Co)Variance

On considère dans cette section des VAR.

Définition:

L'espérance de $X \sim \mathbb{P}$ est l'intégral de Lebesgue:

$$\mathbb{E}(X) := \int_{\omega \in \Omega} X(\omega) d\mathbb{P}(\omega) = \int_{x \in \mathbb{R}} x d\mathbb{P}(x)$$

qui est bien définie si X est intégrable, c'est-à-dire si $\mathbb{E}(|X|) < +\infty$.

Si par ailleurs $\mathbb{E}(X^2) < +\infty$, alors la variance de X est bien définie par:

$$\mathbb{V}(X) := \mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X))^2) = \mathbb{E}(X^2) - \mathbb{E}(X)^2.$$

L'inégalité de Jensen donne alors, pour X une VAR d intégrable, soit f une fonction à valeurs réelles convexe définie sur \mathbb{R}^d , alors $\mathbb{E}(f(X))$ est bien définie et:

$$f(\mathbb{E}(X)) \leq \mathbb{E}(f(X)).$$

Définition:

La covariance entre X et Y , telles que $\mathbb{E}(X) < +\infty$ et $\mathbb{E}(Y) < +\infty$, est définie par:

$$\text{Cov}(X, Y) := \mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X))(Y - \mathbb{E}(Y))) = \mathbb{E}(XY) - \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y)$$

on a alors l'identité remarquable suivante:

$$\mathbb{V}(X + Y) = \mathbb{V}(X) + 2\text{Cov}(X, Y) + \mathbb{V}(Y).$$

Lorsque X est une VAR d de carré intégrable, on peut définir sa matrice de covariance qui est symétrique positive.

Définition: Le coefficient de corrélation de X et Y est définie par:

$$\rho_{X,Y} := \begin{cases} \frac{\text{Cov}(X, Y)}{\sqrt{\text{Var}(X)} \sqrt{\text{Var}(Y)}} \in [-1, 1] & \text{si } \text{Var}(X) \text{Var}(Y) > 0, \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

1.2 Indépendance

Définition: Une famille finie de variables aléatoires (X_1, \dots, X_n) définies sur (Ω, \mathcal{F}) est indépendante si pour toute famille de sous-ensembles mesurables (C_1, \dots, C_n) on a:

$$\mathbb{P}(X_1 \in C_1, \dots, X_n \in C_n) = \mathbb{P}(X_1 \in C_1) \dots \mathbb{P}(X_n \in C_n)$$

ou, de façon équivalente, si:

$$\mathbb{P} = \mathbb{P}_{X_1} \otimes \dots \otimes \mathbb{P}_{X_n}.$$

Si X_1, \dots, X_n sont indépendantes alors, pour toutes fonctions mesurables f_1, \dots, f_n telles que $f_1(X_1), \dots, f_n(X_n)$ soient intégrables, on a:

$$\mathbb{E}(f_1(X_1), \dots, f_n(X_n)) = \mathbb{E}(f_1(X_1)) \dots \mathbb{E}(f_n(X_n)).$$

1.3 Variables Aléatoires Discrètes

Si E est discret, toutes mesures de probabilités est caractérisée par la famille de nombres $(p(x), x \in E)$. Les variables aléatoires principales sont définies dans le polycopié.

1.4 Variables Aléatoires à Densité

Les intégrales sont ici à considérer au sens de Lebesgue.

Définition:

Une variable aléatoire X est dite à densité p si:

$$\forall C \in \mathcal{B}(\mathbb{R}^d), \mathbb{P}(X \in C) = \int_{x \in C} p(x)dx$$

une fonction mesurable et positive p est une densité de probabilité si et seulement si:

$$\int_{x \in \mathbb{R}^d} p(x)dx = 1.$$

Des variables aléatoires X_1, \dots, X_n sont indépendantes si le vecteur aléatoire (X_1, \dots, X_n) a pour densité $p = p_{X_1} \otimes \dots \otimes p_{X_n}$.

Théorème: Formule de transfert

Si X a une densité p , alors pour toutes fonctions mesurables f telle que $\mathbb{E}(|f(X)|) < +\infty$, alors:

$$\mathbb{E}(f(X)) = \int_{x \in \mathbb{R}^d} f(x)p(x)dx.$$

Les exemples principaux de variables aléatoires à densité se trouvent dans le polycopié.

1.5 Somme de VAs indépendantes

Soient X et Y deux VAs indépendantes, on note $Z := X + Y$.

Proposition:

La densité de Z est:

$$r(z) = \int_{x \in \mathbb{R}^d} p_X(x)p_Y(z - x)dx$$

on l'appelle la convolution de p_X et p_Y .

1.6 Fonction de Répartition

On se place dans le cas où $E = \mathbb{R}$.

Définition:

La fonction de répartition d'un variable aléatoire X est définie par:

$$\forall x \in \mathbb{R}, F(x) = \mathbb{P}(X \leq x)$$

alors, pour tout réel $r \in (0, 1)$, un quantile d'ordre r pour X est un nombre q_r tel que:

$$\mathbb{P}(X \leq q_r) = F(q_r) = r.$$

En général un quantile n'existe pas toujours ou n'est pas unique, néanmoins, lorsque X possède une densité qui est positive alors le quantile existe et est unique.

Proposition:

Si X est une VAR à densité p , alors sa fonction de répartition est continue et dérivable presque partout, sa dérivée est presque partout égale à sa fonction de densité.

1.7 Fonction Charactéristique

Soient X et Y des vecteurs aléatoires.

Définition: Fonction Charactéristique

La fonction caractéristique de X est la fonction $\Psi_X : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{C}$ définie par:

$$\Psi_X(u) := \mathbb{E}(e^{i\langle u, X \rangle}) = \mathbb{E}(\cos(\langle u, X \rangle)) + i\mathbb{E}(\sin(\langle u, X \rangle)).$$

Proposition:

Si, pour tout $u \in \mathbb{R}^d$, $\Phi_X(u) = \Phi_Y(u)$, alors X et Y sont de même loi.

Proposition:

Si $X \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$ et $Y \sim \mathcal{N}(\nu, \tau^2)$ sont indépendantes, alors:

$$X + Y \sim \mathcal{N}(\mu + \nu, \sigma^2 + \tau^2).$$

1.8 Vecteurs Gaussiens

Soit X un vecteur aléatoire.

Définition: Vecteur Gaussien

X est un vecteur Gaussien si, pour tout vecteur u , la variable aléatoire $\langle u, X \rangle$ est gaussienne.

De ce qui précède, on déduit que, en notant $\mathbb{E}(X) = m$ et $Cov(X) = K$, alors:

$$\langle u, X \rangle \sim \mathcal{N}(\langle u, m \rangle, \langle u, Ku \rangle) \text{ et } \Phi_X(u) = \exp(i\langle u, m \rangle - \frac{1}{2}\langle u, Ku \rangle).$$

Par ailleurs, si K est inversible, alors X a la densité:

$$\frac{1}{\sqrt{(2\pi)^d \det K}} \exp\left(-\frac{1}{2} \langle x - m, K^{-1}(x - m) \rangle\right)$$

sinon X n'a pas de densité.

1.9 Théorèmes de Convergence

Soient (X_n) et X des vecteurs aléatoires.

Définition:

(X_n) converge vers X presque sûrement si: $\mathbb{P}(\lim X_n = X) = 1$.

(X_n) converge vers X en probabilité si, pour tout $\epsilon > 0$, $\lim \mathbb{P}(\|X_n - X\| \geq \epsilon) = 0$.

(X_n) converge vers X en distribution si, pour toute fonction continue et bornée $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$, $\mathbb{E}(f(X_n))$ converge vers $\mathbb{E}(f(X))$.

Théorème: Convergence Dominée

Supposons que (X_n) converge vers X presque sûrement et qu'il existe Y positive et intégrable telle que: $\|X_n\| \leq Y$ presque sûrement, alors $\mathbb{E}(X_n)$ converge vers $\mathbb{E}(X)$.

Pour f une fonction continue, si (X_n) converge presque sûrement (respectivement en probabilité ou en distribution) vers X alors $f(X_n)$ converge presque sûrement vers $f(X)$ (respectivement en probabilité ou en distribution).

Proposition:

(X_n) converge en distribution (c'est-à-dire en loi) vers X si et seulement si $\Psi_{X_n}(u)$ converge vers $\Psi_X(u)$ pour tout u .

La convergence presque sûre implique la converge en probabilité qui implique elle même la converge en distribution.

Si on se place dans le cadre réel, alors on a les équivalences suivantes:

- (X_n) converge vers X en distribution

- $\mathbb{P}(X_n \leq x) \rightarrow \mathbb{P}(X \leq x)$ pour tout x tel que $\mathbb{P}(X = x) = 0$

- $\mathbb{P}(X_n < x) \rightarrow \mathbb{P}(X < x)$ pour tout x tel que $\mathbb{P}(X = x) = 0$

On dit que la suite (X_n) est indépendante et indentiquement distribuée si ses variables sont indépendantes et de même loi. On note alors:

$$\bar{X}_n = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i$$

la moyenne empirique de X_1, \dots, X_n .

Théorème: La Loi Forte des Grands Nombres

Soit (X_n) une suite de VAR^d iid telle que $\mathbb{E}(\|X_1\|) < +\infty$, alors:

$$\lim \bar{X}_n = \mathbb{E}(X_1) \text{ presque sûrement.}$$

Théorème: Théorème Central Limite Multivarié

Soit (X_n) une suite de VAR^d iid telle que $\mathbb{E}(\|X_1\|^2) < +\infty$, alors:

$$\lim \sqrt{n}(\bar{X}_n - \mathbb{E}(X_1)) = \mathcal{N}(0, \text{Cov}(X_1)) \text{ en distribution.}$$

2 Estimateur dans un Modèle Paramétrique

On considère un échantillon X_1, \dots, X_n de VA iid dans un espace mesurable (E, \mathcal{E}) de loi \mathbb{P} inconnue qu'on cherche à éclaircir. On cherche par exemple à estimer $\mathbb{E}_{\mathbb{P}}(X_1)$, $V_{\mathbb{P}}(X_1)$ l'histogramme de \mathbb{P} ou encore d'autre quantité d'intérêt (QI).

On se restreint à des lois d'une certaine forme caractérisées par un ou certains paramètres. Formellement, on considère une famille de lois: $\{\mathbb{P}_{\theta}; \theta \in \Theta\}$.

2.1 Estimateurs

On cherche donc à estimer une QI à l'aide de notre échantillon de VA, pour ce faire on va chercher à approcher QI par une fonction de l'échantillon appelée statistique.

Définition:

Une statistique T_n est une VA de la forme $T_n = t_n(X_1, \dots, X_n)$ avec t_n déterministe et qui ne dépend pas de \mathbb{P} .

On appelle un estimateur une statistique qui vise à approcher une certaine QI.

Définition:

Un estimateur Z_n d'une QI est dit constant si Z_n converge en probabilité vers QI, il est fortement constant s'il converge vers QI presque sûrement.

Par exemple, dans le cas où $E = \mathbb{R}$, alors la moyenne empirique $\bar{X}_n = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i$ est un estimateur fortement constant de $\mathbb{E}(X_1)$.

2.2 Biais et Risque Quadratique

Le biais et la MSE permettent de quantifier la distance d'un estimateur à sa QI dans un régime non asymptotique (ie n est fini).

Définition:

Soit un estimateur intégrable Z_n , le biais de Z_n est:

$$b(Z_n) = \mathbb{E}(Z_n) - QI, \text{ il s'agit de la distance moyenne de l'estimateur à la QI}$$

si ce biais est nul, on dit que l'estimateur est non biaisé.

Il est intéressant de remarquer que la variance empirique est biaisée ce qui motive la définition suivante:

Définition:

Si $E = \mathbb{R}$, l'estimateur non-biaisé de la variance est:

$$S_n^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X}_i)^2.$$

Une mesure plus précise de la distance de l'estimateur à la QI peut être donnée par la MSE.

Définition:

Soit Z_n un estimateur de carré intégrable, la MSE de Z_n est définie par:

$$MSE(Z_n) = E(\|Z_n - QI\|^2).$$

Proposition:

On peut a l'égalité suivante:

$$MSE(Z_n) = ||b(Z_n)||^2 + V(Z_n).$$

En général on ne peut pas minimiser à la fois la variance et le biais. En data science il peut être intéressant d'introduire un biais pour réduire la variance du modèle et donc le risque d'overfitting.

2.3 Modèle Paramétrique et Estimation du Moment

On s'intéresse ici à l'estimation de la distribution complète \mathbb{P} de X_1 . Il y a deux approches principales: la méthode non paramétrique (par histogramme) et la méthode paramétrique qui repose sur la supposition que \mathbb{P} a une certaine forme (comme exponentielle ou gaussienne).

Définition:

Un modèle paramétrique sur E est un ensemble de mesures de probabilités:

$$\mathcal{P} = \{\mathbb{P}_\theta; \theta \in \Theta\}$$

sur l'espace E , indexé par un ensemble de paramètres $\Theta \subset \mathbb{R}^k$.

Il est important de constater que si, pour deux valeurs distinctes θ et θ' , on a $\mathbb{P}_\theta = \mathbb{P}_{\theta'}$ alors il n'est pas possible de distinguer θ de θ' par simple observation de X_1, \dots, X_n . On travaillera donc toujours en supposant que la fonction $\theta \mapsto \mathbb{P}_\theta$ est injective, on dira alors que \mathcal{P} est identifiable.

On fixe désormais un modèle paramétrique \mathcal{P} . Pour tout θ il est pratique de dénoté par \mathbb{P}_θ la mesure de probabilité pour laquelle, pour tout $n \geq 1$, les VAs X_1, \dots, X_n sont iid selon \mathbb{P}_θ . On définit de façon similaire \mathbb{E}_θ , V_θ etc.

Proposition:

Soit X une VA \mathbb{R} non déterministe intégrable et qui prend ses valeurs dans un intervalle I . Soit $\Phi : I \rightarrow \mathbb{R}$ strictement convexe, alors: $\Phi(\mathbb{E}(X)) < \mathbb{E}(\Phi(X))$.

La méthode des moments est une procédure naturelle pour construire des estimateurs, on détaille ici l'exemple pour le modèle exponentielle: $\{\epsilon(\lambda); \lambda > 0\}$ dans lequel on cherche un estimateur de λ :

- La loi forte des grands nombres donne, pour tout $\lambda > 0$: $\bar{X}_n \rightarrow \mathbb{E}_\lambda(X_1) = \frac{1}{\lambda}$ presque sûrement, donc $\frac{1}{\bar{X}_n} \rightarrow \lambda$ presque sûrement.
La continuité de la fonction $x \mapsto \frac{1}{x}$ sur \mathbb{R}_+^* assure donc que $\bar{\lambda}_n = \frac{1}{\bar{X}_n}$ est un estimateur fortement consistant de λ .

La généralisation abstraite de cette méthode s'énonce de la façon suivante:

- Pour l'estimation de $g(\theta) \in \mathbb{R}^d$, cela consiste à trouver ϕ et m des fonctions telles que:

$$\forall \theta \in \Theta, \mathbb{E}_\theta(\phi(X_1)) = m(g(\theta)).$$

Pour le modèle exponentielle on a pris: $\phi(x) = x$, $g(\lambda) = \lambda$ et $m(\lambda) = \frac{1}{\lambda}$.

Alors, la loi forte des grands nombres nous permet donc d'approximer $m(g(\theta))$ par: $\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \phi(X_i)$ de sorte que, si m possède une fonction réciproque continue m^{-1} , alors:

$$Z_n = m^{-1}\left(\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \phi(X_i)\right)$$

est un estimateur fortement consistant de $g(\theta)$.

2.4 Convergence Normale

La construction d'un estimateur par la méthode des moments dépend du choix arbitraire de la fonction ϕ , donc différents choix de ϕ peuvent donner différents estimateurs qui sont tous, par construction, fortement consistant. Pour déterminer l'estimateur le plus intéressant en pratique, on peut s'intéresser à celui qui converge 'le plus vite' vers la QI. Cette vitesse de convergence peut être mesurée à l'aide de la notion de variance asymptotique.

Définition:

Un estimateur consistant Z_n de $g(\theta)$ est asymptotiquement normal si, pour tout θ , il existe une matrice symétrique positive $K(\theta) \in \mathcal{M}_d(\mathbb{R})$ telle que: $\sqrt{n}(Z_n - g(\theta))$ converge en distribution vers $\mathcal{N}_d(0, K(\theta))$.

La fonction $\theta \mapsto K(\theta)$ est appelé la covariance asymptotique de Z_n .

Théorème: Méthode delta

Soit (ζ_n) une suite de VA à valeurs dans \mathbb{R}^k et $a \in \mathbb{R}^k$ telles que $\zeta_n \rightarrow a$ en probabilité et $\sqrt{n}(\zeta_n - a)$ converge en distribution vers un vecteur aléatoire $Y \in \mathbb{R}^k$. Soit \mathcal{U} un ouvert de \mathbb{R}^k qui contient a , soit $\Phi : \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}^d$ de classe \mathcal{C}^1 , alors:

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \sqrt{n}(\Phi(\zeta_n) - \Phi(a)) = \nabla \Phi(a)Y$$

en distribution.

Théorème: Slutsky

Soit $((X_n, Y_n))$ une suite de couples de VAs telle que (X_n) converge en probabilité vers une variable déterministe a et que (Y_n) converge en distribution vers une variable aléatoire Y . Alors $((X_n, Y_n))$ converge en distribution vers (a, Y) , et, par conséquent, pour toute fonction continue Ψ , $(\Psi(X_n, Y_n))$ converge en distribution vers $\Psi(a, Y)$.