

chap 1: ESTIMATION

I Introduction:

l'estimation consiste à donner des valeurs approchées à 1 ou plusieurs paramètres (souvent noté $\theta \in \mathbb{R}$ ou \mathbb{R}^n) à partir d'observations notées généralement x_1, \dots, x_n issues d'une même "population"

II le modèle statistique retenu par la plupart des statisticiens consiste à supposer que x_1, \dots, x_n est la réalisation d'un vecteur (x_1, \dots, x_n) où x_i sont des variables aléatoires indépendantes et de même loi (va iid). On dit que (x_1, \dots, x_n) est un échantillon.

Un estimateur d'un paramètre $\theta \in \mathbb{R}$ ou \mathbb{R}^n est une fonction des n VA x_i notée $\hat{\theta}$ ou $\hat{\theta}(x_1, \dots, x_n)$

Remarque: $\hat{\theta}(x_1, \dots, x_n)$ est une fonction aléatoire appelée statistique

Qualités d'un estimateur: $\hat{\theta}$

• Biais de l'estimateur: moyenne \Rightarrow non aléatoire

$$\text{Biais } (\hat{\theta}) = E[\hat{\theta}] - \theta$$

moyenne de l'estimé - la vraie valeur

C'est une fonction non aléatoire de θ notée $b(\theta)$

$$\begin{array}{c} \text{1ère réalisation} \\ \hat{\theta}(x_1, \dots, x_n) \\ \hline \begin{matrix} \text{x} & \text{o} & \text{o} & \text{o} & \text{o} \\ \text{x} & \text{o} & \text{o} & \text{o} & \text{o} \\ \text{x} & & & & \end{matrix} \\ \hline \text{x} & & & & \end{array} \quad \theta$$

$\hat{\theta}^*(x_1, \dots, x_n)$ x x
2ème réalisation

l'estimateur X est non biaisé : pas d'erreur systématique.

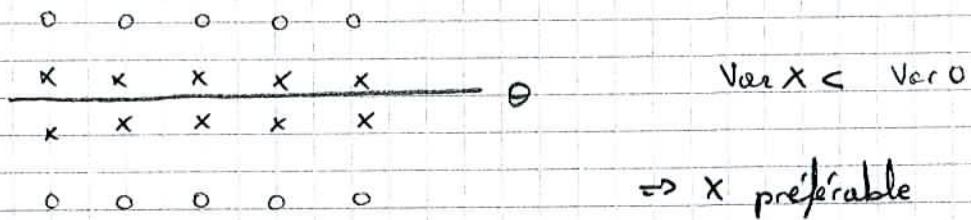
l'estimateur θ est biaisé : il y a une erreur systématique. (ex: balance qui a mal roulé)

Dans les applications pratiques, on veut $E[\hat{\theta}] - \theta = 0$; on dit que l'estimateur est non biaisé. On veut biais faible

• Variance de l'estimateur

$$\text{Var } \hat{\theta} = E[(\hat{\theta} - E[\hat{\theta}])^2] = E[\hat{\theta}^2] - (E[\hat{\theta}])^2$$

$\text{Var } \hat{\theta}$ fournit une précision sur l'estimation. Plus $\text{Var } \hat{\theta}$ est faible meilleur est l'estimateur. On veut var faible



- Erreur quadratique moyenne d'un estimateur:

$$EQM(\hat{\theta}) = E[(\hat{\theta} - \theta)^2]$$

l'estimateur $\hat{\theta}$ est d'autant meilleur que $EQM(\hat{\theta})$ est faible

Remarque: $EQM(\hat{\theta}) = \text{Var } \hat{\theta} + (\text{Biais } \hat{\theta})^2$

Si on a $\text{Var } \hat{\theta}$ et $\text{Biais } \hat{\theta}$, par le principe de calculer $EQM(\hat{\theta})$

En effet $EQM(\hat{\theta}) = E[(\hat{\theta} - E[\hat{\theta}] + E[\hat{\theta}] - \theta)^2]$
 $= E[(\hat{\theta} - E[\hat{\theta}])^2] + E[(E[\hat{\theta}] - \theta)^2] + 2 E[(\theta - E[\hat{\theta}])(E[\hat{\theta}] - \theta)]$

donc $EQM(\hat{\theta}) = \text{Var } \hat{\theta} + \underbrace{E[(\text{Biais } \hat{\theta})^2]}_{(\text{Biais } \hat{\theta})^2} + 2 \underbrace{(E[\hat{\theta}] - \theta)}_{E[\hat{\theta}] - E[E[\hat{\theta}]]} \underbrace{E[\hat{\theta} - E[\hat{\theta}]]}_{E[\hat{\theta}] - E[\hat{\theta}]} = 0$

Définition: On dit que l'estimateur $\hat{\theta}$ est convergent si

$$\hat{\theta} \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{P} \theta$$

Condition Suffisante de convergence:

Si $\text{biais } (\hat{\theta}) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} 0$ et $\text{Var } (\hat{\theta}) \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{} 0$ alors

$\hat{\theta}$ est convergent

$$\left. \begin{array}{l} \text{biais } \hat{\theta} \rightarrow 0 \\ \text{Var } \hat{\theta} \rightarrow 0 \end{array} \right\} \Rightarrow EQM(\hat{\theta}) \rightarrow 0$$

\Rightarrow cug en moyenne quadratique \Rightarrow cug en proba

En effet $\text{biais } (\hat{\theta}) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} 0$
 $\text{Var } \hat{\theta} \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{} 0$ $\Rightarrow EQM(\hat{\theta}) \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{} 0 \Leftrightarrow \hat{\theta} \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{mq} \theta$

on sait que $\hat{\theta} \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{mq} \theta \Rightarrow \hat{\theta} \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{P} \theta$

II Exemples:

Exemple 1: Soit (X_1, \dots, X_n) un échantillon tel que $E[X_i] = m$ et $\text{var } X_i = \sigma^2$. On suppose que σ^2 est connue et on désire estimer $\theta = m$.

$$\text{Comparer } \hat{\theta}_1 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i = \bar{X} \quad \text{et} \quad \hat{\theta}_2 = \frac{2}{n(n+1)} \sum_{i=1}^n i X_i$$

$$\text{Biais: } * E[\hat{\theta}_1] - \theta = E[\hat{\theta}_1] - m$$

$$= E\left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i\right] - m$$

$$= \frac{1}{n} \sum_i E[X_i] - m = \boxed{0}$$

$\hat{\theta}_1$ est un estimateur non biaisé de m

$$* E[\hat{\theta}_2] - m = \frac{2}{n(n+1)} \left(\sum_{i=1}^n i E[X_i] \right) - m$$

$$= \frac{2}{n(n+1)} m \left(\frac{n(n+1)}{2} \right) - m = \boxed{0}$$

$\hat{\theta}_2$ non biaisé

Variances:

Rq: Si X_1, \dots, X_n sont n VA indépendantes, alors

$$\text{Var} \sum_{i=1}^n X_i = \sum_{i=1}^n \text{Var } X_i$$

$$* \text{Var } \hat{\theta}_1 = \frac{1}{n^2} \text{Var}(\sum X_i) = \frac{1}{n^2} \sum_{i=1}^n \text{Var } X_i = \cancel{\frac{\sigma^2}{n^2}} = \boxed{\frac{\sigma^2}{n}}$$

Rq: $\text{Var } \hat{\theta}_1 \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} 0$

Donc $\hat{\theta}_1$ est convergent

Biais $\hat{\theta}_1 = 0$

$$* \text{Var } \hat{\theta}_2 = \frac{4}{\sigma^2(n+1)^2} \sum_{i=1}^n \underbrace{\text{Var}(iX_i)}_{i^2 \text{Var}(X_i)} = \frac{4 \sigma^2}{n^2(n+1)^2} \sum_{i=1}^n \frac{i^2}{\underbrace{n(n+1)(n+2)}_{6}}$$

$$\text{Var } \hat{\theta}_2 = \frac{2}{3} \sigma^2 \frac{2n+1}{n(n+1)}$$

$\text{Var } \hat{\theta}_2 \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} 0$

Biais $\hat{\theta}_2 = 0$

Donc $\hat{\theta}_2$ est convergent

On préférera $\hat{\theta}_1$ à $\hat{\theta}_2$ si $\text{Var} \hat{\theta}_1 < \text{Var} \hat{\theta}_2$

$$\text{si } \frac{\sigma^2}{n} < \frac{2}{3} \sigma^2 \frac{2n+1}{n(n+1)} \sim \frac{4}{3} \frac{\sigma^2}{n}$$

Ok on préférera $\hat{\theta}_1$ à $\hat{\theta}_2$

$$\hat{\theta}_3 = \hat{m}^n = \prod_{i=1}^n x_i$$

$$E[\hat{m}^n] = \prod_{i=1}^n E[x_i] = m^n$$

$$\begin{aligned} \text{Var}(\hat{m}^n) &= E\left[\left(\prod_{i=1}^n x_i\right)^2\right] - (m^n)^2 \\ &= E\left[\prod_{i=1}^n x_i^2 \dots x_n^2\right] - m^{2n} \\ &= \prod_{i=1}^n E[x_i^2] - m^{2n} = (m^2 + \sigma^2)^n - m^{2n} \end{aligned}$$

Exemple 2.

mêmes hypothèses mais on désire estimer σ^2

- 1^{er} Cas : m connu

$$m = E[X_i]$$

$$\sigma^2 = E[(X_i - m)^2]$$

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - m)^2$$

$$E[\hat{\sigma}^2] - \sigma^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \underbrace{E[(x_i - m)^2]}_{n \sigma^2} - \sigma^2 = \sigma^2 - \sigma^2 = 0$$

$\hat{\sigma}^2$ non biaisé

$$\text{Var} \hat{\sigma}^2 = \frac{1}{n^2} \sum_{i=1}^n \text{Var}(x_i - m)^2 = \frac{n \text{Var}(x_1 - m)^2}{n^2}$$

$\rightarrow x_i$ ont la même loi $\Rightarrow \hat{m}$ variance

$$\text{Var} \hat{\sigma}^2 = \frac{\text{Var}(x_1 - m)^2}{n} \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} 0 \quad \text{donc } \hat{\sigma}^2 \text{ converge}$$

2^{ème} Cas : m inconnu :

$$\tilde{\sigma}^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - \hat{m})^2$$

Biais ? $\hat{\sigma}^2$ converge ?

~~$$\text{Biais}(\tilde{\sigma}^2) = E[\tilde{\sigma}^2] - \sigma^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n E[(x_i - \bar{x})^2] - \sigma^2$$~~

~~$$E[(x_i - \bar{x})^2] = E[(x_i - \bar{x} + m - m)^2] = E[(x_i - m + m - \bar{x})^2]$$~~

~~$$= E[(x_i - m)^2] + E[(m - \bar{x})^2] + 2E[(x_i - m)(m - \bar{x})]$$~~

~~$$\text{Biais } \tilde{\sigma}^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n E[(x_i - m)^2] + \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n E[(m - \bar{x})^2] + \frac{2}{n} \sum_{i=1}^n E[(x_i - m)(m - \bar{x})] - \sigma^2$$~~

$$= \sigma^2$$

$$+ 0$$

$$+$$

$$- \sigma^2$$

$$\text{biais } \tilde{\sigma}^2 = E[\tilde{\sigma}^2] - \sigma^2$$

$$E[\tilde{\sigma}^2] = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n E\left[\left\{(x_i - m) + (m - \bar{x})\right\}^2\right]$$

$$= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \underbrace{E[(x_i - m)^2]}_{\sigma^2} + \underbrace{E[(\bar{x} - m)^2]}_{E[\bar{x}] = \frac{\sigma^2}{n}} + \underbrace{2 E[(x_i - m)(m - \bar{x})]}_{-2 \frac{\sigma^2}{n}}$$

$$E\left[(x_i - m)\left(m - \frac{1}{n} \sum_{j=1}^n x_j\right)\right] = E\left[(x_i - m) \frac{1}{n} \sum_{j=1}^n (m - x_j)\right]$$

$$= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n -E[(x_i - m)(x_j - m)]$$

$i \neq j \quad \text{cov}(x_i, x_j) = 0 \quad \text{car } x_i \text{ et } x_j \text{ ind}$

$$i=j \quad \text{Var } x_i = \sigma^2$$

$$= -\frac{\sigma^2}{n}$$

$$E[\tilde{\sigma}^2] = \sigma^2 - \frac{\sigma^2}{n} = \frac{n-1}{n} \sigma^2$$

$\tilde{\sigma}^2$ est biaisé

$$\text{donc } E\left[\frac{n}{n-1} \tilde{\sigma}^2\right] = \sigma^2$$

$$\text{on pose } \sigma^2^* = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2$$

non biaisé

faudrait montrer que avg

13/12/98

Bon estimateur : | Biais proche de 0 (moyenne de l'estimat' proche de la valeur) | var faible | Convergence

III Inégalité de RAO-CRAMER - ESTIMATEUR EFFICACE

1) Cas d'un paramètre réel $\theta \in \mathbb{R}$:

On peut tjs éliminer le biais en général (ex: bisection)

la var est bornée ...

Définition: On appelle raïnemblance de (x_1, \dots, x_n) la fonction

$L(x_1, \dots, x_n; \theta)$ définie par:

* Si x_i VA continues $L(x_1, \dots, x_n; \theta) = f(x_1, \dots, x_n; \theta)$

densité de probabilité de (x_1, \dots, x_n)

* Si x_i VA discrètes $L(x_1, \dots, x_n; \theta) = P[x_1 = x_1, \dots, x_n = x_n; \theta]$

Inégalité de RAO-CRAMER:

$$\text{Var } \hat{\theta} \geq \frac{[1 + b'(\theta)]^2}{-E\left[\frac{\partial^2 \ln L(x_1, \dots, x_n; \theta)}{\partial \theta^2}\right]} = \text{BRC}(\theta)$$

en général non biaisé $\Rightarrow b'(\theta) = 0$
 $\Rightarrow 1$ au numérateur

$b'(\theta)$: dérivée du biais

* $\text{BRC}(\theta)$ est appelée borne de Cramer-Rao de θ

Cette inégalité suppose que $L(x_1, \dots, x_n; \theta)$ est 2 fois dérivable par rapport à θ , et que les bornes du rapport de L sont indépendantes de θ .

Par exemple, cette inégalité n'est pas valable lorsque $X_i \sim U(0, \theta)$ et qu'on cherche à estimer θ .

• Définition: Un estimateur non biaisé de θ noté $\hat{\theta}$ vérifiant $\text{Var } \hat{\theta} = \text{Borne de RAO-CRAMER}$ est unique et appelé l'estimateur efficace de θ .
(c'est le meilleur)

Exemples

Ex 1: $X_i \sim N(m, \sigma^2)$, X_i indépendantes, σ^2 connu, on cherche à estimer $\frac{m}{F}$.

$$L(x_1, \dots, x_n; m) = \prod_{i=1}^n \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp\left(-\frac{(x_i - m)^2}{2\sigma^2}\right) \text{ ind}$$
$$= \left(\frac{1}{2\pi\sigma^2}\right)^{n/2} \exp\left[-\frac{1}{2\sigma^2} \sum_{i=1}^n (x_i - m)^2\right]$$

$$\ln L(x_1, \dots, x_n; m) = -\frac{n}{2} \ln(2\pi\sigma^2) - \frac{1}{2\sigma^2} \sum_{i=1}^n (x_i - m)^2$$

$$\frac{\partial \ln L}{\partial m} = \frac{1}{2\sigma^2} \sum_{i=1}^n 2(x_i - m)(-1) = \frac{1}{\sigma^2} \sum_{i=1}^n (x_i - m)$$

$$\frac{\partial^2 \ln L}{\partial m^2} = \frac{1}{\sigma^2} \sum_{i=1}^n (-1) = -\frac{n}{\sigma^2}$$

$$\frac{\partial^2 \ln L(x_1, \dots, x_n; m)}{\partial m^2} = -\frac{n}{\sigma^2}$$

$$E\left[\frac{-\partial^2 \ln L(x_1, \dots, x_n; m)}{\partial m^2}\right] = E\left[\frac{n}{\sigma^2}\right] = \frac{n}{\sigma^2}$$

Si \hat{m} est un estimateur non biaisé de m alors $\text{Var } \hat{m} \geq \frac{\sigma^2}{n}$

Rq 1: $\bar{X} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i$ on a vu $E[\bar{X}] = m$

$$\text{Var } \bar{X} = \frac{\sigma^2}{n}$$

\bar{X} est l'estimateur efficace de m dans le cas de VA indépendantes de loi $N(m, \sigma^2)$

Rq 2: la variance optimale concernant l'estimation de m est $\frac{\sigma^2}{n} \propto \frac{1}{n}$
 → précis° de l'estimation optimale

Rq 3: lorsque les x_i sont indépendantes

$$L(x_1, \dots, x_n; \theta) = \prod_{i=1}^n L(x_i; \theta)$$

$$\ln L(x_1, \dots, x_n; \theta) = \sum_{i=1}^n \ln L(x_i; \theta)$$

$$\frac{\partial^2 \ln L(x_1, \dots, x_n; \theta)}{\partial \theta^2} = \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 \ln L(x_i; \theta)}{\partial \theta^2}$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \ln L(x_1, \dots, x_n; \theta)}{\partial \theta^2}\right] = \sum_{i=1}^n E\left[\frac{\partial^2 \ln L(x_i; \theta)}{\partial \theta^2}\right]$$

Si les VA x_i ont la même loi, toutes les espérances sont égales donc

$$= n \cdot E\left[\frac{\partial^2 \ln L(x_1; \theta)}{\partial \theta^2}\right]$$

$$\text{Var } \hat{\theta} \geq \frac{(1 + b'(\theta))^2}{n E\left[\frac{\partial^2 \ln L(x_1; \theta)}{\partial \theta^2}\right]}$$

Ex 2: $X_i \sim P(\lambda)$ chercher la borne de Rao-Cramer sur λ pour un estimateur non biaisé.

2) Cas où $\theta = (\theta_1, \dots, \theta_p) \in \mathbb{R}^p$

la matrice de covariance de $\hat{\theta} = (\hat{\theta}_1, \dots, \hat{\theta}_p)$ (définie par

$$\text{Cov}(\hat{\theta}) = E \left[(\hat{\theta} - E[\hat{\theta}])^T (\hat{\theta} - E[\hat{\theta}]) \right] \quad \text{vérifie } (-) \mid \mid \xrightarrow[t_{\alpha} \rightarrow 0]{} a \in \mathbb{R}$$

$$\text{Cov}(\hat{\theta}) \geq I_{\theta}^{-1} \quad \text{pour un estimateur non biaisé de } \theta$$

avec $I_{\theta} = (I_{ij})_{\substack{i=1, \dots, p \\ j=1, \dots, p}}$ et $I_{ij} = E \left[\frac{-\partial^2 \ln L(x_1, \dots, x_n; \theta)}{\partial \theta_i \partial \theta_j} \right]$

$A \geq B$ signifie $A-B$ matrice semi définie positive

$$(\forall x \quad (A-B)x \geq 0 \quad \text{Semi définie positive})$$

En particulier

$$\text{Var } \hat{\theta}_i \geq (I_{\theta}^{-1})_{ii}$$

$\hat{\theta}_{\text{no}}$ est simple à implémenter mais possède peu de bonnes propriétés.

IV. Méthode du maximum de Vraisemblance

IV-1. Définitions

L'estimateur du maximum de vraisemblance de θ est défini par

$$\hat{\theta}_{\text{MV}} = \arg \max_{\theta} L(x_1, \dots, x_n; \theta) \quad \rightarrow \text{fct de } \theta$$

$L(x_1, \dots, x_n; \theta)$ étant la vraisemblance de θ ($f(x_1, \dots, x_n; \theta)$ ou $P(x_1 = x_1, \dots, x_n = x_n; \theta)$)

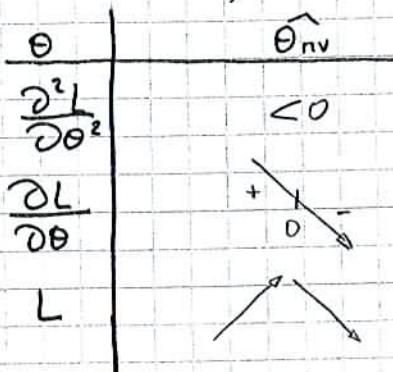
Dans la mesure où les hypothèses de la borne de Rao Cramér sont vérifiées (ie $L(x_1, \dots, x_n; \theta)$ 2 fois dérivable et bornes du rapport de $L(x_1, \dots, x_n; \theta)$ indépendantes de θ). La détermination de $\hat{\theta}_{\text{MV}}$ se fait à l'aide des équations suivantes:

$$\theta \in \mathbb{R} \quad \frac{\partial L(x_1, \dots, x_n; \theta)}{\partial \theta} = 0 \quad \text{ou} \quad \frac{\partial \ln L(x_1, \dots, x_n; \theta)}{\partial \theta} = 0$$

On vérifie que la solution donne un maximum en étudiant

$$\frac{\partial^2 L(x_1, \dots, x_n; \theta)}{\partial \theta^2} \geq 0 \quad \text{ou en cas de problème}$$

$$\frac{\partial^2 L(x_1, \dots, x_n; \hat{\theta}_{\text{MV}})}{\partial \theta^2} < 0 \quad \left(\text{condition assurant que } \hat{\theta}_{\text{MV}} \text{ est un maximum local} \right)$$

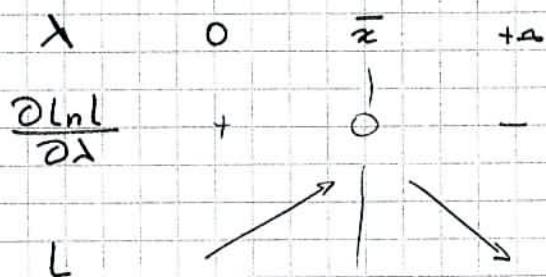


ex 3: $X_i \sim P(\lambda) \quad \lambda ?$

$$L(x_1, \dots, x_n; \lambda) = \prod_{i=1}^n P[X_i = x_i; \lambda] = \prod_{i=1}^n \frac{\lambda^{x_i}}{x_i!} e^{-\lambda}$$
$$= \frac{\lambda^{\sum x_i}}{\prod x_i!} e^{-n\lambda}$$

$$\ln L() = \sum x_i \ln \lambda - n\lambda - \ln(\prod x_i!)$$

$$\frac{\partial \ln L}{\partial \lambda} \geq 0 \Leftrightarrow \frac{\sum x_i}{\lambda} - n \geq 0 \Leftrightarrow \lambda \leq \bar{x}$$



$\lambda = \bar{x}$ est le maximum global unique de $L(x; \lambda)$

$$\text{on pose } \boxed{\hat{\theta}_{\text{ML}} = \bar{x}}$$

04/01/2020

$$f(x_1, \dots, x_n; \theta) = \prod_{i=1}^n f(x_i; \theta)$$

$$\boxed{\hat{\theta}_{\text{ML}}} \text{ vérifie } f(x_1, \dots, x_n; \hat{\theta}_{\text{ML}}) \geq f(x_1, \dots, x_n; \theta) \quad \forall \theta$$

$\theta \in \mathbb{R}^p$ On résoud $\frac{\partial L(x_1, \dots, x_n; \theta)}{\partial \theta_i} = 0 \quad \forall i=1, \dots, p$

ou $\frac{\partial \ln L(x_1, \dots, x_n; \theta)}{\partial \theta_i} = 0 \quad \forall i=1, \dots, p$

V. 2 - Propriétés:

- * $\hat{\theta}_{nv}$ est asymptotiquement sans biais $\lim_{n \rightarrow +\infty} E[\hat{\theta}_{nv}] - \theta = 0$
- * $\hat{\theta}_{nv}$ est convergent
- * $\hat{\theta}_{nv}$ est asymptotiquement efficace $\text{Var } \hat{\theta}_{nv} \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{} \text{BRC}(\theta)$
(ie $\lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{\text{Var } \hat{\theta}_{nv}}{\text{BRC}(\theta)} = 1$) / Borne de Rao Cramer

* Invariance fonctionnelle

Soit $\mu = h(\theta)$, où h est une fl^e bijection d'un ouvert $O \subset \mathbb{R}^p$ dans un ouvert $V \subset \mathbb{R}^p$ alors

$$\hat{\mu}_{nv} = h(\hat{\theta}_{nv})$$

$$* \sqrt{I_n(\theta)} (\hat{\theta}_{nv} - \theta) \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{L} N(0, I_p)$$

$$\text{où } I_n(\theta) = E \left[-\frac{\partial^2 \ln L(x_1, \dots, x_n; \theta)}{\partial \theta^2} \right]$$

est l'information de FISHER (c'est le dénominateur de la borne de Rao Cramer).

$\hat{\theta}_{nv}$ possède plein de bonnes propriétés mais peut être difficile à implémenter

V. 3 - Exemples:

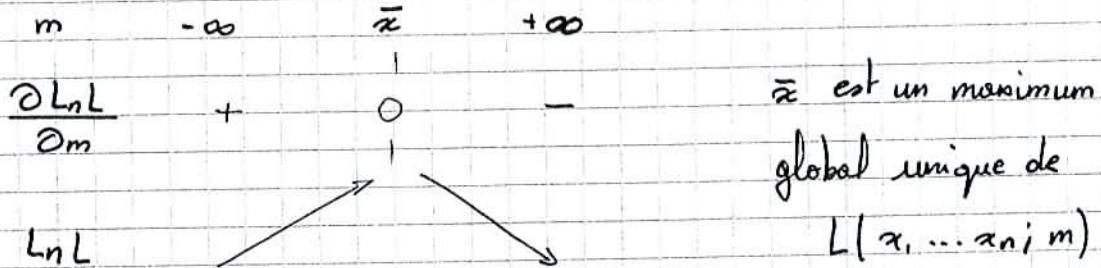
ex 1: $X_i \sim N(m, \sigma^2)$ σ^2 connu m inconnu

$$L(x_1, \dots, x_n; m) = \prod_{i=1}^n \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp - \frac{(x_i - m)^2}{2\sigma^2}$$

$$\ln L(x_1, \dots, x_n; m) = -\frac{1}{2} \ln 2\pi\sigma^2 - \frac{1}{2\sigma^2} \sum_{i=1}^n (x_i - m)^2$$

$$\frac{\partial \ln L}{\partial m} \geq 0 \Leftrightarrow +\frac{1}{\sigma^2} \sum_{i=1}^n (x_i - m)(-1) \geq 0$$

$$\Leftrightarrow \sum x_i \geq nm \Leftrightarrow m \leq \frac{1}{n} \sum x_i = \bar{x}$$



$$\hat{m}_{nv} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i = \bar{x}$$

Ex 2: m inconnu, σ^2 inconnu

$$\frac{\partial \ln L}{\partial m} = 0 \text{ et } \frac{\partial \ln L}{\partial \sigma^2} = 0$$

$$m = \bar{x} \text{ et } -\frac{n}{2} \frac{1}{\sigma^2} + \frac{1}{2} \frac{1}{\sigma^4} \sum_{i=1}^n (x_i - m)^2 = 0$$

$$m = \bar{x} \text{ et } \sigma^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - m)^2$$

j'admet que $(m = \bar{x}, \sigma^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - m)^2)$ est l'argument du maximum de $L(x_1, \dots, x_n; \theta)$

On pose

$$\begin{cases} \hat{m}_{nv} = \bar{x} \\ \hat{\sigma}_{nv}^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2 \end{cases}$$

IV Méthode des moments:

IV-1. Définition

Soient n VA x_1, \dots, x_n iid dont la loi dépend d'un paramètre $\Theta = (\theta_1, \dots, \theta_p) \in \mathbb{R}^p$. Le principe de l'estimation consiste à donner une valeur approchée de Θ à l'aide de x_1, \dots, x_n .

En général Θ s'exprime en fonction de m_1, \dots, m_p avec $m_i = E[x_j^i]$ (indépendant de j car toutes les VA x_j ont la même loi), de la façon suivante

$$\Theta = h(m_1, \dots, m_p)$$

l'estimateur des moments de Θ est défini par

$$\hat{\Theta}_{\text{mo}} = h(\hat{m}_1, \dots, \hat{m}_p) \quad \text{avec } \hat{m}_i = \frac{1}{n} \sum_{j=1}^n x_j^i$$

IV-2. Exemple:

$$x_j \sim N(m, \sigma^2) \quad x_j \text{ iid} \quad \Theta = (m, \sigma^2)$$

$$m_1 = E[x_j] = m$$

$$m_2 = E[x_j^2] = \text{Var } x_j + E[x_j]^2 = \sigma^2 + m^2$$

Rq: $m = m_1$,
 $\sigma^2 = m_2 - m_1^2$

On pose

$\hat{m}_{\text{mo}} = \frac{1}{n} \sum_{j=1}^n x_j$
$\hat{\sigma}_{\text{mo}}^2 = \frac{1}{n} \sum_{j=1}^n x_j^2 - \left(\frac{1}{n} \sum_{j=1}^n x_j \right)^2$

IV-3. Propriétés:

* $\hat{\Theta}_{\text{mo}}$ est convergent (vers Θ)

$$\star \sqrt{n}(\hat{\Theta}_{\text{mo}} - \Theta) \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{L} N(0, \Sigma)$$

Σ matrice $p \times p$ indépendante de n

$\hat{\Theta}_{\text{mo}}$ peut être biaisé, non biaisé, efficace ou non. \Rightarrow pas terrible n'importe

$\hat{\Theta}_{\text{mo}}$ simple à implémenter mais il possède peu de bonnes propriétés.

VI Estimation BAYESIENNE

L'estimation Bayésienne consiste à supposer que le paramètre inconnu θ est la réalisation d'une rv Θ qui possède une appelée LOI A PRIORI (densité de probabilité à priori dans le cas continu).

Le but de l'estimation Bayésienne consiste à estimer θ (la réalisation de la rv Θ) à l'aide d'un estimateur noté $\hat{\theta}(x)$ de façon à minimiser une fonction (appelée fonction de coût) : $E[c(\theta, \hat{\theta}(x))]$ qui représente l'erreur entre θ et $\hat{\theta}(x)$.

Remarque: L'estimateur $\hat{\theta}$ sera construit à partir de la loi des rv X ; mais aussi à l'aide de la loi à priori

VI-1- ESTIMATEUR de la moyenne à Posteriori ($\hat{\theta}_{\text{moy}}(x)$)

$\hat{\theta}_{\text{moy}}(x)$ est l'estimateur qui minimise $E[(\theta - \hat{\theta}(x))^2]$ (coût quadratique). Il est défini par :

$$\hat{\theta}_{\text{moy}}(x) = E[\theta | X] \quad \begin{array}{l} \text{moyenne de la loi de } \theta | X \\ \text{appelée loi à POSTERIORI} \end{array}$$

Preuve: On cherche à minimiser $E[(\theta - \hat{\theta}(x))^2]$ ie On cherche $\hat{\theta}(x)$ qui minimise $E_x \left[E_{\theta}[(\theta - \hat{\theta}(x))^2 | X] \right]$

$$\begin{aligned} E \left[(\theta - \hat{\theta}(x))^2 | X \right] &= E \left[\theta^2 | X \right] - 2 E \left[\theta \hat{\theta}(x) | X \right] + E \left[\hat{\theta}^2(x) | X \right] \\ &= E \left[\theta^2 | X \right] - E \left[\theta | X \right]^2 + E \left[\theta | X \right]^2 - 2 \hat{\theta}(x) E \left[\theta | X \right] + \hat{\theta}^2(x) \\ &= \text{Var}(\theta | X) + (\hat{\theta}(x) - E[\theta | X])^2 \end{aligned}$$

$\hat{\theta}$ simple à implémenter mais possède peu de bonnes propriétés

$$\text{à } x \text{ fixé, on a } E[(\theta - \hat{\theta}(x))^2/x] \geq \text{Var}(\theta/x)$$

il y a égalité pour $\hat{\theta}(x) = E[\theta/x]$

donc $E[\theta/x]$ minimise $E[(\theta - \hat{\theta}(x))^2/x]$

Limitons nous au cas continu pour simplifier (x_1, \dots, x_n va de densité $f(x_i; \theta)$)

$$E[(\theta - \hat{\theta}(x))^2] = \int_{\mathbb{R}^n} E[(\theta - \hat{\theta}(x))^2/x] f(x_1, \dots, x_n; \theta) dx_1 \dots dx_n$$

puisque $\hat{\theta}(x) = E[\theta/x]$ minimise $\forall x, \hat{\theta}(x) = E[\theta/x]$ minimise aussi $E[(\theta - \hat{\theta}(x))^2]$ CQFD

(ex) exemple (Ex 3 TD3):

- Résistance inconnue θ

- On a N mesures $x_i = \theta + b_i$ avec $b_i \sim \mathcal{N}(0, \sigma_b^2)$

Il est clair que $x_i \sim \mathcal{N}(\theta, \sigma_b^2)$

la loi $\mathcal{N}(\theta, \sigma_b^2)$ est la loi de x_i / θ

- On suppose qu'on dispose d'une loi a priori sur θ qui est $\mathcal{N}(m, \sigma^2)$

ie $P(\theta) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp - \frac{(\theta-m)^2}{2\sigma^2}$

$$\hat{\theta}_{\text{MAP}} = E[\theta/x] \quad X = (x_1, \dots, x_n)$$

Calcul de $E[\theta/x]$ 1) loi de θ/x

Regle de BAYES $P(\theta/x_1, \dots, x_n) = \frac{P(x_1, \dots, x_n | \theta) P(\theta)}{P(x_1, \dots, x_n)}$

$$P(\theta) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp - \frac{(\theta-m)^2}{2\sigma^2} \quad \text{connu}$$

$$P(x_1, \dots, x_n | \theta) = \prod_{i=1}^n \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_b^2}} \exp -\frac{(x_i - \theta)^2}{2\sigma_b^2}$$

X_i ind

$$P(x_1, \dots, x_n) = \int P(x_1, \dots, x_n, \theta) d\theta = \underbrace{\int P(x_1, \dots, x_n | \theta)}_{\text{connu}} \underbrace{P(\theta)}_{\text{connu}} d\theta$$

$P(x_1, \dots, x_n)$ est évidemment indépendant de θ . Souvent, il n'est pas nécessaire de le calculer.

$$P(x_1, \dots, x_n | \theta) P(\theta) = C \exp -\frac{1}{2} \left[\frac{(\theta - m)^2}{\sigma_p^2} + \frac{1}{\sigma_b^2} \sum_{i=1}^n (x_i - \theta)^2 \right]$$

$$\text{donc } P(\theta | x_1, \dots, x_n) \propto \exp -\frac{1}{2} \left[\theta^2 \left(\frac{1}{\sigma_p^2} + \frac{n}{\sigma_b^2} \right) - 2\theta \left(\frac{m}{\sigma_p^2} + \frac{\sum x_i}{\sigma_b^2} \right) \right]$$

$$\exp -\frac{1}{2} \frac{(\theta - m_p)^2}{\sigma_p^2} = \exp -\frac{1}{2\sigma_p^2} (\theta^2 - 2\theta m_p + m_p^2)$$

$$P(\theta | x_1, \dots, x_n) \propto \exp -\frac{1}{2} \frac{(\theta - m_p)^2}{\sigma_p^2}$$

$$\text{avec } \frac{1}{\sigma_p^2} = \frac{1}{\sigma^2} + \frac{n}{\sigma_b^2}$$

$$m_p = \left(\frac{m}{\sigma^2} + \frac{n \bar{x}}{\sigma_b^2} \right) \sigma_p^2 = \frac{\frac{m}{\sigma^2} + \frac{n \bar{x}}{\sigma_b^2}}{\frac{1}{\sigma^2} + \frac{n}{\sigma_b^2}}$$

ie $m_p = \bar{x} \left(\frac{\sigma^2}{\sigma^2 + \frac{\sigma_b^2}{n}} \right) + m \left(\frac{\sigma_b^2/n}{\sigma_b^2/n + \sigma^2} \right)$

$$\theta/x \sim \mathcal{N}(m_p, \sigma_p^2)$$

valeur nominale

$$\hat{\theta}_{MAP} = E[\theta/x] = m_p = \bar{x} \left(\frac{\sigma^2}{\sigma^2 + \frac{\sigma_b^2}{n}} \right) + m \left(\frac{\sigma_b^2/n}{\sigma_b^2/n + \sigma^2} \right)$$

precision
valeur R précis
appareil de mesure

quand n gd $\frac{\sigma_b^2}{n} \ll \sigma^2$ $\hat{\theta}_{MAP} \neq \bar{x}$

On ne tient plus compte de la valeur à priori m (on ne fait pas confiance au fournisseur)

quand n petit $\frac{\sigma_b^2}{n} \gg \sigma^2$ $\hat{\theta}_{MAP} \neq m$

VI.2. Estimateur du Maximum A Posteriori ($\hat{\theta}_{MAP}$)

L'estimateur $\hat{\theta}(x)$ qui minimise $E[C(\theta, \hat{\theta}(x))]$ avec

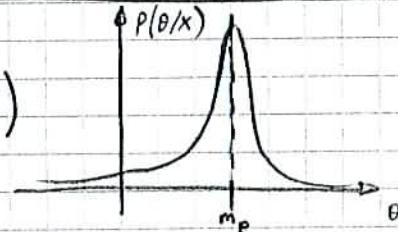
$$C(\theta, \hat{\theta}(x)) = \begin{cases} 1 & \text{si } |\theta - \hat{\theta}(x)| > \Delta \\ 0 & \text{si } |\theta - \hat{\theta}(x)| \leq \Delta \end{cases}$$

Δ "arbitrairement" petit est défini par

$$\hat{\theta}_{MAP} = \arg \max_{\forall \theta} p(\theta|x) \quad \text{i.e.} \quad p(\hat{\theta}_{MAP}|x) \geq p(\theta|x)$$

Pour l'exemple précédent $\theta|x \sim N(m_p, \sigma_p^2)$

donc $\boxed{\hat{\theta}_{MAP} = \hat{\theta}_{MAP}}$



VII Estimation par intervalle de confiance

1) Principe: Dans certaines applications, il est plus réaliste de donner une information de la forme $a < \hat{\theta} < b$ plutôt que de dire $\hat{\theta} = c$.

Un intervalle de confiance pour l'estimation du paramètre θ est un intervalle de cette forme $[d_1, d_2]$ tel que

$$P[d_1 < \theta < d_2] = \alpha$$

En général $\alpha = 0,95$; 0,99 ou 0,90 et s'appelle le paramètre de confiance.

2) Détermination pratique de l'intervalle

On cherche à l'aide d'un estimateur $\hat{\theta}$ de θ (obtenu grâce à la méthode des moments ou du maximum de vraisemblance) une statistique $T(x_1, \dots, x_n)$ dont la loi est connue et qui dépend de θ .

On exprime la probabilité $P[a < T(x_i) < b] = \alpha$ sous la forme

$$P[d_1 < \theta < d_2] = \alpha$$

3) Exemples

Eg 1. $X_i \sim \mathcal{N}(m, \sigma^2)$ σ^2 connue, m inconnue

On sait que $\hat{\theta} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i$ est un bon estimateur de m

(pour loi \mathcal{N} , $\hat{\theta}$ sans biais, convergent, efficace)

et que $\hat{\theta} \sim \mathcal{N}\left(m, \frac{\sigma^2}{n}\right)$ (dans les mesures où les VA sont indépendant)

(en effet $E\left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i\right] = \frac{1}{n} \sum m = m$) et

$$\text{Var}\left(\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i\right) = \frac{1}{n^2} \text{Var}\left(\sum x_i\right) \underset{x_i \text{ ind}}{\hat{=}} \frac{\sum \text{Var } x_i}{n^2} = \frac{\sigma^2}{n}$$

On pose $T(X_1, \dots, X_n) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i$ ou la loi est connue et dépend de θ

$$T(X_1, \dots, X_n) = \frac{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i - m}{\sqrt{n}} \sim \mathcal{N}(0, 1) \rightarrow \text{Table}$$

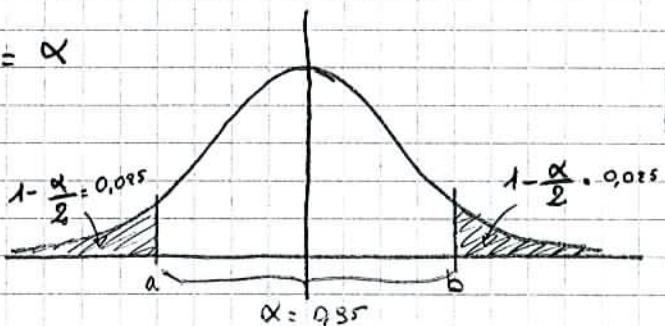
Rq: $T(X_1, \dots, X_n)$ n'est pas unique

Intervalle de confiance pour m :

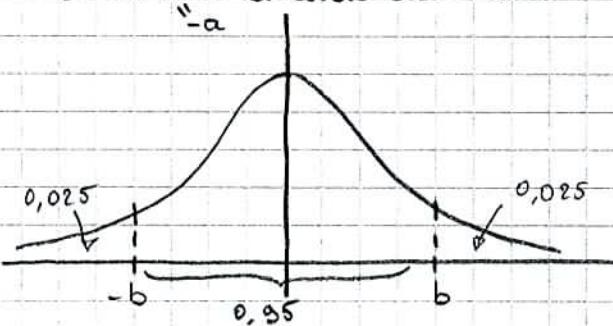
il se détermine grâce à

$$P[a < T(X_1, \dots, X_n) < b] = \alpha$$

Prenons $\alpha = 0,95 = 95\%$

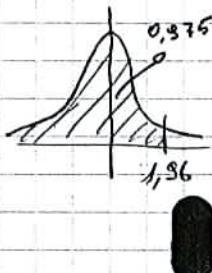


On détermine a et b à l'aide des tables



$$b = 1,96$$

$$a = -1,96$$



$$\text{Donc } P[-1,96 < \frac{\frac{1}{n} \sum X_i - m}{\sqrt{n}} < 1,96] = 95\%$$

$$-1,96 < \frac{\bar{X} - m}{\sqrt{n}} < 1,96 \Leftrightarrow -1,96 \frac{\sqrt{n}}{\sqrt{n}} < \bar{X} - m < 1,96 \frac{\sqrt{n}}{\sqrt{n}}$$

$$\Leftrightarrow \bar{X} - 1,96 \frac{\sqrt{n}}{\sqrt{n}} < m < \bar{X} + 1,96 \frac{\sqrt{n}}{\sqrt{n}}$$

$[\bar{X} - 1,96 \frac{\sqrt{n}}{\sqrt{n}}, \bar{X} + 1,96 \frac{\sqrt{n}}{\sqrt{n}}]$ est l'intervalle de confiance

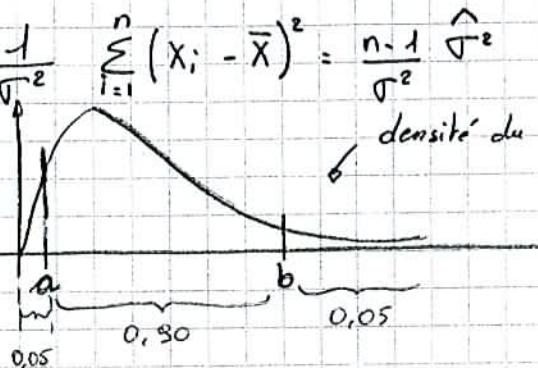
pour m avec $\alpha = 0,95$

Ex 2: $X_i \sim N(m, \sigma^2)$ m inconnue

On cherche un intervalle de confiance pour σ^2

On sait que $\hat{\sigma}^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2$ est un estimateur non biaisé et convergent de σ^2 .

On montre que $T(X_1, \dots, X_n) = \frac{1}{\sigma^2} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2 = \frac{n-1}{\sigma^2} \hat{\sigma}^2$ suit une loi du χ^2_{n-1}



Prenons $\alpha = 0,50$

les tables donnent

$$\left\{ \begin{array}{l} a = \dots \\ b = \dots \end{array} \right.$$

$$a < T(X_1, \dots, X_n) < b \iff a < \frac{1}{\sigma^2} \sum (X_i - \bar{X})^2 < b$$

$$\iff \frac{\sum (X_i - \bar{X})^2}{b} < \sigma^2 < \frac{\sum (X_i - \bar{X})^2}{a}$$

Ex 3: $X_i \sim N(m, \sigma^2)$ Intervalle de confiance pour m , σ^2 étant inconnue

On sait que $\bar{X} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i$ est un bon estimateur de m
et que $\bar{X} \sim N(m, \frac{\sigma^2}{n})$

On ne peut pas prendre $T(X_1, \dots, X_n) = \bar{X}$ car \bar{X} dépend non seulement de m mais aussi de σ^2 .

$$U = \frac{\bar{X} - m}{\sigma / \sqrt{n}} \sim N(0, 1)$$

$$\text{On sait que } V = \frac{1}{\sigma^2} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2 \sim \chi^2_{n-1}$$

$$\text{Donc } \frac{U}{\sqrt{\frac{V}{n-1}}} \sim t_{n-1}$$

loi de Student ou du t, à $n-1$ d° de libertés

$$\begin{aligned} \text{On pose } T(x_1, \dots, x_n) &= \frac{\bar{x} - m}{\sqrt{\frac{1}{n-1} \sum (x_i - \bar{x})^2}} = \frac{\bar{x} - m}{\sqrt{\frac{1}{n-1} \sum (x_i - \bar{x})^2}} \sim t_{n-1} \\ &= \frac{\bar{x} - m}{\sqrt{\frac{1}{n-1} \sum (x_i - \bar{x})^2}} \sqrt{n(n-1)} \sim t_{n-1} \end{aligned}$$

VIII Méthode des moindres carrés : Exemple de la régression linéaire

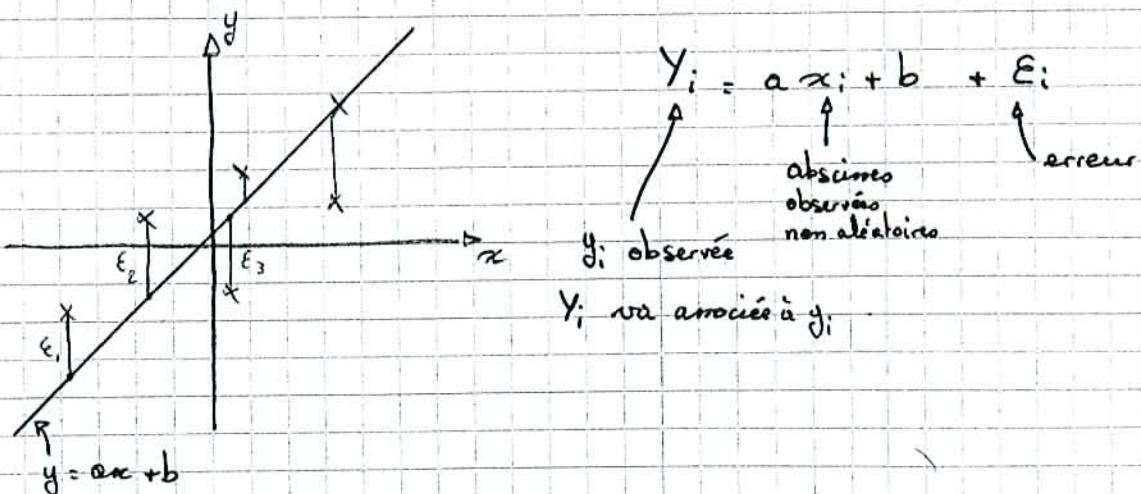
1) Principe

On a un nuage de points (x_i, y_i) et on cherche à estimer une relation fonctionnelle entre y_i et x_i .

Par exemple, on cherche la "meilleure" droite qui passe par ces points (x_i, y_i)

2) Méthode

On modélise les couples (x_i, y_i) de la façon suivante :
(cas de la meilleure droite)



On détermine alors a et b de façon à minimiser

$$g(a, b) = \sum_{i=1}^n \epsilon_i^2 = \sum_{i=1}^n (\hat{y}_i - a x_i - b)^2$$

(cf cours d'optimisation, $g(a, b)$ admet un minimum global unique qui vérifie: $\frac{\partial g(a, b)}{\partial a} = 0 \Leftrightarrow \sum_{i=1}^n 2(y_i - ax_i - b)(-x_i) = 0$ (1)

$$\frac{\partial g(a, b)}{\partial b} = 0 \Leftrightarrow \sum_{i=1}^n 2(y_i - ax_i - b)(-1) = 0 \quad (2)$$

$$(2) \quad n\bar{Y} - an\bar{x} - nb = 0 \Rightarrow \boxed{b = \bar{Y} - a\bar{x}}$$

$$\text{avec } \bar{Y} = \frac{1}{n} \sum y_i \text{ et } \bar{x} = \frac{1}{n} \sum x_i$$

$$(1) \quad \sum y_i x_i - a \sum x_i^2 - nb \bar{x} = 0$$

$$\frac{1}{n} \sum y_i x_i - \frac{a}{n} \sum x_i^2 - (\bar{Y} - a\bar{x})\bar{x} = 0$$

d'où
$$a = \frac{\frac{1}{n} \sum y_i x_i - \bar{Y}\bar{x}}{\frac{1}{n} \sum x_i^2 - \bar{x}^2}$$

Si $\sigma_X \neq 0$: $a = \frac{E(XY) - E(X)E(Y)}{\sigma_X^2} = \rho_{X,Y} \frac{\sigma_Y}{\sigma_X}$ et $b = E(Y) - aE(X) = E(Y) - \rho_{X,Y} \frac{\sigma_Y}{\sigma_X} E(X)$.

Nous trouvons alors l'approximation affine :

$$\hat{Y} = E(Y) + \rho_{X,Y} \frac{\sigma_Y}{\sigma_X} [X - E(X)].$$

La droite $y = ax+b$ porte le nom de *droite de régression de Y en X*. Son équation peut s'écrire sous la forme :

$$\frac{y-m_Y}{\sigma_Y} = \rho_{X,Y} \frac{x-m_X}{\sigma_X} \quad [\text{III.21a}]$$

Cette droite passe par le point $[E(X), E(Y)]$ appelé *centre de gravité de la probabilité unité* sur \mathbb{R}^2 .

L'écart quadratique moyen minimum obtenu entre Y et son approximation affine \hat{Y} est alors de :

$$\begin{aligned} E[Y - E(Y) - \rho_{X,Y} \frac{\sigma_Y}{\sigma_X} [X - E(X)]]^2 &= E[Y - E(Y)]^2 + \rho_{X,Y}^2 \frac{\sigma_Y^2}{\sigma_X^2} E[X - E(X)]^2 - 2\rho_{X,Y} \frac{\sigma_Y}{\sigma_X} E[Y - E(Y)][X - E(X)] \\ &= \sigma_Y^2 + \sigma_Y^2 \rho_{X,Y}^2 - 2\sigma_Y^2 \rho_{X,Y}^2 = \sigma_Y^2 (1 - \rho_{X,Y}^2). \end{aligned}$$

Cet écart est d'autant plus grand que la variance de Y est grande (grande dispersion des valeurs que peut prendre Y) et que la corrélation linéaire de X et de Y est petite.

Si $\sigma_X = 0$: nous avons $X - m_X = 0$ presque sûrement. La minimisation de l'expression [III.20] est indéterminée et tout revient en se fixant $a = 0$, à chercher un nombre b tel que $E[Y-b]^2$ soit minimum. D'après ce que nous avons dit sur la variance de Y , on trouve $b = m_Y$.

Nous constatons que si $\rho_{X,Y} = 0$, la droite de régression de Y en X devient $y = m_Y$. Comme dans le cas précédent, la meilleure approximation de Y au sens des moindres carrés, sous forme d'une fonction affine de X est $Y = m_Y$.

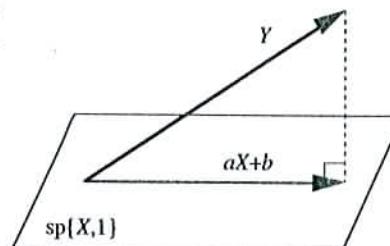
Remarque : Ces résultats peuvent s'obtenir plus simplement de manière géométrique en considérant l'espace de Hilbert $L^2(\Omega, \mathcal{Q}, P)$ des variables aléatoires du second ordre définies sur Ω :

D'après les propriétés des espaces de Hilbert, trouver l'approximation affine $aX+b$ de Y qui minimise $E[Y-aX-b]^2$ est équivalent à projeter orthogonalement le vecteur Y sur l'espace vectoriel noté $\text{sp}\{X, 1\}$ engendré par les vecteurs X et 1 (variable aléatoire $1_\Omega(\omega)$) :

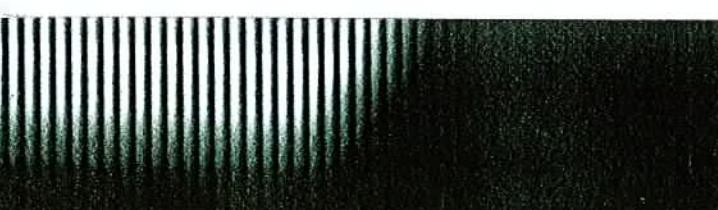
$$Y - aX - b \perp X \Leftrightarrow E[(Y - aX - b)X] = 0$$

$$Y - aX - b \perp 1 \Leftrightarrow E[(Y - aX - b)1] = 0$$

et l'on retrouve les équations précédentes.



On pourrait chercher également une approximation de X comme fonction affine de Y . Un raisonnement équivalent donnerait une *droite de régression de X en Y* qui aurait pour équation si $\sigma_Y \neq 0$: $x = E(X) + \rho_{X,Y} \frac{\sigma_X}{\sigma_Y} [y - E(Y)]$. Soit :



Chap 2: Tests statistiques

I Généralités:

Un test statistique est un mécanisme qui permet de décider à partir d'un échantillon $X = (x_1, \dots, x_n)$ entre deux (ou plus) hypothèses notées H_0 et H_1 . (ou $H_0, H_1, H_2 \dots$)

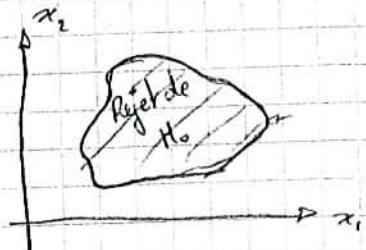
(H_0) s'appelle l'hypothèse nulle. Tandis que (H_1) s'appelle l'hypothèse alternative.

Rq: On se limite dans ce cours à 2 hypothèses

Elaborer une stratégie de test, c'est déterminer une statistique notée $T(x_1, \dots, x_n)$ telle que :

si $T(x_1, \dots, x_n) \in \Delta$ alors on rejette l'hypothèse H_0
(c'est à dire on accepte H_1)

si $T(x_1, \dots, x_n) \notin \Delta$ alors on accepte l'hypothèse H_0



Vocabulaire: $\{(x_1, \dots, x_n) / \underbrace{T(x_1, \dots, x_n) \in \Delta}_{\text{on rejette } H_0}\}$ s'appelle la région critique du test

On distinguerà dans ce cours les tests dits paramétriques des tests non paramétriques. Un test est paramétrique si la forme de la loi des VA x_i est connue et que l'on cherche à tester la valeur d'un ou de plusieurs de ses paramètres.

Exemple: $x_i \sim N(m, \sigma^2)$ σ^2 connue

Test n°1

$(H_0) m = 1$

$(H_1) m = 2$

On parle d'hypothèses simples lorsque elles sont réduites à un point. (1 seule valeur du paramètre)
Le test n°1 est un test d'hypothèses simples.

Test n°2: $(H_0) m > 0$ $(H_1) m \leq 0$

Ce test est un test paramétrique à hypothèses appelées hypothèses Composées.

Test n°3: $(H_0) X \sim N(m, \sigma^2)$ (H_1) non H_0

Ce test est non paramétrique car il porte sur la loi de la variable X_i et non pas sur ses paramètres.

Rq: Pour le test n°1 on pourrait envisager la stratégie suivante

Rejet de H_0 si $\bar{X} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i > 1,5$

La région critique est séparée par un hyperplan (droite pour $n=2$, plan pour $n=3$).

Pour déterminer la performance d'un test, on s'intéressera aux risques de se tromper:

① risque de 1^{re} espèce
risque α $\alpha = P[\text{Rejeter } H_0 / H_0 \text{ vraie}]$

② risque de 2^{nde} espèce
risque β $\beta = P[\text{Rejeter } H_1 / H_1 \text{ vraie}]$

Un test sera d'autant meilleur que α et β soient "petits"

α et β jouent des rôles parfaitement symétriques et pourtant:

[Ex 1:] (H_0) le patient est sain

(H_1) le patient est atteint d'une maladie x

(Rq: le patient est sain signifie absence de maladie \Rightarrow hypothèse nulle)

$\alpha = P[\text{on décide que le patient est malade} / \text{le patient est sain}]$
probabilité de fausse alarme (PFA)

$\beta = P[\text{on décide que le patient est sain} / \text{le patient est malade}]$
probabilité de non détection (PND)

Dans la mesure où on a le choix, on privilégiera β

[Ex 2 :]	H_0 non H_1	(absence d'avion)
	H_1 un avion bombarde l'ONU	(présence d'avion)

$\alpha = \text{PFA}$

$\beta = \text{PND}$

Définition : On appelle puissance du test $\pi = 1 - \beta$
(probabilité de détection)

II Exemple :

$$X_i \sim N(m, \sigma^2) \quad \sigma^2 \text{ connue}$$

$$(x_1, \dots, x_n) \text{ échantillon} \quad H_0: m = m_0 \quad H_1: m = m_1 > m_0$$

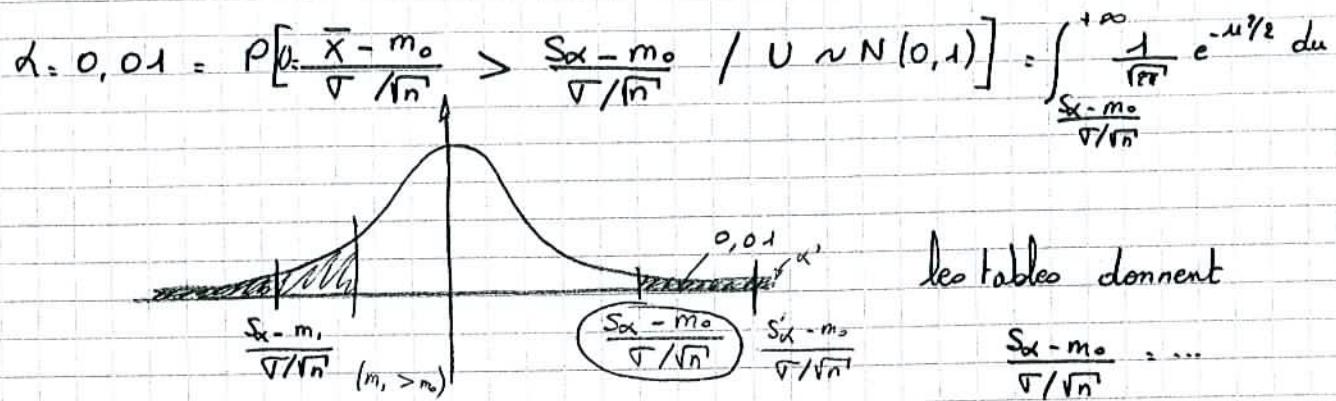
Etudions la stratégie suivante :

$$\text{Rejet de } H_0 \text{ si } \bar{X} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i > s_\alpha \quad (\text{seuil } s_\alpha \text{ dépend du risque } \alpha)$$

Détermination de s_α : On se fixe α (en général 0,1 ; 0,05 ; 0,01 ; ou 0,005)

$$\begin{aligned} \alpha &= 0,01 = P[\text{rejeter } H_0 / H_0 \text{ vraie}] \\ &= P[\bar{X} > s_\alpha / m = m_0] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{On sait que } \bar{X} &\sim N\left(m, \frac{\sigma^2}{n}\right) \\ &= P[\bar{X} > s_\alpha / \bar{X} \sim N(m_0, \frac{\sigma^2}{n})] \end{aligned}$$



d'où $s_{\bar{X}} = \dots$

plus $\alpha \downarrow$, plus $s_{\bar{X}} \rightarrow$

Calcul de β (ou de $\pi = 1 - \beta$)

$$\begin{aligned} \beta &= P[\text{rejeter } H_0 / H_1 \text{ vraie}] = P\left[\bar{X} < s_{\alpha} / m = m_1\right] \\ &= P\left[V: \frac{\bar{X} - m_1}{\sigma / \sqrt{n}} < \frac{s_{\bar{X}} - m_1}{\sigma / \sqrt{n}} \mid V \sim N(0,1)\right] \end{aligned}$$

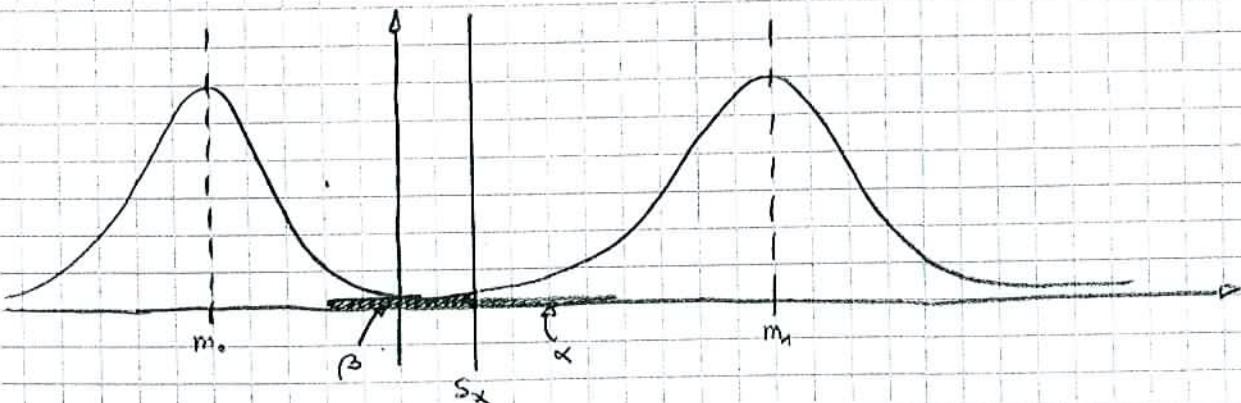
On détermine β : $\int_{-\infty}^{\frac{s_{\bar{X}} - m_1}{\sigma / \sqrt{n}}} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-u^2/2} du$ à l'aide des tables de la loi normale.

plus $\alpha \downarrow$, plus $s_{\bar{X}} \rightarrow$ et donc plus $\beta \rightarrow$

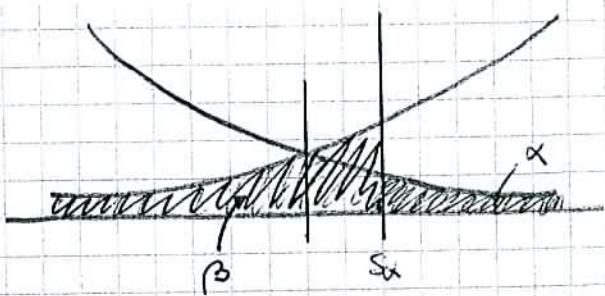
α et β varient en sens inverse (β fait \downarrow décroissante de α)

Autre représentation, $\alpha = P\left[\bar{X} > s_{\alpha} \mid \bar{X} \sim N(m_0, \frac{\sigma^2}{n})\right]$

$\beta = P\left[\bar{X} < s_{\alpha} \mid \bar{X} \sim N(m_1, \frac{\sigma^2}{n})\right]$



ZOOM



Si on cherche à minimiser $\alpha + \beta$, il faut placer S_α à l'intersection des 2 courbes.

III Théorème (ou LEMME) de NEYMAN - PEARSON (1933)

(NP)

L'approche de NP consiste à fixer α et à chercher un test qui minimise β . (pour cette valeur de α fixé). On dit souvent que le test de NP est optimal.

III-1. Cas de variables aléatoires continues et d'hypothèses simples.

$$(H_0) \theta = \theta_0 \quad (H_1) \theta = \theta_1$$

X_i possède une densité de probabilité sous chacune des 2 hypothèses notées $f(x_i; \theta_0)$ et $f(x_i; \theta_1)$

densité de X_i
sous H_0

densité de X_i
sous H_1

A α fixé, le test qui minimise β est de la forme

$$\text{Rejet de } H_0 \text{ si } \frac{L(x_1, \dots, x_n | H_1)}{L(x_1, \dots, x_n | H_0)} > S_\alpha$$

$$\text{Rq: } L(x_1, \dots, x_n | H_i) = \prod_{j=1}^n f(x_j; \theta_i) = f(x_1, \dots, x_n; \theta_i)$$

Exemple: $X_i \sim N(m, \sigma^2)$ σ^2 connue

$$(H_0) m = m_0 \quad (H_1) m = m_1$$

Le test de NP est défini par

$$\text{Rejet de } H_0 \text{ si } \frac{\prod_{j=1}^n \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp - \frac{(x_j - m_1)^2}{2\sigma^2}}{\prod_{j=1}^n \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp - \frac{(x_j - m_0)^2}{2\sigma^2}} > S_\alpha$$

$$\text{Si } \exp \left[-\frac{1}{2\sigma^2} \left[\sum_{j=1}^n (x_j - m_1)^2 - \sum_{j=1}^n (x_j - m_0)^2 \right] \right] > S_\alpha$$

(on prend le ln)

$$\text{Si } \sum_{j=1}^n (x_j^2 - 2m_1 x_j + m_1^2 - x_j^2 + 2m_0 x_j - m_0^2) < k_\alpha$$

$$\underbrace{-2(m_1 - m_0)n\bar{x}}_{< 0} + n(m_1^2 - m_0^2) < k_\alpha$$

Si $m_1 > m_0$

Rejet de H_0 si $\bar{x} > \mu_\alpha$

Si $m_1 < m_0$

Rejet de H_0 si $\bar{x} < \mu_\alpha$

On retrouve la stratégie du § II

Rq: Effectuer un test de NP c'est:

1) déterminer la zone de rejet de H_0 (zone critique régien)

2) On se fixe α ($= 0,01$ par ex) et on détermine μ_α

3) On calcule la statistique de test (ici $\bar{x} = \frac{1}{n} \in \alpha$)

que l'on compare à μ_α et on accepte ou rejette l'hypothèse avec l'erreur α

4) On calcule β

Une représentation habituelle permettant d'analyser les performances d'un test consiste à tracer les courbes COR (Caractéristiques Opérationnelles du Récepteur) définies par $\text{PD} = 1 - \beta = f(\alpha)$
 \hookrightarrow probabilité de Détection

$$\alpha = \text{PFA} \\ = \text{P}[\text{Rejeter } H_0 / H_0 \text{ vraie}]$$

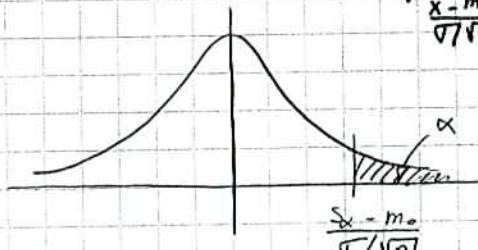
$$\beta = \text{PND} \\ = \text{P}[\text{Rejeter } H_1 / H_1 \text{ vraie}]$$

exemple: On se fixe $\alpha = \text{P}[\bar{x} > s_\alpha / m = m_0]$

$$= \text{P}[\bar{x} > s_\alpha / \bar{X} \sim N(m_0, \frac{\sigma^2}{n})]$$

$$= \text{P}\left[\underbrace{\frac{\bar{x} - m_0}{\sigma/\sqrt{n}}}_{U} > \underbrace{\frac{s_\alpha - m_0}{\sigma/\sqrt{n}}} / U \sim N(0,1)\right]$$

$$= \int_{\frac{s_\alpha - m_0}{\sigma/\sqrt{n}}}^{+\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-u^2/2} du$$



$$\int_x^{+\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-u^2/2} du = \text{erfc}(x) \quad \text{table} \\ + x \nearrow, + \text{erfc} \nearrow$$

$$\text{Donc } \frac{s_\alpha - m_0}{\sigma/\sqrt{n}} = \text{erfc}^{-1}(\alpha)$$

$$\boxed{s_\alpha = m_0 + \frac{\sigma}{\sqrt{n}} \text{erfc}^{-1}(\alpha)}$$

$$\text{PD} = 1 - \beta = \text{P}[\text{accepter } H_1 / H_1 \text{ vraie}]$$

$$= \text{P}[\text{rejeter } H_0 / H_1 \text{ vraie}]$$

$$= \text{P}[\bar{x} > s_\alpha / \bar{X} \sim N(m_1, \frac{\sigma^2}{n})]$$

$$= \boxed{\text{erfc}\left(\frac{s_\alpha - m_1}{\sigma/\sqrt{n}}\right)} = \text{PD}$$

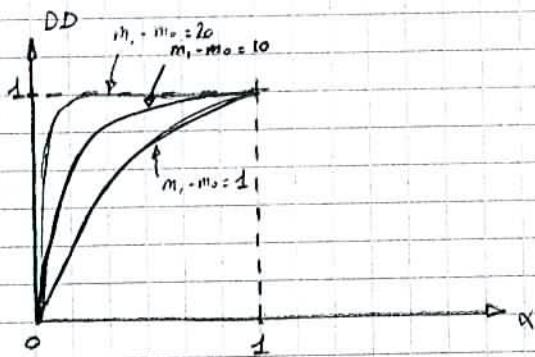
Courbes COR:

$$\boxed{\text{PD} = \text{erfc}\left[\frac{-\sqrt{n}(m_1 - m_0)}{\sigma} + \text{erfc}^{-1}(\alpha)\right]}$$

Interprétations: ① plus $n \rightarrow$ plus $\text{erfc} \rightarrow$ plus PD \rightarrow

qd $n \rightarrow +\infty$ $\text{PD} \rightarrow 1$

- "H₀ et H₁, éloignés"
- ② plus $m_1 - m_0 \rightarrow$ plus PD \rightarrow
 - ③ plus $T \rightarrow$ plus PD \rightarrow



III. 2. Cas discret: ($X = (x_1, \dots, x_n)$ est un échantillon de VA discrètes)

Lemme de Neyman - Pearson:

Parmi tous les tests dont le risque de 1^{ère} espèce est $\leq \alpha$, il en existe un de puissance (PD = $1 - \beta$) maximale défini par

$$\text{Rejet de } H_0 \text{ si } \frac{L(x_1, \dots, x_n | H_1)}{L(x_1, \dots, x_n | H_0)} > s_\alpha$$

Exemple: $X_i \sim P(\lambda)$ $(H_0) \quad \lambda = \lambda_0$ $(H_1) \quad \lambda = \lambda_1 \quad (\lambda_1 > \lambda_0)$

$$\text{Rejet de } H_0 \text{ si } \frac{P[X_1 = x_1, \dots, X_n = x_n | H_1]}{P[X_1 = x_1, \dots, X_n = x_n | H_0]} > s_\alpha$$

$$\text{si } \frac{\prod_{i=1}^n e^{-\lambda_1} \frac{\lambda_1^{x_i}}{x_i!}}{\prod_{i=1}^n e^{-\lambda_0} \frac{\lambda_0^{x_i}}{x_i!}} > s_\alpha$$

$$-n(\lambda_1 - \lambda_0) + \sum x_i (\ln \lambda_1 - \ln \lambda_0) > \ln s_\alpha$$

$$\boxed{\text{Rejet de } H_0 \text{ si } \sum_{i=1}^n x_i > \mu_\alpha}$$

$$\underline{A.N.s} \quad n=2 \quad \lambda_0 = 1 \quad \lambda_1 = 2 \quad \alpha = 0,05$$

$$\alpha = 0,05 = P[\text{Rejeter } H_0 / H_0 \text{ vraie}] = P\left[\sum_{i=1}^n X_i > \lambda_\alpha \mid \lambda = \lambda_0\right]$$

Si $\lambda = \lambda_0$ $X_i \sim P(\lambda_0)$ alors on montre que $X_1 + X_2 \sim P(2\lambda_0)$

$$\alpha = 0,05 = P[U > \mu_\alpha \mid U \sim P(2)]$$

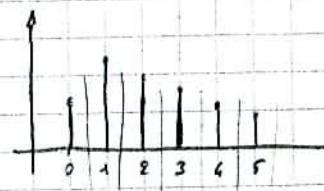
$$\underline{\text{Si } \mu_\alpha \leq 0} \quad P[U > \mu_\alpha] = 1 \quad \underline{\alpha = 1}$$

$$\underline{\text{Si } \mu_\alpha \in]0,1]} \quad P[U > \mu_\alpha] = 1 - P[U = 0] = 1 - \frac{(e\lambda_0)^0}{0!} e^{-2\lambda_0} \approx 0,865$$

table

$$\underline{\text{Si } \mu_\alpha \in]1,2]} \quad P[U > \mu_\alpha] = 1 - P[U = 0 \text{ ou } U = 1] \dots$$

$$\underline{\text{Si } \mu_\alpha \in]3,4]} \quad P[U > \mu_\alpha] = P[U > 4] = 0,0527$$



$$\boxed{\underline{\text{Si } \mu_\alpha \in]4,5]} \quad P[U > \mu_\alpha] = 0,0166}$$

Conclusion: || le test de risque $\alpha \leq 0,05$ le plus puissant est

|| Rejet de H_0 si $x_1 + x_2 > 5$

|| il admet un risque de 1^{ère} espèce $\alpha \neq 0,0166$

Rq: Si n grand, on approche la loi de U par une loi normale en vertu du théorème de la limite centrale

$$\text{ici on aurait} \quad U = \sum_{i=1}^n X_i \stackrel{n}{\approx} N(\lambda, n\lambda)$$

IV Test du rapport des vraisemblances généralisé:

(ou Test GLR (Generalized Likelihood ratio))

Ce test est adapté aux hypothèses composées $\begin{cases} (H_0) \theta \in A \\ (H_1) \theta \in B \end{cases}$

où les ensembles A et B ne sont pas tous deux réduits à un point.

Le test GLR est défini par

$$\text{Rejet de } H_0 \text{ si } \frac{L(x_1, \dots, x_n; \hat{\theta}_{1\text{mv}})}{L(x_1, \dots, x_n; \hat{\theta}_{0\text{mv}})} > s_\alpha$$

où $\hat{\theta}_{0\text{mv}}$ et $\hat{\theta}_{1\text{mv}}$ sont les estimateurs du maximum de vraisemblance de θ sous les hypothèses H_0 et H_1 , respectivement.

$$\text{Rq: } \frac{L(x_1, \dots, x_n; \hat{\theta}_{1\text{mv}})}{L(x_1, \dots, x_n; \hat{\theta}_{0\text{mv}})} = \frac{\sup_{\theta \in \Theta} L(x_1, \dots, x_n; \theta)}{\sup_{\theta \in \Theta} L(x_1, \dots, x_n; \theta)}$$

Test du χ^2 :

Le test du χ^2 est un test d'ajustement (ou d'adéquation) non paramétrique, de la forme $(H_0) L = L_0$ \rightarrow une certaine loi

$$(H_1) L \neq L_0$$

On se propose de tester si l'échantillon (x_1, \dots, x_n) est de loi L_0 (discrète ou continue) ou non.

Principe: On découpe le support de la loi L_0 connue en k parties appelées classes et notées C_1, \dots, C_k .

$$\text{On note } P_{0k} = P[X_j \in C_k \mid X_j \sim L_0]$$

Exemple: $X_j \sim N(m, \sigma^2)$ $C_1 =]-\infty, 0[$ $C_2 = [0, 1]$ $C_3 =]1, +\infty[$

$$P_{01} = P[X_j \in C_1] = \frac{1}{2}$$

$$P_{02} = \int_0^1 \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp(-\frac{x-m}{\sigma^2}) dx$$

$$P_{03} = \int_1^{+\infty} \dots$$

On définit les va y_j^k de la façon suivante :

$$y_j^k = \begin{cases} 1 & \text{si } x_j \in C_k \\ 0 & \text{si } x_j \notin C_k \end{cases}$$

Alors $Z_k = \sum_{j=1}^n y_j^k$ représente la va "nbre d'observations $\in C_k$ "

D'après le théorème de la limite centrale, (les va y_j^k sont ind. dans la mesure où les x_j le sont); pour n grand

$$Z_k \approx \mathcal{N}(n P_{0k}, n P_{0k}(1-P_{0k})) \text{ car } E[Y_j^k] = 1 \cdot P[X_j \in C_k] + 0 \cdot P[X_j \notin C_k]$$

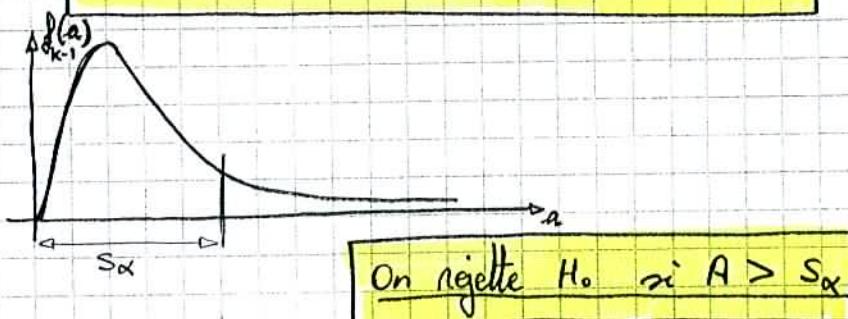
$$\text{Var } Y_j^k = P_{0k} (1 - P_{0k}) \left(\frac{E[(Y_j^k)^2]}{P_{0k}} - \frac{E[Y_j^k]^2}{P_{0k}} \right)$$

$$\text{De manière équivalente } V_k = \frac{Z_k - n P_{0k}}{\sqrt{n P_{0k}}} \sim N(0, 1 - P_{0k})$$

Rq: les VA V_k ne sont pas indépendantes car $\sum_{k=1}^K Z_k = n$
(n = nbre de x_i)

On admettra que sous l'hypothèse H_0 ($x_i \sim L_0$)

$$A = \sum_{k=1}^K \frac{(Z_k - n P_{0k})^2}{n P_{0k}} \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{L} \chi_{k-1}^2$$



Le calcul de s_α se fait comme suit, on se fixe α (par ex 0,01)

$$\alpha = 0,01 = P[\text{Rejeter } H_0 / H_0 \text{ vraie}]$$

$$= P[A > s_\alpha / x_i \sim L_0] = \int_{s_\alpha}^{+\infty} f_{k-1}(a) da \rightarrow \text{Tables du ?}$$

Les tables du χ^2 donnent s_α

$$\sum_{k=1}^K \frac{(z_k - np_{ok})^2}{np_{ok}} \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{L} \chi^2_{K-1}$$

$$Z_k = \sum_{j=1}^n Y_j^k \text{ donc } E[Z_k] = n E[Y_j^k] = n p_{ok}$$

$$\text{cov}(z_i, z_k) = E[z_i z_k] - E[z_i] E[z_k]$$

$$E[z_i z_k] = \sum_{j_1 j_2} E[Y_{j_1}^k Y_{j_2}^i] = \sum_j E[Y_j^k Y_j^i] = 0 \text{ pour } j_1 \neq j_2$$

$$\text{donc } \boxed{\text{cov}(z_i, z_k) = -n^2 p_{oi} p_{ok}}$$

$$\text{Var } z_i : \text{Var}\left(\sum_j Y_j^k\right) = \sum_j \text{Var}(Y_j^k) = n \left[\underbrace{1}_{E(Y_j^k)^2} p_{ok} + o(1-p_{ok}) - \underbrace{p_{ok}^2}_{-(E(Y_j^k))^2} \right]$$

$\boxed{E[z_k] = np_{ok}}$ et $\boxed{\text{Var } z_k = n p_{ok}(1-p_{ok})}$

les variables aléatoires Z_k sont liées car $\sum_{k=1}^K Z_k = n$
nb d'observations \in à la classe C

Donc, on ne considère que

$$Z = \left(\frac{z_1 - np_{o1}}{\sqrt{n}}, \frac{z_2 - np_{o2}}{\sqrt{n}}, \dots, \frac{z_{K-1} - np_{oK-1}}{\sqrt{n}} \right) \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{L} W(0, \Sigma)$$

$$\Sigma = \begin{pmatrix} p_{o1}(1-p_{o1}) & & \\ -np_{o1}p_{o2} & p_{o2}(1-p_{o2}) & \\ & \ddots & \\ -np_{o1}p_{oK-1} & & p_{oK-1}(1-p_{oK-1}) \end{pmatrix}$$

1^{er} théorème sur les formes quadratiques

$$X \sim N_p(\mu, \Sigma) \Rightarrow D^2 = (X - \mu)^T \Sigma^{-1} (X - \mu) \sim \chi_p^2$$

on applique ce théorème à Z et ça marche ...

$$Rq_1 : A = \sum_{k=1}^K \frac{n}{p_{ok}} \left(\frac{z_k}{n} - p_{ok} \right)^2$$

↑ estimation de p_{ok}

On comprend que si H_0 est vraie $\frac{z_k}{n} \neq p_{ok}$ donc A est "petit"

On aura alors $A < s_\alpha$ et on acceptera H_0

Rq 2: la loi de A est valable en théorie pour $n = +\infty$.

En pratique n est fini. On montre que la loi reste valable pour n fini si $n p_{ok} > 4$ ou $5 \quad \forall k$

On a intérêt à choisir des classes de façon à avoir p_{ok} "grand" $\forall k$
 \Rightarrow classes équiprobales

Rq 3: Si L_0 est imparfaitement connue (N_p paramètres inconnus)
ex: $N(m, \sigma^2)$, $N_p = 2$)

On estime m et σ^2 et $A \sim \chi^2_{K-1-N_p}$

V) Test de Kolmogorov: (va continues)

Test d'ajustement: $H_0: L = L_0$

$H_1: L \neq L_0$

On teste si la loi des x_i est L_0 ou non à partir de l'observation

x_1, \dots, x_n .

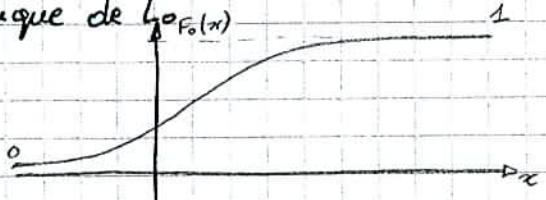
le test de Kolmogorov est défini par:

$$\boxed{\text{Rejet de } H_0 \text{ si } \sup_{x \in \mathbb{R}} |\hat{F}(x) - F_0(x)| > s_\alpha}$$

où $F_0(x)$ est la fd° de répartition théorique de $f_{p_{F_0(x)}}$

$$F_0(x) = \int_{-\infty}^x p_0(u) du$$

\uparrow
densité de proba
associé à L_0



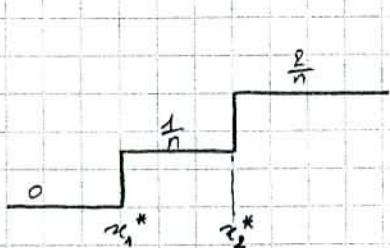
et $F(x)$ est la fd° de répartition empirique

$$D_n = \sup_{x \in \mathbb{R}} |\hat{F}(x) - F_0(x)| = \sup_{i \in \{1, \dots, n\}} \left[\max \left(E_i^+, E_i^- \right) \right]$$

$$E_i^+ = | \hat{F}(x_i^{*+}) - F_0(x_i^*) |$$

$$E_i^- = | \hat{F}(x_i^{*-}) - F_0(x_i^*) |$$

Si tous les x_i sont différents



$$\hat{F}(x_i^{*+}) = \frac{i}{n} \quad \text{et} \quad \hat{F}(x_i^{*-}) = \frac{i-1}{n}$$

$$D_n = \sup_i \left[\max \left| \frac{i}{n} - F_0(x_i^*) \right|, \left| \frac{i-1}{n} - F_0(x_i^*) \right| \right]$$

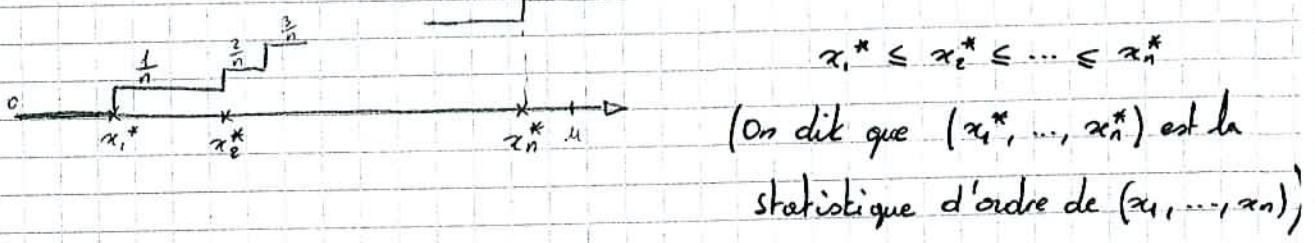
- Rq 3:
- le test de kolmogorov est plus puissant que le test du χ^2 dans la plupart des applications (puissance = $1 - \beta$)
 - Attention, son utilisation est limitée aux lois continues

Rq 4: $\alpha = P[\text{Rejeter } H_0 / H_0 \text{ vraie}]$

et on rejette H_0 si $D_n > s_\alpha$, donc plus $\alpha \rightarrow$
plus $s_\alpha \searrow$

et donc plus il est difficile d'accepter H_0

Si on accepte H_0 , le résultat est d'autant plus
faible que α est grand



Rq: Si tous les x_i^* sont différents deux à deux, les sauts de la fonction en escalier sont de $\frac{1}{n}$

On montre que $D_n = \sup_{x \in \mathbb{R}} |\hat{F}(x) - F_0(x)|$ possède la même loi asymptotique ($n \rightarrow \infty$) sous l'hypothèse H_0 quelle que soit la loi à tester L_0 .

$$P[\sqrt{n} D_n < y] \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \sum_{k=0}^{+\infty} (-1)^k \exp(-2^k y) = k(y)$$

Détermination de S_α :

$$\alpha = P[\text{Rejeter } H_0 / H_0 \text{ vraie}]$$

$$\alpha = P[D_n > S_\alpha / H_0 \text{ vraie}]$$

$$\alpha = 1 - P[D_n \leq S_\alpha]$$

$$\alpha = 1 - P[\sqrt{n} D_n \leq \sqrt{n} S_\alpha]$$

$$\boxed{\alpha \underset{n \rightarrow \infty}{\approx} 1 - k(\sqrt{n} S_\alpha)}$$

on a alors construit des tables qui donnent S_α en fonction de α

Rq 1: pour $n \geq 80$ $\alpha = 0,05$ $S_\alpha \approx \frac{1,3581}{\sqrt{n}}$

$$\alpha = 0,01 \quad S_\alpha \approx \frac{1,6276}{\sqrt{n}}$$

Rq 2: Calcul de D_n

