

Chapitre I: Outils fondamentaux pour les probabilités

Module PROBABILITÉS I

4^{ème} année
DATA Sciences & INFINI

A.U: 2020-2021



- 1 Introduction
- 2 Rappel
- 3 Espace de probabilité fini
- 4 Probabilité conditionnelle
- 5 Variables aléatoires

Introduction

- ✱ La **théorie des probabilités** constitue un cadre mathématique pour la description du hasard (la chance), ainsi que pour le raisonnement en univers incertain.
- ✱ Ses concepts, ses méthodes et ses résultats interviennent dans de très nombreux domaines des sciences et des technologies tels que :
 - La physique (*mécanique quantique : mouvement des particules,...*).
 - La médecine (*la propagation des épidémies,...*).
 - L'économie (*marchés boursiers, politiques d'assurance,...*).
 - La théorie du signal (*codage, compression, débruitage,...*).
 - L'intelligence artificielle (*reconnaissance de formes, réseaux neuronaux,...*).
 - ...

1 Introduction

2 Rappel

- Vocabulaire probabiliste
- Quelques formules de dénombrement

3 Espace de probabilité fini

4 Probabilité conditionnelle

5 Variables aléatoires

Vocabulaire probabiliste

1-Expérience aléatoire : C'est une expérience dont on ne peut pas prévoir le résultat à l'avance. Ce résultat est incertain ou inconnu par l'expérimentateur avant que celui-ci n'effectue l'expérience ou ne la subisse.

Vocabulaire probabiliste

1-Expérience aléatoire : C'est une expérience dont on ne peut pas prévoir le résultat à l'avance. Ce résultat est incertain ou inconnu par l'expérimentateur avant que celui-ci n'effectue l'expérience ou ne la subisse.

Exemples :

- Lancer d'un dé cubique au "hasard" est une expérience aléatoire et le résultat est l'un des nombres de 1 à 6.
- Lancer une pièce de monnaie est une expérience aléatoire et le résultat est la face Pile (P) ou bien la face Face (F).

Vocabulaire probabiliste

2- Espace d'états (ou Univers) : C'est l'ensemble non vide (fini ou dénombrable), noté Ω , de tous les résultats possibles de l'expérience aléatoire qu'on réalise. Chaque élément de Ω est dit une **éventualité (ou issue)** qu'on la note ω .

Vocabulaire probabiliste

2- Espace d'états (ou Univers) : C'est l'ensemble non vide (fini ou dénombrable), noté Ω , de tous les résultats possibles de l'expérience aléatoire qu'on réalise. Chaque élément de Ω est dit une **éventualité (ou issue)** qu'on la note ω .

Exemples :

- Lancer d'un dé : $\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$.
- Lancer d'une pièce de monnaie : $\Omega = \{P, F\}$.
- Relever l'état d'une case mémoire : $\Omega = \{0, 1\}$.
- Interroger un électeur avant un référendum : $\Omega = \{oui, non\}$.
- Compter les clients d'une file d'attente : $\Omega = \mathbb{N}$.
- Observer la durée de fonctionnement d'une machine : $\Omega = \mathbb{R}_+$.
- Observer le nombre d'articles défectueux dans un lot de 15 articles : $\Omega = \{0, 1, 2, \dots, 15\}$.

Vocabulaire probabiliste

- 3- Un événement : - C'est tout sous-ensemble de Ω . Également c'est une proposition (propriété) dépendant du résultat d'une expérience aléatoire dont on peut dire si elle est vraie ou non une fois l'expérience est réalisée.
- L'élément $\{\omega\}$ s'appelle un événement élémentaire.

Vocabulaire probabiliste

- 3- Un événement : - C'est tout sous-ensemble de Ω . Également c'est une proposition (propriété) dépendant du résultat d'une expérience aléatoire dont on peut dire si elle est vraie ou non une fois l'expérience est réalisée.
- L'élément $\{\omega\}$ s'appelle un événement élémentaire.

Exemple : Lancer d'un dé, alors :

$$A = \text{"la face apparente du dé est paire"}$$

est un événement.

- On dit qu'un événement A est réalisé au cours d'une expérience lorsque l'issue de celle-ci rend la proposition vraie. c'est-à-dire :

$$A = \{\omega \in \Omega / A \text{ est réalisé si } \omega \text{ est le résultat de l'expérience}\}$$

Vocabulaire probabiliste

4-Une tribu :

Soit Ω un ensemble quelconque. On appelle tribu ou σ -algèbre sur Ω , toute partie \mathcal{A} de $\mathcal{P}(\Omega)$ (l'ensemble de toutes les parties de Ω) tels que :

- ❶ $\Omega \in \mathcal{A}$.
- ❷ $\forall A \in \mathcal{A}$ alors $\bar{A} \in \mathcal{A}$ (\mathcal{A} est stable par complémentarité).
- ❸ $\forall (A_n)_{n \in \mathbb{N}} \in \mathcal{A}$ alors $\left(\bigcup_{n \in \mathbb{N}} A_n \right) \in \mathcal{A}$ (\mathcal{A} est stable par réunion dénombrable) .

Vocabulaire probabiliste

4- Une tribu :

Soit Ω un ensemble quelconque. On appelle tribu ou σ -algèbre sur Ω , toute partie \mathcal{A} de $\mathcal{P}(\Omega)$ (l'ensemble de toutes les parties de Ω) tels que :

- ❶ $\Omega \in \mathcal{A}$.
- ❷ $\forall A \in \mathcal{A}$ alors $\bar{A} \in \mathcal{A}$ (\mathcal{A} est stable par complémentarité).
- ❸ $\forall (A_n)_{n \in \mathbb{N}} \in \mathcal{A}$ alors $\left(\bigcup_{n \in \mathbb{N}} A_n \right) \in \mathcal{A}$ (\mathcal{A} est stable par réunion dénombrable) .

🔗 Une tribu modélise l'information que l'on peut obtenir à partir des résultats de l'expérience.

Exemples :

- Tribu grossière : $\mathcal{A} = \{\emptyset, \Omega\}$.
- Tribu des parties (appelée aussi tribu discrète) : $\mathcal{A} = \mathcal{P}(\Omega)$.
- $\Omega = \mathbb{R}$: Tribu borélienne c'est la tribu engendrée par la classe des intervalles de la forme $] -\infty, x]$, $\forall x \in \mathbb{R}$ et on la note $\mathcal{B}(\mathbb{R})$.

Quelques formules de dénombrement

- **Échantillon sans répétition (Arrangement)** : On tire un par un et sans remise k éléments parmi n d'une population S ($k \leq n$).

$$\text{Card}(\Omega) = A_n^k = \frac{n!}{(n-k)!}$$

- **Échantillon avec répétitions (Permutation)** : On tire un par un et avec remise k éléments de S .

$$\text{Card}(\Omega) = n^k$$

- **Sous population (Combinaison)** : On tire en une fois k éléments de S , $k \leq n$. On obtient ce qu'on appelle une sous population de taille k de S .

$$\text{Card}(\Omega) = C_n^k = \frac{n!}{k!(n-k)!}$$

Quelques formules de dénombrement

Application :

- Soit $E = \{a, b, c, d, e\}$, quel est le nombre des mots à 3 lettres qu'on peut composer à partir de l'ensemble E ?
- Un étudiant doit répondre à 7 des 10 questions d'un examen. De combien de manières peut-il répondre ?
- Une classe composée de 19 élèves a reçu 4 billets pour un match de football. Calculer le nombre de façons de distribuer ces 4 billets, sachant que les billets sont numérotés et chaque élève ne peut recevoir qu'un seul billet ?

Quelques formules de dénombrement

Solution :

- Il y a $5^3 = 125$ mots à 3 lettres.
- Il s'agit de trouver le nombre de possibilités qu'il y a de tirer 7 questions parmi 10, donc $C_{10}^7 = 120$.
- Le premier billet peut choisir entre 19 élèves, le deuxième billet entre 18 et ainsi de suite, le résultat est $A_{19}^4 = 93024$.

- 1 Introduction
- 2 Rappel
- 3 Espace de probabilité fini**
- 4 Probabilité conditionnelle
- 5 Variables aléatoires

Espace de probabilité fini

Probabilité sur un ensemble fini :

Soit Ω un ensemble fini. On appelle mesure de probabilité sur $\mathcal{A} = \mathcal{P}(\Omega)$ toute application \mathbb{P} de $\mathcal{P}(\Omega)$ dans $[0, 1]$ tels que :

- $\mathbb{P}(\Omega) = 1$.
- $\mathbb{P}(A \cup B) = \mathbb{P}(A) + \mathbb{P}(B)$, si $A \cap B = \emptyset$.

Espace de probabilité fini

Probabilité sur un ensemble fini :

Soit Ω un ensemble fini. On appelle mesure de probabilité sur $\mathcal{A} = \mathcal{P}(\Omega)$ toute application \mathbb{P} de $\mathcal{P}(\Omega)$ dans $[0, 1]$ tels que :

- $\mathbb{P}(\Omega) = 1$.
- $\mathbb{P}(A \cup B) = \mathbb{P}(A) + \mathbb{P}(B)$, si $A \cap B = \emptyset$.

Propriétés :

- $\mathbb{P}(\emptyset) = 0$.
- $\mathbb{P}(A \cup B) = \mathbb{P}(A) + \mathbb{P}(B) - \mathbb{P}(A \cap B)$
- $\mathbb{P}(\cup_{i=1}^r A_i) = \sum_{i=1}^r \mathbb{P}(A_i)$, si A_1, \dots, A_r , $r \geq 1$, sont des sous-ensembles de Ω deux à deux disjoints.

☞ $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ où Ω est un ensemble fini, \mathcal{A} est une tribu et \mathbb{P} une probabilité sur Ω s'appelle un **espace de probabilité fini**.

Espace de probabilité fini

Exemples :

- (1) Un cas particulier important d'espace de probabilité fini $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ est celui où \mathbb{P} est la probabilité uniforme sur Ω définie par : $\mathbb{P}(\{\omega\}) = \frac{1}{|\Omega|}$

Dans ce cas $\mathbb{P}(A) = \frac{|A|}{|\Omega|}$.

- (2) Soit (Ω, \mathcal{A}) un espace mesurable. La masse de Dirac δ_x en $x \in \omega$ est la probabilité définie par $\delta_x(A) = 1$ si $x \in A$ et 0 si $x \notin A$. En d'autre terme $\delta_x(A) = 1_A(x)$.

- (3) Soit $\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$ muni de la tribu de ses parties et de la mesure $\mathbb{P} = \frac{1}{6} \sum_{1 \leq i \leq 6} \delta_i$, (proportionnelle à la mesure de comptage). Cette mesure est une probabilité. Cette probabilité sert à modéliser le jet d'un dé.

Intuitivement, si $A \in \mathcal{P}(\Omega)$, alors $\mathbb{P}(A)$ est la probabilité que le jet du dé donne un chiffre appartenant à l'ensemble A . Par exemple $\mathbb{P}(\{i\}) = \frac{1}{6}$ pour tout $i \in \Omega$, et aussi la probabilité de tirer un chiffre paire est $\mathbb{P}(\{2, 4, 6\}) = \frac{1}{2}$.

1 Introduction

2 Rappel

3 Espace de probabilité fini

4 Probabilité conditionnelle

- Formule des probabilités totales / Théorème de Bayes
- Indépendance

5 Variables aléatoires

Probabilité conditionnelle

Probabilité conditionnelle pour les événements

Soit $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ un espace de probabilité. Soient A et B deux événements tel que $\mathbb{P}(B) \neq 0$, alors la probabilité conditionnelle de A sachant B , notée $\mathbb{P}(A/B)$, est définie par :

$$\mathbb{P}(A/B) = \frac{\mathbb{P}(A \cap B)}{\mathbb{P}(B)}.$$

Probabilité conditionnelle

Probabilité conditionnelle pour les événements

Soit $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ un espace de probabilité. Soient A et B deux événements tel que $\mathbb{P}(B) \neq 0$, alors la probabilité conditionnelle de A sachant B , notée $\mathbb{P}(A/B)$, est définie par :

$$\mathbb{P}(A/B) = \frac{\mathbb{P}(A \cap B)}{\mathbb{P}(B)}.$$

Remarques :

- Soit B un événement, telle que $\mathbb{P}(B) \neq 0$.

L'application $\mathbb{P}(\cdot/B) : \mathcal{A} \longrightarrow [0, 1]$ définie par : $\mathbb{P}(A/B) = \frac{\mathbb{P}(A \cap B)}{\mathbb{P}(B)}$, $\forall A \in \mathcal{A}$, est une probabilité sur \mathcal{A} , appelée **probabilité conditionnelle de A sachant B** , qu'on la note également \mathbb{P}_B .

- $\forall B \in \mathcal{A}$ telle que $\mathbb{P}(B) \neq 0$, l'application \mathbb{P}_B est une nouvelle probabilité sur (Ω, \mathcal{A}) .

Probabilité conditionnelle

Système complet d'événements

On dit que la famille $(A_i)_{i \in \mathbb{N}}$ forme un système complet d'événements de Ω si elle vérifie les deux critères suivants :

- $\forall i, j \in \mathbb{N}, A_i \cap A_j = \emptyset.$
- $\cup_{i \in \mathbb{N}} A_i = \Omega.$

Probabilité conditionnelle

Système complet d'événements

On dit que la famille $(A_i)_{i \in \mathbb{N}}$ forme un système complet d'événements de Ω si elle vérifie les deux critères suivants :

- $\forall i, j \in \mathbb{N}, A_i \cap A_j = \emptyset.$
- $\cup_{i \in \mathbb{N}} A_i = \Omega.$

Formule des probabilités totales

On se donne un espace de probabilité $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$, $(A_i)_{i \in \mathbb{N}}$ un système complet d'événements tous de probabilité non nulle et B un événement alors :

$$\mathbb{P}(B) = \sum_{i \in \mathbb{N}} \mathbb{P}(B \cap A_i) = \sum_{i \in \mathbb{N}} \mathbb{P}(A_i) \mathbb{P}(B/A_i).$$

Application : Une compagnie d'assurance estime que les gens peuvent être répartis en deux classes :

- Ceux qui sont enclins aux accidents 'à haut risque', qui représente 30% de la population.
- Ceux qui sont dits 'à risque modéré'.

Les statistiques de cette compagnie montrent qu'un individu 'à haut risque' a une probabilité de 0.40 d'avoir un accident dans un espace d'un an. Cette probabilité tombe à 0.20 pour les gens 'à risque modéré'.

Quelle est la probabilité qu'un nouvel assuré soit victime d'un accident durant l'année qui suit la signature de son contrat ?

Solution : Définissons les évènements suivants :

B : " Le nouvel assuré a un accident durant l'année qui suit la signature de son contrat".

A_1 : " Le nouvel assuré est '*à haut risque*' ".

A_2 : " Le nouvel assuré est '*à risque modéré*' ".

En appliquant la formule des probabilités totales (F.P.T), elle entraîne que :

$$\begin{aligned}\mathbb{P}(B) &= \mathbb{P}(B/A_1)\mathbb{P}(A_1) + \mathbb{P}(B/A_2)\mathbb{P}(A_2) \\ &= 0.4 \times 0.3 + 0.2 \times 0.7 \\ &= 0.26\end{aligned}$$

Probabilité conditionnelle

Théorème de Bayes

Soient $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ un espace de probabilité et $(A_i)_{i \in \mathbb{N}}$ un système complet d'événements de Ω alors :

$$\forall B \in \mathcal{A} \text{ tq } \mathbb{P}(B) \neq 0, \quad \mathbb{P}(A_i/B) = \frac{\mathbb{P}(B/A_i)\mathbb{P}(A_i)}{\sum_{i \in \mathbb{N}} \mathbb{P}(B/A_i)\mathbb{P}(A_i)}.$$

Probabilité conditionnelle

Théorème de Bayes

Soient $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ un espace de probabilité et $(A_i)_{i \in \mathbb{N}}$ un système complet d'événements de Ω alors :

$$\forall B \in \mathcal{A} \text{ tq } \mathbb{P}(B) \neq 0, \quad \mathbb{P}(A_i/B) = \frac{\mathbb{P}(B/A_i)\mathbb{P}(A_i)}{\sum_{i \in \mathbb{N}} \mathbb{P}(B/A_i)\mathbb{P}(A_i)}.$$

Indépendance

Soient $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ un espace de probabilité et A et B deux événements de \mathcal{A} . On dit que A et B sont indépendants ssi $\mathbb{P}(A \cap B) = \mathbb{P}(A) \times \mathbb{P}(B)$.

Probabilité conditionnelle


Théorème de Bayes

Soient $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ un espace de probabilité et $(A_i)_{i \in \mathbb{N}}$ un système complet d'événements de Ω alors :

$$\forall B \in \mathcal{A} \text{ tq } \mathbb{P}(B) \neq 0, \quad \mathbb{P}(A_i/B) = \frac{\mathbb{P}(B/A_i)\mathbb{P}(A_i)}{\sum_{i \in \mathbb{N}} \mathbb{P}(B/A_i)\mathbb{P}(A_i)}.$$

Indépendance

Soient $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ un espace de probabilité et A et B deux événements de \mathcal{A} . On dit que A et B sont indépendants ssi $\mathbb{P}(A \cap B) = \mathbb{P}(A) \times \mathbb{P}(B)$.

 A et B sont indépendants ssi $\mathbb{P}(A/B) = \mathbb{P}(A)$.

Probabilité conditionnelle

Exemple : On jette deux dés, un bleu et un rouge. On considère les événements ci-dessous :

A = "On obtient un nombre inférieur ou égal à 4 sur le dé rouge".

B = "On obtient un 6 sur le dé bleu".

Une modélisation du tirage des deux dés : $\Omega = \{(i, j) : 1 \leq i, j \leq 6\}$ muni de la tribu de ses parties et de la probabilité uniforme \mathbb{P} .

Alors , $\mathbb{P}(A) = \frac{2}{3}$ et $\mathbb{P}(B) = \frac{1}{6}$.

De plus, l'événement $A \cap B = \{(1, 6), (2, 6), (3, 6), (4, 6)\}$ et $\mathbb{P}(A \cap B) = \frac{4}{36} = \frac{1}{9}$, qui est bien le produit de $\mathbb{P}(A)$ et $\mathbb{P}(B)$.

→ Les événements A et B sont indépendants.

- 1 Introduction
- 2 Rappel
- 3 Espace de probabilité fini
- 4 Probabilité conditionnelle
- 5 Variables aléatoires
 - Définition et propriétés
 - Loi d'une variable aléatoire
 - Fonction de répartition d'une v.a. réelle
 - Un aperçu sur les lois usuelles

Variables aléatoires

Définition

On appelle X une **variable aléatoire** (en abrégé v.a.) de (Ω, \mathcal{A}) à valeurs dans (E, \mathcal{B}) , \mathcal{B} une tribu sur E , toute application mesurable :

$$X : \Omega \rightarrow E$$

Variables aléatoires

Définition

On appelle X une **variable aléatoire** (en abrégé v.a.) de (Ω, \mathcal{A}) à valeurs dans (E, \mathcal{B}) , \mathcal{B} une tribu sur E , toute application mesurable :

$$X : \Omega \rightarrow E$$

Propriétés

- Lorsque l'image de Ω par X est un ensemble fini ou infini dénombrable, la v.a est dite **discrète**.
- Lorsque l'image de Ω par X est un ensemble non dénombrable, la v.a est dite **continue**.
- Lorsque $E = \mathbb{R}$, la v.a est dite **réelle**.

Variables aléatoires

Définition

On appelle X une **variable aléatoire** (en abrégé v.a.) de (Ω, \mathcal{A}) à valeurs dans (E, \mathcal{B}) , \mathcal{B} une tribu sur E , toute application mesurable :

$$X : \Omega \rightarrow E$$

Propriétés

- Lorsque l'image de Ω par X est un ensemble fini ou infini dénombrable, la v.a est dite **discrète**.
- Lorsque l'image de Ω par X est un ensemble non dénombrable, la v.a est dite **continue**.
- Lorsque $E = \mathbb{R}$, la v.a est dite **réelle**.

Exemples :

- ① Le nombre des bactéries dans 100 ml de préparation.
- ② Le nombre des mutations dans une séquence de l'ADN.
- ③ Le taux du glucose dans le sang...

Loi d'une variable aléatoire

On suppose dorénavant que $E = \mathbb{R}$.

Définition

Soit $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ un espace de probabilité, on appelle **loi de probabilité d'une v.a. X** , notée \mathbb{P}_X , l'application qui à toute partie $B \in \mathbb{R}$ associe :

$$\mathbb{P}_X(B) = \mathbb{P}(\{\omega \in \Omega : X(\omega) \in B\}) = \mathbb{P}(X^{-1}(B))$$

Loi d'une variable aléatoire

On suppose dorénavant que $E = \mathbb{R}$.

Définition

Soit $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ un espace de probabilité, on appelle **loi de probabilité d'une v.a. X** , notée \mathbb{P}_X , l'application qui à toute partie $B \in \mathbb{R}$ associe :

$$\mathbb{P}_X(B) = \mathbb{P}(\{\omega \in \Omega : X(\omega) \in B\}) = \mathbb{P}(X^{-1}(B))$$

👉 \mathbb{P}_X est une mesure de probabilité sur $X(\Omega)$ (c'est l'image de \mathbb{P} par l'application X .)

Définition

Dans le cas d'une v.a **discrète**, la loi de X est déterminée par :

$$\forall B \in X(\Omega), \mathbb{P}_X(B) = \mathbb{P}(X \in B) = \sum_{x \in B} \mathbb{P}(X = x)$$

Exemple 1 :

* On met au hasard trois boules **distinctes** a , b et c dans trois urnes différentes. L'ensemble des issues possibles est :

$$\Omega = \{(abc|-|-), (-|abc|-), (-|-|abc), (ab|c|-), \dots\}$$

On a $|\Omega| = 3^3 = 27$ et les issues étant équiprobables, d'où on munit Ω de la probabilité $\mathbb{P}(\{\omega\}) = \frac{1}{27}$.

* On considère l'événement $A =$ "la première urne contient deux boules, la seconde une boule", qu'on le note par $(2|1|0)$. Alors

$$A = \{(ab|c|-), (ac|b|-), (bc|a|-)\}$$

$$D'où \quad \mathbb{P}(A) = \mathbb{P}((2|1|0)) = \frac{3}{27} = \frac{1}{9}$$

$$\mathbb{P}((3|0|0)) = \mathbb{P}((0|3|0)) = \mathbb{P}((0|0|3)) = \frac{1}{27},$$

$$\begin{aligned} \mathbb{P}((2|1|0)) &= \mathbb{P}((1|2|0)) = \mathbb{P}((2|0|1)) = \mathbb{P}((1|0|2)) \\ &= \mathbb{P}((0|2|1)) = \mathbb{P}((0|1|2)) = \frac{1}{9}, \end{aligned}$$

$$\mathbb{P}((1|1|1)) = \frac{2}{9}.$$

Exemple 2 :

On met au hasard trois boules **indistinctes** dans trois urnes. L'ensemble des issues possibles est :

$$\Omega = \{(3|0|0), (0|3|0), (0|0|3), (2|1|0), (1|2|0), (2|0|1), (1|0|2), \\ (0|2|1), (0|1|2), (1|1|1)\}$$

On ne peut pas munir Ω de la probabilité uniforme mais de la probabilité suivante :

$$\left(\frac{1}{27}, \frac{1}{27}, \frac{1}{27}, \frac{1}{9}, \frac{1}{9}, \frac{1}{9}, \frac{1}{9}, \frac{1}{9}, \frac{2}{9}\right)$$

Exercice :

On lance deux dés, un rouge et un bleu. L'ensemble des issues possibles est

$$\Omega = \{(1, 1), (1, 2), (2, 1), \dots, (6, 6)\} = \{(i, j), 1 \leq i, j \leq 6\}$$

On a $|\Omega| = 6^2 = 36$. Les issues étant équiprobables, on munit Ω de la probabilité $P(\{\omega\}) = \frac{1}{36}$.

Soient X le résultat du dé rouge, Y le résultat du dé bleu et S la somme. Quelle est la loi de chacune de ces variables aléatoires ?

Fonction de répartition d'une v.a. réelle

Définition

On définit la fonction de répartition \mathbb{F}_X d'une v.a réelle X comme la fonction définie sur \mathbb{R} par :

$$\mathbb{F}_X(x) = \mathbb{P}(X \in] - \infty, x]) = \mathbb{P}(X \leq x), \forall x \in \mathbb{R}.$$

Fonction de répartition d'une v.a. réelle

Définition

On définit la fonction de répartition \mathbb{F}_X d'une v.a réelle X comme la fonction définie sur \mathbb{R} par :

$$\mathbb{F}_X(x) = \mathbb{P}(X \in] - \infty, x]) = \mathbb{P}(X \leq x), \forall x \in \mathbb{R}.$$

Propriétés

Soient X une v.a réelle et \mathbb{F}_X sa fonction de répartition alors on a :

❶ $\forall x \in \mathbb{R}, 0 \leq \mathbb{F}_X(x) \leq 1, \lim_{x \rightarrow +\infty} \mathbb{F}_X(x) = 1 \text{ et } \lim_{x \rightarrow -\infty} \mathbb{F}_X(x) = 0.$

❷ \mathbb{F}_X est \nearrow sur \mathbb{R}

❸ $\forall x, y \in \mathbb{R}$ avec $x \leq y$ on a :

$$\mathbb{P}(X \in]x, y]) = \mathbb{P}(x < X \leq y) = \mathbb{F}_X(y) - \mathbb{F}_X(x)$$

❹ Deux v.a.r X et Y ont la même loi si et seulement si $\mathbb{F}_X = \mathbb{F}_Y.$

Fonction de répartition d'une v.a. réelle

Définition

La fonction de répartition est définie comme suit :

- ❶ Si X est discrète : $\forall x \in \mathbb{R}, \mathbb{F}_X(x) = \sum_{\{y \in X(\Omega) \mid y \leq x\}} \mathbb{P}(X = y).$
- ❷ Si X est continue et \mathbb{F}_X est dérivable sur \mathbb{R} alors $\mathbb{F}'_X = f_X$ où f_X est la fonction de **densité de probabilité** de X . (On pourra dire que X est une v.a.r **absolument continue**).

Fonction de répartition d'une v.a. réelle

Définition

La fonction de répartition est définie comme suit :

- ① Si X est discrète : $\forall x \in \mathbb{R}, F_X(x) = \sum_{\{y \in X(\Omega) \mid y \leq x\}} \mathbb{P}(X = y).$
- ② Si X est continue et F_X est dérivable sur \mathbb{R} alors $F'_X = f_X$ où f_X est la fonction de **densité de probabilité** de X . (On pourra dire que X est une v.a.r **absolument continue**).

Exercice : Donner la fct de répartition de la v.a.r X qui modélise l'expérience du lancer d'une pièce de monnaie.

Un aperçu sur les lois usuelles

- ❶ **Loi de Bernouilli** : $X \sim \mathcal{B}(p)$, $p \in]0, 1[$
 $\mathbb{P}(X = 1) = p$, $\mathbb{P}(X = 0) = 1 - p$.
- ❷ **Loi Binomiale** : $X \sim \mathcal{B}(n, p)$, $n \in \mathbb{N}^*$, $p \in]0, 1[$
 $\mathbb{P}(X = k) = C_n^k p^k (1 - p)^{n-k}$, $k = \{0, \dots, n\}$.
- ❸ **Loi de Poisson** : $X \sim \mathcal{P}(\lambda)$
 $\mathbb{P}(X = k) = \lambda^k \frac{e^{-\lambda}}{k!}$, $k \in \mathbb{N}$.
- ❹ **Loi Uniforme** : $X \sim \mathcal{U}[a, b]$, $a < b$
 $f_X(x) = \frac{1}{b-a} 1_{[a,b]}(x)$
- ❺ **Loi Exponentielle** : $X \sim \mathcal{E}(\lambda)$, $\lambda > 0$
 $f_X(x) = \lambda e^{-\lambda x} 1_{]0, +\infty[}(x)$.
- ❻ **Loi Normale** : $X \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma)$, $(\mu, \sigma) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}_+^*$
 $\forall x \in \mathbb{R}$, $f_X(x) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} \exp\left(-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right)$.



J.Jacod et P.Protter : Probability essentials. Springer 2000.



Yves Coudène : Cours de probabilités, Master 1. Cours disponible en ligne à l'adresse suivante :

[http ://www.math.univ-brest.fr/perso/yves.coudene/probabilites.pdf](http://www.math.univ-brest.fr/perso/yves.coudene/probabilites.pdf) ;