

## 2ème partie : LES LOIS THEORIQUES

I : Variable aléatoire

Une variable aléatoire est une variable pouvant prendre l'une quelconque des valeurs d'un ensemble fini ou infini. Cette variable peut être discrète ou continue. A chacune des valeurs que peut prendre cette variable est associée :

- une probabilité si cette variable est discrète,
- une densité de probabilité si cette variable est continue.

Selon qu'il s'agit d'une variable discrète ou d'une variable continue, on a les représentations graphiques qui associent les probabilités individuelles (ou les densité de probabilité) à la fonction de répartition correspondante.

$E(X)$  : espérance mathématique

$V(X)$  : variance

$$V(X) = E(X^2) - E(X)^2$$

$$Y = bX + a \quad E(Y) = b E(X) + a \quad V(Y) = b^2 V(X)$$

$$Z = X + Y \quad E(Z) = E(X) + E(Y) \quad V(Z) = V(X) + V(Y) \text{ si } X \text{ et } Y \text{ sont indépendantes.}$$

II : Lois associées à une variable discrète

1°) loi Binomiale  $L(X) = (B(n; p))$

C'est une loi à 2 paramètres :  $n$  et  $p$ . C'est la loi d'une variable aléatoire discrète  $X$  pouvant prendre les valeurs entières  $k = 1, 2, \dots, n$  avec les probabilités individuelles :

$$P(X = k) = C_n^k p^k q^{n-k} \text{ avec } q = 1 - p \quad E(X) = np \quad V(X) = npq$$

$$P(X < k) + P(X \geq k) = 1$$

On peut utiliser la récurrence pour déterminer les valeurs de  $p_i$ .

2°) loi de Poisson  $L(X) = P(m)$  ou  $P(\lambda)$

C'est une loi à 1 paramètre :  $m$ . C'est la loi d'une variable aléatoire discrète  $X$  pouvant prendre les valeurs entières  $k = 1, 2, \dots, \infty$  avec les probabilités individuelles :

$$P(X = k) = e^{-m} (m^k / k!) \quad E(X) = V(X) = m = np$$

Il s'agit de la limite de la loi Binomiale quand  $n \rightarrow \infty$ ,  $p \rightarrow 0$  et  $np \rightarrow m$

$$P(X < k) + P(X \geq k) = 1$$

On peut utiliser la récurrence pour déterminer les valeurs de  $p_i$ .

III : Lois associées à une variable continue

1°) loi Normale  $L(X) = N(\mu, \sigma_X)$

C'est une loi à 2 paramètres :  $\mu$  et  $\sigma_X$

$$\mu = E(X)$$

$$\sigma_X = \sqrt{V(X)}$$

La loi normale, ou loi de Gauss ou de Laplace-Gauss, correspond à la situation suivante : "Si une grandeur  $X$  résulte de l'influence d'un grand nombre de facteurs indépendants agissant sous forme additive, de façon telle que chaque cause partielle ait une variance faible par rapport à la variance résultante, les mesures de cette grandeur sont distribuées suivant la loi normale" et la courbe représentative de  $f(x)$  est une courbe "en cloche", symétrique par rapport à la moyenne.

La loi normale est la loi d'une variable  $X$  continue variant de  $-\infty$  à  $+\infty$  dont la densité de probabilité  $f(x)$  est :

$$f(x) = \frac{1}{\sigma_X \sqrt{2\pi}} e^{\left(-\frac{1}{2} \left(\frac{x-\mu}{\sigma_X}\right)^2\right)}$$

$F(X)$  est la fonction de répartition,  $F(X) = \int_{-\infty}^x f(x)dx = P(X < x)$

$$P(X < x) + P(X \geq x) = 1$$

☞ **Loi Normale centrée réduite  $L(T) = N(0, 1)$  avec  $T = \text{variable centrée réduite}$**   

$$t_i = (x_i - \mu) / \sigma_X$$

$$P(T < t_\alpha) = \alpha$$

$$P(T \geq t_\alpha) = 1 - \alpha = P(T < t_{1-\alpha})$$

$$-t_\alpha = t_{1-\alpha}$$

2°) loi du Khi-deux ( $X^2(v)$ ) (Loi de Pearson)

C'est la loi d'une variable aléatoire continue  $X^2(v)$ , somme des carrés de  $v$  variables normales centrées réduites indépendantes  $t_i$ .

Dans le cas d'un échantillon de  $v$  observations indépendantes d'une grandeur  $X$  qui suit une loi Normale, la quantité  $\sum t_i^2$  suit une loi du  $X^2$  à  $v$  ddl (degré de liberté).

$$P(X^2(v) < X^2_{(1-\alpha)}(v)) = 1 - \alpha$$

3°) loi de Student ( $S(v)$ )

C'est la loi d'une variable aléatoire continue  $T$  définie comme étant le rapport entre une variable normale réduite et  $(X^2 / v)^{1/2}$ .

C'est, dans le cadre de ce cours, pour un échantillon de  $n$  observations indépendantes d'une grandeur  $X$  qui suit une loi Normale  $L(X) = N(\mu, \sigma_X)$ , la loi de la fonction des observations :

$$t(v) = (m - \mu) / (\sigma_X / \sqrt{n}) \quad \text{où } v = n - 1 \quad \text{et } \sigma_X^2 = \text{SCE} / (n-1)$$

C'est une loi symétrique centrée sur 0.

$$P(T < t_{\alpha}(v)) = \alpha \quad P(T \geq t_{\alpha}(v)) = 1 - \alpha = P(T < t_{1-\alpha}(v)) \quad -t_{\alpha}(v) = t_{1-\alpha}(v)$$

4°) loi de Fisher - Snedecor ( $F(v_1 ; v_2)$ )

C'est la loi d'une variable aléatoire continue  $F$  définie comme étant le rapport de 2 variables  $X^2$  indépendantes, chacune étant divisée par son ddl.

C'est, dans le cadre de ce cours, pour 2 échantillons indépendants de  $n_1$  et  $n_2$  observations indépendantes provenant de loi Normale de même variance, la loi de la fonction des observations :

$$F(v_1 ; v_2) = \sigma^2_1 x / \sigma^2_2 x \quad \text{où } v_1 = n_1 - 1 \text{ et } v_2 = n_2 - 1$$

$$\text{et } \sigma^2_1 x = \text{SCE}_1 / (n_1 - 1) \text{ et } \sigma^2_2 x = \text{SCE}_2 / (n_2 - 1)$$

$$P(F(v_1 ; v_2) < F_{(1-\alpha)}(v_1 ; v_2)) = 1 - \alpha$$

#### IV Les approximations

