Introduction au logiciel @

Hervé CARDOT

IMB, Université de Bourgogne herve.cardot@u-bourgogne.fr

Master 1 2011-2012



Plan

- Quelques éléments historiques.
- ▶ Installer et lancer <a>¬
- ▶ Les objets essentiels : vecteurs, matrices, listes et data.frame
- Statistique élémentaire et génération de nombres aléatoires
- Les graphiques sous \(\bar{\pi} \).
- Créer ses propres fonctions.
- Comment gagner du temps en évitant les boucles.
- Entrées-Sorties : sauvegarde et importation de données.
- Quelques exemples d'analyses avec
 :
 - Eléments de statistique descriptive
 - Estimation de π à l'aide d'une méthode (probabiliste) de Monte Carlo.
 - Simulations du mouvement Brownien.

Un peu d'histoire

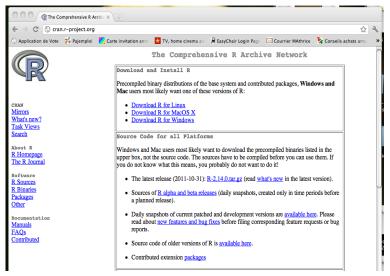
- Rest un logiciel libre (et donc gratuit) distribué par 'GNU Public Licence' spécialisé dans l'analyse statistique et la représentation graphique de données.
 - C'est au départ un clone du logiciel S+ (logiciel payant) qui a petit à petit acquis son autonomie (existe depuis une dizaine d'années) et est devenu une référence dans le monde de la statistique de part son caractère libre qui en fait un outil très dynamique.
 - Il est maintenant disponible pour la plupart des plateformes (Linux, Windows, Mac OSX) sur le site : http://cran.r-project.org/
- ▶ On peut développer ses propres librairies et les partager avec le monde scientifique via internet.
 - Il existe maintenant plus de 1000 librairies ainsi disponibles, spécialisées pour la plupart sur des sujets pointus de statistique et probabilités (MCMC, traitement d'images, génétique statistique, algorithmes stochastiques, ...).

- Le langage de programmation est, comme Matlab ou Scilab, un langage évolué (interprété) basé sur le calcul matriciel (≠ C, C++, Fortran qui sont des langages compilés) et la manipulation simple d'objets complexes (listes, data.frame).
 - Sa simplicité d'utilisation permet de programmer rapidement des algorithmes évolués.
 - Initialement dédié à la statistique, le langage $\mathbb R$ est maintenant suffisamment puissant (et précis) pour le calcul scientifique et l'ingénierie mathématique (domaine de prédilection de Matlab).
- ► Bibliographie.
 - De nombreuses doc. sur internet et à la bibliothèque.
 - "An Introduction to Q" (http://cran.r-project.org/doc/manuals/R-intro.pdf)
 - " pour les débutants", Emmanuel Paradis http://cran.r-project.org/doc/contrib/Paradis-rdebuts_fr.pdf
 - http://fr.wikipedia.org/wiki/R₋(logiciel)
 - **.** . . .

L'aide générale au format HTML est disponible avec la commande en ligne sous 🐨 : >help.start()

Installation de 😱

On télécharge gratuitement $\mathbb R$ sur le site http://cran.r-project.org/ et on sélectionne l'OS voulu (Linux, windows, ...)

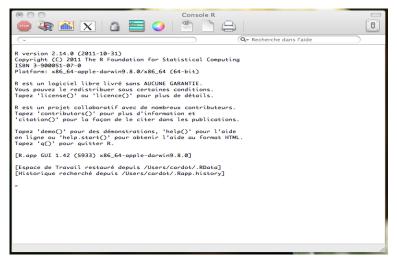


Les manuels et librairies additionnelles (packages) sont également disponibles sur ce site

Démarrage de 😱

Pour lancer , on clique sur l'icône et la fenêtre de commandes apparaît.

Je dispose de la version 2.14 qui date d'octobre 2011.



Le prompteur > indique que est prêt à recevoir les commandes (en ligne).

Pour quitter la session, il faut taper q()

Premiers objets : vecteurs et matrices

Les vecteurs et les matrices sont les objets de base dans .

• On peut *créer manuellement* un vecteur à l'aide de la commande c(elt1,elt2, ...).

Les composantes elt1,elt2, ... du vecteur peuvent être numériques (réelles ou complexes), logiques (TRUE, FALSE) ou alphanumériques (chaines de caractères).

```
> a=c(1,-2,1,35)
[1] 1.00 -2.00 1.35
> a[2]
Γ1] -2
> b=a[c(1,3)]
> log(a)
[1] 0.0000000
                    NaN 0.3001046
Warning message:
In log(a) : production de NaN
> log(b)
[1] 0.0000000 0.3001046
> cos(a)
[1] 0.5403023 -0.4161468 0.2190067
> exp(a)
[1] 2.7182818 0.1353353 3.8574255
> a-2*a
[1] -1.00 2.00 -1.35
> 1/a^2
```

[1] 1.0000000 0.2500000 0.5486968

On crée un vecteur a qui a 3 éléments. On extrait le second élement, puis les 1er et 3ème. Ce nouveau vecteur est appelé b.

L'application de la fonction log au vecteur a (c-à-d à toutes ses composantes) renvoie un message d'avertissement!!

Les fonctions mathématiques classiques (abs, sqrt, cos, sin, tan, exp, log, log10, asin, acos, ^ , ...) sont présentes.

Manipulations de base sur les vecteurs

• On peut concaténer plusieurs vecteurs, extraire des éléments, faire des tests logiques simultanément sur toutes les composantes

```
> a/a
[1] 1 1 1
> a*a - a^2
[1] 0 0 0
> is.numeric(a)
[1] TRUE
> a>0
[1] TRUE FALSE TRUE
> a[a>0]
[1] 1.00 1.35
> ab = c(a,b)
> ab
[1] 1.00 -2.00 1.35 1.00 1.35
> length(ab)
Γ17 5
> ab[-1]
[1] -2.00 1.35 1.00 1.35
> max(ab)
[1] 1.35
> which.max(ab)
Γ17 3
> ab == max(ab)
[1] FALSE FALSE TRUE FALSE
> which(ab==max(ab))
Γ17 3 5
> a<=1 & a>-1
[1] TRUE FALSE FALSE
```

Les opérations s'effectuent sur les vecteurs composantes par composantes.

Elles sont très rapides et ne nécessitent pas l'utilisation de boucles (for ... end comme en C par exemple).

Le vecteur a est numérique, sa 2nde composante n'est pas positive (FALSE).

La longueur du nouveau vecteur ab est de 5. Sa plus grande valeur est 1.35

Les fonctions logiques (>, =>, <, <=, ==, !=) renvoient un vecteur de booléens (TRUE, FALSE).

Les opérateur logiques sont & (et) et | (ou).

Quelques fonctions utiles sur les vecteurs

Les vecteurs créés a,A,B, ... sont stockés dans la mémoire vive de l'ordinateur.

Le logiciel peut parfois nécessiter une mémoire vive importante (2 Gigas voire plus) lorsqu'on manipule de très gros objets.

Il faut noter que @ distingue les minuscules des majuscules.

```
> sort(a)
[1] -2.00 1.00 1.35
> order(a)
[1] 2 1 3
> a[order(a)]
[1] -2.00 1.00 1.35
> A = seg(-1.1.length=3)
> A
[1] -1 0 1
> A = seq(0,1,length=4)
> A
[1] 0.0000000 0.3333333 0.6666667 1.0000000
> A[c(1.3.4)]
[1] 0.0000000 0.6666667 1.0000000
> B = c(1:3,7)
> B
[1] 1 2 3 7
> A*B
[1] 0.0000000 0.6666667 2.0000000 7.0000000
> 3*A[2]
Γ17 1
```

La fonction sort trie les éléments de a dans l'ordre croissant, la fonction order indique l'ordre des éléments.

La fonction seq crée une suite de 3 points équidistants entre -1 et 1, puis de 4 points entre 0 et 1.

On peut afficher certains élements (1,3,4) du vecteur A.

On crée ensuite automatiquement un vecteur B et on effectue une multiplication terme à terme avec A.

Création de matrices

Les matrices sont également les objets de base pour **@**. On peut effectuer sur les matrices de nombreuses manipulations de manière très simple.

```
> A0 = matrix(c(1:6).ncol=2)
> AO
     [,1] [,2]
[1.]
[2,]
[3,] 3 6
> A = matrix(c(1:6),ncol=2,byrow=TRUE)
     [,1] [,2]
[1,] 1 2
[2,] 3 4
[3,]
> A[1,2]
Γ17 2
> A[1.]
[1] 1 2
> A[,1]
> dim(A)
[1] 3 2
> t(A)
     [,1] [,2] [,3]
[1,]
ſ2.1
> C = diag(c(1,2)) ### matrice diagonale
> C
     [,1] [,2]
[1.]
[2,]
```

La fonction matrix crée une matrice à 2 colonnes en "empilant" les éléments (1, 2, ...,6) en "colonnes".

Pour la matrice A, l'option byrow=TRUE empile les éléments dans le sens des lignes.

On peut sélectionner (avec les conventions "usuelles") des élements, des lignes ou des colonnes d'une matrice.

La fonction dim renvoie le vecteur qui contient le nombre de lignes et de colonnes de la matrice.

La transposée est obtenue avec t(A).

Il est également possible de créér directement des matrices diagonales.

Manipulation de matrices

```
> B = t(A) % * % A ## Produit matriciel usuel
> B
     [,1] [,2]
[1.]
     35 44
[2.]
> B*B ## produit terme a terme
     [,1] [,2]
[1.] 1225 1936
[2,] 1936 3136
> B[-1.]
[1] 44 56
> B[,-2]
[1] 35 44
> cbind(B,B) ## concaténation par colonne
     [.1] [.2] [.3] [.4]
[1.]
[2.]
> rbind(B,B) ## par ligne
     [.1] [.2]
[1,]
      35 44
[2,]
      44 56
Γ3.1
      35 44
Γ4.1
> solve(B) ### inverse de B
          [,1]
                    [,2]
[1.] 2.333333 -1.833333
```

[2.] -1.833333 1.458333

Le produit matriciel usuel s'effectue avec la commande %*% tandis que * effectue le produit terme à terme de deux matrices (de dimension compatible).

On peut supprimer une ou plusieurs lignes (ou colonnes) d'une matrice.

La concaténation de matrices (de dimension compatible), colonne par colonne s'effectue avec la commande cbind.

La commande rbind permet la concaténation ligne par ligne.

La fonction solve calcule l'inverse d'une matrice

Diagonalisation et résolution de systèmes linéaires

```
> eigen(B)
$values
[1] 90.7354949 0.2645051
$vectors
          [,1]
[1,] 0.6196295 -0.7848945
[2.] 0.7848945 0.6196295
> y = c(1,2)
> solve(B)%*%y ## a eviter
[1.] -1.333333
[2,] 1.083333
> x= solve(B,y) ## a privilegier
> x
[1] -1.333333 1.083333
> B%*%x
     ۲.1٦
[1,]
ſ2.1
```

La fonction eigen permet de diagonaliser une matrice carrée (symétrique ou non, valeurs propres peuvent être complexes).

Elle renvoie un *liste* constituée du vecteur des valeurs propres (\$values) et de la matrice des vecteurs propres (\$vectors) qui sont rangés en colonne.

La résolution du système linéaire Bx = y peut s'effectuer en inversant la matrice B puis en multipliant par x.

Cette technique est moins précise numériquement et moins rapide que la seconde méthode solve(B,y) qui ne nécessite pas de calculer l'inverse de B.

Une nouvelle structure de données : les listes

Les listes sont des collections d'objets (vecteurs, matrices, ...) qui ne sont pas nécessairement du même type.

Elles sont utilisées par de nombreuses fonctions pour retourner les résultats et permettent en particulier de stocker et manipuler simplement des objets de longueurs différentes dans une même structure.

[1] TRUE FALSE

La fonction eigen est une exemple de fonction adont les résultats sont fournis sous la forme d'une liste.

On crée une liste avec la fonction list.

Chaque élement de la liste peut être appelé soit en utilisant

- son nom précédé de \$.
- Son indice entre double crochet [[.]].

Une structure importante en statistique : les data.frame

Les data.frame se présentent sous la forme d'une matrice dont les colonnes peuvent être associées à des objets de différents modes (numeric, character, ...). Ils constituent une classe particulière de listes où chaque élément de la liste a la même longueur et est associé à une colonne.

Ce format est bien adapté au stockage de données statistiques :

- ▶ individus en lignes
- variables (quantitatives et qualitatives) en colonnes. Chaque colonne a un nom (liste).

Un petit exemple

[1] 3.5 3.0 3.2 3.1 3.6

```
> iris.f[c(1:5),]
  Sepale.long Sepale.larg Petale.long Petale.larg Espece
          5.1
                      3.5
                                  1.4
                                               0.2 setosa
          4.9
                      3.0
                                  1.4
                                               0.2 setosa
         4.7
                      3.2
                                  1.3
                                               0.2 setosa
          4.6
                      3.1
                                  1.5
                                               0.2 setosa
                                  1.4
         5.0
                      3.6
                                               0.2 setosa
> dim(iris.f)
[1] 150
> iris.f$Sepale.long[1:5]
[1] 5.1 4.9 4.7 4.6 5.0
> iris.f[[2]][1:5]
```

Le tableau iris.f, est de type data.frame, il contient des données sur 3 espèces d'iris.

On dispose de 150 fleurs sur lesquelles on a mesuré 5 caractéristiques (taille du data.frame : 150×5).

Data.frame et array

Les data.frame se manipulent à la fois comme des matrices (indices lignes et colonnes) et comme des listes (appel de colonnes par leur nom).

De nombreuses fonctions élémentaires et de statistique avancée sont configurées pour agir sur les structures de ce type.

summary

```
> summary(iris.f)
 Sepale.long
                Sepale.larg
                              Petale.long
                                            Petale.larg
                                                                  Espece
       :4.300
                                    :1.000
                                            Min. :0.100
 Min.
               Min.
                      :2.000
                              Min.
                                                           setosa
                                                                     .50
1st Qu.:5.100
              1st Qu.:2.800
                              1st Qu.:1.600
                                            1st Qu.:0.300 versicolor:50
Median :5.800
              Median :3.000
                              Median :4.350
                                            Median :1.300
                                                           virginica:50
       .5.843
                     :3.057
                                   :3.758
                                            Mean :1.199
 Mean
               Mean
                              Mean
3rd Qu.:6.400
               3rd Qu.:3.300
                              3rd Qu.:5.100
                                            3rd Qu.:1.800
       :7.900
                     :4.400
                                    :6.900
                                             Max. :2.500
 Max.
               Max.
                              Max.
```

▶ La plupart des fonctions liées à la modélisation statistique : modèle linéaire (lm), analyse en composantes principales (princomp), modèle linéaire généralisé (glm), analyse discriminante (lda), modèles additifs (gam), Ces fonctions spécifiques seront étudiées dans vos cours de statistique (M1 et M2).

Pour finir, on peut créer des tableaux (de type matrice) à plus de deux dimensions (évolution d'images dans le temps). La structure s'appelle array (voir aide de \mathbb{R} : >help(array)). Ces objets se manipulent "comme" des matrices (sélections de lignes, colonnes, individus).

Statistique élémentaire

Le calcul statistique et la simulation de phénomènes aléatoires sont les points forts de . Il existe plusieurs centaines de librairies additionnelles (et libres) dédiées à ces thèmes.

Voici quelques fonctions de base en statistique (on se reportera à l'aide de \mathbb{Q} pour plus de détails sur la syntaxe) :

- mean : calcule la moyenne d'un vecteur numérique (mean(X)).
- var et sd : estimation de la variance et de l'écart-type (standard deviation)
 Si X est une matrice, la fonction var renvoie la matrice de variance-covariance.
 (Δ : le dénominateur est n 1.)
- quantile : calcule les quantiles d'un vecteur numérique X. Les quantiles de X à 10%, 50% (=médiane) et 90% : quantile(X,probs=c(0.1,0.5,0.9))
- summary : fournit les statistiques de bases (moyenne, min, max, médiane, ...) et agit sur les données de type data.frame.
 Cette fonction est générale et fournit un résumé des résultats de nombreuses fonctions statistiques plus évoluées (régression, ...)
- table : donne les fréquences et fréquences croisées d'une ou plusieurs variables qualitatives (type facteur)

Statistique élémentaire : quelques exemples

```
> mean(iris.f$Sepale.long)
[1] 5.843333
> quantile(iris.f$Sepale.long)
  0% 25% 50% 75% 100%
4.3 5.1 5.8 6.4 7.9
> quantile(iris.f$Sepale.long.probs=c(0.05.0.95))
       95%
   5%
4.600 7.255
> cov(iris.f[.1:4]) ### = var(iris.f[.1:4])
           Sepale.long Sepale.larg Petale.long Petale.larg
Sepale.long 0.68569351 -0.04243400
                                                 0.5162707
                                     1.2743154
Sepale.larg -0.04243400 0.18997942 -0.3296564
                                                -0.1216394
Petale.long 1.27431544 -0.32965638
                                    3.1162779
                                                1.2956094
Petale.larg 0.51627069 -0.12163937
                                    1.2956094
                                                 0.5810063
> sd(iris.f[.1:4])
Sepale.long Sepale.larg Petale.long Petale.larg
  0.8280661
             0.4358663
                         1.7652982
                                     0.7622377
> cor(iris.f[.1:4])
            Sepale.long Sepale.larg Petale.long Petale.larg
Sepale.long
             1.0000000
                        -0.1175698
                                     0.8717538
                                                 0.8179411
Sepale.larg -0.1175698
                                    -0.4284401
                                                -0.3661259
                        1.0000000
Petale.long 0.8717538 -0.4284401
                                    1.0000000
                                                 0.9628654
Petale.larg 0.8179411 -0.3661259 0.9628654
                                                1.0000000
> table(iris.f$Espece)
    setosa versicolor virginica
        50
                  50
                             50
```

Par défaut la fonction quantile évalue les quantiles à 25% (premier quartile), 50% (médiane), 75% (3ème quartile) ainsi que le minimum et le maximum

La fonction cov est équivalente à var lorsque l'entrée est une matrice (ou un data.frame). Elle calcule les variances des variables et les covariances.

La covariance entre Sepale.long et Sepale.larg est de -0.04.

La fonction cor calcule les coefficients de corrélations 2 à 2.

La fonction table évalue les effectifs, dans l'échantillon, de chacune des espèces.

Génération de nombres aléatoires

Simulation d'une loi Uniforme sur [0.1]

Il est possible de simuler simplement un grande nombre de loi de probabilités différentes (une vingtaine!!!). Voici les plus classiques (simulation de n réalisations indépendantes) :

Loi de probabilité	Commande $\mathbb R$
Poisson (λ)	$ ext{rpois}(ext{n},\lambda)$
Binomiale (n, k, p)	rbinom(n, k, p)
Uniforme[a, b]	$ ext{runif}(n,a,b)$ (par défaut $[a,b]=[0,1]$)
Normale $\mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$	rnorm (n,μ,σ) (par défaut $\mu=0$ et $\sigma^2=1$)
Student (q)	rt(n,q) où q est le nombre de ddl
Fisher (q_1, q_2)	$\operatorname{rf}(n,q_1,q_2)$ où q_1 et q_2 sont les ddl

```
> X = runif(100) ## Simule un vecteur de taille 100, réalisations d'une U[0,1].
> length(X)
[1] 100
> X[1:6]
[1] 0.6413839 0.1981813 0.1463944 0.5828089 0.3969020 0.9056888
> mean(X) ## Calcul de la moyenne du vecteur X
[1] 0.4759544

### Simulation d'une loi normale
> Z = rnorm(20,1,2) ## Z contient 20 réalisations d'une loi N(1,2^2)
> Z[1:5]
[1] 0.4313072 1.5226537 4.7373083 4.3791279 5.1497121
> Z = rnorm(20,1,2)
> Z[1:5]
[1] 2.178782 2.585600 -3.583113 -1.150690 1.540848
```

Quantiles, densités et fonctions de répartition

On peut également évaluer les quantiles de ces distributions ainsi que la valeur de la densité et de la fonction de répartition.

Il faut pour cela remplacer le ${\tt r}$ (pour random) en préfixe de chaque fonction par :

- d : évaluation de la densité (cas continu) ou de la probabilité (cas discret)
- q : évaluation du quantile (cas continu).
- p : évaluation de la fonction de répartition.

La syntaxe dépend des paramètres de la loi considérée (voir dans l'aide). Voici quelques exemples :

```
> dnorm(0) ## resultat : [1] 0.3989423 (=1/sqrt(2*pi))
> pnorm(1.96) ## resultat : [1] 0.9750021
> pnorm(-1.96) ## resultat : [1] 0.02499790
> qnorm(0.95) ## resultat : [1] 1.644854
> punif(0.5) ## resultat : [1] 0.5
> qunif(0.5) ## resultat : [1] 0.5
> qunif(0.5,0.2,1.2) ## resultat : [1] 0.7
```

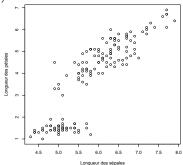
Introduction aux représentations graphiques

Les graphiques sont également un point fort de \mathbb{Q} . Il offre de très nombreuses possibilités dont on peut avoir un premier aperçu avec la démonstration proposée par \mathbb{Q} : >demo(graphics)

Une fonction de base est la commande plot qui permet de tracer des nuages de points.

La syntaxe générale est la suivante pour représenter le vecteur y en fonction de x

```
> plot(x,y,xlab="Légende abscisses",ylab="Legende ordonnées")
## Exemple, représentation de la longueur des pétales en fonction des sépales
> plot(iris.f$Sepale.long,iris.f$Petale.long,xlab="Longueur des sépales",
ylab="Largeur des pétales")
```



Les options de la commande plot sont très nombreuses et on se reportera à l'aide (help(plot)) pour plus de détails :

- Ajout d'un titre avec main (Exemple : plot(x,y,main="Y en fonction de X"))
- Choix des couleurs avec col (Exemple : plot(x,y,col="red"))
- Choix de la taille des points avec cex (Exemple : plot(x,y,cex=2))
- Choix de la forme de points avec pch (Exemple : plot(x,y,pch=1))
- Possibilité de relier les points par des lignes avec type (Exemple : plot(x,y,type="l"))
- Préciser les limites des axes (valeur minimale et maximale) avec xlim et ylim (Exemple : plot(x,y,xlim=c(0,2))

On peut également ajouter sur un graphique existant

- Des lignes (courbes) avec l'instruction lines
- ▶ Une légende avec l'instruction legend



Quelques autres fonctions graphiques utiles

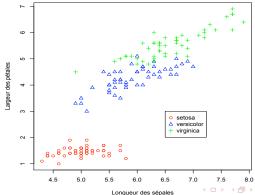
Les diagrammes en barre (barplot) et les diagrammes en secteurs (camemberts, commande pie) sont faciles à tracer avec \mathbb{Q} .

On peut également ajouter à un graphique des segments (segments), des flèches (arrows), du texte (text), ...

Ces formes s'ajoutent à un "plot" déjà créé.

```
La régression linéaire
### Simulation des données
> X = runif(100)
> bruit = rnorm(100,sd=0.5)
> Y = 1+2*X+bruit
#### Représentations graphiques
### Nuage de points (X.Y)
> plot(X,Y,cex=1.5)
### Droite d'équation y = 1+2x
### lwd permet d'augmenter l'epaisseur du trait
> lines(X,1+2*X,1wd=2,col="blue")
### Segments reliant les point (x,v) à (x,1+2x)
> segments(X,Y,X,1+2*X)
### Ajout d'un texte en (0.3.3.1)
                                                             0.2
> text(0.3.3.1. "La régression linéaire".col="blue".cex=2)
```

Un exemple plus sophistiqué



Juxtaposition et sauvegarde de graphiques

Il est possible de juxtaposer plusieurs graphiques sur une même page en modifiant les options graphiques avec la commande par (qui offre de nombreuses possibilités : > help(par))

par(mfrow=c(2,3)) ### 6 graphiques juxtaposés, 2 par ligne et 3 par colonne

On peut enfin sauvegarder de manière automatique les graphiques sous divers Fréquences des trois espèces Longueur des Sépales format (pdf, postscript, ipeg, ...): ### Le fichier pdf "PremiereSauvegarde.pdf" est sauvé ### dans le repertoire courant (de travail). ### Il peut être incorporé dans un rapport ### ou une présentation. > pdf("PremiereSauvegarde.pdf") > par(mfrow=c(1,2) ### > pie(table(iris.f\$Espece), ## Diagramme en secteurs main="Fréquences des trois espèces") 5.5 > with(iris.f, ## La commande with evite de repeter le nom du tableau boxplot(Sepale.long~Espece,main="Longueur des Sépales")) ### La fonction boxplot (boite a moustache) représente les quartiles (25%, ### mediane, 75%). Elle fournit une indication sur la répartition des observations. ### "Sepale.long~Espece" indique que l'on effectue l'analyse de Sepale.long en ### fonction de la variable "Espece". setosa

> dev.off() ## indique la fin des instructions graphiques et effectue la sauvegarde.

virginica

Approximation du nombre π par une méthode de Monte Carlo

Nous présentons sur cet exemple les possibilités de calcul et graphiques de .

Petit problème : donner un estimation de π à l'aide de simulations.

ldée (parmi d'autres) : on simule n observations selon une loi uniforme sur le pavé $[0,1] \times [0,1]$ et on compte la proportion d'observations qui sont à l'intérieur du disque unité

Remarque : l'approximation d'intégrales par génération de nombres aléatoires s'appelle méthode de Monte Carlo.

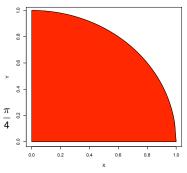
Si $X \sim [0,1]$ et $Y \sim U[0,1]$ indépendantes alors $(X,Y) \sim U([0,1] \times [0,1])$ et,

$$\Pr[(X,Y) \in [a,b] \times [c,d]] = \int_a^b \int_c^d dx dy$$

Par conséquent,

$$\Pr[X^2 + Y^2 < 1] = \int \int_{\{x^2 + y^2 < 1, x \ge 0, y \ge 0\}} dx dy = \frac{\pi}{4}$$

Donc la probabilité de "tomber" dans la partie rouge = $\pi/4$.



```
Génération de n (n=200) réalisations d'une loi uniforme sur [0,1] \times [0,1]. Calcul de la proportion d'observations
```

Calcul de la proportion d'observations dans le quart de disque

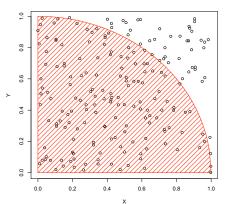
Estimation de π

```
> n=200
> XY.mat = matrix(runif(2*n),ncol=2)
> est.prop = mean(XY.mat[,1]^2+XY.mat[,2]^2<1)
> est.pi = 4*est.prop
> est.pi
[1] 3.12
```

Représentation graphique de notre échantillon à l'aide de la fonction plot.

```
> plot(XY.mat[,1],XY.mat[,2],pch=1,xlab="X",ylab="Y")
```

> polygon(c(X.grid,0),c(sqrt(1-X.grid^2),0),density=10,col="red")



Quelle est la précision de la méthode?

Nous allons répéter 500 fois la manipulation précédente. Introduisons pour cela la fonction for qui permet d'effectuer des boucles.

```
> n.sim=500 ## nombre de répétitions
> n=200
> diff.vecteur = rep(0.length=n.sim)
> for (i in 1:n.sim) { ## debut de la boucle
XY.mat = matrix(runif(2*n),ncol=2)
est.prop = mean(XY.mat[.1]^2+XY.mat[.2]^2<1)
est.pi = 4*est.prop
diff.vecteur[i] = pi - est.pi
} ## fin de la boucle
> summarv(diff.vecteur)
              1st Qu.
        Min.
                          Median
                                      Mean
                                             3rd Qu.
## -0.298400 -0.078410 0.001593 0.001113
                                            0.061590
> boxplot(diff.vecteur) ## répartition des écarts à pi
```

La précision est plutôt bonne en moyenne (écart médian = 0.0015) et 50% des valeurs ont un écart dans l'intervalle [-0.078, 0.062].

Exemple : simulations de mouvements browniens

Le mouvement Brownien est un processus stochastique (variable aléatoire qui évolue dans le temps) bien connu en théorie des probabilités. Il permet de modéliser

- Les trajectoires de particules soumises à des chocs aléatoires (Einstein, 1905)
- ▶ l'évolution temporelle d'actifs boursiers (Bachelier, 1900).

Voici une définition possible (on se limite à l'intervalle de temps [0,1]).

Un mouvement Brownien B(t), pour $t \in [0,1]$ est un processus stochastique qui vérifie

- ▶ B(0) = 0, le point de départ est connu et déterministe (ici égal à 0)
- Les accroissements entre deux instants t > s sont indépendants et sont distribués selon une loi normale centrée de variance t s:

$$B(t) - B(s) \sim \mathcal{N}(0, t - s).$$

On peut montrer ensuite facilement que

$$\forall (s,t) \in [0,1] \times [0,1], \quad \mathbb{E}(B(t)) = 0 \quad \text{et} \quad \mathsf{Cov}(B(t),B(s)) = \mathsf{min}(s,t)$$



Simulation d'un mouvement brownien avec R

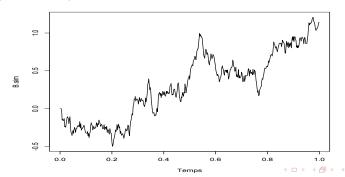


On commence par discrétiser l'intervalle de temps [0, 1] en 501 points équidistant

On utilise ensuite la propriété des accroissements Gaussiens (loi normale) pour simuler chaque accroissement

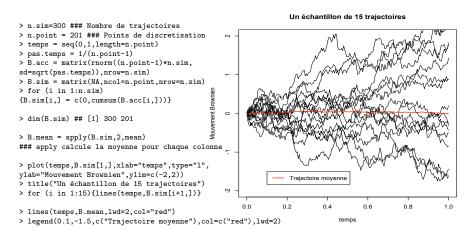
La fonction cumsum calcule les sommes cumulées et permet de générer une trajectoire.

```
### Simulation d'un myt Brownien
### discretisation du temps
> temps = seq(0,1,length=501)
> pas.temps = 1/500
### Simulation des accroissements
> B.acc = rnorm(500,sd=sqrt(pas.temps))
### Simulation d'une trajectoire
> B.sim = c(0,cumsum(B.acc))
> plot(temps, B.sim, type="l", xlab="Temps")
## L'option type="l" relie les points entre eux.
```



Trajectoire moyenne des mouvements Browniens

Nous avons simulé maintenant 300 trajectoires indépendantes de mouvements Browniens et souhaitons vérifier que la trajectoire moyenne empirique est proche de 0.



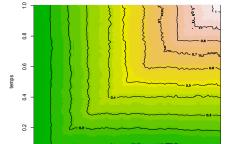
Covariance empirique des mouvements Browniens

On peut aussi tracer la fonction de covariance empirique des trajectoires simulées. C'est une fonction de 2 variables qui doit être proche de $(s,t) \to \min(s,t)$. On peut utiliser pour cela des fonctions graphiques 2D (image, persp, contour, ...) qui produisent de jolis graphiques mais possèdent de très nombreuses options (voir > demo(persp))

- > B.cov.emp = cov(B.sim) ## estimation de la matrice de variance-covariance
- > image(temps, temps, B.cov.emp,col=terrain.colors(20),xlab="temps",ylab="temps", main="Covariance empirique du mouvement Brownien")
- > contour(temps, temps, B.cov.emp, add=TRUE)

0.0

0.2



ο 4

0.6

temps

Covariance empirique du mouvement Brownien

Programmation de ma première fonction

On peut créer simplement ses propres fonctions sous .

Il faut travailler avec un éditeur de texte (Tinn-R par exemple : http://sciviews.org/Tinn-R/) plutôt que directement dans la console :

- Sauvegarde et traces des instructions.
- Correction et modification plus facile.

```
moyvar = function(X){
## Calcul de la moyenne et variance
## Entree
## X : vecteur de taille n
## Sortie, liste a deux élements
## moy = moyenne de X
## var = variance de X
n = length(X)
moyX = sum(X)/n
varX = sum((X-moyX)^2)/n
list(moy=moyX, var=varX)
}
```

Il est quand même possible depuis la console d'éditer et de modifier une fonction à l'aide de la commande fix.

```
> fix(moyvar)
```

La syntaxe est la suivante :

```
Mafonction = function(arg1,arg2,...)
{
## commentaires
instructions
} ## fin de la fonction
```

 renvoie le résultat de la dernière expression évaluée (dernière ligne de commande).

La fonction moyvar a pour entrée un vecteur (numérique) et pour sortie une liste composée de 2 éléments, moy et var.

```
> moyvar(iris.f$Sepale.long)
$moy
[1] 5.843333
$var ### La variance est légèrement différente (denominateur 1/n)
[1] 0.6811222
```

Boucles et exécutions conditionnelles

Comme dans la plupart des langages structurés, les commandes for, if, while, repeat permettent d'effectuer des boucles et des exécutions conditionnelles.

```
SommeN.v1 = function(N){
## Calcul de 1/1+1/2+...+1/N
resultat=0
for (i in 1:N){
resultat = resultat+1/i
resultat ## Valeur retournée par la fonction La syntaxe de while et if sont assez similaires
} ## Fin des instructions de la fonction
NombrePos.v1 = function(X,N=1000){
## Calcul du nombre d'elements de X
## qui sont 'TRUE' parmi les N premiers
## (par défaut N=1000)
NombreP = 0 ## initialisation du compteur
for (i in 1:N){
if (X[i]==TRUE) {NombreP = NombreP+1}
NombreP
> res1 = NombrePos.v1(X)
> res2 = NombrePos.v1(X.N=10000)
```

```
Syntaxe de for :
for (i in 1:100) {
suite d'instructions
```

On peut remplacer 1:100 par une suite ordonnée ou non d'entiers stockés dans un vecteur

```
while (expression logique est vraie) {
suite d'instruction à exécuter
## Exemple
i = 1
while (i<=N){
if (X[i] == TRUE) {NombreP = NombreP+1}
i = i+1
```

On peut fixer également la valeur de certains paramètres par défaut. Ici N=1000 pour res1.

Pour effectuer le calcul sur les 10000 premiers termes (res2), il faut préciser N=10000.



Eviter les boucles et exécutions conditionnelles

n'étant pas un langage compilé (mais interprété ligne à ligne) les instructions de ce type sont exécutées lentement et on préférera, lorsque c'est possible, utiliser les outils de calcul sur les vecteurs et les matrices ("optimisés" sous (R).

```
vecteurN = c(1:N)
resultat = sum(1/vecteurN)
resultat}
> system.time(SommeN.v1(100000))
utilisateur
                système
                             écoulé
                  0.001
      0.217
                              0.218
> system.time(SommeN.v2(100000))
utilisateur
                système
                             écoulé
      0.002
                  0.002
                              0.004
```

 $SommeN.v2 = function(N){}$

calcul de 1/1+1/2+...+1/N

NombrePos.v2 = function(X,N){
Calcul du nombre d'elements de X
qui sont 'TRUE' parmi les N premiers
NombreP = sum(X[1:N])
NombreP}

```
> X=runif(100000) ##

> system.time(NombrePos.v1(X>0.5,N=50000))

utilisateur système écoulé

0.168 0.002 0.168

> system.time(NombrePos.v2(X>0.5,50000))

utilisateur système écoulé

0.002 0.001 0.003
```

La nouvelle version de SommeN remplace la boucle par la fonction sum.

Dans NombrePos.v2 la boucle for et le test if sont remplacés par le comptage (sum) du nombre de TRUE.

La fonction system.time permet de mesurer le temps d'exécution d'une fonction et de comparer la vitesse d'exécution de plusieurs programmes.

La fonction runif(N) simule N réalisations indépendantes d'une loi uniforme sur [0,1]. On cherche donc le nombre de réalisations supérieures à 0.5 parmi les 50000 premières.

Les nouvelles versions (sans boucle) sont au moins 50 fois plus rapides!!!!

Retour sur la simulation des mouvements Browniens

Nous allons pouvoir maintenant créer nos propres fonctions de manière performante.

```
Simul.B = function(p){
## Simulation d'une trajectoire d'un mvt Brownien sur [0,1] discretise en p points
pas.temps = 1/(p-1)
B.acc = rnorm((p-1),sd=sqrt(pas.temps))
B.sim = c(0,cumsum(B.acc))
B.sim
}
```

L'instruction sapply permet ensuite d'appliquer la fonction Simul.B à un vecteur d'entrées et fournit en sortie la matrice des trajectoires simulées correspondant à chaque valeur du vecteur d'entrée.

```
Brown.mat = function(n,p){
## Simulation de n trajectoires Browniennes sur [0,1] discretisées en p points
## Sortie : matrice de taille n x p
res = sapply(rep(p,length=n),Simul.B)
t(res)
}

## Simulation de 300 trajectoires, avec 200 points de mesure
> essai = Brown.mat(300,200)
```

Cette démarche produit des fonctions en général très rapides. On ne fait ici appel à aucune boucle.

Sauvegarde et lecture de données

La sauvegarde et la lecture des données permet de récupérer les résultats obtenus dans une session précédente, importer un fichier de données (statistiques par exemple) ou exporter des données après transformations. La fonction ls() donne la liste des objets présents en mémoire vive

>ls()

```
[1] "Brown.mat" "diff.vecteur" "est.pi" "est.prop" "iris.f"
```

[8] "Simul.B" "XY.mat"

Pour effacer de l'espace de travail les objets "res" et "XY.mat", il suffit de taper

```
> rm(res,XY.mat)
```

La sauvegarde de ces objets (fonctions, matrices, ...), dans un format binaire propre à R est effectuée dans le répertoire courant avec les commandes save et save.image. Pour charger en mémoire des objets sauvés à l'aide de save ou save.image, il faut utiliser l'instruction load

```
> save.image()
> save.image("Mesdonnees.Rdata") ## Pour sauver dans le fichier appelé "Mesdonnees.Rdata"
> save(n.sim,Simul.B,Brown.mat,file="3fns.Rdata") ## pour ne sauver qu'une selection d'objets
```

> load(".Rdata") ## charge en mémoire ce qui a été sauvé par save.image() par défaut
> load("Mesdonnees.Rdata") ## charge en mémoire les objets contenus dans "Mesdonnees.Rdata"



Lorsqu'on quitte une session avec la commande q(), \mathbb{Q} propose systématiquement de sauver l'espace de travail dans un fichier de type ".Rdata", et affiche le message

```
> q()
> Save workspace image? [y/n/c]:
```

Les fichiers de type .Rdata (load et save) sont d'un format qui est propre à @ et ne permettent pas de communiquer avec d'autres logiciels.

Les commandes read.table, read.csv, ... permettent de lire des fichiers textes de formats reconnus (.csv, ...) par de nombreux logiciels (Excel, SAS, ...) et de sauver le résultat dans un objet de type data.frame.

L'exportation d'objets data.frame s'effectue à l'aide des commandes write.table, write.csv en précisant le nom du fichier de sortie.

```
> write.csv(iris.f, file="DonneesIris.csv") ## Sauvegarde de "iris.f" dans le fichier "DonneesIris.csv"
### Il est egalement possible d'importer en mémoire ces données sauvées au format csv
> Donnees.iris = read.csv("DonneesIris.csv")
### Donnees.iris est un objet de type data.frame. Les noms des variables sont toujours présents
> Donnees.iris[1.]
```

Les possibilités sont nombreuses (gestion des tabulations, des virgules, des noms variables, ...) et on se reportera à l'aide (parfois obscure malheureusement) pour plus de précisions.