

STATISTIQUE

CONTENU

1. Quelques exemples de lois de probabilité
2. Test d'hypothèse
3. Application à l'astronomie gamma



Cette formation présente simplement les concepts nécessaires à la compréhension des calculs de probabilité en astronomie gamma. Ces notions seront revues en profondeur dans la suite de votre formation.

PROBABILITÉ

Définition :

Soit un ensemble d'éléments Ω appelé Univers et P une probabilité.

On dit que P est une probabilité si :

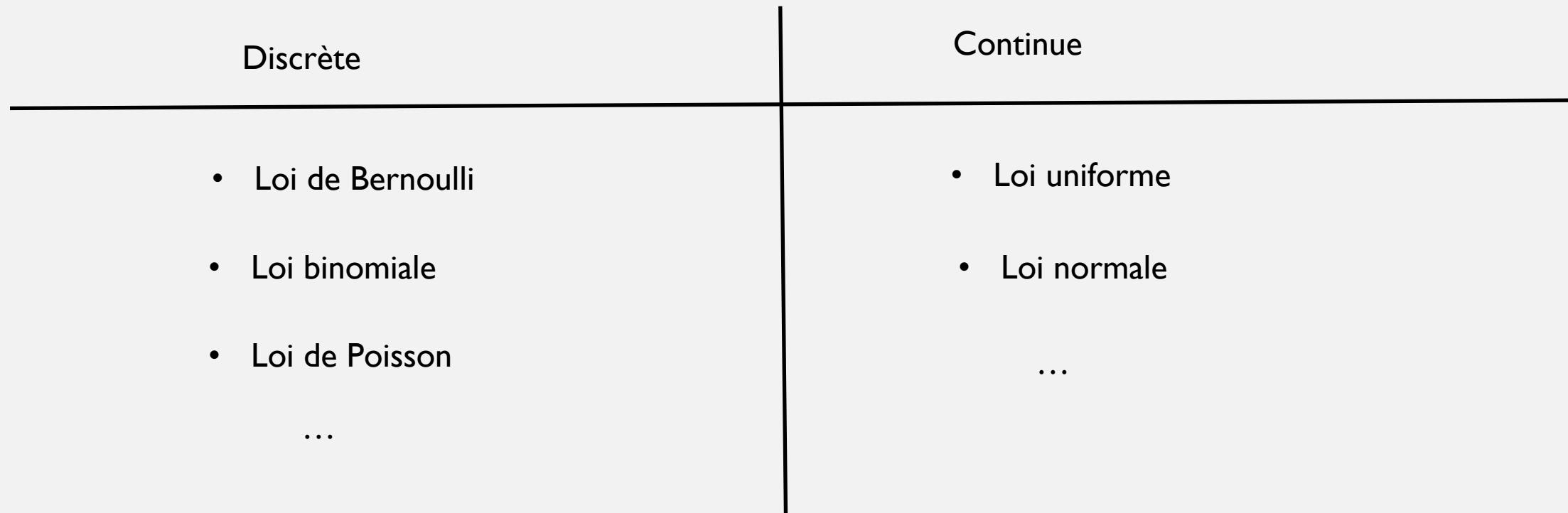
- $\forall a \in \Omega, P(a) \in [0,1]$ Univers : ensemble des résultats possibles
- $P(\Omega) = 1$

Quelques exemples d'Univers:

- Pour un lancer de pièce : {pile, face}
- Pour tirer une carte dans un jeu de 52 cartes : {7 de cœur, 8 de cœur,..}

LOI DE PROBABILITÉ

Définition : Une loi de probabilité décrit le comportement aléatoire d'un phénomène dépendant du hasard



LOI DE BERNOULLI

La loi de Bernoulli correspond à une expérience à deux issues (succès-échec), généralement codées respectivement par les valeurs 1 et 0.

Cette loi dépend d'un paramètre $p \in [0,1]$ mesurant la probabilité de succès et est définie par :

$$P(X = k) = \begin{cases} p & si X = 1 \\ 1 - p & si X = 0 \\ 0 & sinon \end{cases}$$

Application :

$p = \frac{1}{2}$ pour une pièce non truquée

$P(\text{pile}) = \frac{1}{2}$ et $P(\text{face}) = \frac{1}{2}$



LOI BINOMIALE

n épreuves de Bernoulli indépendantes de paramètre $p \in [0,1]$, Cette loi à support fini est définie par :

$$P(X = k) = \binom{n}{k} p^k (1 - p)^{n-k}$$

n ×

Application : Probabilité d'avoir 4 fois pile de suite pour 5 lancés

$$P(X = 4) = \binom{5}{4} p^4 (1 - p)^{5-4} \quad p = \frac{1}{2} \text{ pour une pièce non truquée}$$

$$P(X = 4) = 5 (\frac{1}{2})^5 = 0.16$$



LOI DE POISSON

On s'intéresse à un grand nombre d'événements indépendants. Événements qui surviennent au hasard. On observe qu'ils se produisent λ fois en moyenne durant un intervalle de temps donné. La loi de Poisson indique la probabilité que l'événement se produise seulement k fois exactement durant cette période.

$$p(X = k) = \frac{\lambda^k}{k!} e^{-\lambda}$$

Application : Probabilité qu'il y ait 6 éclairs à une position durant 5 ans sachant que la moyenne $\lambda = 4$

$$p(X = 6) = \frac{4^6}{6!} e^{-4} = 0.1$$

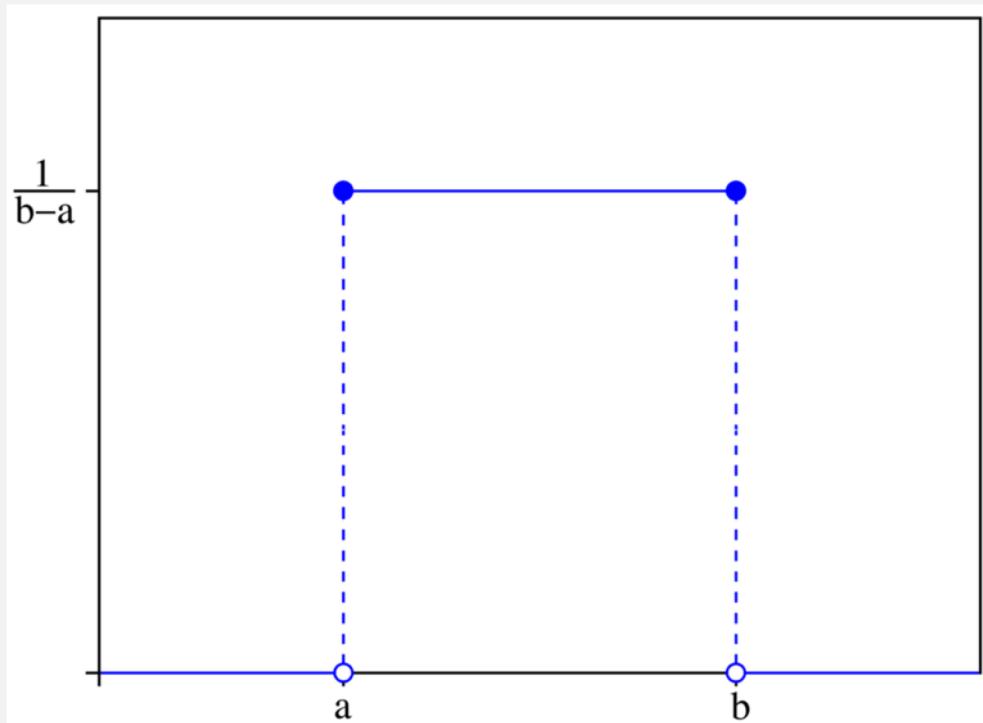


LOI UNIFORME

La loi uniforme sur un intervalle indique, toutes les valeurs de l'intervalle ont les mêmes chances d'apparaître.

La loi uniforme ne dépend que de l'intervalle et sa densité est donnée par :

$$f(X) = \begin{cases} \frac{1}{b-a} & \text{pour } a < X < b \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

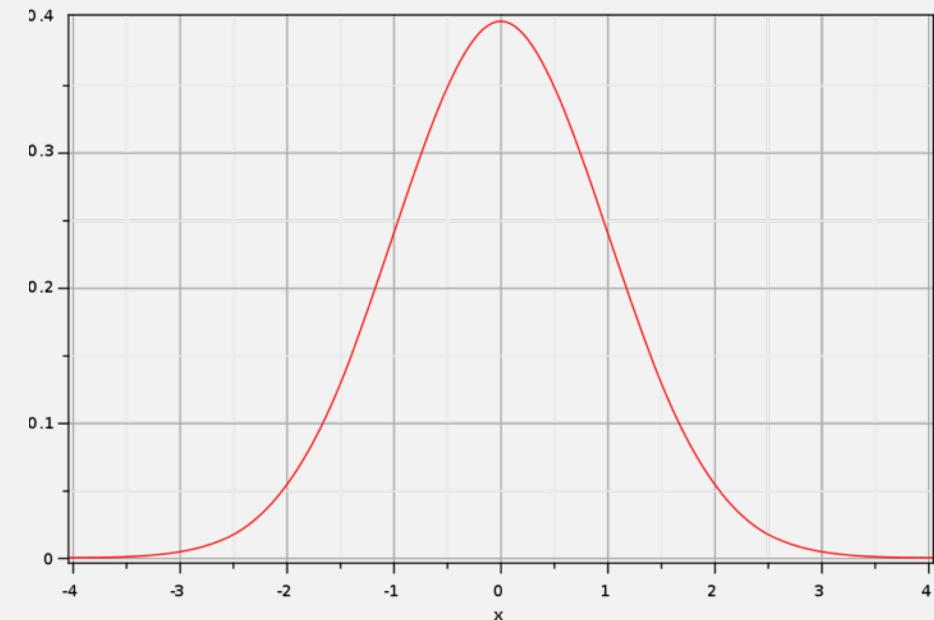


LOI NORMALE

La loi normale, ou loi gaussienne. Elle décrit le comportement des séries d'expériences aléatoires lorsque le nombre d'essais est très grand.

La loi normale est caractérisée par sa moyenne (μ) et par son écart-type (σ).

$$N(X) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(X-\mu)^2}{\sigma^2}}$$



THÉORÈME CENTRAL LIMITE

Enoncé :

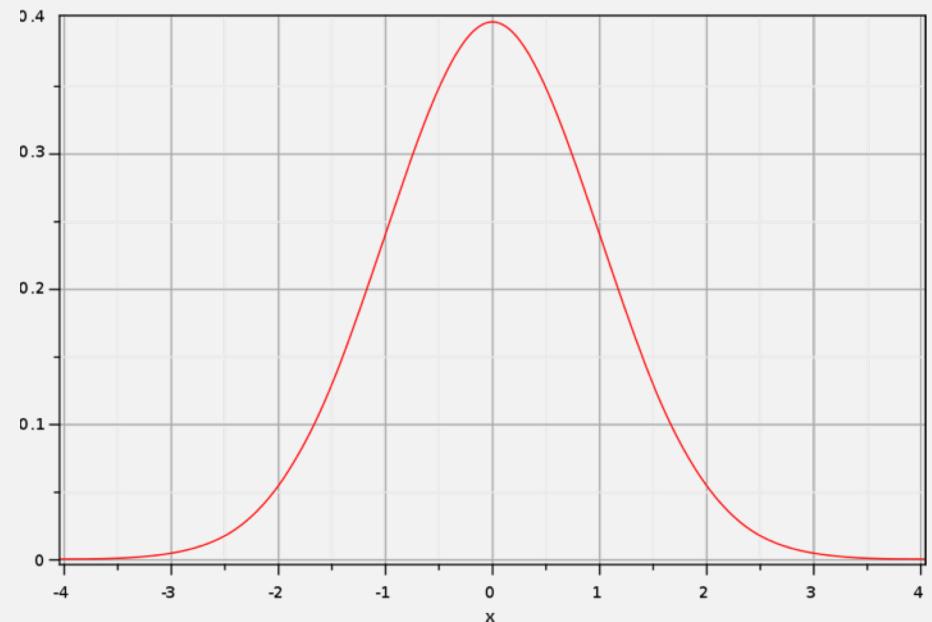
Le théorème central limite établit la convergence en loi de la somme d'une suite de variables aléatoires vers la loi normale

Loi quelconque

Très grand
nombre d'essais



=> Nous allons utiliser seulement des lois normale dans la suite



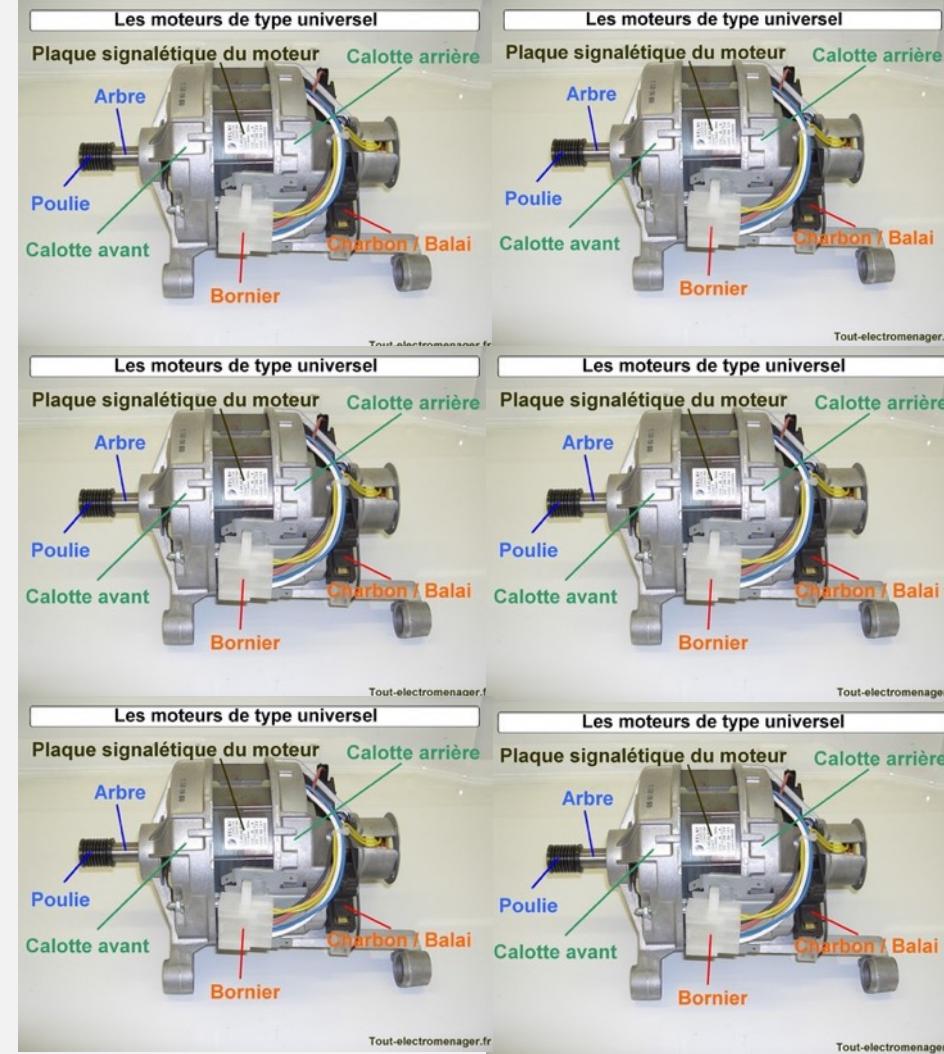
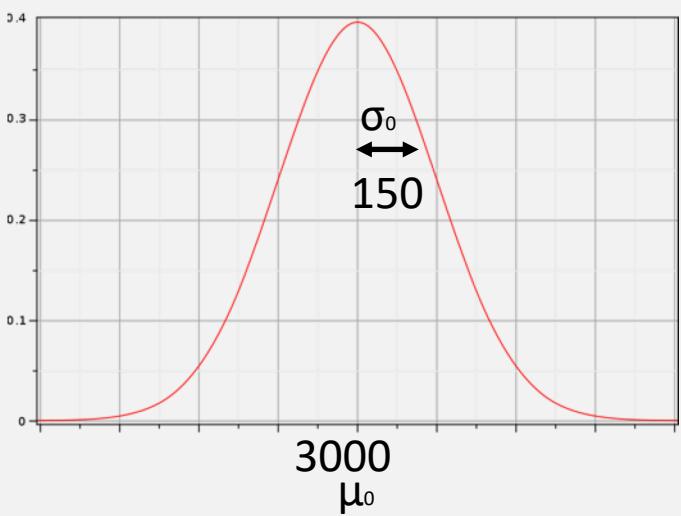
TEST D'HYPOTHÈSE

TEST D'HYPOTHÈSE

Etude d'un cas:

Les moteurs des appareils électroménagers d'une marque M ont une durée de vie moyenne de $\mu_0 = 3000$ h avec un écart-type $\sigma_0 = 150$ h.

A la suite d'une modification dans la fabrication des moteurs, le fabricant affirme que les nouveaux moteurs ont une durée de vie moyenne supérieure à celle des anciens.



TEST D'HYPOTHÈSE

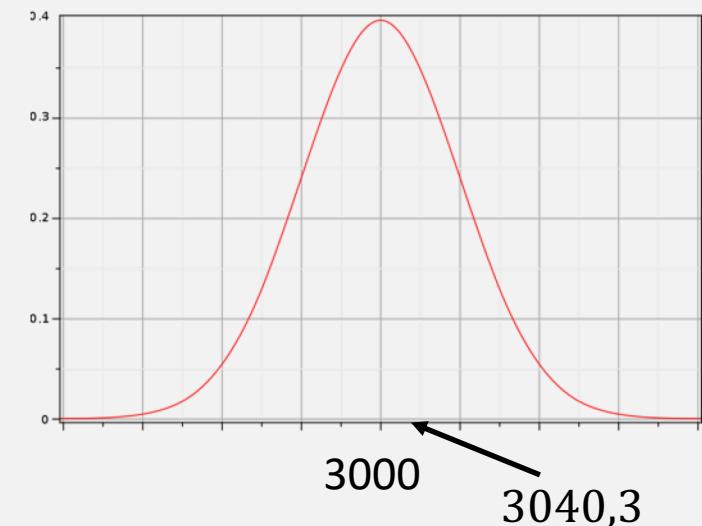
On teste un échantillon de $N = 50$ nouveaux moteurs. On note X_i les durées de vie observées.

On calcule la durée de vie moyenne (empirique) des nouveaux moteurs

$$\bar{X} = \frac{1}{50} \sum_{i=1}^{50} X_i = 3040,3 \text{ h}$$

Question : les nouveaux moteurs apportent-ils une amélioration statistiquement significative dans la durée de vie des appareils électroménagers ?

- Référence : anciens moteurs
Durée de vie moyenne : $\mu_0 = 3000 \text{ h}$, $\sigma_0 = 150 \text{ h}$.
- Echantillon : 50 nouveaux moteurs
Durée de vie moyenne empirique (observée) : $\bar{X} = 3040,3 \text{ h}$



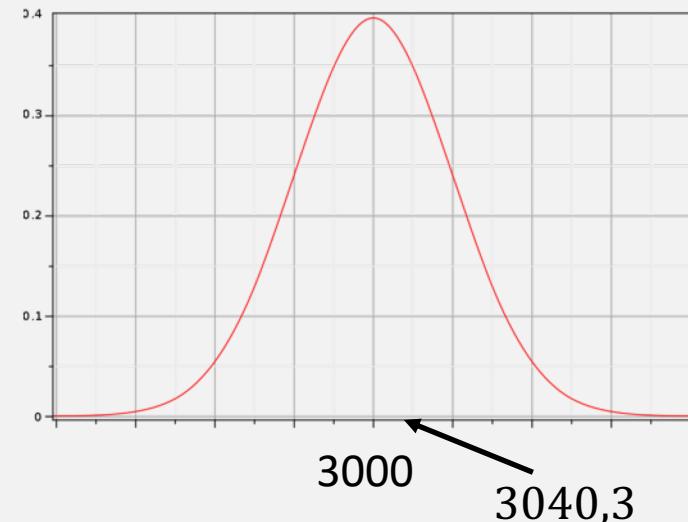
Hypothèse H_0 : le nouveau procédé ne change pas la durée de vie moyenne
Hypothèse H_1 : le nouveau procédé augmente la durée de vie moyenne

TEST D'HYPOTHÈSE

Référence : durée de vie moyenne des anciens moteurs : $\mu_0 = 3000$ h, $\sigma_0 = 150$ h.
Données : échantillon de nouveaux moteurs ($N = 50$) : $\bar{X} = 3040,3$ h.

Comment décider ? \Rightarrow on utilise l'écart entre \bar{X} et la référence μ_0 :

- Ecart $(\bar{X} - \mu_0)$ faible $\Rightarrow H_0$ est favorisé.
- Ecart $(\bar{X} - \mu_0) > 0$ et grand $\Rightarrow H_1$ est favorisé.



Questions :

- L'écart observé $\bar{X} - \mu_0 = 40,3$ heures est-il « suffisamment grand » pour rejeter H_0 ?
- Grand par rapport à quoi ?

TEST D'HYPOTHÈSE

Hypothèse H_0 : le nouveau procédé ne change pas la durée de vie moyenne
L'écart observé $\bar{X} - \mu_0 = 40$, 3 heures est-il suffisamment grand pour rejeter H_0 ?

Sous l'hypothèse H_0 , la durée de vie d'un moteur testé est une v.a. X de moyenne $\mu_0 = 3000$ et d'écart-type $\sigma_0 = 150$ (NB. sa distribution n'est pas connue).

D'après le TLC, sous H_0 , la moyenne \bar{X} de l'échantillon suit une loi gaussienne pour N suffisamment grand ($N = 50 > 30$) :

$$\bar{X} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N X_i \sim N(\mu_0, \frac{\sigma_0^2}{N}) \Rightarrow Z = \frac{\bar{X} - \mu_0}{\sigma_0 / \sqrt{N}} \sim N(0,1)$$

On se ramène à une variable qui suit une loi normale centrée et réduite

Gaussienne centrée réduite => On peut trouver pour une probabilité donnée, la valeur de la variable aléatoire correspondante dans des tables existantes

TEST D'HYPOTHÈSE

Si H_0 est vraie (pas d'amélioration):

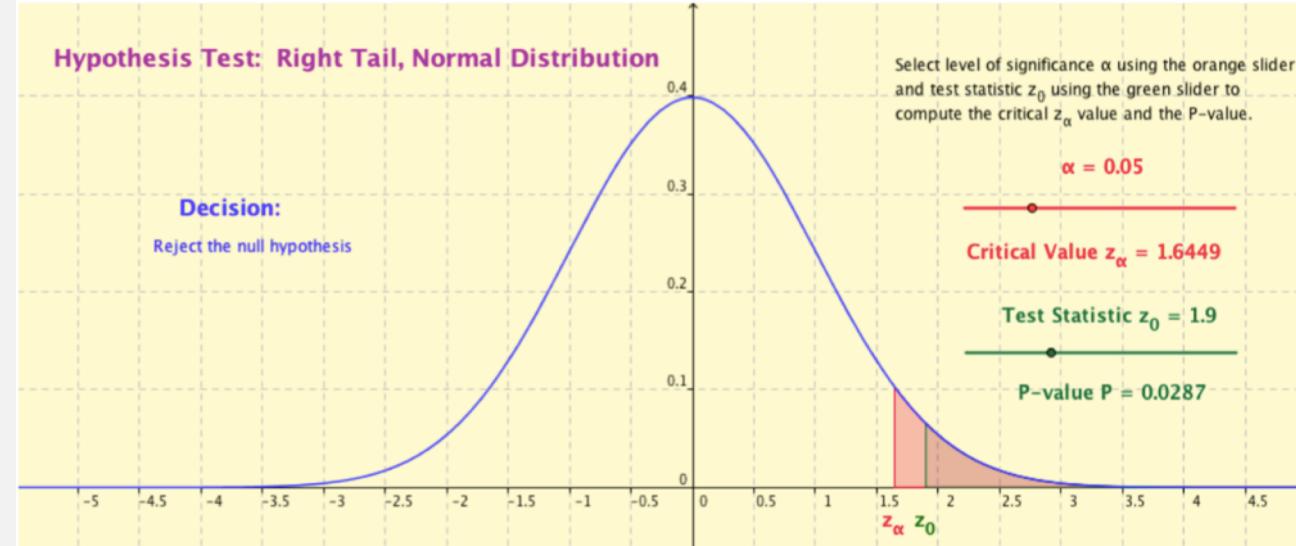
La table nous donne : $P(Z > 1,64) = 5\%$

Écart observé dans notre exemple :

$$Z = z_0 = \frac{40,3}{150/\sqrt{50}} = 1,90 > 1,64$$

On rejette l'hypothèse H_0 (avec « 5 chances sur 100 » de se tromper)

=> Considère qu'il y a une amélioration à 5%



P	FRACTILE de la LOI NORMALE REDUITE										
	0,000	0,001	0,002	0,003	0,004	0,005	0,006	0,007	0,008	0,009	0,010
0,00	∞	3,0902	2,8782	2,7478	2,6521	2,5758	2,5121	2,4573	2,4089	2,3656	2,3263
0,01	2,3263	2,2904	2,2571	2,2262	2,1973	2,1701	2,1444	2,1201	2,0969	2,0748	2,0537
0,02	2,0537	2,0335	2,0141	1,9954	1,9774	1,9600	1,9431	1,9268	1,9110	1,8957	1,8808
0,03	1,8808	1,8663	1,8522	1,8384	1,8250	1,8119	1,7991	1,7866	1,7744	1,7624	1,7507
0,04	1,7507	1,7392	1,7279	1,7169	1,7060	1,6954	1,6849	1,6747	1,6646	1,6546	1,6449
0,05	1,6449	1,6355	1,6258	1,6164	1,6072	1,5982	1,5893	1,5802	1,5718	1,5632	1,5548
0,06	1,5548	1,5464	1,5382	1,5301	1,5220	1,5141	1,5063	1,4985	1,4909	1,4833	1,4758
0,07	1,4758	1,4684	1,4611	1,4538	1,4466	1,4395	1,4325	1,4255	1,4187	1,4118	1,4051
0,08	1,4051	1,3984	1,3917	1,3852	1,3787	1,3722	1,3658	1,3595	1,3532	1,3469	1,3408
0,09	1,3408	1,3346	1,3285	1,3225	1,3165	1,3106	1,3047	1,2988	1,2930	1,2873	1,2816
0,10	1,2816	1,2759	1,2702	1,2646	1,2591	1,2536	1,2481	1,2426	1,2372	1,2319	1,2265
0,11	1,2265	1,2212	1,2160	1,2107	1,2055	1,2004	1,1952	1,1901	1,1850	1,1800	1,1750
0,12	1,1750	1,1700	1,1650	1,1601	1,1552	1,1503	1,1455	1,1407	1,1359	1,1311	1,1264
0,13	1,1264	1,1217	1,1170	1,1123	1,1077	1,1031	1,0985	1,0939	1,0893	1,0848	1,0803
0,14	1,0803	1,0758	1,0714	1,0669	1,0625	1,0581	1,0537	1,0494	1,0451	1,0407	1,0364
0,15	1,0364	1,0322	1,0279	1,0237	1,0194	1,0152	1,0110	1,0069	1,0027	9,9886	0,9945
0,16	0,9945	0,9904	0,9863	0,9822	0,9782	0,9741	0,9701	0,9661	0,9621	0,9581	0,9542
0,17	0,9542	0,9502	0,9463	0,9424	0,9385	0,9346	0,9307	0,9269	0,9230	0,9192	0,9154
0,18	0,9154	0,9116	0,9078	0,9040	0,9002	0,8965	0,8927	0,8890	0,8853	0,8816	0,8779
0,19	0,8779	0,8742	0,8706	0,8669	0,8632	0,8596	0,8560	0,8524	0,8488	0,8452	0,8416
0,20	0,8416	0,8381	0,8345	0,8310	0,8274	0,8239	0,8204	0,8169	0,8134	0,8099	0,8064
0,21	0,8064	0,8030	0,7995	0,7961	0,7926	0,7892	0,7858	0,7824	0,7790	0,7756	0,7722
0,22	0,7722	0,7688	0,7655	0,7621	0,7588	0,7554	0,7521	0,7488	0,7454	0,7421	0,7388
0,23	0,7388	0,7356	0,7323	0,7290	0,7257	0,7225	0,7192	0,7160	0,7128	0,7095	0,7063
0,24	0,7063	0,7031	0,6999	0,6967	0,6935	0,6893	0,6871	0,6840	0,6808	0,6776	0,6745

TEST D'HYPOTHÈSE

Résumé, un test d'hypothèse est :

- Un moyen d'accepter une hypothèse chiffrée à un pourcentage d'incertitude prêt (5% dans notre cas)
- Ceci est possible grâce au TCL qui dit que toute loi de probabilité tend vers une loi normale pour un grand nombre d'essais

Test d'hypothèse en astronomie gamma

TEST D'HYPOTHÈSE

Hypothèse nulle (H_0): Le signal est dû au évènements de fond

Hypothèse alternative (H_1): Le signal est du à une source

Théorème : Pour un jeu de données $X = (x_1, x_2, \dots, x_N)$
de paramètres inconnus $\Theta = (E, T) = (\epsilon_1, \epsilon_2, \dots, \epsilon_t, \tau_1, \tau_2, \dots, \tau_s)$ et les hypothèses statistiques

Hypothèse nulle: $E = E_0 = (\epsilon_{10}, \epsilon_{20}, \dots, \epsilon_{r0})$ et $T = Tc = (\tau_{1c}, \tau_{2c}, \dots, \tau_{sc})$

Hypothèse alternative $E \neq E_0$

On définit le ratio

$$\lambda = \frac{L(X|E_0, Tc)}{L(X|E, T)} = \frac{P(X|E_0, Tc)}{P(X|E, T)}$$

Avec $L(X|\Theta)$ la fonction de vraisemblance d'un jeu de paramètres X de paramètres Θ

La *vraisemblance* décrit la plausibilité d'une valeur des paramètres d'un modèle, étant donné l'observation d'un certain nombre de réalisations d'une variable aléatoire.

TEST D'HYPOTHÈSE

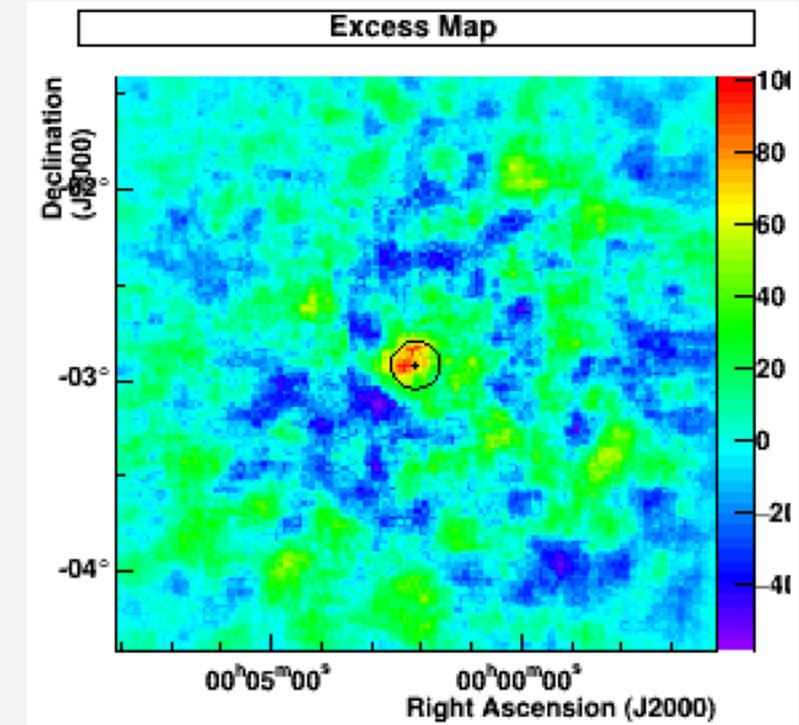
$$\lambda = \frac{L(X|E_0, Tc)}{L(X|E, T)} = \frac{P(X|E_0, Tc)}{P(X|E, T)}$$

Estimateur : $S = \sqrt{-2 \ln(\lambda)}$ (Li&Ma)

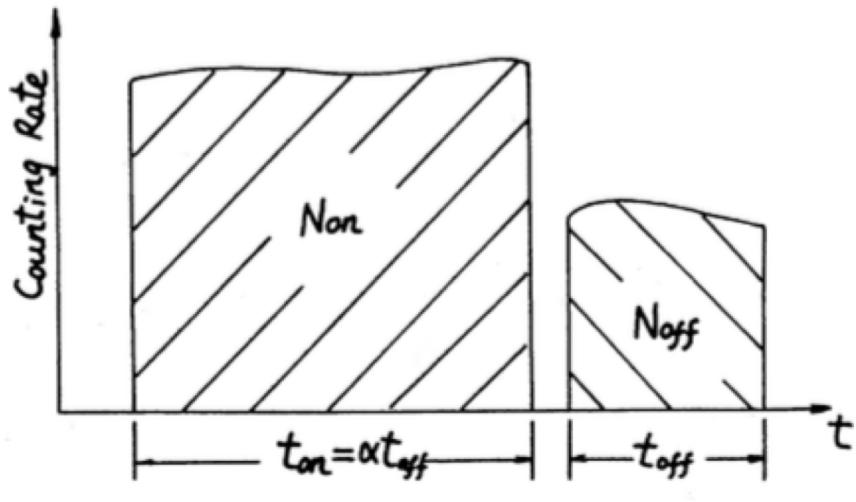
CONTEXT

Excès : Non – α Noff

Question: Comment savoir si ce signal provient d'une source ou est une fluctuation statistique ?



ESTIMATEUR LI&MA



Hypothèse H_0 : $\langle NS \rangle = 0$, aucun photon ne provient d'une source (ils proviennent tous du fond)

Hypothèse que l'on va tester

Hypothèse H_1 : $\langle NS \rangle \neq 0$, au moins un photon provient d'une source

Si tous les événements proviennent du fond, le nombre d'événements de fond NB attendu:

$$\langle N_B \rangle = \frac{N_{tot}}{t_{tot}} t_{on} = \frac{N_{on} + N_{off}}{t_{on} + t_{off}} t_{on} = \frac{\alpha}{1+\alpha} (N_{on} + N_{off})$$

ESTIMATEUR LI&MA

$$L(X|E_0, Tc) = P[N_{on}N_{off} | < N_s > = 0, < N_B > = \frac{\alpha}{1+\alpha}(N_{on} + N_{off})]$$

$$= P[N_{on} | < N_{on} > = \frac{\alpha}{1+\alpha}(N_{on} + N_{off})] \quad P[N_{off} | < N_{off} > = \frac{\alpha}{1+\alpha}(N_{on} + N_{off})]$$

$$= \left[\frac{\alpha}{1+\alpha} (N_{on} + N_{off}) \right]^{N_{on}} \exp\left[-\frac{\alpha}{1+\alpha} (N_{on} + N_{off})\right] \quad \left[\frac{\alpha}{1+\alpha} (N_{on} + N_{off}) \right]^{N_{off}} \exp\left[-\frac{\alpha}{1+\alpha} (N_{on} + N_{off})\right]$$

Probabilité qu'on ait les valeurs Non et Noff sachant que la valeur attendue d'excès est nulle

Distribution poissonienne

$$L(X|E, Tc) = P[N_{on}N_{off} | < N_{on} > = N_{on}, < N_{off} > = N_{off}]$$

$$= P[N_{on} | < N_{on} > = N_{on},] \quad P[N_{off} | < N_{off} > = N_{off}]$$

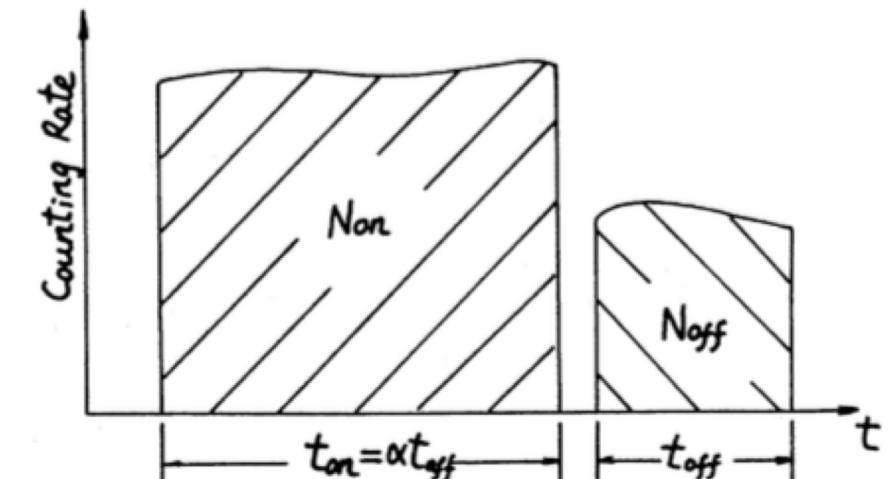
$$= \frac{N_{on}^{N_{on}}}{N_{on}!} \exp(-N_{on}) \quad \frac{N_{off}^{N_{off}}}{N_{off}!} \exp(-N_{off})$$

TEST D'HYPOTHÈSE

Estimateur

$$\lambda = \frac{P(X|E_0, T_C)}{P(X|E, T)} = \left[\frac{\alpha}{1+\alpha} \frac{(N_{on}+N_{off})}{N_{on}} \right]^{N_{on}} \left[\frac{\alpha}{1+\alpha} \frac{(N_{on}+N_{off})}{N_{off}} \right]^{N_{off}}$$

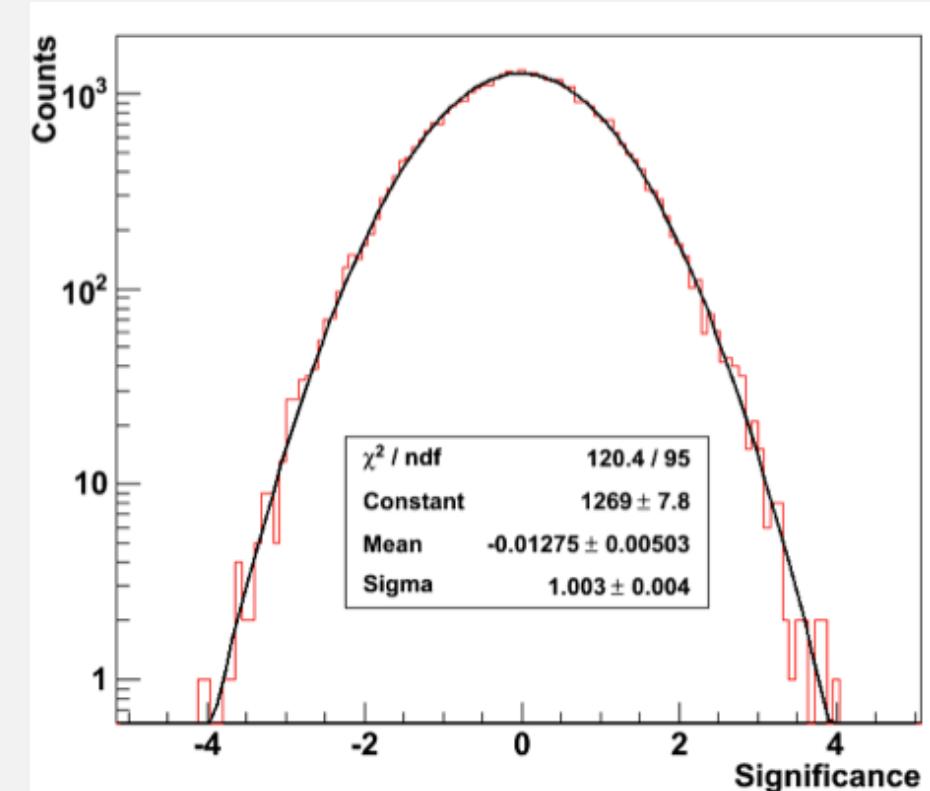
Estimateur de Li&Ma : $S = \sqrt{-2 \ln(\lambda)}$



INTÉRÊT ESTIMATEUR LI&MA

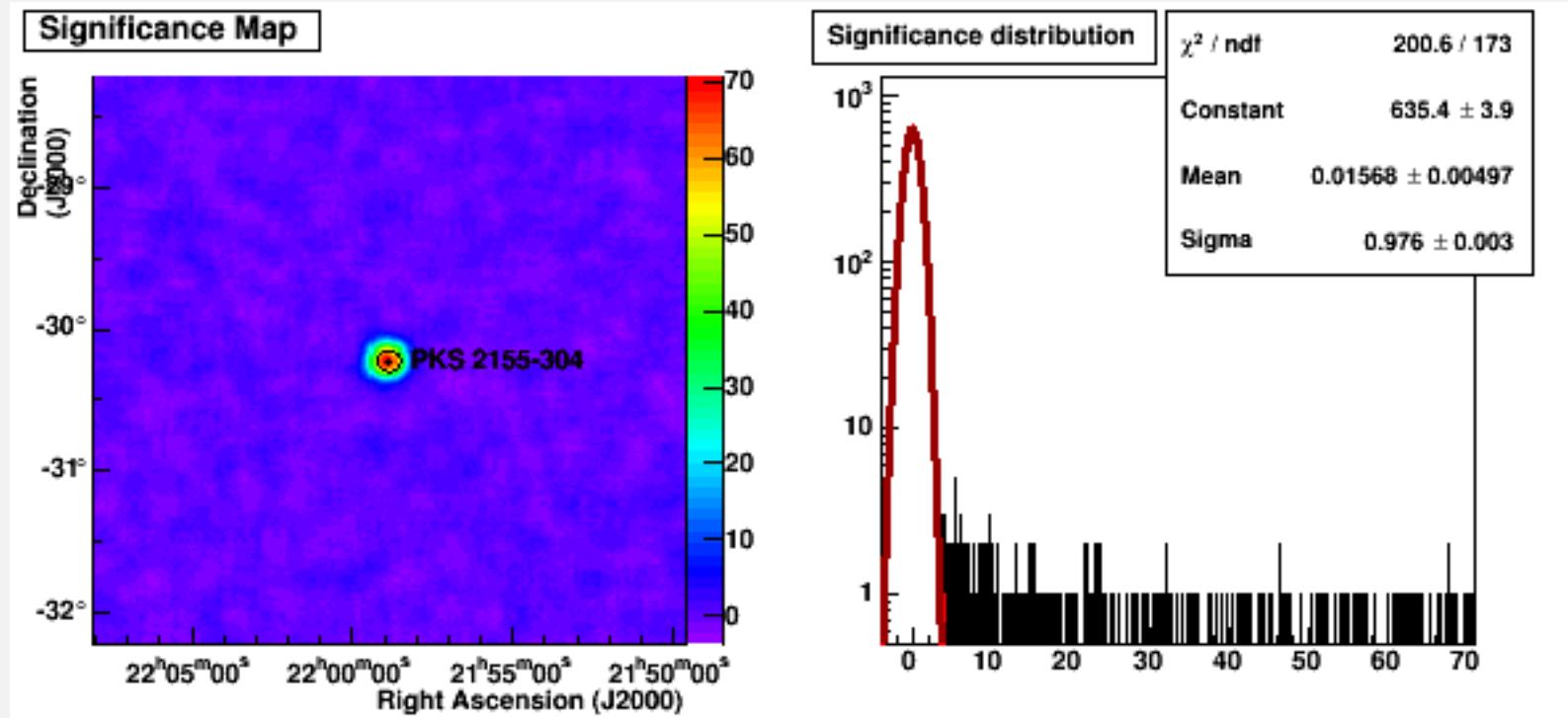
Pour un grand nombre de tirages:

Gaussienne centrée et réduite pour des fluctuations statistique



INTÉRÊT ESTIMATEUR LI&MA

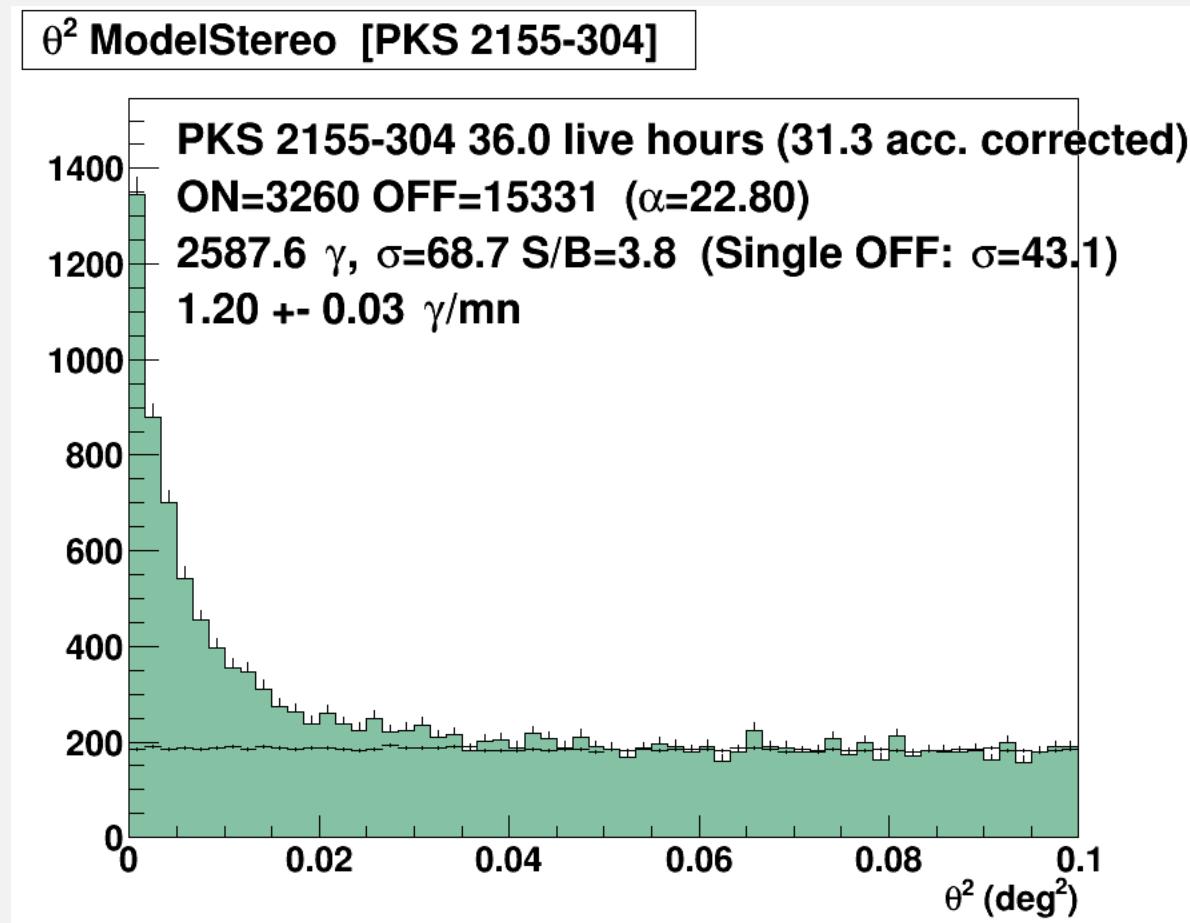
Valeurs éloignées de la gaussienne centrée et réduite pour une source



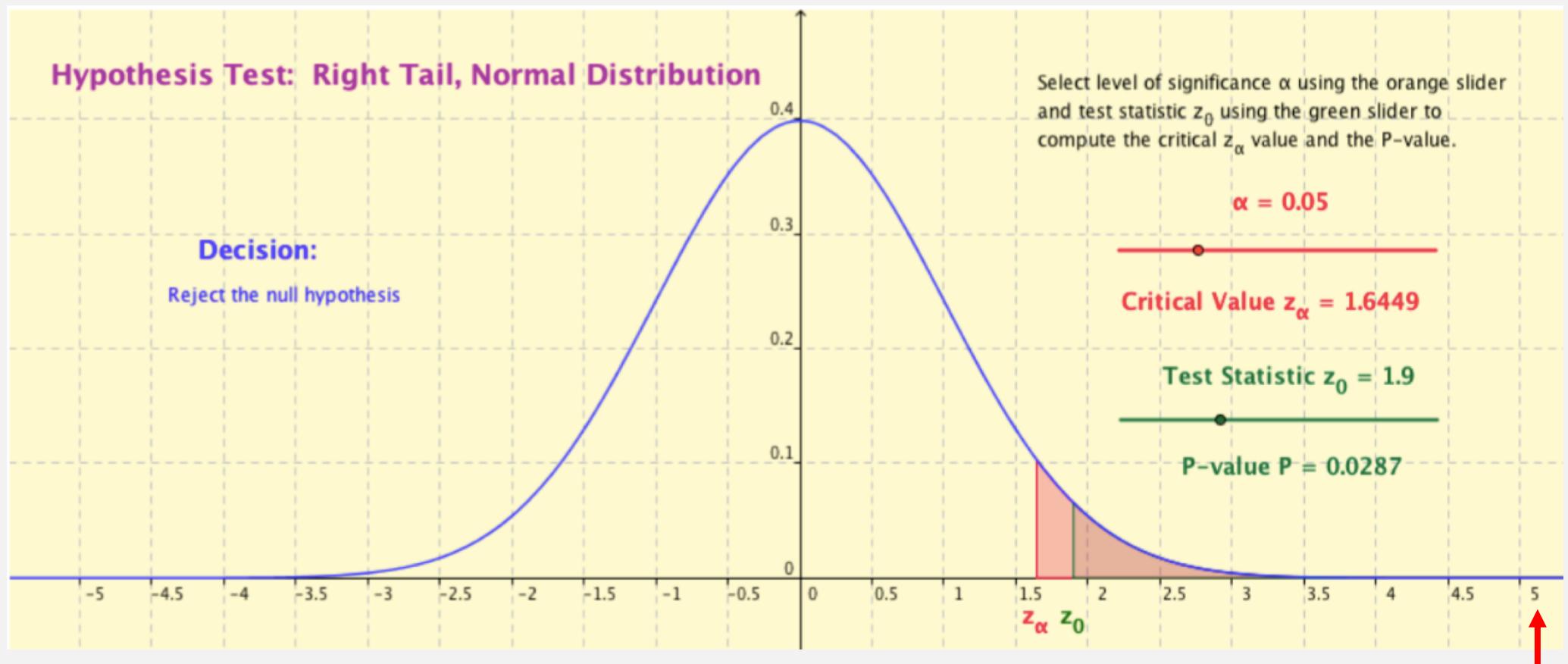
INTÉRÊT ESTIMATEUR LI&MA

$S > 5\sigma \Rightarrow$ détection

> 99.9993% de chance que ça
ne soit pas une fluctuation



INTÉRÊT ESTIMATEUR LI&MA



Des questions ?

Tout cela va s'éclaircir avec les exercices