

déf: Soit  $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$  1 espace probabilisé

et  $(E, \mathcal{E})$  avec 1 ensemble réel et  $\mathcal{E}$ , 1 tribu sur  $E$

$X: \Omega \rightarrow E$  est 1 variable aléatoire de  $\Omega$  sur  $E$  si:

$$\forall A \in \mathcal{E}, \quad X^{-1}(A) = \{\omega \in \Omega / X(\omega) \in A\} \in \mathcal{A}$$

## Les Variables aléatoires discrètes

I) déf:

$X: \Omega \rightarrow E$  est 1 variable aléatoire discrète de  $\Omega$  sur  $E$  si  $E$  est fini ou infini dénombrable,

\* ex: Soit  $X$  représentant le résultat du lancer d'1 dé.

et: ②  $\forall A \in \mathcal{P}(E), X^{-1}(A) \in \mathcal{A}$

ou:  $X: \Omega \rightarrow \{1; 2; 3; 4; 5; 6\} = E$  avec  $E$  qui est fini

\* remarque:  $\mathcal{E} = \mathcal{P}(E)$  est 1 tribu sur  $E$

II) Li (ou distribution) d'1 v.a.d:

\* déf: c'est l'application  $\mathbb{P}_X: \mathcal{E} = \mathcal{P}(E) \rightarrow [0, 1]$

$$A \mapsto \mathbb{P}_X(A) = \mathbb{P}(X^{-1}(A)) = \mathbb{P}(\underbrace{\{\omega \in \Omega / X(\omega) \in A\}}_{\in \mathcal{A}})$$

\* prop:  $\mathbb{P}_X$  est 1 mesure de probabilité sur  $\mathcal{P}(E)$

démo: (i)  $\mathbb{P}_X(\emptyset) = \mathbb{P}(X^{-1}(\emptyset)) = \mathbb{P}(\{\omega \in \Omega / X(\omega) \in \emptyset\}) = \mathbb{P}(\emptyset) = 0$  car  $\mathbb{P}$  est 1 probabilité sur  $(\Omega, \mathcal{A})$

(ii) Si  $(A_n)_{n \geq 0}$  sont des événements 2 à 2 disjoints de  $\mathcal{E}$

$$\begin{aligned} \mathbb{P}_X\left(\bigcup_{n \geq 0} A_n\right) &= \mathbb{P}\left(\bigcup_{n \geq 0} X^{-1}(A_n)\right) = \mathbb{P}\left(\bigcup_{n \geq 0} \{\omega \in \Omega / X(\omega) \in A_n\}\right) \\ &= \sum_{n \geq 0} \mathbb{P}\left(\{\omega \in \Omega / X(\omega) \in A_n\}\right) \text{ car les } (A_n)_{n \geq 0} \text{ sont 2 à 2 disjoints} \\ &= \sum_{n \geq 0} \mathbb{P}(X^{-1}(A_n)) \text{ car } \mathbb{P} \text{ est 1 probabilité sur } (\Omega, \mathcal{A}) \\ &= \sum_{n \geq 0} \mathbb{P}_X(A_n) \end{aligned}$$

\* remarque: Étant donné que  $E$  est fini ou infini dénombrable, la li de  $X$  est donnée à partir de chaque élément de  $E$ :  
soit  $k \in E$ ,  $\mathbb{P}(X=k) = \dots$

\* ex:  $\mathbb{P}(X=1) = \mathbb{P}(X=2) = \mathbb{P}(X=3) = \mathbb{P}(X=4) = \mathbb{P}(X=5) = \mathbb{P}(X=6) = \frac{1}{6}$   
défini la li de  $X$  à partir de tous les éléments de  $E = \llbracket 1; 6 \rrbracket$

### III) fonction de répartition d'un v.a.d:

②

\* déf: c'est l'application  $F_X: \mathbb{R} \rightarrow [0;1]$   
 $x \mapsto P(X \leq x)$

\* prop: ①  $F_X$  est croissante

②  $F_X$  est continue à droite

③  $\lim_{x \rightarrow -\infty} F_X(x) = 0$  et  $\lim_{x \rightarrow +\infty} F_X(x) = 1$

④ soit  $y > x$ ,  $F_X(y) - F_X(x) = P_X([x, y]) = P(X^{-1}([x, y]))$

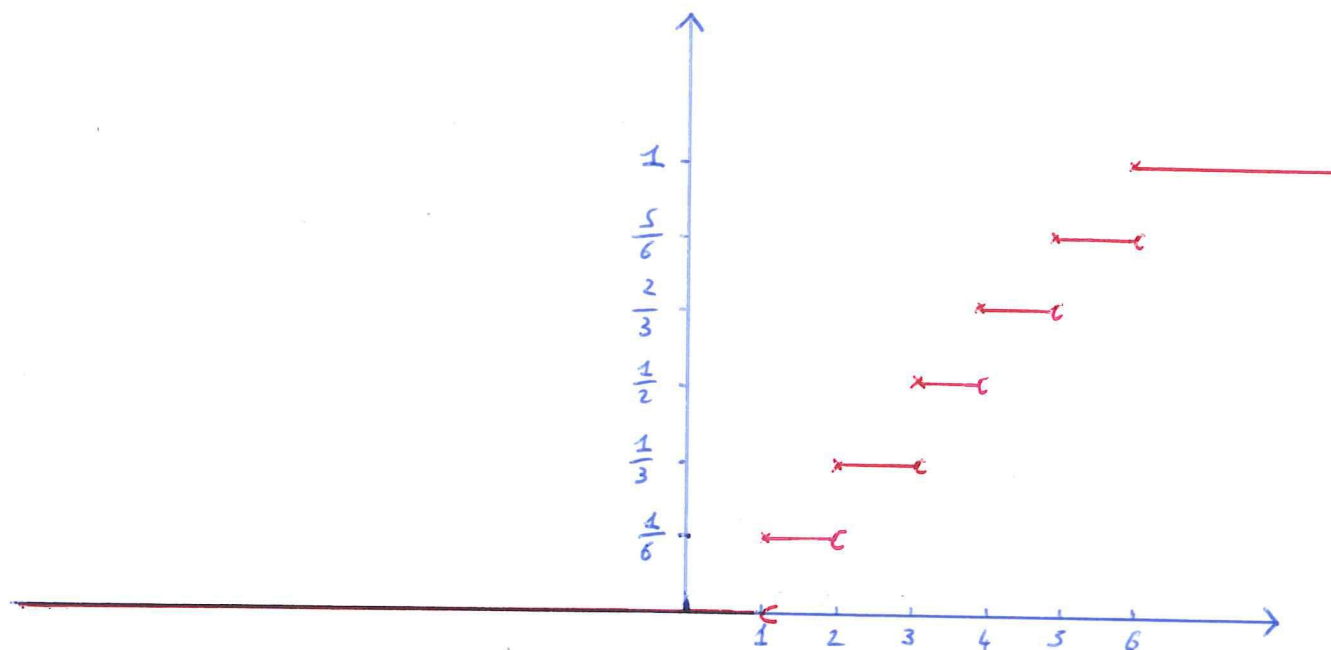
dém: ① soit  $x$  et  $y$  tels que:  $y > x$ , on a:  $\{X \leq x\} \subset \{X \leq y\}$

$$\text{dnc: } P(\{X \leq x\}) \leq P(\{X \leq y\})$$

$$\Rightarrow F_X(x) \leq F_X(y)$$

\* ex:  $F_X: \mathbb{R} \rightarrow [0;1]$

$$x \mapsto \begin{cases} 0 & \text{si } x < 1 \\ \frac{1}{6} & \text{si } x \in [1; 2[ \\ \frac{2}{6} & \text{si } x \in [2; 3[ \\ \frac{3}{6} & \text{si } x \in [3; 4[ \\ \frac{4}{6} & \text{si } x \in [4; 5[ \\ \frac{5}{6} & \text{si } x \in [5; 6[ \\ 1 & \text{si } x \geq 6 \end{cases}$$



IV) espérance d'1 v.a.d.:

\* déf:  $E[X] = \sum_{x \in E} x \cdot P(X=x)$

\* interprétation:  $E$  c'est la valeur qu'on s'attend à trouver si on répète 1 nombre important de fois l'expérience et que l'on calcule la moyenne des résultats.

\* prop: l'espérance est 1 opération linéaire: Soient  $X$  et  $Y$ , 2 v.a.d et  $a \in \mathbb{R}$

$$E[aX+Y] = a \cdot E[X] + E[Y]$$

dém:  $X: \Omega \rightarrow E$  avec  $E$  et  $F$  finis ou infinis dénombrables  
 $Y: \Omega \rightarrow F$

$$\begin{aligned} E[aX+Y] &= \sum_{(x,y) \in E \times F} (ax+y) P(X=x, Y=y) \\ &= \sum_{x \in E} \sum_{y \in F} (ax+y) P(X=x, Y=y) = \sum_{x \in E} \sum_{y \in F} [ax P(X=x, Y=y) + y P(X=x, Y=y)] \\ &= \sum_{x \in E} \sum_{y \in F} ax P(X=x, Y=y) + \sum_{y \in F} \sum_{x \in E} y P(X=x, Y=y) \\ &= \sum_{x \in E} ax P(X=x) + \sum_{y \in F} y P(Y=y) = a \cdot E[X] + E[Y] \end{aligned}$$

\* ex:  $E[X] = \sum_{x \in \llbracket 1,6 \rrbracket} x P[X=x] = \frac{1}{6} \sum_{x \in \llbracket 1,6 \rrbracket} x = \frac{1}{6} \cdot \frac{6 \cdot 7}{2} = \frac{7}{2} = \underline{3,5}$

V) variance d'1 v.a.d.:

\* déf:  $V[X] = E[(X - E[X])^2]$

\* prop: ① formule de König:  $V[X] = E[X^2] - E[X]^2$  À UTILISER! ⚠

②  $V[aX] = a^2 V[X]$  pour  $a \in \mathbb{R}$

dém: ①  $V[X] = E[X^2 - 2X E[X] + E[X]^2] = E[X^2] - 2E[X]E[X] + E[X]^2 = E[X^2] - E[X]^2$

②  $V[aX] = E[(aX)^2] - E[aX]^2 = E[a^2 X^2] - (a E[X])^2 = a^2 E[X^2] - a^2 E[X]^2 = a^2 V[X]$

\* ex:  $V[X] = \sum_{x \in \llbracket 1,6 \rrbracket} x^2 \cdot \frac{1}{6} = \frac{1}{6} \cdot 91 = \underline{15,1\bar{6}}$

\* autre définition: l'écart-type:  $\sigma_X = \sqrt{V[X]}$ ; Dans notre exemple:  $\sigma_X = \underline{3,89}$

\* interprétation si  $\sigma_X < \sigma_Y$

Les valeurs prise par  $X$  sont moins dispersées (on peut dire aussi plus homogènes) que celles prise par  $Y$ .

## VI) fonction d'1 v.a.d :

\* prop: Soit  $X$  1 v.a.d. de  $\Omega$  sur  $E$  et  $f$ , 1 application définie sur  $E$  à valeur dans  $F$ ,  $\mathcal{Z}$  ensemble fini ou infini dénombrable  
alors  $Y = f(X)$  est 1 v.a.d. de  $\Omega$  sur  $F$

démo: Soit  $A \in \mathcal{P}(F)$ ,  $Y^{-1}(A) = \{\omega \in \Omega / Y(\omega) \in A\} = \{\omega \in \Omega / f(X(\omega)) \in A\}$

Soit  $B \in \mathcal{P}(E)$  tel que :  $B = \{y \in E / f(y) \in A\}$

on a donc :  $Y^{-1}(A) = \{\omega \in \Omega / X(\omega) \in B\} = X^{-1}(B)$

or :  $B \in \mathcal{P}(E)$  et  $X$  est mesurable de  $\Omega$  sur  $E$

donc :  $X^{-1}(B) \in \mathcal{A}$

donc :  $Y$  est mesurable de  $\Omega$  sur  $F$

Cx + problème 3 + problème 2