Séance 11:

Probabilités

1. Donner les fonctions (espe(X)) et (varia(X)) qui donnent l'espérance et la variance d'une liste (x) donnant la loi d'une variable aléatoire à valeurs dans (x).

On a, par définition de l'espérance :

$$E(X) = \sum_{i=0}^{+\infty} x_i \mathbb{P}(X = x_i)$$

D'où:

```
1 def espe(X):
2   return sum([i*X[i] for i in range(len(X))])
```

De même, par définition de la variance :

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

Or, d'après le théorème de transfert :

$$E(X^2) = \sum_{i=0}^{+\infty} i^2 \mathbb{P}(X = x_i)$$

D'où:

```
1 def varia(X):
2    E2 = sum([i**2*X[i] for i in range(len(X))])
3    E = espe(X) ** 2
4    return (E2 - E)
```

2. Tester vos fonctions avec la loi d'un dé.

On sait qu'un dé suit une loi uniforme de paramètre $p=\frac{1}{6}$. Soit $X\hookrightarrow \mathcal{U}\left(\frac{1}{6}\right)$. Alors :

$$E(X) = \frac{n+1}{2} = \frac{7}{2}$$

$$V(X) = \frac{n^2 - 1}{12} = \frac{35}{12}$$

En exécutant

```
1 X = [0] + [1/6]*6
2 print(espe(X))
3 print(varia(X))
```

J'obtiens:

3. Soit S_d la variable aléatoire donnant la loi de la somme de d dés, montrer que :

$$\mathbb{P}(S_d = k) = \frac{1}{6} \sum_{j=1}^{6} \mathbb{P}(S_{d-1} = k - j)$$

Soit Ω l'univers. Alors, $X(\Omega) = [d, 6d]$.

On pose Z la variable aléatoire donnant la loi du dernier dé.

Alors, $((Z = j))_{1 \le j \le 6}$ est un système complet d'évènements. Ainsi, pour un évenement E quelconque, la formule des probabilités totales donne :

$$\mathbb{P}(E) = \sum_{j=1}^{6} \mathbb{P}(E|Z=j) \mathbb{P}(Z=j)$$

Ainsi:

$$\mathbb{P}(S_d = k) = \frac{1}{6} \sum_{j=1}^{6} \mathbb{P}(S_d = k | Z = j)$$

$$\Rightarrow \mathbb{P}(S_d = k) = \frac{1}{6} \sum_{j=1}^{6} \mathbb{P}(S_{d-1} = k - j)$$

On retrouve bien la formule précédente.

4. Construire la fonction [tcheb(d, p)] qui renvoie les lois de la somme de i dés avec $1 \le i \le d$ sous forme de tableau T tel que $[T[i, k]] = \mathbb{P}(S_i = k)$.

Construire tcheb(d, p) par récursivité en s'inspirant de la construction du triangle de Pascal.

```
1 def tcheb(d, p):
2    if (d == 1):
3         return [[0] + [1/6] * 6 + [0] * (p-7)]
4    t = tcheb(d-1, p)
5    newline = [0] + [1/6*sum(t[-1][max(0, k-6):k]) for k in range(1, p)]
6    t.append(newline)
7    return t
```

5. Construire alors S(d) renvoyant la loi de la somme de d dés. Vérifier ainsi les valeurs de l'espérance et de la variance de la liste S(d).

```
1 def S(d):
2 return tcheb(d, 6*d+1)[1]
```

Je vérifie avec d = 3 par exemple. Je devrais trouver :

$$E(S_d) = d * \frac{7}{2} = 10,5$$

$$V(S_d) = d * \frac{35}{12} = 8,75$$

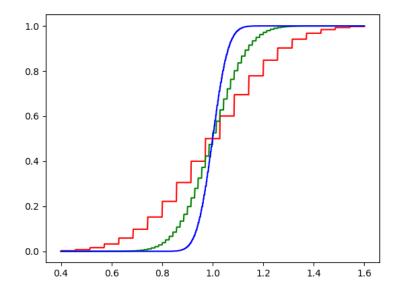
```
1 S2 = S(2)
2 print(espe(S2))
3 print(varia(S2))
```

Et je trouve:

- 6. Tracer les graphes des trois fonctions de répartitions des variables $X_d = \frac{[S(d)]}{[espe(S(d))]}$ pour
 - d=5 en rouge, d = 20 en vert et d = 100 en bleu.
 - □ D'abord je crée la fonction repartition qui retourne les valeurs de la fonction répartition de la variable aléatoire ℤ pour les abscisses passée en paramètres dans la liste T :

```
1 def repartition(Z, T):
2     A = []
3     for t in T:
4         q = min(len(Z), int(t*espe(Z)) + 1)
5         A.append(sum(Z[:q]))
6     return A
```

☐ Ensuite je trace tout ça :



(a) Que va devenir la fonction de répartition pour un grand nombre de dés ? Elle devient de plus en plus lisse. Pour d très grand elle ressemblera à :

$$f(x) = \begin{cases} 0 & \text{pour } x < 1\\ 1 & \text{pour } x > 1 \end{cases}$$

(b) *Expliquer ce résultat avec la variance et l'inégalité de Bienaymé-Tchebychev*. Inégalité de Bienaymé-Tchebychev :

$$\mathbb{P}(|S_d - E(S_d)| \ge \alpha) \le \frac{V(S_d)}{\alpha^2}$$

7. On s'intéresse à la loi expérimentale de la somme de trois dés.

Construire une fonction $[Des_3(N)]$ qui donne expérimentalement la loi de la somme de trois dés lorsqu'on lance N fois de suite trois dés ensemble. On pourra utiliser la fonction [randint(a,b)] de la bibliothèque [random].

Pour N=8000 lancers de trois dés, vérifier que la loi expérimentale présente une erreur d'environ 5% par rapport au maximum de la loi théorique.

 \square Je crée d'abord la fonction \square es_3 :

```
1 def Des_3(N):
2     X = [0] * (6*3+1)
3
4     for i in range(N):
5          # On lance les 3 des
6          des = [rd.randint(1, 6) for k in range(3)]
7
8          # Somme des 3 des
9          k = sum(des)
10
11          # On enregistre le resultat
12          X[k] += 1/N
13     return X
```

 \square Ensuite, pour \square expériences, je fais \square lancés, et j'enregistre les erreurs entre la loi théorique (Th) et la loi expérimentale (Xp). Ensuite je trace tout ça.

```
1 def TraceExp(e, 1):
      X = [k \text{ for } k \text{ in range}(1, e + 1)]
      Y =
          []
      # Les valeurs theoriques
      Th = np.array(S(3))
      er = []
      # On fait e experiences
      for k in range(1, e+1):
          # Les valeurs experimentales
          Xp = np.array(Des_3(1))
          # Les erreurs
          dif = np.abs(Xp - Th)
          er.append(np.max(dif)/np.max(Th))
          # On rajoute la moyenne des erreurs
          Y.append(sum(er)/len(er))
      plt.plot(X, Y, 'rx')
      plt.show()
      return (max(Y))
```

En exécutant [print(TraceExp(50, 8000) * 100)], j'obtiens : $e_{max} = [4.823192239858807]\%$.

