

2 TD2

On définit les lois de $X \sim \text{Gamma}(a, b)$ et $Y \sim \text{Beta}(a, b)$ pour $a > 0, b > 0$ comme suit

$$f_X(x) = \frac{b^a}{\Gamma(a)} x^{a-1} e^{-bx} \mathbb{1}_{x>0},$$

où $\Gamma(t) = \int_0^\infty x^{t-1} e^{-x} dx$ est la fonction Gamma, et

$$f_Y(y) = \frac{1}{B(a, b)} y^{a-1} (1-y)^{b-1} \mathbb{1}_{0<y<1},$$

où $B(a, b) = \Gamma(a)\Gamma(b)/\Gamma(a+b)$. On notera $\mathcal{E}(\lambda)$ la loi Gamma(1, λ), qui est la loi exponentielle de paramètre λ , et $\mathcal{B}(n, p)$ est la loi binomiale de paramètres n, p . On rappelle la notation $P^{\otimes n} = P \otimes \dots \otimes P$.

2.1 Lois conjuguées

Montrer que les familles de lois a priori suivantes sont conjuguées, pour $n \geq 1$,

1. la famille des lois gaussiennes $\mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$ pour $\mathcal{P} = \{P_\theta^{(n)} = \mathcal{N}(\theta, 1)^{\otimes n}, \theta \in \mathbb{R}\}$.
2. la famille des lois Gamma(a, b) pour $\mathcal{P} = \{P_\lambda^{(n)} = \mathcal{E}(\lambda)^{\otimes n}, \lambda > 0\}$.
3. la famille des lois Beta(a, b) pour $\mathcal{P} = \{P_p^{(n)} = \mathcal{B}(n, p), p \in [0, 1]\}$.

Dans chaque cas, on donnera l'expression de la moyenne a posteriori.

2.2 Intervalles de confiance (2)

Soit X_1, \dots, X_n une suite de variables i.i.d. de loi de Poisson $\mathcal{P}(\lambda)$, $\lambda > 0$.

1. Montrer la convergence en loi, pour $\bar{X}_n = n^{-1} \sum_{i=1}^n X_i$, quand $n \rightarrow \infty$,

$$\sqrt{n} \left(\frac{\bar{X}_n - \lambda}{\sqrt{\bar{X}_n}} \right) \xrightarrow{\mathcal{L}} \mathcal{N}(0, 1).$$

En déduire un intervalle de confiance asymptotique pour λ .

2. Montrer que pour une fonction $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ bien choisie,

$$\sqrt{n} (g(\bar{X}_n) - g(\lambda)) \xrightarrow{\mathcal{L}} \mathcal{N}(0, 1).$$

En déduire un intervalle de confiance asymptotique pour λ .

2.3 Poisson et exponentielles

On suppose $X_1, \dots, X_n | \lambda \sim$ i.i.d. $\mathcal{P}(\lambda)$ la loi de Poisson de paramètre $\lambda > 0$ et on choisit une loi a priori $\lambda \sim \text{Gamma}(a, b)$ sur λ .

1. Déterminer la loi a posteriori $\lambda | X_1, \dots, X_n$. Commenter.
2. Calculer la moyenne a posteriori $\bar{\lambda} = E[\lambda | X_1, \dots, X_n]$ ainsi que la variance a posteriori $v_X = E[(\lambda - \bar{\lambda})^2 | X_1, \dots, X_n]$. On pourra utiliser que pour tous $a, b > 0$, $E[\text{Gamma}(a, b)] = a/b$, $\text{Var}[\text{Gamma}(a, b)] = a/b^2$.
3. Construire un intervalle de crédibilité $I(X)$ de niveau au moins $1 - \alpha$ en utilisant l'inégalité de Tchébychev et la question précédente.
4. Comment varie la taille de $I(X)$ avec n ?

2.4 A posteriori séquentiel et information

On se place dans le cadre bayésien suivant pour les observations X_1, \dots, X_n et pour θ ,

$$\begin{aligned}\theta &\sim \Pi, & d\Pi &= \pi d\nu, \\ X_1, \dots, X_n | \theta &\sim P_\theta^{\otimes n}, & dP_\theta &= p_\theta d\mu.\end{aligned}$$

1. Caractériser les lois a posteriori de $\theta | X_1$ et $\theta | X_1, X_2$ en donnant les densités a posteriori correspondantes.
2. Montrer que la loi a posteriori de θ sachant X_1, X_2 , dans le modèle d'origine où θ suit la loi a priori Π , coïncide avec la loi a posteriori de θ sachant X_2 dans le modèle où l'on prend $\Pi[\cdot | X_1]$ comme loi a priori.
3. Généraliser le résultat précédent à $\theta | X_1, \dots, X_n$. Est-ce différent de prendre l'a posteriori directement par rapport à toutes les observations ou séquentiellement observation par observation ?
4. L'ordre des X_i dans le conditionnement $\theta | X_1, \dots, X_n$ a-t-il de l'importance ? Qu'en serait-il si $X_1, \dots, X_n | \theta$ ne suivait pas une loi produit ?
5. On se demande maintenant si le conditionnement par une observation peut ne pas avoir d'effet, c'est-à-dire si on peut avoir $\mathcal{L}(\theta | X) = \mathcal{L}(\theta)$. On pose $\theta = (\theta_1, \theta_2) \in \mathbb{R}^2$ et

$$X | \theta \sim \mathcal{N}\left(\frac{\theta_1 + \theta_2}{2}, 1\right), \quad \theta \sim \Pi,$$

avec Π de la forme $d\Pi(\theta) = 2h(\theta_1 + \theta_2)h(\theta_1 - \theta_2)d\theta_1d\theta_2$, pour h mesurable positive et $\int h(u)du = 1$. Par ailleurs, on pose

$$z_1 = \frac{\theta_1 + \theta_2}{2} \quad \text{et} \quad z_2 = \frac{\theta_1 - \theta_2}{2}.$$

- (a) Déterminer la loi a priori de $z = (z_1, z_2)$. En déduire la loi marginale de z_2 .
- (b) Calculer la densité a posteriori $\theta | X$ puis celle de $z | X$.
- (c) En déduire la loi de $z_2 | X$ et conclure. Commenter (a-t-on identifiabilité?).

2.5 Lois conditionnelles (3)

Pour un couple (X, Y) de variables aléatoires, la connaissance des lois marginales de X et de Y ne suffit pas à caractériser la loi jointe de (X, Y) .

1. Donner un exemple de deux lois bivariées différentes admettant les mêmes lois marginales [par exemple, construire deux variables de loi $\mathcal{N}(0, 1)$ tel que le couple ne suit pas une loi gaussienne ; ou bien, construire une loi non uniforme sur $[0, 1]^2$ dont les marginales sont des lois uniformes sur $[0, 1]$].
2. Montrer que la connaissance des lois conditionnelles $X | Y$ et $Y | X$ suffit à caractériser la loi de (X, Y) [on se place dans le cadre à densité ; on pourra d'abord chercher à écrire les densités marginales à l'aide d'une intégrale faisant intervenir les densités conditionnelles $f(x | y)$ et $f(y | x)$].