

CH13 – Variables aléatoires réelles à densité

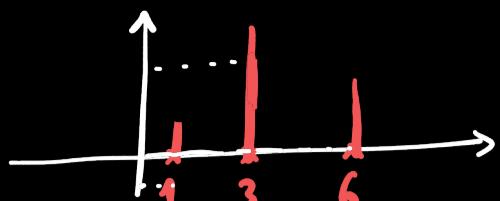
Plan du chapitre

1	Généralités	4
A)	Densité	4
B)	Variable aléatoire réelle à densité	4
C)	Fonction de répartition	4
D)	Règles de calcul des probabilités avec les variables à densité	5
E)	Théorème le plus important	5
2	Moments	8
A)	Moment d'ordre r	8
B)	Espérance	8
C)	Variance. Écart-type	9
3	Densités uniformes sur un segment	10
A)	Définition	10
B)	Fonction de répartition	10
C)	Graphique	10
D)	Moments	11
E)	Simulation	11
F)	Propriétés complémentaires	11
4	Densités exponentielles	11
A)	Définition	11
B)	Graphique ($\lambda_1 > \lambda_2$)	12
C)	Moments	12
D)	Simulation	12
E)	Propriétés complémentaires	12
5	Densités gaussiennes	13
A)	Définition	13
B)	Graphique ($\sigma_1 > \sigma_2$), $m = 0$	13
C)	Interprétation graphique des paramètres	14
D)	Moments	14
E)	Quantiles de la loi normale	14
F)	Simulation	14
G)	Propriétés complémentaires	15
6	Loi d'une somme de variables indépendantes : intégrale de convolution	15
A)	Résultat fondamental	15
B)	Méthode de calcul d'une intégrale de convolution	15

on préfère des VAR à devoir faire des VAR descriptives pour des questions d'échelle.

Modèle discret: les valeurs mesurées sont macroscopiquement séparées

Loi de X :



- dit que: $X(\Omega) = \{1, 3, 6\}$ = lâ où il y a de la masse.

• 3 est la valeur la plus fréquemment observée

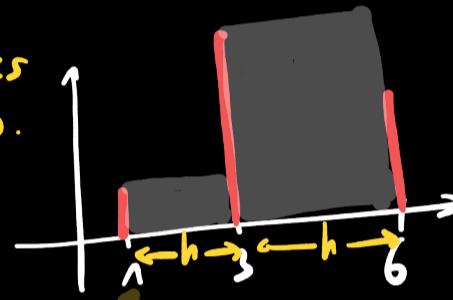
$$P(X \in [1, 3]) = P(X=1) + P(X=3)$$

séparés macroscopiquement

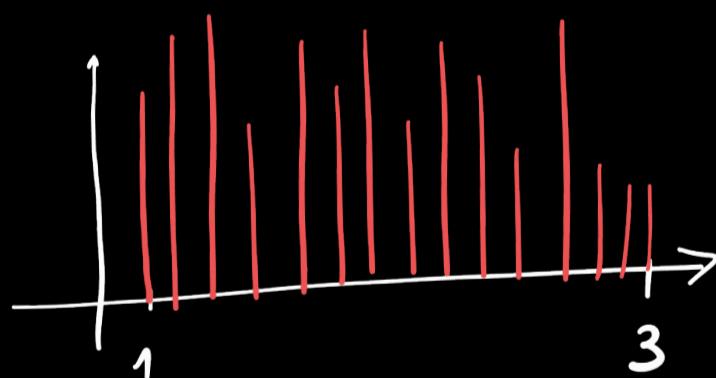
Posons $h=1 \leftarrow$ intervalle macroscopique

$$P(X \in [1, 3]) = P(X=1)h + P(X=3)h$$

= somme des aires des rectangles.



- Si maintenant les valeurs de X ne sont pas macroscopiquement séparées?



$$P(X \in [1, 3]) = \sum_{k=1}^N P(X=x_k)h$$

$N \rightarrow +\infty$
 $h \rightarrow 0$

$$\simeq \int_1^3 f(t) dt \text{ par la méthode des rectangles.}$$

{ Dans ce genre de modèles, des événements comme $[X=a]$ ne sont pas pertinents:

} on étudie plutôt $X \in I$, I intervalle

Liste des définitions

Déf.1	Densité de probabilité ou fonction de masse	4
Déf.2	densité d'une variable aléatoire variable à densité	4
Déf.3	Fonction de répartition	4
Déf.4	Loi d'une variable à densité	5
Déf.5	Moment d'ordre r d'une var à densité	8
Déf.6	Espérance des variables à densité	8
Déf.7	Moment d'ordre 2 d'une variable à densité. Variance	9
Déf.8	Loi $\mathcal{U}(a, b)$	10
Déf.9	Loi exponentielle de paramètre λ	11
Déf.10	Loi $\mathcal{N}(m, \sigma^2)$	13
Déf.11	Fonction de répartition de la loi normale centrée réduite	13
Déf.12	Quantile d'ordre α	14
Déf.13	Variables aléatoires mutuellement indépendantes	15
Déf.14	support d'une fonction positive	15

Liste des techniques de base

T131.	Comment prouver qu'une variable donnée est à densité ?	5
T132.	Comment appliquer Th. 2 pour une VAR Y ?	6
T133.	Comment calculer la loi de $Z = X + Y$ par convolution	15

Grille d'analyse des exercices

Exercice	Question	T	Référence(s)	Commentaires/remarques

1. **T₀** : technique ancestrale. Pas listée dans les techniques de base.
2. **Déf** : pas de technique livrée. Revenir à la définition.
3. **C** : utilisation d'un résultat de cours (théorème, proposition, etc.)
4. **★** Question discriminante et plus difficile : demande raisonnement et enchaînement de techniques.

1 Généralités

A) Densité

■ Définition 1 [Densité de probabilité ou fonction de masse]

La fonction f est une densité de probabilité si les 4 conditions sont vérifiées :

1. f est définie sur \mathbb{R} .
2. f est continue sur \mathbb{R} sauf au plus en un nombre fini de points.
3. f est positive sur \mathbb{R} .
4. l'intégrale généralisée $\int_{-\infty}^{+\infty} f(t)dt$ existe et vaut 1.

$$\begin{aligned} & \pi(x_h) > 0 \\ & \sum \pi(x_k) = 1 \end{aligned}$$

B) Variable aléatoire réelle à densité

■ Définition 2 [densité d'une variable aléatoire variable à densité]

Soit X une variable aléatoire réelle sur (Ω, \mathcal{F}, P) .

1. On dit que X admet la fonction f comme densité si :

a) La fonction f est une fonction de masse.

b) Pour tout réel x : $P(X \leq x) = \int_{-\infty}^x f(t)dt$

← intégrale généralisée = primitive de f nulle en $-\infty$.

2. On dit que X est à densité, ou qu'elle admet une densité, si il existe une fonction f telle que X admette f comme densité. Dans ce cas, la densité est notée f_X .

■ Proposition 1 [Quasi-unicité de la densité]

Une densité de probabilité d'une variable à densité est unique modulo un ensemble fini, c'est-à-dire : si f et g sont deux densités de X , alors f et g prennent les mêmes valeurs partout sauf au plus en un nombre fini de points.

C) Fonction de répartition

← c'est l'objet le plus adapté à l'étude des VAR à densité et aux calculs de probas.

■ Définition 3 [Fonction de répartition]

Si X est à densité de densité f_X , sa fonction de répartition est définie par $F_X(x) = \int_{-\infty}^x f_X(t)dt$.

conforme à déf 2.

■ Remarque 1.

Inutile de prouver la convergence de cette intégrale généralisée : elle converge car f_X est une densité (en effet l'existence de $F_X(x)$ pour tout réel x devient alors une simple conséquence la relation de Chasles).

■ Corollaire 1 [Caractérisation de la loi par la fonction de répartition]

La loi d'une VAR à densité est déterminée par sa fonction de répartition : si on reconnaît en F_X la fonction de répartition d'une loi connue (usuelle ou déjà calculée par ailleurs p.ex), on peut affirmer que X suit aussi cette loi connue.

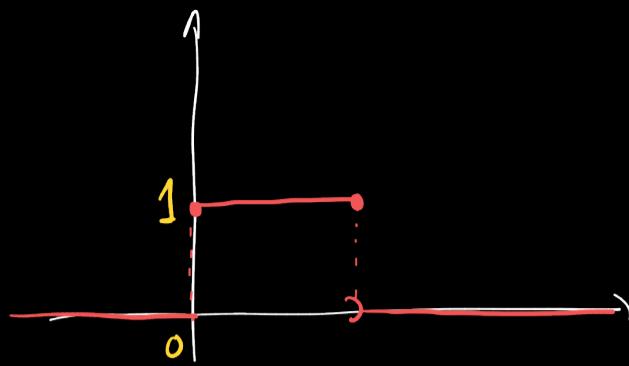
■ Exemple 1. Génère une loi qui les densités varient seront mes

Si la fonction de répartition de la variable Y est donnée par :

$$F_Y(y) = \begin{cases} 0 & \text{si } y \leq 0 \\ y & \text{si } 0 \leq y \leq 1 \\ 1 & \text{si } y \geq 1 \end{cases} \quad \begin{aligned} & \text{Fonc}^{\circ} \text{ de r}^{\circ} \text{p d'une loi} \\ & \text{usuelle (cf. 3A)} \end{aligned}$$

alors on peut affirmer que Y suit une loi uniforme sur $[0, 1]$.

Exemple: Soit $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
 $x \mapsto 1$ si $x \in [0,1]$
 0 sinon.



$$f = \mathbb{1}_{[0,1]}$$

Montrer que f est une densité.

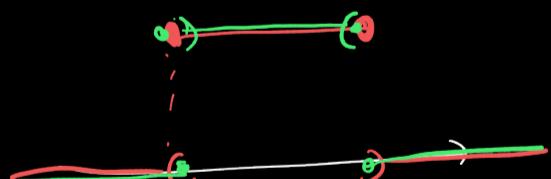
- 1) f est définie sur \mathbb{R} .
- 2) f est $C^0(\mathbb{R} \setminus \{0,1\})$ car sur $]-\infty, 0[\cup]0, 1[\cup]1, +\infty[$ elle est constante : elle est bien C^0 sur \mathbb{R} sauf en 2 (= nb fini) points.
- 3) f est positive puisqu'elle prend comme valeurs 0 et 1.
- 4) Convergence vers 1 de $\int_{-\infty}^{\infty} f$?

Comme il y a sur \mathbb{R} seulement 2 points éventuels de discontinuité : il y a 4 singularités : $-\infty, 0, 1, +\infty$.

Étude en $\pm \infty$: f est nulle au voisinage de $\pm \infty$ donc les intégrales y sont convergentes (et nulles).

CM12 T1 1-b)

Étude en 0 et 1: Comme f est constante sur $]0, 1[\cup]1, +\infty[$ et $]-\infty, 1[$, il est clair que les restrictions de f à ces intervalles sont prolongeables par continuité en 0 et 1



$\rightarrow f$ est C^0 par morceaux en 0 et 1 : intégrale classique.

Conclusion: $\int_{-\infty}^{\infty} f$ existe et vaut $\int_0^1 f = 1$.

f est bien une densité.

Rem: f est une densité usuelle (cf 3A)

■ **Définition 4** [Loi d'une variable à densité]

1. Si X est à densité, on appelle loi de X toute densité de X .
2. On dit que deux variables aléatoires à densité ont même loi si elles admettent une densité en commun.

D) **Règles de calcul des probabilités avec les variables à densité**

■ **Théorème 1**

Exemple : Soit X une VAR à densité de f_X .

Est une densité de X , $f_1 = 1_{[0,1]}$ [Calcul]

1. Pour tout réel a , $P(X = a) = 0$.

2. Si $a < b$, sont deux réels les probabilités des événements $X \in [a, b]$, $X \in [a, b[$, $X \in]a, b]$ et $X \in]a, b[$ sont toutes égales et valent $\int_a^b f_X(t) dt = F_X(b) - F_X(a)$.

3. Pour tout réel t :

$$P(X \geq t) = P(X > t) = 1 - F_X(t)$$

← of proportion 1.

■ **Remarque 2.**

⚠ l'égalité $P(X \geq t) = P(X > t)$ est en général fausse, sauf si X est une variable à densité (def 2 b).

E) **Théorème le plus important**

■ **Théorème 2**

Il est en général faux de dire $[X \geq t] = [X > t]$

même si X est à densité.

1. Soit Y une VAR sur (Ω, \mathcal{F}, P) et F_Y sa fonction de répartition.

• Si les deux conditions suivantes sont remplies :

SANS LA FONCTION DE REP. EN DEHORS DES LOIS USUELLES, ON NE PEUT PAS AFFIRMER

a) F_Y est continue sur \mathbb{R} à densité

b) Il existe un ensemble fini (ou vide) Δ tel qu'en dehors de Δ , la fonction F_Y est \mathcal{C}^1 ,

• alors on peut affirmer les deux points suivants :

a) Y est bien une variable aléatoire à densité.

b) De plus, on une densité f_Y de Y est donnée par :

$$f_Y(t) = \begin{cases} 0 & \text{si } t \in \Delta \\ F'_Y(t) & \text{sinon.} \end{cases}$$

(on se demande si elle est à densité)

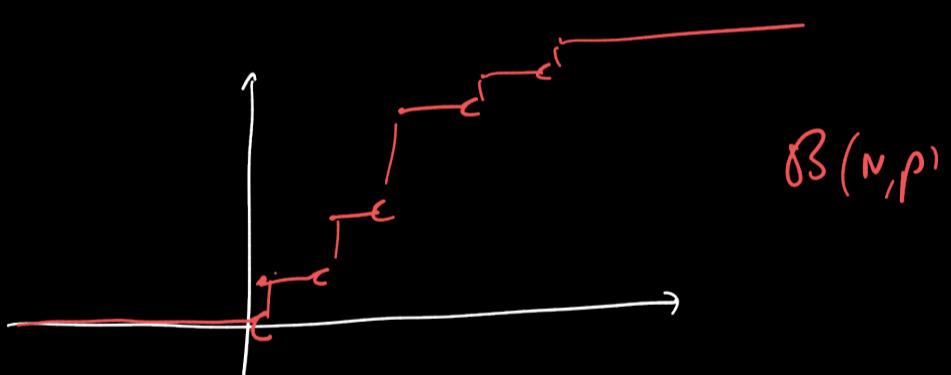
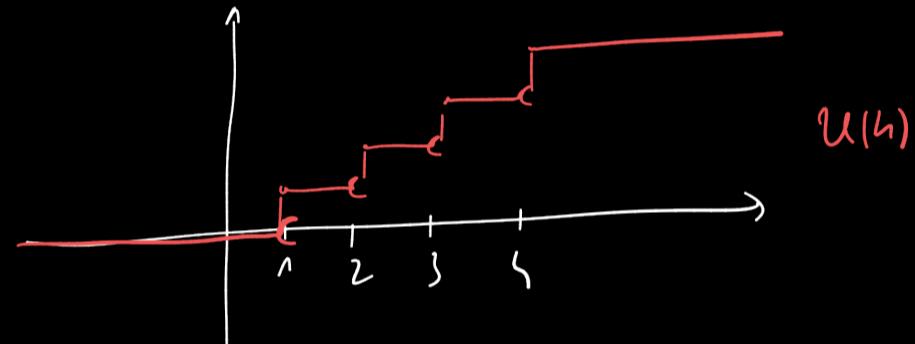
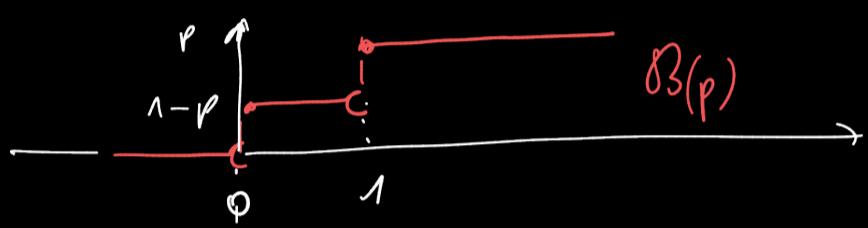
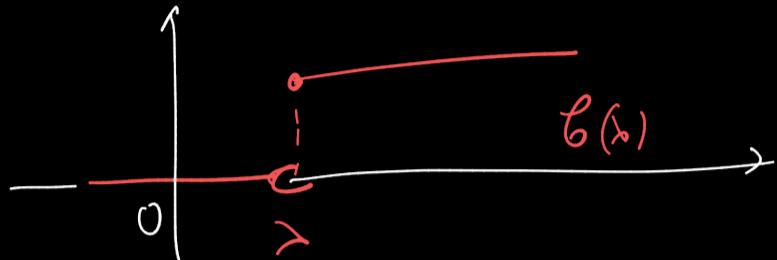
2. Enfin, Si une variable est à densité, alors il est vrai que sa fonction de répartition est continue sur \mathbb{R} et \mathcal{C}^1 -sauf.

a. On dit dans ce cas que F_Y est \mathcal{C}^1 sauf peut-être au plus en un nombre fini de points, abrégé « \mathcal{C}^1 -sauf».

■ **Remarque 3.**

On utilise ce théorème pour prouver qu'une variable Y fabriquée à partir d'une VAR à densité X est aussi à densité.

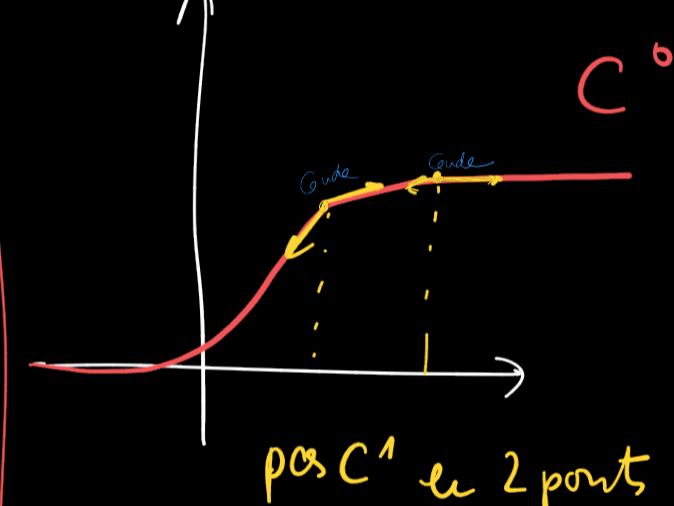
F_x pour VAR de 1^{ère} année :



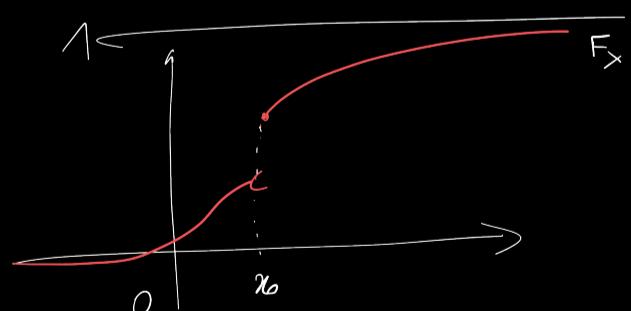
Scaliers

En 2^e année.

Voir CH12



F₀ boggans



F. d. r. d'une VAR qui n'est pas au programme

T131**Comment prouver qu'une variable donnée est à densité ?**

- 1.** On peut reconnaître une loi usuelle.
 - 2.** Sinon on examine sa fonction de répartition :
 - a)** Soit on reconnaît la fonction de répartition d'une variable de loi connue et on applique le **Corollaire 1**.
 - b)** Soit on calcule la fonction de répartition et on applique le **Théorème 2**, voir **T132**.
 - c)** Un cas plus expéditif que **b)** est celui où l'énoncé dit : «vérifier que la variable X est à densité et qu'une densité est $f(x) = \dots$ » : il suffit de calculer la fonction de répartition de X et la comparer à $\int_{-\infty}^x f(t)dt$. On conclut par **cor. 1** encore.
-

T132

Comment appliquer Th. 2 pour une VAR Y ?

En général, Y est donnée comme dépendant d'une variable X dont *on sait* qu'elle est à densité. Pour prouver que Y est à densité :

1. On commence par calculer l'espace image de Y

- a) c'est en général un intervalle I , et il est tel que $P(Y \in I) = 1$. En pratique on écrit quelque chose comme : « $Y(\Omega) = I$ quasi-certainement»
- b) mettons alors $I = (a, b)$ (a, b , éventuellement infinis, et bornes éventuellement fermées ou non)

2. Ensuite, on exprime $F_Y(t)$ en termes de F_X . Pour cela :

- a) on traite rapidement le cas $t \notin I$: $F_Y(t) = 1$ si $t > b$ et $F_Y(t) = 0$ si $t < a$ le cas échéant. (en effet, si p.ex $b = +\infty$, le cas $t > b$ est vide).
- b) On traite le cas $t \in I$: on fixe $t \in (a, b)$ et on transforme l'événement $[Y \leq t]$ en un événement en termes de X .
- c) Ceci permet de calculer $F_Y(t)$ en termes de F_X : $F_Y(t) = F_X(u(t))$. Si vous avez correctement traité 2.b), votre $u(t)$ doit être dans $X(\Omega)$. Sinon, il y a une erreur. *est défini et*
- d) La synthèse de 1. et 2. nous donne donc l'expression de $F_Y(t)$ en tout réel t .

3. À ce stade, on doit avoir la valeur de $F_Y(t)$ pour tout réel t . Ensuite :

- a) Soit on reconnaît en $F_Y(t)$ pour tout $t \in \mathbb{R}$ l'expression d'une fonction de répartition d'une loi connue et on conclut avec le Cor. 1
- b) Sinon on vérifie que F_Y ainsi obtenue est :
 - i) $\mathcal{C}^0(\mathbb{R})$. En général, cela se voit sauf aux points de raccords éventuels a, b (il faut donc être soigneux pour ces points là).
 - ii) \mathcal{C}^1 en dehors de l'ensemble $\Delta = \{a, b\}$ (cela suffit d'après la condition 2. **Théorème 2**). Cela devrait se voir par opérations sur des fonctions usuelles et F_X , dont on sait qu'elle est \mathcal{C}^1 sauf en un nombre fini de points au plus d'après **Théorème 2** 2..

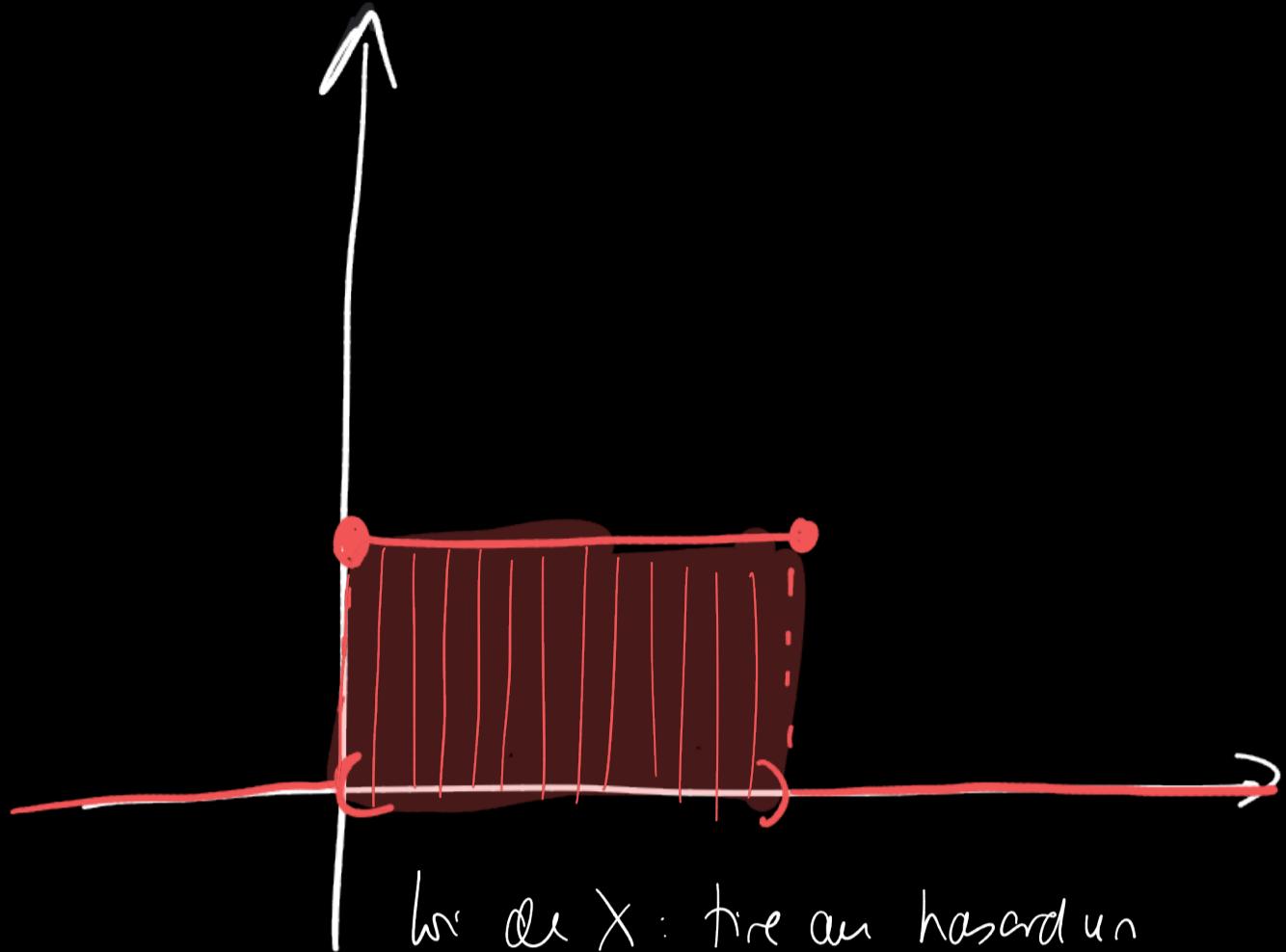
4. Enfin, si on souhaite une densité de Y , on l'obtient en dérivant F_Y là où c'est possible (c'est impossible au plus en un nombre fini de points, mais le fait de ne pas avoir de valeur pour la densité en ces points-là n'a aucune importance d'après **Proposition 1**).

Voir exemple 2

■ Exemple 2.

en cours

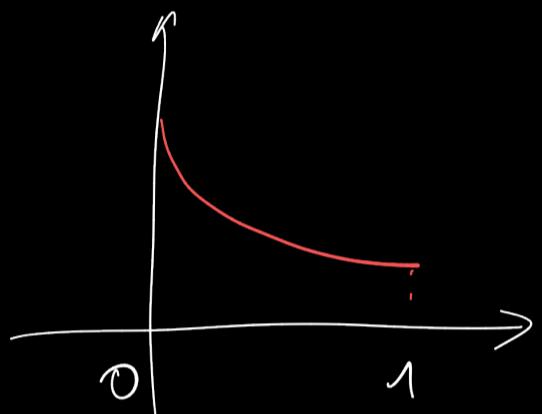
Soit X une VAR à densité de loi $f_X : x \mapsto 1_{[0,1]}$. Montrer que la VAR X^2 est à densité et en donner la loi.



lors de X : tire au hasard un
nb dans $[0, 1]$.

χ^2 ? VAR qui mesure quoi?

- je tire un nb au hasard entre 0 et 1
- je mesure son carré



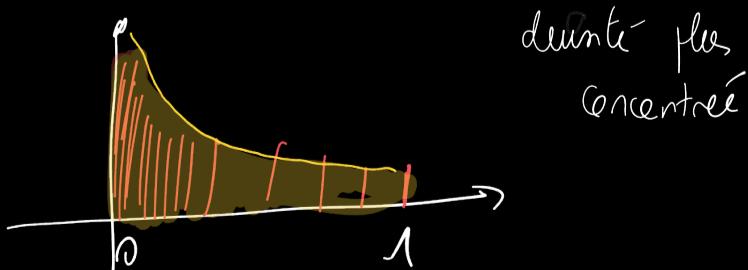
→ quand on tire un nb au hasard entre 0 et 1, son
carré est "beaucoup plus petit":
 $\alpha \sim 10^{-2}$
 $\chi^2 \sim 10^{-4}$

$$\alpha \sim 10^{-5}$$

$$\chi^2 \sim 10^{-10}$$

Il est intuitif que les valeurs de χ^2 vont se
concentrer autour de 0.

batons des fréquences pour χ^2 ?



On note Y la var qui est χ^2 .

On appelle $T_{13.2}$

1

1a) Comme la densité de X est concentrée dans $[0,1]$, X prend ses valeurs dans $[0,1]$ quasi-sûrement et donc son carré aussi : $Y(\Omega) = [0,1]$ quasi-sûrement.

$$I = [0,1]$$

2. Calcul de $F_Y(t)$ pour tout réel t en termes de F_X .

a) $\boxed{\text{Cas } t \notin [0,1]}$ Si $t < 0$: $P(Y \leq t) = 0$ (cf 1a))

$$\boxed{\forall t \in \mathbb{R}^* \quad F_Y(t) = 0}$$

$$\text{Si } t > 1 \quad P(Y \leq t) = 1 \text{ idem}$$

$$\boxed{\forall t > 1 \quad F_Y(t) = 1}$$

b) $\boxed{\text{Cas } t \in I}$. Soit $t \in [0,1]$.

Téchos :

$$\{Y \leq t\} = \{X^2 \leq t\}$$

$= \{\sqrt{X^2} \leq \sqrt{t}\}$ car $t \mapsto \sqrt{t}$ est bijective et croissante sur \mathbb{R}^+

$= \{|X| \leq \sqrt{t}\}$ par déf de $|X|$

$= \{X \leq \sqrt{t}\}$ car X prend ses valeurs dans $[0,1]$.

2c) En passant aux probas :

$$F_Y(t) = F_X(\sqrt{t})$$

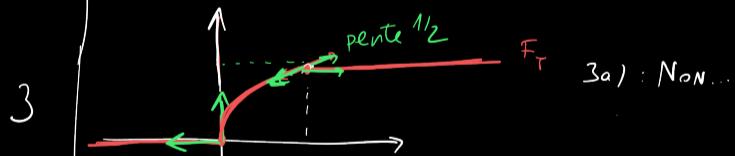
$$= \underset{x \text{ admet } \sqrt{t}}{\int_{-\infty}^{\sqrt{t}}} f_X(u) du \quad f_X = \mathbb{1}_{[0,1]}$$

$$= \int_{0}^{\sqrt{t}} f_X(u) du \text{ car } f_X = 0 \text{ sur } \mathbb{R}^-$$

$$\forall t \in [0,1] \quad F_Y(t) = \int_0^{\sqrt{t}} du = \sqrt{t}.$$

2a) En synthétisant 2a) et 2c) :

$$F_Y(t) = \begin{cases} 1 & \text{si } t > 1 \\ \sqrt{t} & \text{si } t \in [0,1] \\ 0 & \text{si } t < 0 \end{cases} \quad (2d)$$



3b) i) il est facile de voir que F_Y est C^0 sur $[1,+\infty]$, $[0,1]$ et $[-\infty, 0]$ d'après les expressions (2d).

Sur ces expressions aussi, on voit que les limites à gauche et à droite de F_Y en $t=0$ et $t=1$ sont égales à $F_Y(t)$. Conclusion : F_Y est $C^0(\mathbb{R})$.

ii) Similairement aussi d'après (2d), F_Y est C^1 sur $\mathbb{R} \setminus \{0,1\}$ ($C^1(\mathbb{R})$ sauf en un nb fini de points).

3. Conclusion : Y est une VAR à densité et on obtient une densité de f_Y en dérivant F_Y là où c'est possible :

$$f_Y(t) = \begin{cases} 0 & \text{si } t \notin [0,1] \\ \frac{1}{2\sqrt{t}} & \text{si } t \in [0,1] \end{cases}$$



■ **Proposition 2** [Transformation affine d'une variable à densité]

Soit a, b deux réels tels que $a \neq 0$ et X une variable à densité. Soit $Y = aX + b$ la transformée affine de X . Alors :

1. Y est une variable aléatoire à densité.
2. Une densité de Y s'exprime en dehors d'un ensemble fini à l'aide d'une densité de X par

$$\forall y \in \mathbf{R} \quad f_Y(y) = \frac{1}{|a|} f_X\left(\frac{y-b}{a}\right)$$

■ **Exemple 3.**

Si X suit une loi uniforme sur $[a, b]$, $Y = (b-a)X + a$ est une densité donnée par : $f_Y(y) = \frac{1}{b-a} \mathbf{1}_{[0,1]}\left(\frac{y-a}{b-a}\right)$. Or, $\frac{y-a}{b-a} \in [0, 1] \Leftrightarrow y \in [a, b] \Leftrightarrow \mathbf{1}_{[a,b]}(y) = 1$. On retrouve bien la loi uniforme sur $[a, b]$.

■ **Exercice 1.**

(D'après oral 2018) Soit $a > 0$ et b un réel. On dit qu'une variable aléatoire suit une loi de Laplace de paramètres a, b si elle admet pour densité la fonction $f_{a,b}$ définie sur \mathbf{R} par :

$$\forall t \in \mathbf{R} \quad f_{a,b}(t) = \frac{1}{2a} \exp\left(-\frac{|t-b|}{a}\right).$$

Justifier que $f_{a,b}$ est bien une densité.



2 Moments

A) Moment d'ordre r

■ **Définition 5** [Moment d'ordre r d'une var à densité]

Soit $r \in \mathbf{N}$, $r \geq 2$ et X une variable aléatoire à densité sur un espace probablisé (Ω, \mathcal{F}, P) de densité f_X .

1. On dit que X admet un moment d'ordre r si l'intégrale

$$M_r := \int_{-\infty}^{+\infty} t^r f_X(t) dt$$

est **absolument** convergente.

2. Dans ce cas, le réel M_r s'appelle moment d'ordre r de X .

■ **Proposition 3** [Relation d'existence entre les moments]

1. Si X admet un moment d'ordre r , alors X admet un moment d'ordre s pour tout entier $s \leq r$.
2. En particulier, si X admet un moment d'ordre 2, alors X admet une espérance et une variance.

B) Espérance

■ **Définition 6** [Espérance des variables à densité]

Soit X une variable aléatoire à densité et f_X une densité de la loi X .

1. On dit que X admet une espérance si elle admet un moment d'ordre 1.
2. Si X admet une espérance, l'espérance de X est définie par :

$$E(X) = \int_{-\infty}^{+\infty} t f_X(t) dt$$

Notes de l'expérience (Chap. 11. prop 7)

■ Remarque 4.

On doit vérifier l'absolue convergence.

■ Exemple 4.

La densité définie sur \mathbb{R} par $f_X(t) = \frac{1}{\pi} \frac{1}{1+t^2}$ n'admet pas d'espérance.

■ Proposition 4 [Propriétés de l'espérance]

Soit X, Y deux variables aléatoires à densité sur un espace probablilisé (Ω, \mathcal{F}, P) . En plus des propriétés classiques :

1. (positivité) Si X est à valeurs positives, $E(X) \geq 0$.
2. Si X admet une espérance, $|X|$ admet une espérance aussi. De plus : $|E(X)| \leq E(|X|)$.

■ Théorème 3 [Formule de transfert]

Soit X une variable à densité de densité f_X sur (Ω, \mathcal{F}, P) , et u une fonction telle que la VAR $Y = u(X)$ est aussi une variable à densité.

1. $u(X)$ admet une espérance si et seulement si l'intégrale généralisée $\int_{-\infty}^{+\infty} u(t)f_X(t)dt$ converge absolument.

2. Dans ce cas :

$$E(u(X)) = \int_{-\infty}^{+\infty} u(t)f_X(t)dt$$

■ Remarque 5.

1. On peut ainsi connaître l'espérance de la variable $u(X)$ sans même disposer d'une densité de cette dernière : la connaissance de la densité de X suffit à calculer l'espérance de $u(X)$.

2. On dit formule de transfert, car le théorème affirme que $E(Y) = \int_{-\infty}^{+\infty} x f_{u(X)}(x)dx = \int_{-\infty}^{+\infty} u(x)f_X(x)dx$

c) Variance. Ecart-type $(X^2) = \int_{-\infty}^{+\infty} x^2 f_X(x)dx$ def de $E(X)$ transfert

■ Définition 7 [Moment d'ordre 2 d'une variable à densité. Variance]

Soit X une variable aléatoire à densité de densité f_X . On dit que X admet une variance si la VAR $[X - E(X)]^2$ admet une espérance et on pose alors :

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

et $\sigma_X := \sqrt{V(X)}$ son écart-type.

■ Proposition 5 [Caractérisation en termes de moments]

X admet une variance si et seulement si X admet un moment d'ordre 2.

■ Théorème 4 [Formule de Koenig]

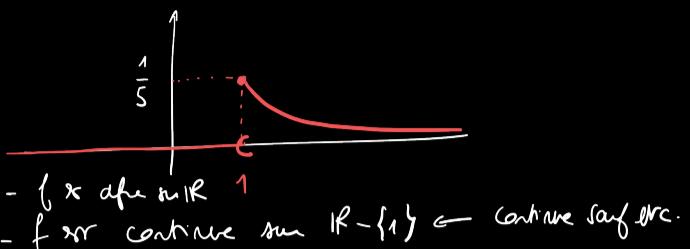
Si X admet une variance, alors X admet aussi un moment d'ordre 2 et :

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

Exemple 4bis : (loi de Pareto)

$$\text{Soit } f: x \mapsto \frac{1}{[1,+\infty]} x^{-\frac{6}{5}}$$

- ① Justifier que f est une densité de proba.
- ② Soit X une V.A.R à densité de loi f . Soit $\rho \in \mathbb{R}^*$
Etudier l'existence de $E(Y^\rho)$ où $Y^\rho = X^\rho$



- elle est positive
- Rés. à étudier $\int_{-\infty}^{+\infty} f dt$

Propriétés : - pas d'irrégularités en un point de continuité

- f est continue par morceaux sur \mathbb{R} .
- les seules irregularités sont en $-\infty/+\infty$.

En $-\infty$: f est nulle au voisinage de $-\infty$ donc l'intégrale
 y est convergente et nulle.

En $+\infty$: on introduit les intégrals partielles

$$\begin{aligned} \text{Soit } x > 0. \text{ Soit } I(x) &= \int_1^x \frac{1}{5} t^{-\frac{6}{5}} dt \\ &= \frac{1}{5} \left[\frac{1}{1-\frac{6}{5}} t^{1-\frac{6}{5}} \right]_1^x \\ &= - \left[x^{\frac{1}{5}} - 1 \right] = 1 - x^{-\frac{1}{5}} \end{aligned}$$

$$I(x) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} 1 \text{ car } \frac{1}{5} > 0$$

Conclusion : $I = \int_1^{+\infty} f$ existe et vaut 1.

$$J = \int_{-\infty}^1 f \dots 0$$

Donc $\int_{-\infty}^{+\infty} f$ existe, et vaut 1.

② D'après la formule de transfert $E(Y^\rho)$

existe m l'intégrale :

$$I_\rho \stackrel{Y=X^\rho}{=} \int_{-\infty}^{+\infty} x^\rho f_X(x) dx \text{ converge} \boxed{\text{absolument}}$$

$$= \int_1^{+\infty} x^\rho f_X(x) dx \text{ car } f_X \text{ est nulle}$$

sur $]-\infty, 1]$

$$= \int_1^{+\infty} \frac{x^\rho}{5} \cdot x^{-\frac{6}{5}} dx = \int_1^{+\infty} \frac{1}{5} x^{\rho-\frac{6}{5}} dx = \frac{1}{5} \int_1^{+\infty} \frac{1}{x^{\frac{6}{5}-\rho}} dx$$

Comme f_X est positive, et x^ρ aussi, la

convergence absolue équivaut à la convergence

D'après l'exercice 2* on a m par cette intégrale :

$$\text{Converge} \Leftrightarrow \alpha = \frac{6}{5} - \rho > 1$$

$$\text{I.e. } \boxed{\rho < \frac{1}{5}}$$

$$\boxed{\int_1^{\infty} \frac{dt}{t^\alpha} \text{ converge} \text{ m } \alpha > 1}$$

Y_ρ admet une espérance m $0 < \rho < \frac{1}{5}$

Exemple 4 : 1. Révision: vérifier que f_x est une densité.

- ① f_x est bien définie sur \mathbb{R} .
- ② f_x est clairement $C^0(\mathbb{R})$ donc continue sauf au plus en un nombre fini de points.
- ③ f_x est une fonction positive.
- ④ Role à prouver que $I = \int_{-\infty}^{+\infty} f_x(t) dt$ existe et vaut 1.

• Je remarque que f_x est paire donc $J = \int_0^{+\infty} f_x(t) dt$ est de même nature que I et en cas de convergence: $I = 2J$ (cf CH12 · prop. 2 point 5).

• On travaille sur J .

Comme f_x est C^0 sur $[0, +\infty[$ la seule impropérité de J est en $+\infty$. C'est une vraie impropérité \rightarrow CH12 · T2 · 2.5(c)

On considère: $\forall x > 0 \quad J(x) = \int_0^x \frac{dt}{\pi(1+t^2)} \leftarrow$ vu ds CH12 !

$$J(x) = \frac{1}{\pi} \operatorname{Arctan} x$$

Or $\operatorname{Arctan} x = \frac{\pi}{2} + o(1) \quad x \rightarrow +\infty$ donc:

$$J(x) = \frac{1}{2} + o(1) \quad x \rightarrow +\infty$$

Conclusion: J converge et vaut $\frac{1}{2}$
I 1: f_x est une densité

2. Étude l'espérance:

Comme $E(x)$ existe si $\alpha = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{t}{\pi(1+t^2)} dt$ converge absolument et dans ce cas, $E(x) = \alpha$.

On considère $I_2 = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{|t|}{\pi(1+t^2)} dt$.

Avec la même argumentation qu'en 1, j'étudie

$$\begin{aligned} \forall x > 0 \quad J_2(x) &= \int_0^x \frac{|t|}{\pi(t^2+1)} dt \\ &= \int_0^x \frac{t}{\pi(1+t^2)} dt \quad \text{car } t \in [0, x] \\ &\quad \text{donc } t \geq 0 \\ &\stackrel{\text{éme}}{=} \int_0^x \frac{1}{2\pi} \frac{u'(t)}{u(t)} dt \quad \text{où } u(t) = 1+t^2 \\ &= \frac{1}{2\pi} \ln |1+x^2| \xrightarrow{x \rightarrow +\infty} +\infty \end{aligned}$$

J_2 diverge. I_2 aussi: x n'admet pas d'espérance.

■ **Proposition 6** [Propriétés de la variance]

Soit X une variable aléatoire à densité sur un espace probabilitisé (Ω, \mathcal{F}, P) et admettant une variance. Alors :

1. (Positivité). $V(X) > 0$. En particulier, une variable à densité ne peut être de variance nulle.
2. (Homogénéité.) Si X est exprimée en unités u , $V(X)$ est en unité u^2 , et σ_X en unités u .
3. (Homogénéité et invariance par translation). Si a, b sont deux réels :

$$V(ax + b) = a^2 V(X)$$

4. La variable aléatoire $\frac{X - E(X)}{\sigma_X}$ est centrée réduite.

3 Densités uniformes sur un segment

A) Définition

■ **Définition 8** [Loi $\mathcal{U}(a, b)$]

Soit $a < b$ deux réels et I un intervalle d'extrémités a, b . X suit une loi uniforme sur l'intervalle I si elle admet pour densité :

$$u_{a,b} = \frac{1}{b-a} \mathbf{1}_{[a,b]}$$

On note $X \sim \mathcal{U}(a, b)$.

■ **Remarque 6.**

C'est la loi qui n'accorde aucune préférence (aucun biais) à tout réel de I . Le caractère ouvert ou fermé des extrémités n'intervient pas.

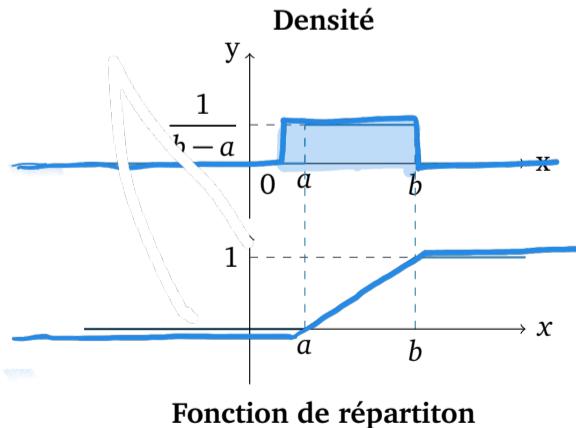
B) Fonction de répartition

■ **Proposition 7** [Fonction de répartition]

Si $X \sim \mathcal{U}(a, b)$, sa fonction de répartition est la fonction :

$$F_X : x \mapsto \begin{cases} 0 & \text{si } x \leq a \\ \frac{x-a}{b-a} & \text{si } a < x \leq b \\ 1 & \text{si } x > b \end{cases}$$

C) Graphique



- nul en dehors de $[a, b]$
- constant sur $[a, b]$
- Max = $\frac{1}{b-a}$

cas particulier: $[a, b] = [0, 1]$

$$F_X(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } x < 0 \\ x & \text{si } x \in [0, 1] \\ 1 & \text{si } x > 1 \end{cases}$$

D) Moments

■ Proposition 8 [Moments de la loi $\mathcal{U}(a, b)$]

Si $X \sim \mathcal{U}(a, b)$, X admet une espérance et une variance et :

$$1. E(X) = \frac{a+b}{2}.$$

$$2. V(X) = \frac{(b-a)^2}{12}.$$

E) Simulation

```
1 | from random import random
2 | def unif(a, b):
3 |     return a + (b-a)*random() repose sur prop2 et exemple3
```

F) Propriétés complémentaires

■ Proposition 9 [Proportion]

Si $X \sim \mathcal{U}(a, b)$, alors pour tout intervalle J , $P(X \in J) = \frac{M-m}{b-a}$ où m, M sont les extrémités de l'intervalle $J \cap [a, b]$.

■ Remarque 7.

Résultat à la base des méthodes de simulation.

■ Proposition 10 [Invariance par translation affine]

Si $X \sim \mathcal{U}(0, 1)$, pour tous réels $a > 0$ (resp. $a < 0$) et b , la variable $Y = aX + b$ suit une loi $\mathcal{U}(b, a+b)$ (resp. $\mathcal{U}(a+b, b)$).

4 Densités exponentielles (analogie continue des lois géométriques)

A) Définition

■ Définition 9 [Loi exponentielle de paramètre λ]

Soit $\lambda > 0$. La VAR X suit une loi exponentielle de paramètre λ si elle admet pour densité :

$$f_\lambda(x) = \begin{cases} \lambda e^{-\lambda x} & \text{si } x \geq 0 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$



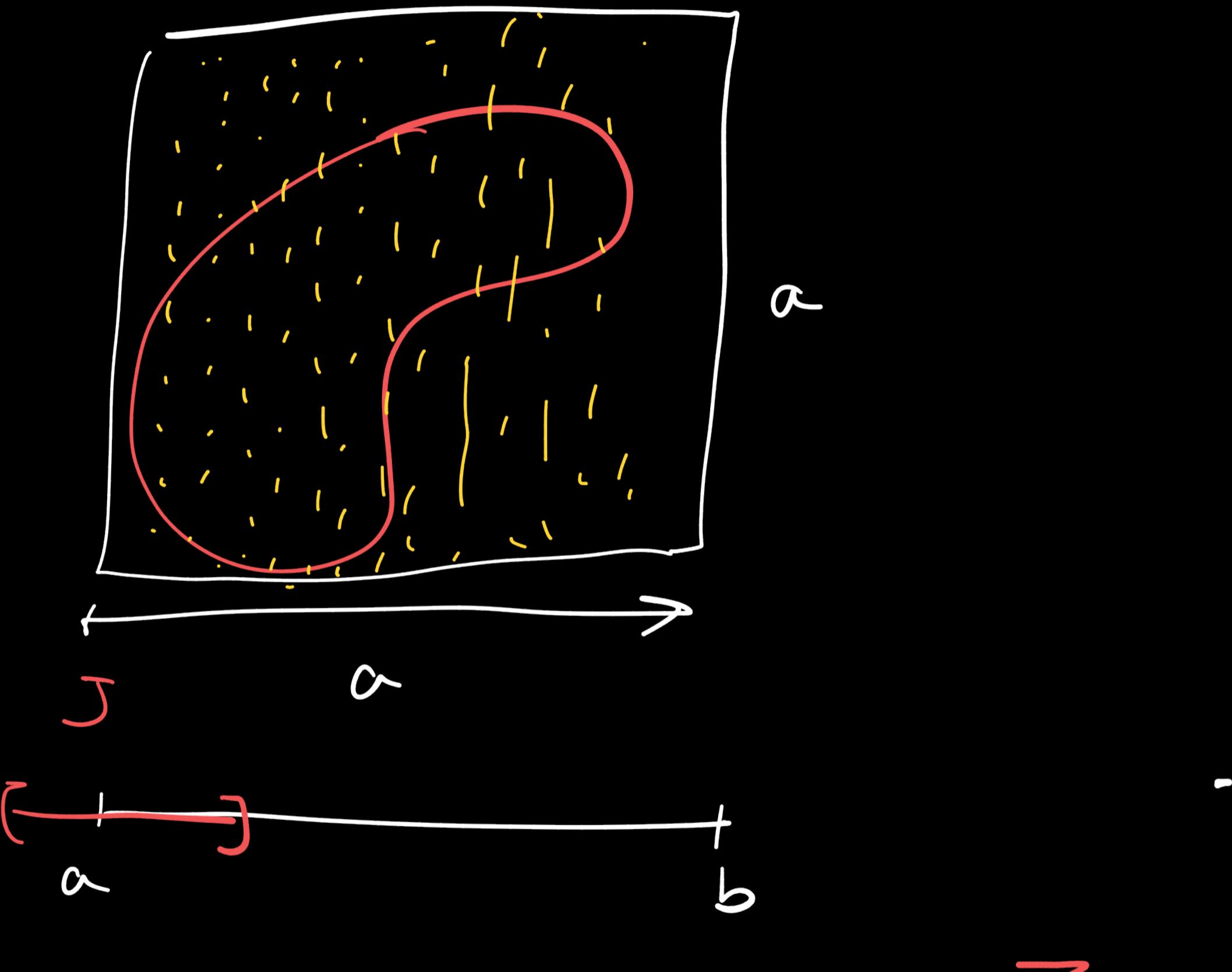
On note $X \sim \mathcal{E}(\lambda)$.

■ Proposition 11 [Fonction de répartition]

Si $X \sim \mathcal{E}(\lambda)$, sa fonction de répartition est la fonction donnée par :

$$\forall x \in \mathbf{R} \quad F_\lambda(x) = \begin{cases} 1 - e^{-\lambda x} & \text{si } x \geq 0 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$



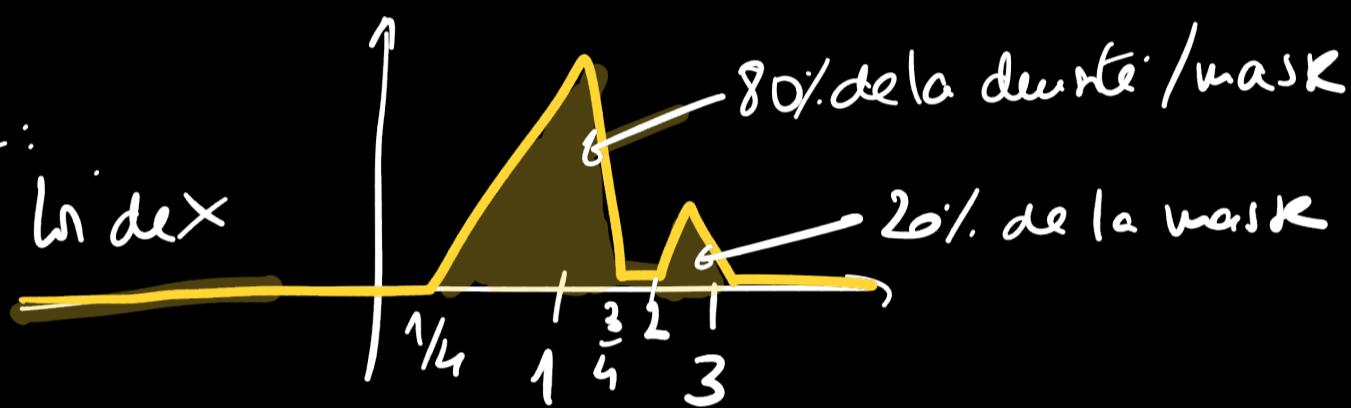


déf : [Simuler une VAR à densité]

Sont X une VAR à densité de densité f_X .

Simuler X , c'est programmer une fonction dont l'appel produit des valeurs x telles que l'évènement $a \leq x \leq b$ soit obtenu à la fréquence acceptable proche de $P(X \in [a, b]) = \int_a^b f_X(t) dt$

Exemple:



Simuler X , c'est programmer b tel que

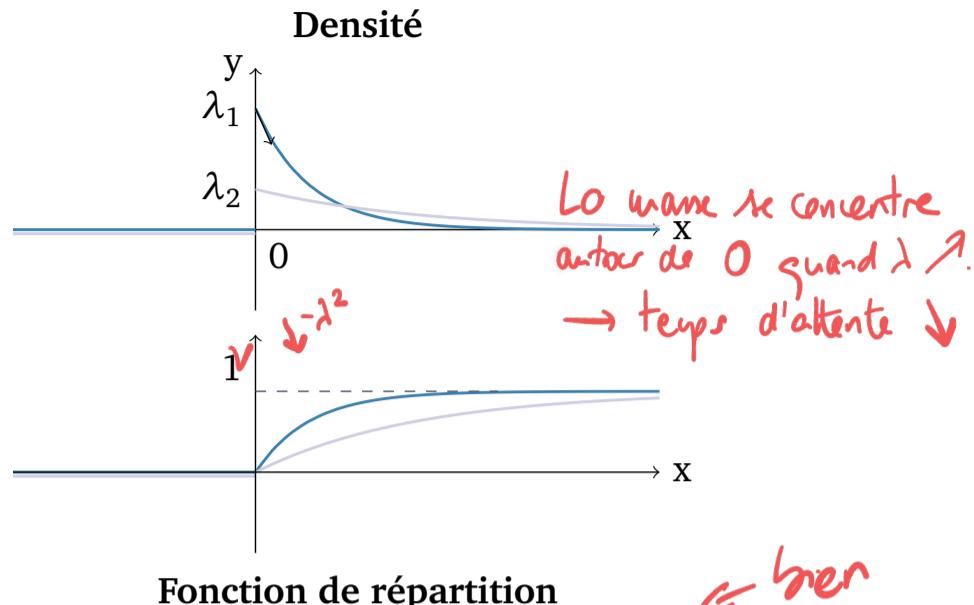
$f()$ renvoie des valeurs entre $1/4$ et $3,1$ (à la gauche), en respectant la loi de X :

les valeurs autour de 1 sont les plus fréquentes.

P. ex : dans 80% des cas, b renvoie des valeurs comprises entre $1/4$ et $3/2$

, dans 20% des cas b prend une valeur entre 2 et 3 (et symétriquement répartis autour de 2,5).

B) Graphique ($\lambda_1 > \lambda_2$)



C) Moments

■ Proposition 12 [Moments de la loi $\mathcal{E}(\lambda)$]

Si $X \sim \mathcal{E}(\lambda)$ alors X admet une espérance et une variance et

1. $E(X) = \frac{1}{\lambda}$. ← temps d'attente moyen de survenue du 1^{er} événement d'intérêt
2. et $V(X) = \frac{1}{\lambda^2}$.

D) Simulation

On utilise le fait que si $U \sim \mathcal{U}(0, 1)$ alors $X = -\frac{1}{\lambda} \ln U \sim \mathcal{E}(\lambda)$ (à prouver : par la méthode classique).

■ Exercice 2. toujours à l'écrit et souvent à l'oral !

```
1 from random import random
2 from numpy import log
3 def expo(mu):
4     return -1/mu * log(random())
```

E) Propriétés complémentaires

■ Proposition 13 [Absence de mémoire]

Si $X \sim \mathcal{E}(\lambda)$ alors : $\forall (T, t) \in \mathbb{R}_+^2$

$$P(X > T + t | X > T) = P(X > t)$$

■ Proposition 14 [Changement d'échelle]

Si $X \sim \mathcal{E}(\lambda)$, alors pour $a > 0$, $aX \sim \mathcal{E}\left(\frac{\lambda}{a}\right)$

■ Exercice 3.

Soit $\alpha > 0$, et (p_N) une suite de réels de $]0, 1[$ telle que $p_N \underset{N \rightarrow \infty}{\sim} \frac{\alpha}{N}$. Soit $(X_N)_{N \geq 1}$ une suite de VAR de loi $\mathcal{G}_N(p_N)$.

Montrer que pour tout réel $t > 0$: $P\left(\frac{X_N}{N} > t\right) \underset{N \rightarrow \infty}{\sim} e^{-\alpha t}$.

Autrement dit, pour N assez grand, la loi de $\frac{X_N}{N}$ est approximativement exponentielle de paramètre α .

Exercice 3 $X_N \sim \mathcal{G}_{N^*}(p_N)$

où $p_N \sim \frac{\alpha}{N}$ (avec $\alpha > 0$ fixé).

idée: $E(X_N) = \frac{1}{p_N} \underset{N \rightarrow \infty}{\sim} \frac{N}{\alpha}$.

Si je me ravis à un temps d'attente fixe:

$$E\left(\frac{X_N}{N}\right) \sim \frac{1}{\alpha}.$$

→ les bâtonnets de la loi de X_N se déroulent
en avançant par N : $\frac{X_N}{N} \underset{\text{à peu près}}{\sim} \mathcal{E}(\alpha)$.

je suppose t entier (j'ai déjà traité le
cas $t \notin \mathbb{N}$ dans l'exercice ...)

Soit $u_N = P\left(\frac{X_N}{N} > t\right) = P(X_N > Nt)$
 $\underset{X_N \sim \mathcal{G}_{N^*}(p_N)}{=} (1 - p_N)^{Nt}$

je cherche un équivalent de u_N quand $N \rightarrow +\infty$

je considère pour cela $v_N = \ln u_N = Nt \ln(1 - p_N)$

$$\underset{N \rightarrow \infty}{\sim} -Nt \cdot \frac{\alpha}{N} \quad \text{par eq. de l'ordre}$$

$$v_N \underset{N \rightarrow \infty}{\sim} -\alpha t \quad \ln(1-x) \underset{x \rightarrow 0}{\sim} -x$$

donc $v_N \underset{N \rightarrow +\infty}{\rightarrow} -\alpha t$

et $u_N = e^{v_N} \underset{N \rightarrow \infty}{\rightarrow} e^{-\alpha t}$ par l'explosion des bâtonnets.

Comme $e^{-\alpha t} \neq 0$ $\boxed{u_N \underset{N \rightarrow \infty}{\sim} e^{-\alpha t}}$

Exercice 2 Soit $U \sim \mathcal{U}(0,1)$, $X = -\frac{1}{\lambda} \ln U \sim \mathcal{E}(\lambda)$

T132

1-a.

Espace image de X :

U prend ses valeurs q.c. dans $[0,1]$ q.c. car

$U \sim \mathcal{U}(0,1)$. Donc :

$\ln U$ prend q.c. ses valeurs dans \mathbb{R}_+^*

donc, comme $\lambda > 0$ $X = -\frac{1}{\lambda} \ln U$ prend des

valeurs q.c. dans \mathbb{R}_+^*

$$X(\omega) = \mathbb{R}_+^* \text{ q.c. } (*)$$

1-b

$$I =]0, +\infty[$$

2 a)

Calcul de $F_X(t)$ pour $t < 0$

$$P(X \leq t) = F_X(t) = 0 \text{ pour } t < 0 \text{ (d'après *)}$$

2b)

$$t \in]0, +\infty[$$

$$\begin{aligned} [X \leq t] &= \left[-\frac{1}{\lambda} \ln U \leq t \right] \\ &= \left[\ln U \geq -\lambda t \right] \text{ car } -\lambda < 0 \\ &= \left[U \geq e^{-\lambda t} \right] \text{ car } \exp \text{ est} \\ &\quad \text{bijective sur } \mathbb{R}_+^* \end{aligned}$$

2c

$$\begin{aligned} \text{D'où : } \forall t > 0 \quad F_X(t) &= P(U \geq e^{-\lambda t}) \\ &= 1 - P(U < e^{-\lambda t}) \text{ en passant} \\ &\quad \text{à l'év contrarie} \\ &= 1 - P(U \leq e^{-\lambda t}) \text{ car } U \text{ est à} \\ &\quad \text{droite} \text{ (thm 1. 3°)} \\ &= 1 - F_U(\underbrace{e^{-\lambda t}}_z) \end{aligned}$$

$$F_U(z) = \begin{cases} 0 & \text{si } z < 0 \times \\ z & z \in [0,1] \checkmark \\ 1 & z > 1 \times \end{cases} = 1 - z \text{ car } \underbrace{z \in [0,1]}_{\text{en effet : } t > 0} = 1 - e^{-\lambda t} \text{ car } -\lambda t < 0$$

2d.

Synthèse :

$$F_X(t) = \begin{cases} 0 & \text{si } t < 0 \\ 1 - e^{-\lambda t} & \text{si } t \geq 0 \end{cases}$$

3 a) On reconnaît la $F_X(t)$ la Fnc de rep. d'une VAR de loi $\mathcal{E}(\lambda)$. D'après le 1, $U \sim \mathcal{E}(\lambda)$.

5 Densités gaussiennes

A) Définition

■ Définition 10 [Loi $\mathcal{N}(m, \sigma^2)$]

1. Soit $m \in \mathbf{R}$, $\sigma > 0$. La VAR X suit une loi normale de paramètres m, σ^2 si elle admet pour densité :

$$f_{m,\sigma}(x) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(x-m)^2}{2\sigma^2}}$$

On note $X \rightsquigarrow \mathcal{N}(m, \sigma^2)$.

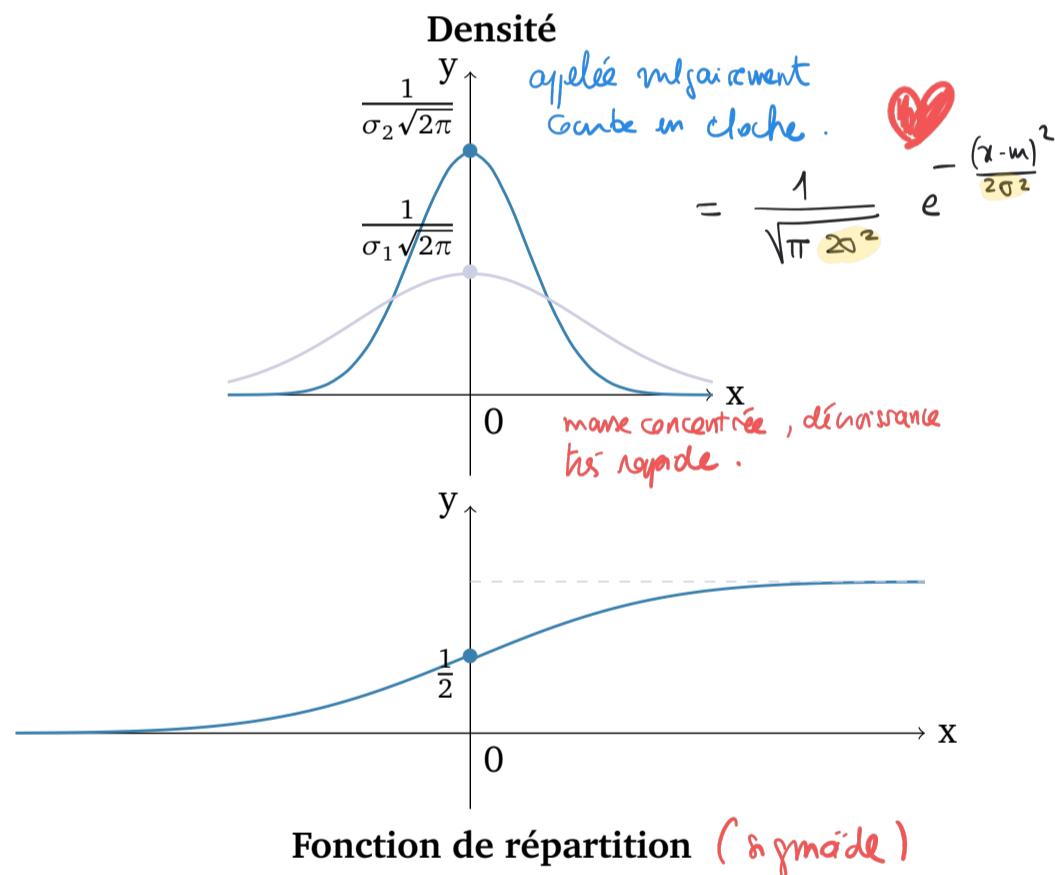
2. La loi $\mathcal{N}(0, 1)$ est appelée loi normale centrée réduite.

■ Définition 11 [Fonction de répartition de la loi normale centrée réduite]

Fonction notée Φ .

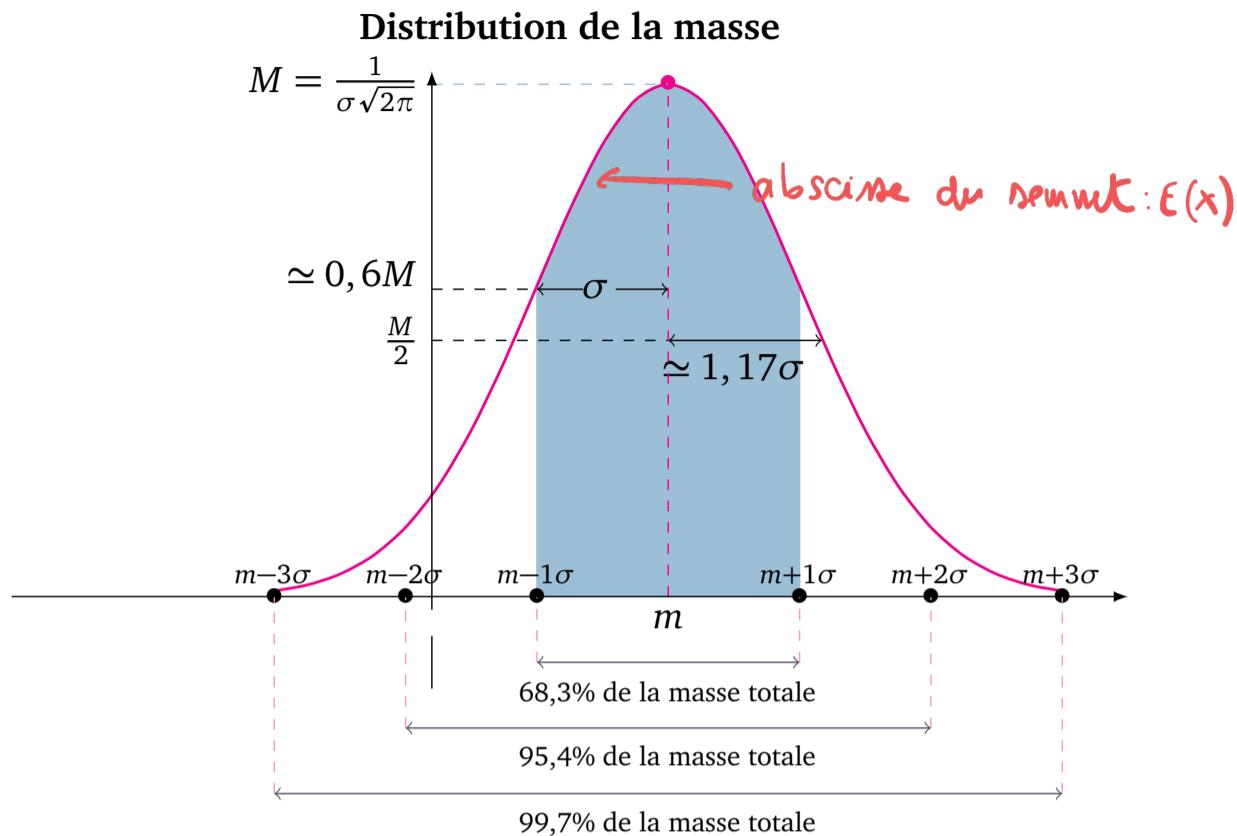
$$\forall x \in \mathbf{R} \quad \Phi(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^x e^{-\frac{t^2}{2}} dt$$

B) Graphique ($\sigma_1 > \sigma_2$), $m = 0$



C) Interprétation graphique des paramètres

$\sigma \approx \frac{1}{2}$ largeur au maximum



X

D) Moments

paramètres de forme : indiquent la géométrie de la distribution

■ Proposition 15 [Moments de la loi $\mathcal{N}(m, \sigma^2)$]

Si $\sim \mathcal{N}(m, \sigma^2)$, alors X admet une espérance et une variance et :

1. $E(X) = m$.

2. $V(X) = \sigma^2$

très utile en stats. Sans intérêt math.

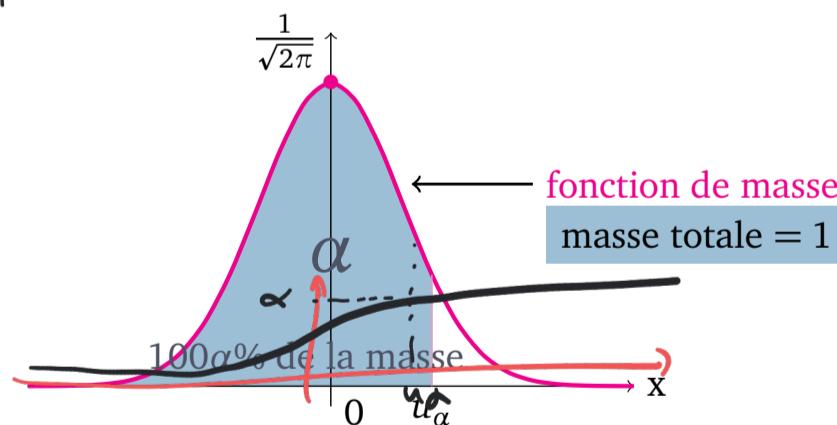
E) Quantiles de la loi normale

■ Définition 12 [Quantile d'ordre α]

Pour $\alpha \in [0, 1]$, c'est l'unique réel u_α tel que $\Phi(u_\alpha) = \alpha$.

de la loi $\mathcal{N}(0, 1)$

(def 11)



■ Remarque 8.

Interprétation : u_α est l'abscisse au bout de laquelle on accumule la fraction α de la masse totale de la densité.

■ Proposition 16 [Symétrie]

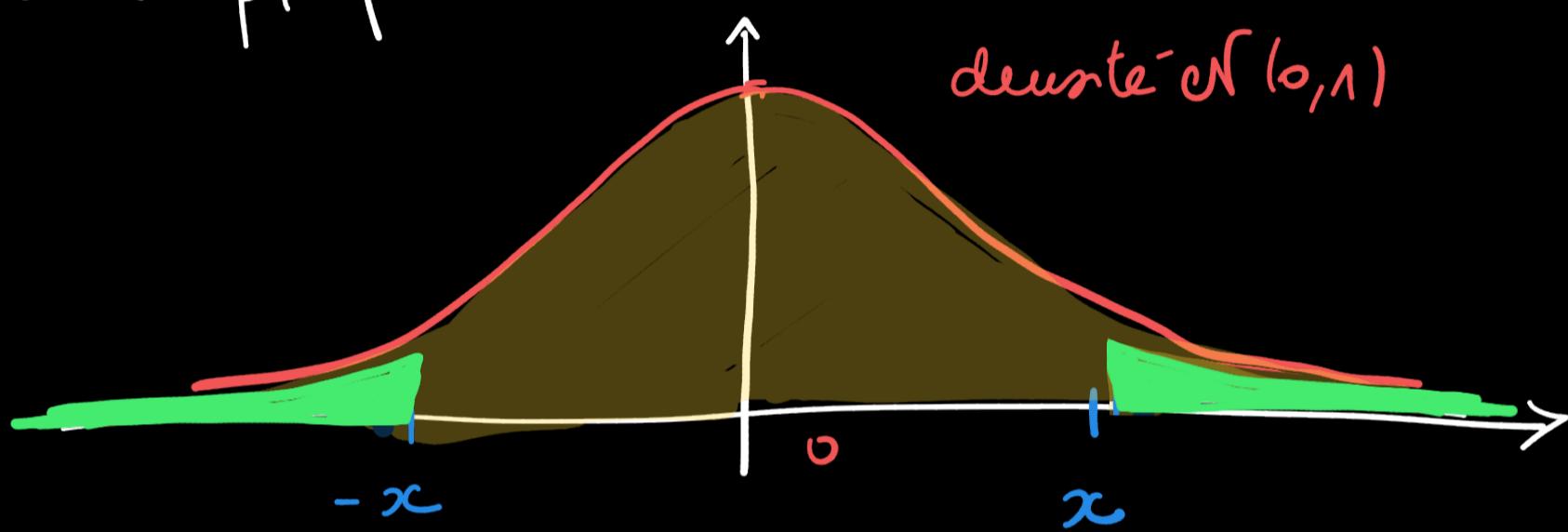
$\forall x \in \mathbb{R} \quad \Phi(x) + \Phi(-x) = 1$.

F) Simulation

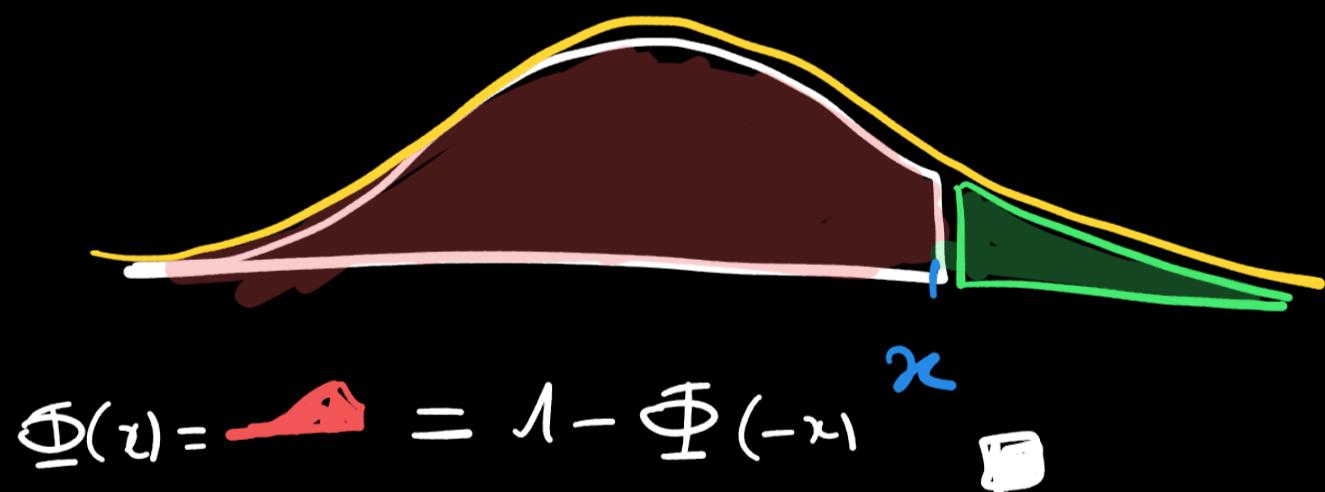
Pas de méthode de simulation explicitement au programme.

Voir le formulaire python SCAV si besoin

preuve prop 16.



$$\begin{aligned} \text{---} &= 1 \\ \text{---} &= \Phi(-x) \end{aligned}$$



G) Propriétés complémentaires

■ **Proposition 17** [Invariance par transformation affine]
 Si $X \rightsquigarrow \mathcal{N}(m, \sigma^2)$ alors pour tous réels $a \neq 0$ et b , la variable $Y = aX + b$ suit une loi $\mathcal{N}(am + b, a^2\sigma^2)$.

■ **Définition 13** [Variables aléatoires mutuellement indépendantes]
 Soit $n \geq 2$ et X_1, \dots, X_n n variables aléatoires définies sur un même espace probabilisé (Ω, \mathcal{F}, P) . On dit que les variables X_1, \dots, X_n sont mutuellement indépendantes si pour tous réels t_1, \dots, t_n les événements $[X_1 \leq t_1], \dots, [X_n \leq t_n]$ sont mutuellement indépendants.

■ **Théorème 5** [Somme de variables gaussiennes indépendantes]
 Soit $n \geq 2$ un entier. Si $X_1 \rightsquigarrow \mathcal{N}(m_1, \sigma_1^2)$, $X_2 \rightsquigarrow \mathcal{N}(m_2, \sigma_2^2)$, ..., $X_n \rightsquigarrow \mathcal{N}(m_n, \sigma_n^2)$ sont n variables mutuellement indépendantes, alors $S = X_1 + \dots + X_n$ suit aussi une loi normale, de paramètres $m = m_1 + \dots + m_n$, $\sigma^2 = \sigma_1^2 + \dots + \sigma_n^2$.

6 Loi d'une somme de variables indépendantes : intégrale de convolution

A) Résultat fondamental

■ **Théorème 6** *Pas à retenir. Seulement rappelé* [Loi de $X + Y$]
 Soit X et Y sont deux variables aléatoires à densité définies sur un même espace probabilisé (Ω, \mathcal{F}, P) et mutuellement indépendantes, de densité respectives f_X et f_Y . Soit $Z = X + Y$. Si pour tout réel x (sauf au plus un nombre fini), l'intégrale suivante, appelée *intégrale de convolution* :

$$g(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} f_X(t) f_Y(x-t) dt$$

existe, alors :

1. La variable Z est à densité.
2. Une densité f_Z de Z est g .

*L'intégrande est une fonction de $t \leq x$
 La convolution ne sera pas demandée.
 On vous demandera seulement le calcul.*

B) Méthode de calcul d'une intégrale de convolution

■ **Définition 14** [support d'une fonction positive]
 Soit h une fonction positive définie sur \mathbf{R} . Le support de h est l'ensemble $S(h) = \{t \in \mathbf{R} \mid h(t) > 0\}$.

■ **Proposition 18** [Formule donnant l'intersection de deux intervalles]
 Soit a, b, c, d quatre nombres, finis ou non. En convenant que $+\infty$ est plus grand que tout réel (et que $-\infty$ est plus petit que tout réel), alors $]a, b] \cap]c, d[$ est :

1. vide si $b < c$ ou si $d < a$.
2. non vide si $b \geq c$ et $d \geq a$ et dans ce cas :

$$]a, b] \cap]c, d[= [\max(a, c), \min(b, d)]$$

■ Exemple 5.

Convolution de deux densités exponentielles de paramètres distincts. *Facile*

■ Exemple 6.

Convolution de deux densités uniformes.

plus difficile

Illustrer prop. 18

$$\overbrace{[a, b] \cap [c, d]}^{\text{red}} \rightarrow$$

$$[a, b] \cap [c, d] = \emptyset$$

$$\overbrace{[a, b] \cap [c, d]}^{\text{blue}} \rightarrow$$

$$[a, b] \cap [c, d] = [c, b]$$

T133

Comment calculer la loi de $Z = X + Y$ par convolution

L'énoncé rappellera toujours que la loi de Z est donnée par :

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad f_Z(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} \underbrace{f_X(t)f_Y(x-t)}_{h(t)} dt.$$

1. On fixe d'abord x (= la variable de f_Z), et on raisonne avec t pour déterminer le **support** de h . Cela donne pour des constantes réelles a, b, c, d souvent dépendantes de x , ou infinies :

$$\begin{aligned} h(t) > 0 &\Leftrightarrow f_X(t) > 0 \text{ et } f_Y(x-t) > 0 \\ &\Leftrightarrow t \in]a, b[\text{ et } t \in]c, d[\\ &\Leftrightarrow [t > a \text{ et } t > c] \text{ et } [t < b \text{ et } t < d] \\ &\Leftrightarrow t \in \underbrace{]} \max(a, c) \underbrace{, \min(b, d) []}_{\alpha \quad \beta} \end{aligned}$$



2. Maintenant que $]\alpha, \beta[$ est déterminé, on oublie t et on raisonne avec x pour simplifier l'expression de $]\alpha; \beta[$:

- a) Calcul $\alpha = \max(a, c)$ en résolvant l'inéquation $a \leq c$:
- Si cette expression dépend de x , on détermine pour quelles valeurs critiques éventuelles A de x on a $a = c$ (souvent au plus une seule).
 - Sinon, le calcul de α est immédiat.
- b) On calcule de même $\beta = \min(b, d)$ avec des éventuelles valeurs critiques B de x , et les mêmes remarques que pour A .

3. On synthétise les résultats obtenus en 2. en remplaçant le tableau suivant, semblable à un tableau de signe (attention à placer les éléments A, B, \dots dans le bon ordre) :

x	$-\infty$	A	B	$+\infty$
$\alpha =$				
$\beta =$				
$]\alpha; \beta[=$				

4. On complète le tableau en vérifiant la *non-vacuité* de $]\alpha; \beta[$ (non videssi $\alpha < \beta$) :

- a) pour chaque colonne du tableau, on résout l'inéquation $\alpha < \beta$, ce qui induit éventuellement des nouvelles valeurs critiques de x à *reporter* en ligne d'en-tête du tableau
- b) De même qu'en 3., on complète le tableau en ajoutant à ce dernier les lignes nécessaires comme indiqué ci-dessous :

x	$-\infty$	A	B	$+\infty$
$\alpha =$				
$\beta =$				
$]\alpha; \beta[=$				
$\alpha < \beta ? (\text{O/N})$				
$f_Z(x) = \int_{\alpha}^{\beta} h =$				

5. Par définition de $]\alpha, \beta$, $f_Z(x) = 0$ dans les colonnes contenant des **N**, et sinon, on calcule l'intégrale pour les colonnes contenant des **O**, ce qui donne l'expression de $f_Z(x)$ pour tout réel x .

Exemple 5 :
 données :
 - $X \sim \mathcal{E}(\lambda)$
 - $Y \sim \mathcal{E}(\mu)$
 - X et Y sont indépendants
 - $Z = X+Y$ et à densité de g_Z

$$f_Z(z) = \int_{-\infty}^{+\infty} f_X(t) f_Y(z-t) dt$$

 - $\lambda \neq \mu$.

Calculer f_Z .

T133

$$1- \forall x \in \mathbb{R} \quad f_Z(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} f_X(t) f_Y(x-t) dt$$

↑
la variable
n'existe pas.
(ment)

On fixe x et on détermine pour quelles valeurs de t , l'intégrande $h(t) = f_X(t) f_Y(x-t)$ est > 0 .

$$h(t) > 0 \iff f_X(t) > 0 \text{ et } f_Y(x-t) > 0$$

$$\iff t \geq 0 \text{ et } x-t \geq 0$$

car la densité exponentielle
est non nulle sur \mathbb{R}^+ .

$$\iff t \in]0, +\infty[\text{ et } t \in]-\infty, x[$$

point central $\iff t \in]\max(-\infty, 0), \min(x, +\infty)[$
du raccourcissement

$$2a) \quad \underbrace{t \in]0, x[}_{\substack{\text{raccourcissement} \\ \alpha \quad I \quad \beta}} \leftarrow \begin{array}{l} \text{terminé car les} \\ \min / \max ont \\ été calculés. \end{array}$$

La non-vacuité de I dépend des signes de x
et de α et β .

	x	$-\infty$	0	$+\infty$
$\alpha =$		0	0	0
$\beta =$		x	0	x
$]\alpha, \beta[=$		$]0, x[$	$]0, x[$	
$4a) \quad \alpha < \beta$?		N	0	
$]\alpha, \beta[$		\emptyset	$]0, x[$	
$5 \quad f_Z(x) =$	0		$\int_0^x f_X(t) f_Y(x-t) dt$	

Partie à Calculer $f_Z(x)$ pour $x > 0$.

$$f_Z(x) = \int_0^x e^{-\lambda t} e^{-\mu(x-t)} dt$$

Or $e^{-\lambda t} e^{-\mu(x-t)} = e^{-\lambda x} e^{(\lambda-\mu)t}$

donc $f_Z(x) = e^{-\lambda x} \int_0^x e^{(\lambda-\mu)t} dt$

Comme $\mu - \lambda \neq 0$ (car $\lambda \neq \mu$), on primitive à une ém :

$$f_Z(x) = e^{-\lambda x} \left[\frac{e^{(\lambda-\mu)t}}{\mu-\lambda} \right]_0^x$$

$$= \frac{-\lambda x}{\mu-\lambda} \left(e^{(\lambda-\mu)x} - 1 \right)$$

$$f_Z(x) = \frac{1}{\mu-\lambda} \left[e^{-\lambda x} - e^{-\mu x} \right]$$

Finalement :
$$f_Z(x) = \begin{cases} \frac{1}{\mu-\lambda} \times \left(e^{-\lambda x} - e^{-\mu x} \right) & x \geq 0 \\ 0 & \text{toute autre valeur} \end{cases}$$

Exemple 6 : Même question et mêmes notations qu'en exemple 5, mais ici :

$$X \rightarrow \mathcal{U}(2,5)$$

$$Y \sim u(0,1)$$

$$f_Y(t) = \mathbb{1}_{[0,1]}(t) \quad f_X(t) = \frac{1}{3} \mathbb{1}_{[2,5)}(t)$$

f_2 est donné par :

$$\forall x \in \mathbb{R} \quad f_2(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} f_X(t) f_Y(x-t) dt$$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} \underbrace{f_{[0,1]}(t)}_{f_1(t)} \times \underbrace{\frac{1}{3} f_{[2,5]}(x-t)}_{f_2(x-t)} dt$$

1_ On fixe x et on cherche pour quelle valeurs de t , $f(t) > 0$:

$$f(t) > 0 \iff \mathbb{1}_{[0,1]}(t) > 0 \text{ et } \mathbb{1}_{[2,5]}(x-t) > 0$$

$$\Leftrightarrow 1 > t \geq 0 \quad \text{et} \quad 5 \geq x - t \geq 2$$

$$\Leftrightarrow t \geq 0 \text{ et } t \leq 1 \text{ et } 5 \geq x-t \text{ et } x-t \geq 2$$

$$\Leftrightarrow t \geq 0 \text{ et } t \leq 1 \text{ et } \underline{t} \geq x-5 \text{ et } t \leq x-2$$

$$\Leftrightarrow \underbrace{k \geq 0 \text{ et } k \geq x-5}_{k \geq \max(0, x-5)} \text{ et } \underbrace{k \leq 1 \text{ et } k \leq x-2}_{k \leq \min(1, x-2)}$$

$$\Leftrightarrow t \geq \max(0, x-5) \text{ et } t \leq \min(1, x-2)$$

$$\Leftrightarrow t \in \boxed{[\max(0, x-5), \min(1, x-2)]}$$

Values pivots pour α : $x=5$ A

$$\beta: \boxed{x=3} \quad (\text{los sage } x-2=1)$$

x	$-\infty$	3	5	$+\infty$		
$d = \max(0, x-5) =$	0	0	0	$x-5$		
$\beta = \min(1, x-2) =$	$x-2$	1	1	1		
$[\alpha, \beta] =$	$]0, x-2[$	$]0, 1[$	$]x-5, 1[$			
	$-\infty$	2	3	5	6	$+\infty$
$\alpha < \beta?$	N	O	O	O	N	
$f_2(x) =$	0	\int_{-2}^{x-2}	\int_2^x	\int_5^{x-5}	0	

T133 4a) La question $\alpha < \beta$ introduit de nouvelles valeurs critiques.

$$x - 2 = 0 \quad 0$$

$$x - 5 = 1$$

$$\boxed{a = 2}$$

D'après l'expression de $h(t)$, $h(t)$ vaut $\frac{1}{3}$ quand elle est non nulle :

$$\text{Findelement: } f_2(x) = \begin{cases} 0 & \text{für } x \leq 2 \\ \frac{1}{3}(x-2) & \text{für } x \in [2, 3] \\ \frac{1}{3} & \text{für } x \in [3, 5] \\ \frac{1}{3}(6-x) & \text{für } x \in [5, 6] \\ 0 & \text{für } x \geq 6 \end{cases}$$

