# **Formulaire**

Le présent document a pour but de recenser les diverses formules (générales) les plus classiques (et attendues) en probablités (hors définitions).

Le symbole o fait figure de formule supposée déjà connue au lycée.

Le symbole  $\square$  mentionne les formules de CPGE dont la connaissance est attendue et exigible.

## Probabilités Générales

On se place dans un espace probabilisé  $(\Omega; A; \mathbb{P})$  dans toute cette section.

o Probabilités uniformes :

Si  $\mathbb{P}$  est la probabilité uniforme sur  $(\Omega; \mathcal{A}; \mathbb{P})$  fini, alors pour tout  $A \in \mathcal{A}$  on a  $\mathbb{P}(A) = \frac{\#A}{\#\Omega}$ 

 $\circ$  Formules du crible (Poincaré) - cas n=2:

Si A et B sont deux événements de  $(\Omega; A; \mathbb{P})$  alors :

$$\mathbb{P}(A \cup B) = \mathbb{P}(A) + \mathbb{P}(B) - \mathbb{P}(A \cap B)$$

 $\square$  Formules du crible (Poincaré) cas n=3:

Si A, B et C sont trois événements de  $(\Omega; A; \mathbb{P})$  alors :

$$\mathbb{P}(A \cup B \cup C) = \mathbb{P}(A) + \mathbb{P}(B) + \mathbb{P}(C) - \mathbb{P}(A \cap B) - \mathbb{P}(B \cap C) - \mathbb{P}(A \cap C) + \mathbb{P}(A \cap B \cap C)$$

Le cas n le plus général n'est pas un attendu du cycle préparatoire.

o Croissance des probabilités :

Si  $A \subset B$  sont deux événements de  $(\Omega; A; \mathbb{P})$  alors  $\mathbb{P}(A) \leq \mathbb{P}(B)$ .

- ☐ Théorème de limite monotone :
  - Théorème de limite monotone : Pour toute suite croissante (au sens de l'inclusion) d'événements  $(A_n)_{n\in\mathbb{N}}$  on a  $\mathbb{P}\left(\bigcup_{n=0}^{+\infty}A_n\right)=\lim_{n\to+\infty}\mathbb{P}(A_n)$
  - Pour toute suite décroissante (au sens de l'inclusion) d'événements  $(A_n)_{n\in\mathbb{N}}$  on a  $\mathbb{P}\left(\bigcap_{n=1}^{+\infty}A_n\right)=\lim_{n\to+\infty}\mathbb{P}(A_n)$
- ☐ Corollaire du Théorème de limite monotone :

Pour toute suite d'événements  $(A_n)_{n\in\mathbb{N}}$  on a :

• 
$$\mathbb{P}\left(\bigcup_{n=0}^{+\infty} A_n\right) = \lim_{n \to +\infty} \mathbb{P}\left(\bigcup_{k=0}^{n} A_k\right)$$
  
•  $\mathbb{P}\left(\bigcap_{n=0}^{+\infty} A_n\right) = \lim_{n \to +\infty} \mathbb{P}\left(\bigcap_{k=0}^{n} A_k\right)$ 

• 
$$\mathbb{P}\left(\bigcap_{n=0}^{+\infty} A_n\right) = \lim_{n \to +\infty} \mathbb{P}\left(\bigcap_{k=0}^{n} A_k\right)$$

☐ Convexité des probabilités :

Pour  $(A_n)_{n\in\mathbb{N}}$  une famille dénombrable d'événements de  $(\Omega; \mathcal{A}; \mathbb{P})$ , on a l'inégalité :

$$\mathbb{P}\left[\bigcup_{n\in\mathbb{N}}A_n\right] \le \sum_{n=0}^{+\infty}\mathbb{P}[A_n]$$

(le second membre pouvant être éventuellement  $+\infty$ ).

## o Formule des probabilités totales (cas fini) :

Soit N un entier naturel non nul. Si  $(A_n)_{n\leq N}$  est un système complet d'événements, alors pour tout  $B\in\mathcal{A}$  on a :

$$\mathbb{P}(B) = \sum_{n \le N} \mathbb{P}(B \cap A_n)$$

Si, de plus, les  $A_n$  sont tous de probabilités respectives non nulles alors :

$$\mathbb{P}(B) = \sum_{n \le N} \mathbb{P}(A_n) \mathbb{P}_{A_n}(B)$$

## ☐ Formule des probabilités totales (cas général) :

Soit  $I \subset \mathbb{N}$  donné. Si  $(A_n)_{n \in I}$  est un système complet d'événements, alors pour tout  $B \in \mathcal{A}$  on a :

$$\mathbb{P}(B) = \sum_{i \in I} \mathbb{P}(B \cap A_i)$$

Si, de plus, les  $A_i$  sont tous de probabilités respectives non nulles alors :

$$\mathbb{P}(B) = \sum_{i \in I} \mathbb{P}(A_i) \mathbb{P}_{A_i}(B)$$

et chacune des ces sommes converge.

## ☐ Formule des probabilités composées :

Soient  $A_1 \dots A_n$  des événéments tels que  $A_1 \cap \dots \cap A_{n-1}$  ne soit pas négligeable. Alors :

$$\mathbb{P}(A_1 \cap A_2 \cap \dots \cap A_n) = \mathbb{P}(A_1) \cdot \mathbb{P}_{A_1}(A_2) \cdot \mathbb{P}_{A_1 \cap A_2}(A_3) \cdots \mathbb{P}_{A_1 \cap \dots \cap A_{n-1}}(A_n)$$

### $\Box$ Formule de bayes (cas fini) :

Soit N un entier naturel non nul. Si  $(A_n)_{n \leq N}$  est un système complet d'événements, alors pour tout  $B \in \mathcal{A}$  non-négligeable on a:

$$\forall i \leq N \quad \mathbb{P}_B(A_i) = \frac{\mathbb{P}(A_i \cap B)}{\sum_{n \leq N} \mathbb{P}(B \cap A_n)}$$

Si, de plus, les  $A_n$  sont tous non-négligeables alors :

$$\forall i \leq N \quad \mathbb{P}_B(A_i) = \frac{\mathbb{P}(A_i \cap B)}{\sum\limits_{n \leq N} \mathbb{P}(A_n) \cdot \mathbb{P}_{A_n}(B)} = \frac{\mathbb{P}(A_i) \cdot \mathbb{P}_{A_i}(B)}{\sum\limits_{n \leq N} \mathbb{P}(A_n) \cdot \mathbb{P}_{A_n}(B)}$$

#### ☐ Formule de bayes (cas général) :

Soit  $I \subset \mathbb{N}$  donné. Si  $(A_n)_{n \in I}$  est un système complet d'événements, alors pour tout  $B \in \mathcal{A}$  non-négligeable on a :

$$\forall i \in I \quad \mathbb{P}_B(A_i) = \frac{\mathbb{P}(A_i \cap B)}{\sum_{n \in I} \mathbb{P}(B \cap A_n)}$$

Si, de plus, les  $A_n$  sont tous non-négligeables alors :

$$\forall i \in I \quad \mathbb{P}_B(A_i) = \frac{\mathbb{P}(A_i \cap B)}{\sum_{n \in I} \mathbb{P}(A_n) \cdot \mathbb{P}_{A_n}(B)} = \frac{\mathbb{P}(A_i) \cdot \mathbb{P}_{A_i}(B)}{\sum_{n \in I} \mathbb{P}(A_n) \cdot \mathbb{P}_{A_n}(B)}$$