

Dans une usine, les machines  $M_1$ ,  $M_2$  et  $M_3$  réalisent respectivement 20%, 30% et 50% de la production de ziglotrons à coulisse. Les taux de ziglotrons non conformes produits par ces machines sont respectivement 1%, 2% et 3%.

**1.** Un ziglotron prélevé dans l'ensemble de la production se révèle défectueux.

**1. a.** Il y a environ 1 chance sur 4 pour qu'il ait été produit par la machine  $M_2$ .

**1. b.** Pour quelles valeurs de  $1 \leq k \leq 3$  la probabilité a posteriori  $P(M_k | D)$  pour que le ziglotron ait été produit par la machine  $M_k$  est-elle plus grande que la probabilité a priori  $P(M_k)$  pour que le ziglotron ait été produit par la machine  $M_k$  ?

**2.** Un ziglotron prélevé dans l'ensemble de la production se révèle conforme. Il y a environ 3 chances sur 10 pour qu'il ait été construit par la machine  $M_2$ . Expliquer.

**1. a. Modélisation —**

On considère un espace probabilisé  $(\Omega, \mathcal{A}, P)$ , un système complet d'évènements  $(M_1, M_2, M_3)$  et un évènement  $D$ . On suppose que

$$P(M_1) = \frac{2}{10}, \quad P(M_2) = \frac{3}{10}, \quad P(M_3) = \frac{5}{10}$$

et que

$$P(D | M_1) = \frac{1}{100}, \quad P(D | M_2) = \frac{2}{100}, \quad P(D | M_3) = \frac{3}{100}.$$

⚡ Une fois encore, on s'appuie sur l'hypothèse d'équiprobabilité : les probabilités (et, le cas échéant, les probabilités conditionnelles) sont choisies égales aux proportions constatées dans la réalité.

On prend soin de vérifier que  $\frac{2}{10} + \frac{3}{10} + \frac{5}{10} = 1$  (c'est la moindre des choses pour un système complet d'évènements !), mais à part ça, on admet que le modèle ainsi défini est cohérent.

D'après la formule des probabilités totales,

$$P(D) = \sum_{k=1}^3 P(D | M_k) P(M_k) = \frac{2 + 6 + 15}{1000} = \frac{23}{1000}.$$

Par définition des probabilités conditionnelles,

$$P(M_2 | D) = \frac{P(M_2 \cap D)}{P(D)} = \frac{P(D | M_2) P(M_2)}{P(D)} = \frac{6}{23} \approx \frac{1}{4}.$$

**1. b.** On trouve de même que

$$P(M_1 | D) = \frac{2}{23} \quad \text{et que} \quad P(M_3 | D) = \frac{15}{23}$$

et on constate que la somme de ces trois probabilités conditionnelles est égale à 1 — ce qui, à nouveau, est la moindre des choses pour un système complet d'évènements.

⚡ En effet, quel que soit le système complet d'évènements  $(A_k)_{0 \leq k < N}$ , comme

$$\bigsqcup_{0 \leq k < N} A_k = \Omega,$$

alors, pour toute mesure de probabilité  $P$ ,

$$\sum_{0 \leq k < N} P(A_k) = P(\Omega) = 1$$

et donc, pour tout évènement  $B \in \mathcal{A}$  tel que  $P(B) > 0$ ,

$$\sum_{0 \leq k < N} P(A_k | B) = \sum_{0 \leq k < N} P_B(A_k) = P_B(\Omega) = 1.$$

Bien entendu, cette propriété s'étend aux systèmes complets d'évènements dénombrables (puisque toute mesure de probabilité est non seulement additive, mais aussi  $\sigma$ -additive).

On a donc

$$\mathbf{P}(M_1 | D) < \mathbf{P}(M_1), \quad \mathbf{P}(M_2 | D) < \mathbf{P}(M_2), \quad \mathbf{P}(M_3 | D) > \mathbf{P}(M_3).$$

**2.** Par définition des probabilités conditionnelles,

$$\mathbf{P}(M_2 | D^c) = \frac{\mathbf{P}(M_2 \cap D^c)}{\mathbf{P}(D^c)} = \frac{\mathbf{P}(D^c | M_2) \mathbf{P}(M_2)}{\mathbf{P}(D^c)} = \frac{98 \cdot 3}{977} \approx \frac{3}{100}.$$

↳ Une fois encore, on a appliqué la règle de calcul relative au passage au complémentaire :

$$\mathbf{P}(D^c | M_2) = \mathbf{P}_{M_2}(D^c) = 1 - \mathbf{P}_{M_2}(D) = 1 - \mathbf{P}(D | M_2)$$

qui vaut pour toutes les mesures de probabilité (pour  $\mathbf{P}$  et pour  $\mathbf{P}_{M_2}$ ).