

FIN ↘

CHAPITRE 20

PROBABILITÉS

Table des matières

Correspondance entre les vocables	1
1 Notions de probabilités	1
1.1 Définitions	1
1.2 Probabilité	4
1.3 Modélisation	7
2 Conditionnement	9
3 Indépendance	14
4 Variables aléatoires	18
4.1 Définitions	18
4.2 Lois usuelles	21
4.3 Couples de variables aléatoires	22
4.4 Indépendance	27

5 Moments d'une variable aléatoire	34
5.1 Espérance	34
5.1.1 Définition et calculs	34
5.1.2 Espérance et indépendance	40
5.1.3 Inégalités	42
5.2 Variance et covariance	44
5.2.1 Variance	44
5.2.2 Covariance	50
5.2.3 Inégalité pour la covariance	55
5.2.4 Vers la loi des grands nombres	56
5.3 Processus composé – HP	59
Progression en salle	62

À CONSIDÉRER :

La table de correspondance entre le vocabulaire ensembliste et le vocabulaire probabiliste.

Le but de ce chapitre est de prolonger les choses vues en Terminale, mais en mettant l'accent sur une approche, qui correspond à l'approche moderne des probabilités : l'univers n'est qu'un ensemble permettant de faire vivre des **variables aléatoires**, lesquelles servent vraiment à modéliser un phénomène aléatoire.

Modéliser, ça n'est pas choisir un univers, mais une variable aléatoire !

Correspondance entre les vocables

Voici une table de correspondance entre le vocabulaire ensembliste et le vocabulaire probabiliste.

Parties de l'univers	Événements	Notation
L'élément ω appartient à la partie A	L'aléa, l'issue, ω réalise l'événement A	$\omega \in A$
La partie « pleine »	L'événement sûr	Ω
La partie vide	L'événement impossible	$\emptyset$
Le singleton « ω »	L'événement élémentaire « ω »	$\{\omega\}$
L'intersection : « A inter B »	La conjonction : « A et B »	$A \cap B$
La réunion : « A union B »	La disjonction (inclusive) : « A ou B »	$A \cup B$
Parties A et B disjointes	Événements A et B incompatibles, disjoints	$A \cap B = \emptyset$
La partie complémentaire de A	L'événement contraire de A	$\bar{A}$
La mesure de probabilité de la partie A	La probabilité de l'événement A	$\mathbb{P}(A)$
Une partie N de probabilité égale à 0	Un événement N négligeable	$\mathbb{P}(N) = 0$
Une partie S de probabilité égale à 1	Un événement S presque sûr	$\mathbb{P}(S) = 1$

1 Notions de probabilités

1.1 Définitions

Définition 1.

Un espace probabilisable fini est un couple $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega))$ où Ω est un ensemble fini appelé univers.

Les éléments de Ω sont appelés *réalisations*, *résultats* ou événements élémentaires, les élé-

ments de $\mathcal{P}(\Omega)$ (i.e. les parties de Ω) sont appelés événements ou évènements.

Afin de ne pas confondre mathématiques et modélisation, on parlera de modélisation après avoir un peu tout défini.

Définition 2.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega))$ un espace probabilisable, A et B deux événements.

1. L'événement A et B est défini par l'intersection $A \cap B$.
2. L'événement A ou B est défini par la réunion $A \cup B$.
3. L'événement contraire de A , $\bar{A}$ est défini par le complémentaire de A dans Ω .
4. On dit que deux événements A et B sont incompatibles s'ils sont disjoints, i.e. si $A \cap B = \emptyset$.
On note alors $A \cup B = A \sqcup B$.
5. On appelle système complet d'événements (parfois abrégé en sce) toute collection d'événements $(A_1, \dots, A_n)$, deux à deux disjoints, tels que $A_1 \sqcup A_2 \sqcup \dots \sqcup A_n = \Omega$.

Propriété 1 (Décomposition sur un système complet d'événements).

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega))$ un espace probabilisable, $(A_1, \dots, A_r)$ un système complet d'événements de Ω .

Pour tout B dans Ω ,

$$B = \bigsqcup_{k=1}^r (A_k \cap B)$$

Exemple 1.1.

1. Imaginons que l'on lance un dé. On **peut** choisir $\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$. (j'insiste sur le « on peut » : rien ne nous impose mathématiquement, de choisir cet univers)

Si l'on considère les événements

- $A =$ « le chiffre obtenu est pair » ,

- $B = \text{« le chiffre obtenu est impair »}$,
- $C = \text{« le chiffre obtenu est premier »}$,
- $D = \{4, 6\}$.

Le seul qui est réellement décrit comme un événement est D . Pour les autres, il faudrait dire $A = \{2, 4, 6\}$, $B = \{1, 3, 5\}$ et $C = \{2, 3, 5\}$.

C et D sont incompatibles.

(A, B) forme un système complet d'événements.

L'événement B et C est l'événement $\{3, 5\}$.

2. Quel que soit l'univers Ω , $(\{x\})_{x \in \Omega}$ forme un système complet d'événements de Ω .

Cet exemple montre que les choses ne sont pas tout à fait naturelles si on s'intéresse trop à l'univers. Ce qui nous intéresse, c'est le **résultat** de l'expérience aléatoire. Imaginons que nous lançons un dé, puis tirions une carte. On ne veut pas forcément mettre les mains dans le cambouis pour changer l'univers à nouveau !

Définition 3.

Soit Ω un ensemble. Une variable aléatoire X sur Ω à valeurs dans E est une application de Ω dans E .

Si $E \subset \mathbb{R}$, on dit que la variable aléatoire est réelle (on note v.a.r.)

Exemple 1.2.

1. **Remarque.** Comme Ω est fini, $X(\Omega)$ est aussi fini. Par contre, rien ne nous dit que E est fini !
2. Des exemples, si X est le résultat d'un lancer de dé, X est une variable aléatoire réelle à valeurs dans $\llbracket 1, 6 \rrbracket$.
3. Si Y est le résultat d'un autre lancer de dés,
 - $X + Y$ est une variable aléatoire réelle,
 - $\begin{pmatrix} X & Y \\ -Y & X \end{pmatrix}$ est une variable aléatoire à valeurs dans $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$,
 - $F \left| \begin{array}{l} \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \\ t \mapsto X.t + Y \end{array} \right.$ est une variable aléatoire à valeurs dans $\mathbb{R}^{\mathbb{R}}$.

Un exemple de variable aléatoire.

Définition 4.

Si $A \subset \Omega$. La fonction indicatrice de A est une variable aléatoire sur Ω , on la note $\mathbb{1}_A$.

Définition 5.

Soit Ω un ensemble, X une variable aléatoire à valeurs dans E .

1. Pour toute partie A de E , l'événement $\{X \in A\}$ ou $X \in A$ est défini par

$$\{X \in A\} = X^{-1}(A) = \{\omega \in \Omega, X(\omega) \in A\}.$$

2. Si $A = \{a\}$, l'événement $X \in A$ est noté $X = a$.

3. On définit de même, pour une variable aléatoire réelle, et $a \in \mathbb{R}$,

- $\{X \geq a\} = X^{-1}([a, +\infty[)$,
- $\{X \leq a\} = X^{-1}(]-\infty, a])$,
- $\{X > a\} = X^{-1}(]a, +\infty[)$,
- $\{X < a\} = X^{-1}(]-\infty, a[)$,

1.2 Probabilité

Définition 6.

Soit Ω un ensemble fini. Une probabilité sur Ω est une application $\mathbb{P} : \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow [0, 1]$, telle que

1. $\mathbb{P}(\Omega) = 1$.
2. $\forall A, B \in \Omega, A \cap B = \emptyset \Rightarrow \mathbb{P}(A \cup B) = \mathbb{P}(A) + \mathbb{P}(B)$.

Le triplet $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ est appelé espace probabilisé. On le notera souvent, plus simplement,

$(\Omega, \mathbb{P})$.

Remarque 1.3.

En théorie, un espace probabilisé est la donnée d'un triplet $(\Omega, \mathcal{T}, \mathbb{P})$ où $\mathcal{T}$ est ce qu'on appelle une *tribu* sur Ω : ces subtilités sont du ressort des professeurs de deuxième année, qui travaillent sur des ensembles infinis !

Propriété 2.

Soit $(\Omega, \mathbb{P})$ un espace probabilisé. Alors

1. (ensemble vide) $\mathbb{P}(\emptyset) = 0$
2. (complémentaire) $\forall A \subset \Omega, \mathbb{P}(\overline{A}) = 1 - \mathbb{P}(A)$.
3. (différence) $\forall (A, B) \in \mathcal{P}(\Omega)^2, \mathbb{P}(A \setminus B) = \mathbb{P}(A) - \mathbb{P}(A \cap B)$.
4. (réunion disjointe) $\forall A_1, \dots, A_n$ deux à deux disjoints, $\mathbb{P}\left(\bigcup_{k=1}^n A_k\right) = \sum_{k=1}^n \mathbb{P}(A_k)$. En particulier, pour tout $A \subset \Omega, \mathbb{P}(A) = \sum_{x \in A} \mathbb{P}(\{x\})$.
5. (réunion) $\forall (A, B) \in \mathcal{P}(\Omega)^2, \mathbb{P}(A \cup B) = \mathbb{P}(A) + \mathbb{P}(B) - \mathbb{P}(A \cap B)$.
6. (croissance) $\forall A \subset B \subset \Omega, \mathbb{P}(A) \leq \mathbb{P}(B)$.
7. (sous-additivité) $\forall (A_1, \dots, A_n) \in \mathcal{P}(\Omega)^n, \mathbb{P}\left(\bigcup_{k=1}^n A_k\right) \leq \sum_{k=1}^n \mathbb{P}(A_k)$, avec égalité si $(A_1, \dots, A_n)$ sont deux à deux disjoints.
8. (décomposition sur un système complet d'événements) Si $(A_1, \dots, A_n)$ est un système complet d'événements et $B \in \mathcal{P}(\Omega)$, alors

$$\mathbb{P}(B) = \sum_{i=1}^n \mathbb{P}(B \cap A_i).$$

En particulier,

$$\mathbb{P}(B) = \sum_{x \in B} \mathbb{P}(\{x\}).$$

PREUVE

Définition 7.

Soit $(\Omega, \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini.

1. Un événement A est dit presque sûr s'il est de probabilité 1.
2. Un événement A est dit négligeable s'il est de probabilité nulle.
3. Deux événements A et B sont dits équiprobables si $\mathbb{P}(A) = \mathbb{P}(B)$.
4. On dit que $\mathbb{P}$ est la probabilité uniforme si tous les singletons sont équiprobables, i.e. si pour tout x dans Ω , $\mathbb{P}(\{x\}) = \frac{1}{\text{Card}(\Omega)}$.

Remarque 1.4.

1. Par la formule $\mathbb{P}(B) = \sum_{x \in B} \mathbb{P}(\{x\})$, on en déduit qu'une probabilité est définie de manière unique par les valeurs $(\mathbb{P}(\{x\}))_{x \in \Omega}$.
2. Ceci assure l'unicité de la probabilité uniforme : si p est la valeur commune à tous les $\mathbb{P}(\{x\})$, alors

$$1 = \mathbb{P}(\Omega) = \sum_{x \in \Omega} \mathbb{P}(\{x\}) = \sum_{x \in \Omega} p = p \cdot \text{Card}(\Omega),$$

$$\text{donc } p = \frac{1}{\text{Card}(\Omega)}.$$

3. **Attention** aux idées reçues. Si on prend un dé truqué, avec comme univers $\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$, et comme probabilité sur cet univers $\mathbb{P}$ vérifiant

- $\mathbb{P}(\{3\}) = \mathbb{P}(\{4\}) = \frac{1}{2}$,
- $\mathbb{P}(\{1\}) = \mathbb{P}(\{2\}) = \mathbb{P}(\{5\}) = \mathbb{P}(\{6\}) = 0$,

alors

- $\mathbb{P}(\{1, 2, 5, 6\}) = 0$ mais $\{1, 2, 5, 6\} \neq \emptyset$,
- $\mathbb{P}(\{3, 4\}) = 1$ mais $\{3, 4\} \neq \Omega$,
- $\mathbb{P}(\{3\}) = \mathbb{P}(\{4\})$ mais $\{3\} \neq \{4\}$.

4. Exemple de décomposition sur un système complet d'événements.

Si on lance 2 fois de suite un dé, et que l'on prend $\Omega = \{(i, j), (i, j) \in \llbracket 1, 6 \rrbracket^2\}$.

On suppose $\mathbb{P}$ uniforme sur Ω .

Si $k \in \llbracket 1, 6 \rrbracket$, on note A_k est l'événement « le premier lancer donne k » ($A_k = \{(k, j), j \in \llbracket 1, 6 \rrbracket\}$), et B_k est l'événement « le deuxième lancer donne k ».

Si on veut calculer $\mathbb{P}(B_j)$, on peut remarquer que $(A_i)_{i \in \llbracket 1, 6 \rrbracket}$ forme un système complet d'événements.

Ainsi

$$\mathbb{P}(B_j) = \sum_{i=1}^6 \mathbb{P}(B_j \cap A_i) = \sum_{i=1}^6 \frac{1}{36} = \frac{1}{6},$$

car $B_j \cap A_i = \{(i, j)\}$: c'est un événement élémentaire.

1.3 Modélisation

Le problème de la modélisation en probabilité est un problème un peu hors des mathématiques.

Pour l'instant, modéliser un phénomène aléatoire, c'est choisir un univers et une loi de probabilité sur cet univers. Le choix de l'univers n'est pas automatiquement donné par la description du système ! On va voir quelques exemples de cette modélisation.

Exemple 1.5.

Si on lance deux dés, on peut prendre

- $\Omega = \llbracket 1, 6 \rrbracket^2$,
- $\Omega = \llbracket 2, 12 \rrbracket$,
- Ω = l'ensemble des positions et des vitesses initiales des deux dés.

Et, sur chacun des ces univers, c'est à la personne qui modélise de choisir une loi de probabilité.

Exemple 1.6.

On tire deux boules avec remise dans une urne contenant n boules noires et b boules blanches. Deux possibilités de modélisation

	Premier modèle	Deuxième modèle
Description	On tire soit une boule noire, soit une boule blanche, la proportion des premières est $\frac{n}{n+b}$, celle des secondes est $\frac{b}{n+b}$.	On numérote les boules noires de 1 à n , les boules blanches de $n+1$ à $n+b$. Un tirage correspond à un entier entre 1 et $n+b$.
Univers	L'univers est $\{N, B\}^2$	L'univers est $\llbracket 1, n+b \rrbracket^2$
Réalisations	$\{N, N\}, \{N, B\}, \{B, B\}, \{B, N\}$	$\{(i, j)\}$ pour $(i, j) \in \llbracket 1, n+b \rrbracket^2$
Probabilités élémentaires	$\mathbb{P}(\{N, N\}) = \frac{n^2}{(n+b)^2}, \mathbb{P}(\{N, B\}) = \frac{nb}{(n+b)^2},$ $\mathbb{P}(\{B, B\}) = \frac{b^2}{(n+b)^2}, \mathbb{P}(\{B, N\}) = \frac{bn}{(n+b)^2},$	$\mathbb{P}(\{(i, j)\}) = \frac{1}{(n+b)^2}$
Événement « deux boules blanches ont été tirées »	$\{B, B\}$	$\{(i, j), (i, j) \in \llbracket n+1, n+b \rrbracket^2\}$

Heureusement, ces deux modélisations apportent les mêmes probabilités. La deuxième modélisation est plus lourde mais plus descriptive. Les deux se valent sur ce modèle.

Exemple 1.7.

Le jeu de pile ou face. Univers $\Omega = \{P, F\}$. Pièce biaisée p .

Probabilité d'obtenir au moins une fois face en deux lancers ? Deux possibilités :

1. Soit on prend logiquement $\Omega = \{(P, F), (P, P), (F, P), (F, F)\}$ et l'événement qui nous intéresse est $\{(P, F), (F, P), (F, F)\}$.
2. soit on prend $\Omega = \{(P, F), (P, P), F\}$ (on s'arrête une fois qu'on a eu face !), et sur Ω on peut mettre soit la probabilité uniforme, soit mettre un poids $\frac{1}{2}$ à F .

Il faut garder en tête que mathématiquement, il n'y a aucun problème, il s'agit de deux modélisations différentes.

Il faut garder en tête deux choses :

1. le choix de l'univers n'est pas quelque chose que l'on prendra le temps de détailler, pour deux raisons : soit il est absolument évident, soit on travaille avec des variables aléatoires, qui sont une manière de « lire » l'univers au travers de fonctions définies sur celui-ci.

2. la compétence « bien choisir son univers » n'est pas une compétence mathématique. C'est une compétence utile, de modélisation, de sciences de l'ingénieur, mais pas de mathématiques.

2 Conditionnement

Exemple 2.1.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini, muni d'une probabilité uniforme. A et B deux parties de Ω .

La probabilité de tirer un élément de A est $\mathbb{P}(A) = \frac{\text{Card}(A)}{\text{Card}(\Omega)}$.

Si on sait qu'on est dans A , quelle est la probabilité d'être dans B ? C'est

$$\frac{\text{Card}(A \cap B)}{\text{Card}(A)} = \frac{\frac{\text{Card}(A \cap B)}{\text{Card}(\Omega)}}{\frac{\text{Card}(A)}{\text{Card}(\Omega)}} = \frac{\mathbb{P}(A \cap B)}{\mathbb{P}(A)}.$$

Définition 8.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini et $A \subset \Omega$ de probabilité non nulle. L'application

$$\mathbb{P}_A : \begin{cases} \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow [0, 1] \\ B \mapsto \frac{\mathbb{P}(A \cap B)}{\mathbb{P}(A)} \end{cases}$$

définit une probabilité, appelée probabilité conditionnée à l'événement A .

Si $B \subset \Omega$, on note parfois $\mathbb{P}_A(B)$ sous la forme $\mathbb{P}(B|A)$ et on dit « probabilité de B sachant A »

► Démonstration.

On vérifie que l'on définit ainsi une probabilité.

- Déjà, si $B \in \mathcal{P}(\Omega)$, on a toujours $A \cap B \subset A$, donc $0 \leq \mathbb{P}(A \cap B) \leq \mathbb{P}(A)$ donc $0 \leq \mathbb{P}_A(B) \leq 1$.
- Ensuite, $\mathbb{P}_A(\Omega) = \frac{\mathbb{P}(A \cap \Omega)}{\mathbb{P}(A)} = \frac{\mathbb{P}(A)}{\mathbb{P}(A)} = 1$,

- Enfin, si C et D sont disjoints, alors $C \cap A$ et $D \cap A$ sont disjoints. Donc

$$\begin{aligned}
 \mathbb{P}_A(C \cup D) &= \frac{\mathbb{P}(A \cap (C \cup D))}{\mathbb{P}(A)} \\
 &= \frac{\mathbb{P}(A \cap C \cup A \cap D)}{\mathbb{P}(A)} \\
 &= \frac{\mathbb{P}(A \cap C) + \mathbb{P}(A \cap D)}{\mathbb{P}(A)} \\
 &= \frac{\mathbb{P}(A \cap C)}{\mathbb{P}(A)} + \frac{\mathbb{P}(A \cap D)}{\mathbb{P}(A)} \\
 &= \mathbb{P}_A(C) + \mathbb{P}_A(D),
 \end{aligned}$$

d'où l'additivité

QED ◀

Remarque 2.2.

1. ATTENTION!!!!!! $B|A$ n'est pas un événement !

2. $\mathbb{P}_\Omega(A) = A$ et $\mathbb{P}_A(A) = 1$.

Propriété 3.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini et $A \subset \Omega$ de probabilité non nulle, $B \subset \Omega$. Alors

$$\mathbb{P}(A \cap B) = \mathbb{P}_A(B) \times \mathbb{P}(A).$$

Exemple 2.3.

Dans une urne avec cinq boules, deux vertes et trois jaunes, on pioche deux boules sans remise. Quelle est la probabilité d'avoir une verte au second tirage ?

Faisons un raisonnement « lycéen » et voyons les notions utilisées. On fait un arbre. On note V_i l'événement « la i -ème boule tirée est verte » et J_i l'événement « la i -ème boule tirée est jaune » .

On écrit alors, au lycée,

$$\mathbb{P}(V_2) = \frac{2}{5} \times \frac{1}{4} + \frac{3}{5} \times \frac{1}{2}.$$

Qu'y a-t-il derrière ? Deux formules :

- Ce produit $\frac{2}{5} \times \frac{1}{4}$, que l'on généralisera comme « formule des probabilités composées »,
- Cette somme $\frac{2}{5} \times \frac{1}{4} + \frac{3}{5} \times \frac{1}{2}$, que l'on généralisera comme « formule des probabilités totales ».

Propriété 4.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini et $(A_1, \dots, A_n)$ une famille d'événements telle que $\mathbb{P}\left(\bigcap_{k=1}^n A_k\right) > 0$. Alors

$$\mathbb{P}\left(\bigcap_{k=1}^n A_k\right) = \mathbb{P}_{(\bigcap_{k=1}^{n-1} A_k)}(A_n) \times \mathbb{P}_{(\bigcap_{k=1}^{n-2} A_k)}(A_{n-1}) \times \dots \times \mathbb{P}_{A_1}(A_2) \times \mathbb{P}(A_1).$$

► Démonstration.

La preuve se fait par récurrence : on remarque que déjà, si $(A, B) \in \mathbb{P}(\Omega)^2$ avec $\mathbb{P}(A) > 0$,

$$\mathbb{P}(A \cap B) = \mathbb{P}(A) \times \mathbb{P}_A(B),$$

donc

$$\mathbb{P}\left(\bigcap_{k=1}^n A_k\right) = \mathbb{P}\left(\bigcap_{k=1}^{n-1} A_k \cap A_n\right) = \mathbb{P}\left(\bigcap_{k=1}^{n-1} A_k\right) \times \mathbb{P}_{\bigcap_{k=1}^{n-1} A_k} A_n.$$

On conclut par une belle récurrence.

QED ◀

Exo 2.1

Une urne contient t boules turquoise et r roses indiscernables au toucher. On effectue successivement des tirages d'une boule sans remise. Quelle est la probabilité de tirer pour la première fois une boule rose au k -ième tirage, pour $k \in \mathbb{N}^*$?

Propriété 5.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini et $(A_1, \dots, A_n)$ un système complet d'événements

de probabilités non nulles. Alors pour tout B dans Ω ,

$$\mathbb{P}(B) = \sum_{i=1}^n \mathbb{P}(B \cap A_k) = \sum_{k=1}^n \mathbb{P}_{A_k}(B) \mathbb{P}(A_k).$$

► **Démonstration.**

La preuve est déjà dans la proposition !

QED ◀

Exo 2.2

On est toujours dans la situation des boules : on considère 2 vertes et 3 jaunes.

On tire une boule verte au second tirage. Quelle est la probabilité d'avoir tiré une boule verte au premier tirage ?

On cherche

$$\mathbb{P}_{V_2}(V_1) = \frac{\mathbb{P}(V_2 \cap V_1)}{\mathbb{P}(V_2)} = \frac{\mathbb{P}(V_1 \cap V_2)}{\mathbb{P}(V_1) \times \mathbb{P}_{V_1}(V_2) + \mathbb{P}(J_1) \mathbb{P}_{J_1}(V_2)}.$$

On a utilisé, ici, une manière d'exprimer $\mathbb{P}_{V_1}(V_2)$ à l'aide de $\mathbb{P}_{V_2}(V_1)$: c'est la formule de Bayes.

Propriété 6.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini, A et B dans Ω , de probabilités non nulles. Alors

$$\mathbb{P}_B(A) = \frac{\mathbb{P}_A(B) \mathbb{P}(A)}{\mathbb{P}(B)}.$$

► **Démonstration.**

La preuve est déjà dans la proposition !

QED ◀

La formule de Bayes est très efficace pour *remonter le temps*. C'est vraiment l'idée qu'il faut avoir.

Nous allons voir deux exemples, un premier « standard », et un deuxième sous la forme d'un paradoxe (qui n'en est pas un)

Exemple 2.4 *Remontée dans temps à l'aide de la formule de Bayes.*

Une usine fabrique des pièces, avec une proportion de 0,05 de pièces défectueuses. Le contrôle des fabrications est tel que :

- si la pièce est bonne, elle est acceptée avec la probabilité 0,96.
- si la pièce est mauvaise, elle est refusée avec la probabilité 0,98.

On choisit une pièce au hasard et on la contrôle. Quelle est la probabilité qu'il y ait une erreur de contrôle ?
qu'une pièce acceptée soit mauvaise ?

Exo 2.3

[Paradoxe de Monty Hall] Vous jouez à un jeu. Trois portes sont fermées : derrière l'une d'elles se trouve une voiture, derrière chacune des deux autres se trouve un porte-clés.

Une candidate choisit l'une des portes. Le présentateur, qui sait où est la voiture, ouvre l'une des deux autres portes, montrant ainsi un porte-clés. Il propose à la candidate de changer de porte.

Que doit-elle faire ?

On suppose que la candidate choisit la porte 1, et que le présentateur ouvre la porte 2. On note V_1, V_2, V_3 les événements « la voiture est derrière la porte 1/2/3 ». On note O_2, O_3 les événements « le présentateur ouvre la porte 2/3 ».

Calculer $\mathbb{P}_{O_2}(V_3)$ et conclure.

3 Indépendance

Il y a des événements pour lesquels le conditionnement n'a pas d'influence. Par exemple, si je tire un nombre entre 1 et 8, et que je demande la probabilité d'avoir un nombre pair, elle sera la même si en plus je sais que le nombre est inférieur ou égal à 4. C'est la notion d'indépendance des événements.

Définition 9.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini .

1. Deux événements A et B sont dits indépendants si $\mathbb{P}(A \cap B) = \mathbb{P}(A) \mathbb{P}(B)$.

On note parfois $A \perp\!\!\!\perp B$.

2. Des événements (A_k) sont dits indépendants deux à deux si pour tout $i \neq j$, A_i et A_j sont indépendants.

Remarque 3.1.

1. Si $\mathbb{P}(A) \neq 0$, si A et B sont indépendants, $\mathbb{P}_A(B) = \frac{\mathbb{P}(A \times B)}{\mathbb{P}(A)} = \frac{\mathbb{P}(A)\mathbb{P}(B)}{\mathbb{P}(A)} = \mathbb{P}(B)$.
2. Si $\Omega = \llbracket 1, 8 \rrbracket$, et $\mathbb{P}$ est uniforme, si on note $A = \{n \in \llbracket 1, 8 \rrbracket, n \text{ pair.}\}$ et $B_k = \{n \in \llbracket 1, 8 \rrbracket, n \leq k\}$.

Les événements A et B_4 sont-ils indépendants ? A et B_3 ?

- On calcule : $\mathbb{P}(A \cap B_4) = \mathbb{P}(\{1, 2\}) = \frac{1}{4}$,
 $\mathbb{P}(A) = \frac{1}{2}$ et $\mathbb{P}(B_4) = \frac{1}{2}$,
donc $\mathbb{P}(A) \times \mathbb{P}(B_4) = \frac{1}{4} = \mathbb{P}(A \cap B_4)$,
donc A et B_4 sont indépendants.
- On calcule : $\mathbb{P}(A \cap B_3) = \mathbb{P}(\{1, 2\}) = \frac{1}{4}$,
 $\mathbb{P}(A) = \frac{1}{2}$ et $\mathbb{P}(B_3) = \frac{3}{8}$,
donc $\mathbb{P}(A) \times \mathbb{P}(B_3) = \frac{3}{16} \neq \mathbb{P}(A \cap B_3)$,
donc A et B_3 ne sont pas indépendants.

3. **ATTENTION !** Indépendant et incompatibles sont deux termes qui n'ont rien à voir ! Dans l'exemple précédent, A et B_4 sont indépendants mais pas incompatibles.

Question. Quels sont les événements à la fois indépendants et incompatibles ?

Si A et B sont indépendants et disjoints, alors

$$\mathbb{P}(A \cap B) = \begin{cases} 0 & \text{car } A \text{ et } B \text{ sont disjoints.} \\ \mathbb{P}(A) \times \mathbb{P}(B) & \text{car } A \text{ et } B \text{ sont indépendants.} \end{cases}$$

Donc $\mathbb{P}(A) = 0$ ou $\mathbb{P}(B) = 0$, c'est-à-dire que A ou B est négligeable.

4. Quels sont les événements indépendants d'eux-mêmes ?

Si A est indépendant de A , alors $\mathbb{P}(A \cap A) = \mathbb{P}(A) \times \mathbb{P}(A)$, donc $\mathbb{P}(A) = \mathbb{P}(A)^2$, donc $\mathbb{P}(A) = 0$ ou $\mathbb{P}(A) = 1$, c'est-à-dire que A est presque sûr ou négligeable.

5. Soit n un nombre premier, $\mathbb{P}$ la probabilité uniforme sur $\Omega = \llbracket 1, n \rrbracket$.

Quels sont les événements indépendants dans $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$?

Soient $(A, B) \in \mathcal{P}(\Omega)$, indépendants. Notons $a = \text{Card}(A)$, $b = \text{Card}(B)$ et $c = \text{Card}(A \cap B)$. Alors, comme $\mathbb{P}(A \cap B) = \mathbb{P}(A) \times \mathbb{P}(B)$, on en déduit que

$$\frac{c}{n} = \frac{a}{n} \times \frac{b}{n}, \text{ c'est-à-dire que } nc = ab.$$

Or, n est premier, donc n divise a ou n divise b .

Or, $\llbracket a, b \rrbracket$ est dans $\llbracket 0, n \rrbracket$, donc $a = n$ ou $b = n$, ou $a = 0$, ou $b = 0$.

Propriété 7.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini, A et B dans $\mathcal{P}(\Omega)$, $\mathbb{P}(A) > 0$. Alors on a les équivalences

$$\begin{aligned} A \text{ et } B \text{ sont indépendants} &\Leftrightarrow \mathbb{P}(A \cap B) = \mathbb{P}(A) \times \mathbb{P}(B) \\ &\Leftrightarrow \frac{\mathbb{P}(A \cap B)}{\mathbb{P}(A)} = \mathbb{P}(B) \\ &\Leftrightarrow \mathbb{P}_A(B) = \mathbb{P}(B). \end{aligned}$$

Propriété 8.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini, A et B dans $\mathcal{P}(\Omega)$. Les ASSE

1. A et B sont indépendants.
2. $\bar{A}$ et B sont indépendants.
3. A et $\bar{B}$ sont indépendants.
4. $\bar{A}$ et $\bar{B}$ sont indépendants.

► Démonstration.

On fait seulement la première implication : on suppose A et B indépendants. Mais alors

$$A = (A \cap B) \sqcup (A \cap \bar{B}).$$

Donc $\mathbb{P}(A) = \mathbb{P}(A \cap B) + \mathbb{P}(A \cap \bar{B})$, donc

$$\begin{aligned} \mathbb{P}(A \cap \bar{B}) &= \mathbb{P}(A) - \mathbb{P}(A \cap B) \\ &= \mathbb{P}(A) - \mathbb{P}(A) \mathbb{P}(B) \\ &= \mathbb{P}(A)(1 - \mathbb{P}(B)) = \mathbb{P}(A) \mathbb{P}(\bar{B}). \end{aligned}$$

QED ◀

Il y a plus fort que l'indépendance, c'est l'indépendance mutuelle.

Définition 10.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini. Des événements $(A_k)_{1 \leq k \leq n}$ sont dits mutuellement indépendants si pour tout $I \subset \llbracket 1, n \rrbracket$,

$$\mathbb{P}\left(\bigcap_{k \in I} A_k\right) = \prod_{k \in I} \mathbb{P}(A_k).$$

Exemple 3.2.

On lance deux dés, on prend les événements A , B et C comme

1. A : « le premier dé amène un nombre pair »
2. B : « le deuxième dé amène un nombre pair »
3. C : « la somme des nombres obtenus est paire »

On montre que des événements sont deux à deux indépendants, mais pas mutuellement indépendants.

On remarque que

$$\mathbb{P}(A) = \mathbb{P}(B) = \frac{1}{2},$$

et que

$$\mathbb{P}(C) = \mathbb{P}((A \cap B) \cup (\bar{A} \cap \bar{B})) = \mathbb{P}(A) \mathbb{P}(B) + \mathbb{P}(\bar{A}) \mathbb{P}(\bar{B}) = \frac{1}{4} + \frac{1}{4} = \frac{1}{2}.$$

Puis, A et B sont indépendants par hypothèse, et

$$A \cap C = A \cap B = B \cap C,$$

donc

$$\mathbb{P}(A \cap C) = \mathbb{P}(B \cap C) = \mathbb{P}(A \cap B) = \frac{1}{4} = \mathbb{P}(A) \mathbb{P}(C) = \mathbb{P}(B) \mathbb{P}(C) = \mathbb{P}(A) \mathbb{P}(B).$$

Donc les événements sont deux à deux indépendants.

Mais

$$\mathbb{P}(A \cap B \cap C) = \mathbb{P}(A \cap B) = \frac{1}{4} \neq \mathbb{P}(A) \mathbb{P}(B) \mathbb{P}(C),$$

donc on n'a pas d'indépendance mutuelle.

Moralité. L'indépendance 2 à 2 n'implique pas l'indépendance mutuelle. La réciproque est, en revanche, vraie.

4 Variables aléatoires

4.1 Définitions

On définit de cette manière la loi d'une variable.

Propriété 9 (et def).

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini, X une v.a. sur Ω à valeurs dans E . L'application

$$\mathbb{P}_X : \mathcal{P}(E) \longrightarrow [0, 1]$$

$$A \longmapsto \mathbb{P}(X \in A)$$

définit une probabilité sur E , appelée loi de la variable X .

► **Démonstration.**

Démontrons que $\mathbb{P}_X$ est bien une probabilité.

- $\mathbb{P}_X$ est à valeurs dans $[0, 1]$ car $\mathbb{P}$ est à valeurs dans $[0, 1]$
- X est à valeurs dans E donc, pour tout ω dans Ω , $X(\omega) \in E$, donc $X^{-1}(E) = \Omega$.

$$\text{Donc } \mathbb{P}_X(E) = \mathbb{P}(X \in E) = \mathbb{P}(\Omega) = 1.$$

- Soient A et B dans $\mathbb{P}(E)^2$ tels que $A \cap B = \emptyset$.

Alors $X^{-1}(A) \cap X^{-1}(B) = \emptyset$: en effet, si on dispose de ω dans $X^{-1}(A) \cap X^{-1}(B)$, alors $X(\omega) \in A$ et $X(\omega) \in B$, ce qui contredit le fait que $A \cap B = \emptyset$.

Alors

$$\begin{aligned}
 \mathbb{P}_X(A \cup B) &= \mathbb{P}(X \in A \cup B) \\
 &= \mathbb{P}(\{\omega \in \Omega, X(\omega) \in A \text{ ou } X(\omega) \in B\}) \\
 &= \mathbb{P}(\{\omega \in \Omega, X(\omega) \in A\} \cup \{\omega \in \Omega, X(\omega) \in B\}) \\
 &= \mathbb{P}(X^{-1}(A) \cup X^{-1}(B)) \\
 &= \mathbb{P}(X^{-1}(A)) + \mathbb{P}(X^{-1}(B)) \text{ car } X^{-1}(A) \cap X^{-1}(B) = \emptyset \\
 &= \mathbb{P}_X(A) + \mathbb{P}_X(B).
 \end{aligned}$$

Donc $\mathbb{P}_X$ est une probabilité !

QED ◀

Remarque 4.1.

C'est souvent **beaucoup plus parlant** d'écrire $\mathbb{P}(X \in A)$ plutôt que $\mathbb{P}_X(A)$.

Méthode 1.

En pratique, quand on vous demande de déterminer la loi de X , vous devez faire deux choses :
donner les valeurs prises par X et donner la loi de chaque événement élémentaire.

Exemple 4.2.

On lance deux dés équilibrés et on regarde le résultat de la somme des deux, noté X . Quelle est la loi de X ?

X est à valeurs dans $\llbracket 2, 12 \rrbracket$.

a	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
$\mathbb{P}(X = a)$	$\frac{1}{36}$	$\frac{2}{36}$	$\frac{3}{36}$	$\frac{4}{36}$	$\frac{5}{36}$	$\frac{6}{36}$	$\frac{5}{36}$	$\frac{4}{36}$	$\frac{3}{36}$	$\frac{2}{36}$	$\frac{1}{36}$

Remarque 4.3.

ATTENTION ! Deux variables aléatoires de même loi ne sont pas nécessairement égales !

Exemple : on tire une fois à pile ou face avec une pièce équilibrée. On note X le nombre de « pile », Y le nombre de « face ». Alors X et Y sont à valeurs dans $\{0, 1\}$,

$$\mathbb{P}(X = 0) = \mathbb{P}(X = 1) = \frac{1}{2}, \quad \mathbb{P}(Y = 0) = \mathbb{P}(Y = 1) = \frac{1}{2},$$

mais $X = 1 - Y$, c'est-à-dire que X et Y sont toujours différentes !

Propriété 10.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un epf.

1. si E et F sont deux ensembles, si X est une variable aléatoire à valeurs dans E , si $f : E \rightarrow F$ est une application, alors $f(X)$ est une variable aléatoire à valeurs dans F .
2. si $(E_1, \dots, E_n)$ sont n ensembles, si F est un ensemble, si $g : E_1 \times \dots \times E_n \rightarrow F$ est une application, alors

$g(X_1, \dots, X_n)$ est une variable aléatoire à valeurs dans F .

Exemple 4.4.

La somme, le produit de deux variables aléatoires est une variable aléatoire.

Remarque 4.5.

Abus de notation. Lorsqu'on écrit $f(X)$, on sous-entend $f \circ X : \left. \begin{array}{l} \Omega \rightarrow F \\ \omega \mapsto f(X(\omega)) \end{array} \right\}$. Cet abus de notation est réservé aux probabilités.

Au contraire, en algèbre linéaire, si $(u, v) \in \mathcal{L}(E)$, on n'écrira jamais $u(v)$ à la place de $u \circ v$!

4.2 Lois usuelles

Définition 11.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un epf. Une variable à valeurs dans un ensemble E fini suit la loi uniforme si pour tout x dans E , $\mathbb{P}(X = x) = \frac{1}{\text{Card}(E)}$. On note $X \sim \mathcal{U}(E)$.

Exemple 4.6.

La valeur d'un dé non truqué cubique suit une loi $\mathcal{U}(\llbracket 1, 6 \rrbracket)$.

Définition 12.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un epf. Une variable aléatoire X sur Ω est appelée **variable de Bernoulli** si elle est à valeurs dans $\{0, 1\}$.

Si c'est le cas, on note $p = \mathbb{P}(X = 1)$, $\mathbb{P}(X = 0) = 1 - p$. On note alors $X \sim \mathcal{B}(p)$.

Exemple 4.7.

1. Un tirage à pile ou face : si on lance une fois une pièce et que X correspond au nombre de « pile », alors X suit une loi de Bernoulli !
2. Si on s'intéresse à une caractéristique dans une population, que l'on tire un individu au hasard, et que X est la variable valant 1 si cet individu a cette caractéristique et 0 sinon, alors X suit une variable de Bernoulli.
3. Un produit de variables de Bernoulli est une variable de Bernoulli (en effet, un produit de fonctions à valeurs dans $\{0, 1\}$ est une fonction à valeurs dans $\{0, 1\}$).

Définition 13.

Soit n dans $\mathbb{N}^*$ et $p \in [0, 1]$. Une variable X à valeurs dans $\llbracket 0, n \rrbracket$ suit la loi binomiale de

paramètres n et p si pour tout $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$,

$$\mathbb{P}(X = k) = \binom{n}{k} p^k (1-p)^{n-k}.$$

On note $X \sim \mathcal{B}(n, p)$.

Remarque 4.8.1. On définit bien une loi de probabilité !

$$\mathbb{P}(X \in \llbracket 0, n \rrbracket) = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} p^k (1-p)^{n-k} = (p + 1-p)^n = 1.$$

2. Pour $n = 1$, on remarque que

$$\mathbb{P}(X = 0) = \binom{1}{0} p^0 (1-p) = 1-p \text{ et } \mathbb{P}(X = 1) = \binom{1}{1} p \times (1-p)^0 = p,$$

donc si $X \sim \mathcal{B}(1, p)$, alors $X \sim \mathcal{B}(p)$.

3. On démontrera bientôt que c'est la loi suivie par une somme de n variables de Bernoulli indépendantes de paramètre p (mais il faudra définir la notion d'indépendance de variables aléatoires !)

4.3 Couples de variables aléatoires

Définition 14.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un pdf. Soient X et Y deux variables aléatoires à valeurs dans E et F .

1. L'application $\begin{matrix} \Omega \rightarrow E \times F \\ \omega \mapsto (X(\omega), Y(\omega)) \end{matrix}$ définit une variable aléatoire, notée (X, Y) , de loi $\mathbb{P}_{(X,Y)}$, appelée loi jointe (ou conjointe) de X et Y .

2. Les événements élémentaires de (X, Y) sont les $\{X = x\} \cap \{Y = y\}$, notés aussi $\{(X, Y) = (x, y)\}$, ou encore $\{X = x, Y = y\}$.

On note alors indifféremment $\mathbb{P}(X = x, Y = y)$ ou $\mathbb{P}((X, Y) = (x, y))$ ou $\mathbb{P}(\{X = x\} \cap \{Y = y\})$.

3. La loi $\mathbb{P}_X$ est appelée première marginale de (X, Y) , la loi $\mathbb{P}_Y$ seconde marginale.

Propriété 11.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un pdf. Soient X et Y deux variables aléatoires respectivement à valeurs dans E et F . Alors

1. pour tout x_0 dans E , $\mathbb{P}(X = x_0) = \sum_{b \in F} \mathbb{P}(X = x_0, Y = b)$,
2. pour tout y_0 dans F , $\mathbb{P}(Y = y_0) = \sum_{a \in E} \mathbb{P}(X = a, Y = y_0)$.

► Démonstration.

Il suffit de remarquer que, comme $Y(\Omega) \subset F$, $\{Y \in F\} = \Omega = \bigsqcup_{b \in F} \{Y = b\}$. Donc $(\{Y = b\})_{b \in F}$ est un système complet d'événements.

Donc, si $x_0 \in E$,

$$\mathbb{P}(X = x_0) = \sum_{b \in F} \mathbb{P}(\{X = x_0\} \cap \{Y = b\}) = \sum_{b \in F} \mathbb{P}(X = x_0, Y = b).$$

On fait de même pour la deuxième proposition.

QED ◀

Exo 4.4

Soit $\alpha \in \mathbb{R}$, $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini, X et Y deux variables aléatoires sur Ω à valeurs dans $\llbracket 0, n \rrbracket^2$, telles que

$$\forall (k, \ell) \in \llbracket 0, n \rrbracket^2, \mathbb{P}(X = k, Y = \ell) = \alpha \binom{n}{k} \binom{n}{\ell}.$$

1. Déterminer α ,
2. Déterminer les lois de X et Y .

Remarque 4.9.

La connaissance de la loi jointe permet de retrouver les lois marginales, **MAIS PAS L'INVERSE** ! Imaginons

que l'on tire des boules dans une urne contenant deux boules numérotées « 0 » et deux boules numérotées « 1 ». Notons X la variable aléatoire du résultat du premier tirage, Y celle du second tirage...

1. dans le cas sans remise,

$$\mathbb{P}(X = 0, Y = 0) = \frac{1}{6}, \mathbb{P}(X = 0, Y = 1) = \frac{1}{3}, \mathbb{P}(X = 1, Y = 0) = \frac{1}{3}, \mathbb{P}(X = 1, Y = 1) = \frac{1}{6}.$$

On en déduit que

$$\mathbb{P}(X = 0) = \mathbb{P}(X = 1) = \frac{1}{2}, \mathbb{P}(Y = 0) = \mathbb{P}(Y = 1) = \frac{1}{2},$$

c'est-à-dire que X et Y suivent une loi de Bernoulli de paramètre $\frac{1}{2}$.

2. dans le cas avec remise,

$$\mathbb{P}(X = 0, Y = 0) = \mathbb{P}(X = 0, Y = 1) = \mathbb{P}(X = 1, Y = 0) = \mathbb{P}(X = 1, Y = 1) = \frac{1}{4},$$

et

$$\mathbb{P}(X = 0) = \mathbb{P}(X = 1) = \frac{1}{2}, \mathbb{P}(Y = 0) = \mathbb{P}(Y = 1) = \frac{1}{2},$$

c'est-à-dire que X et Y suivent aussi une loi de Bernoulli de paramètre $\frac{1}{2}$.

Ainsi, les lois marginales sont les mêmes alors que les lois jointes sont différentes !

Propriété 12 (Loi conditionnelle).

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un epf, E et F deux ensembles, X et Y deux v.a. sur Ω , à valeurs dans E et F .

1. Si $A \subset E$ et $B \subset F$ sont deux événements tels que $\mathbb{P}(X \in A) \neq 0$, on définit la probabilité de $\{Y \in B\}$ conditionnée à $\{X \in A\}$, notée $\mathbb{P}(Y \in B | X \in A)$ ou $\mathbb{P}_{\{X \in A\}}(Y \in B)$, par

$$\mathbb{P}_{\{X \in A\}}(Y \in B) = \frac{\mathbb{P}(X \in A, Y \in B)}{\mathbb{P}(X \in A)}.$$

On définit de même, si $\mathbb{P}(Y \in B) \neq 0$, $\mathbb{P}_{\{Y \in B\}}(X \in A)$.

2. Si $A \subset E$ est un événement tel que $\mathbb{P}(X \in A) \neq 0$, on définit alors une loi de probabilité sur

F appelée loi de Y conditionnée à $\{X \in A\}$.

Exemple 4.10.

Soient (X, Y) deux variables aléatoires à valeurs dans $\llbracket 0, n \rrbracket$ telles que

1. $X \sim \mathcal{B}\left(n, \frac{1}{2}\right)$
2. $\forall k \in \llbracket 0, n \rrbracket$, la loi de Y conditionnée à $\{X = k\}$ est une loi binomiale de paramètres $\left(k, \frac{1}{2}\right)$.

Alors, pour tout k dans $\llbracket 0, n \rrbracket$, pour tout i dans $\llbracket 0, k \rrbracket$,

$$\mathbb{P}(Y = i | X = k) = \binom{k}{i} \frac{1}{2^k}.$$

On peut alors retrouver la loi à l'aide de la loi conditionnelle !

Propriété 13 (Probabilités totales).

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini, X une variable aléatoire sur Ω à valeurs dans E fini, Y une variable aléatoire sur Ω à valeurs dans F .

Si $(A_1, \dots, A_r)$ est un système complet d'événements de E , si $B \subset F$, si $\forall i, \mathbb{P}(X \in A_i) \neq 0$, alors

$$\mathbb{P}(Y \in B) = \sum_{i=1}^r \mathbb{P}(X \in A_i, Y \in B) = \sum_{i=1}^r \mathbb{P}_{\{X \in A_i\}}(Y \in B) \mathbb{P}(X \in A_i).$$

En particulier, si E est fini et pour tout x dans E , $\mathbb{P}(X = x) \neq 0$, alors

$$\forall y_0 \in F, \mathbb{P}(Y = y_0) = \sum_{x \in E} \mathbb{P}_{X=x}(Y = y_0) \mathbb{P}(X = x).$$

Exemple 4.11.

(exemple précédent) Soient (X, Y) deux variables aléatoires à valeurs dans $\llbracket 0, n \rrbracket$ telles que

1. $X \sim \mathcal{B}\left(n, \frac{1}{2}\right)$
2. $\forall k \in \llbracket 0, n \rrbracket$, la loi de Y conditionnée à $\{X = k\}$ est une loi binomiale de paramètres $\left(k, \frac{1}{2}\right)$.

Déterminons la loi de Y . Si $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$,

$$\begin{aligned}
 \mathbb{P}(Y = i) &= \sum_{k=0}^n \mathbb{P}(Y = i | X = k) \mathbb{P}(X = k) \\
 &= \sum_{k=0}^n \binom{k}{i} \frac{1}{2^k} \binom{n}{k} \frac{1}{2^n} \\
 &= \frac{1}{2^n} \sum_{k=i}^n \frac{1}{2^k} \frac{k!}{i!(k-i)!} \frac{n!}{k!(n-k)!} \\
 &= \frac{1}{2^n} \sum_{k=i}^n \frac{1}{2^k} \frac{n!}{i!(n-k)!(k-i)!} \\
 &=_{\ell=k-i} \frac{1}{2^{n+i}} \sum_{\ell=0}^{n-i} \frac{1}{2^\ell} \frac{n!}{i!(n-\ell-i)!\ell!} \\
 &= \frac{1}{2^{n+i}} \frac{n!}{i!(n-i)!} \sum_{\ell=0}^{n-i} \frac{1}{2^\ell} \frac{(n-i)!}{(n-\ell-i)!\ell!} \\
 &= \frac{1}{2^{n+i}} \binom{n}{i} \times \left(1 + \frac{1}{2}\right)^{n-i} \\
 &= \frac{3^{n-i}}{2^{2n}} \binom{n}{i} \\
 &= \left(\frac{3}{4}\right)^{n-i} \left(\frac{1}{4}\right)^i \binom{n}{i},
 \end{aligned}$$

donc Y suit une loi binomiale de paramètres $\left(n, \frac{1}{4}\right)$.

On peut étendre les définitions précédentes aux p -uplets de variables aléatoires

Définition 15.

Soient $X_1, \dots, X_p$ p variables aléatoires à valeurs dans $E_1, \dots, E_p$. Alors

$$X = (X_1, \dots, X_p)$$

définit une variable aléatoire sur $E_1 \times \dots \times E_p$. La loi de X est appelée loi jointe de $X_1, \dots, X_p$.

Pour $k \in \llbracket 1, p \rrbracket$, la loi de X_k est appelée k -ième loi marginale de X . Elle est donnée par

$$\forall A \in E_k, \mathbb{P}_{X_k}(A) = \mathbb{P}_X(E_1 \times \dots \times E_{k-1} \times A \times E_k \times \dots \times E_p).$$

Exo 4.5

Dans un centre d'appels, un opérateur appelle n personnes qui répondent avec une probabilité p .

Quelle est la loi du nombre N_1 de personnes qui décrochent ?

Lors d'une seconde tentative, il rappelle les $n - N_1$ personnes qui n'ont pas répondu. Quelle est la loi du total $N_1 + N_2$ de personnes qui ont répondu ?

4.4 Indépendance**Définition 16.**

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini.

1. Deux variables X et Y à valeurs dans E et G sont indépendantes si, pour tout $A \subset E$ et tout $B \subset G$,

$$\mathbb{P}(X \in A, Y \in B) = \mathbb{P}(X \in A) \mathbb{P}(Y \in B).$$

On note alors $X \perp\!\!\!\perp Y$.

2. Des variables aléatoires $(X_1, \dots, X_p)$ à valeurs dans $E_1, \dots, E_p$ sont mutuellement indépendantes si pour tous $A_1, \dots, A_p$ dans $E_1, \dots, E_p$, on a

$$\mathbb{P}(X_1 \in A_1, \dots, X_p \in A_p) = \prod_{k=1}^p \mathbb{P}(X_k \in A_k).$$

Propriété 14.

Deux variables aléatoires X et Y à valeurs dans E et F sont indépendantes si et seulement si

pour tout x dans X et y dans Y on a

$$\mathbb{P}(X = x, Y = y) = \mathbb{P}(X = x) \mathbb{P}(Y = y).$$

► **Démonstration.**

- Si $X \perp\!\!\!\perp Y$, $\mathbb{P}(X = x, Y = y) = \mathbb{P}(X \in \{x\}, Y \in \{y\}) = \mathbb{P}(X \in \{x\}) \mathbb{P}(Y \in \{y\}) = \mathbb{P}(X = x) \mathbb{P}(Y = y)$.
- Si $A \subset E$ et $B \subset F$,

$$\begin{aligned} \mathbb{P}(X \in A, Y \in B) &= \sum_{a \in A} \mathbb{P}(X = a, Y \in B) \\ &= \sum_{a \in A} \sum_{b \in B} \mathbb{P}(X = a, Y = b) \\ &= \sum_{a \in A} \sum_{b \in B} \mathbb{P}(X = a) \mathbb{P}(Y = b) \\ &= \sum_{a \in A} \mathbb{P}(X = a) \sum_{b \in B} \mathbb{P}(Y = b) \\ &= \mathbb{P}(A) \mathbb{P}(B), \end{aligned}$$

d'où l'indépendance !

QED ◀

Définition 17.

Une variable aléatoire est dite *déterministe* si elle est constante presque sûrement.

Remarque 4.12.

Quelles sont les variables aléatoires indépendantes d'elles-mêmes ?

Soit X une telle variable. Soit a une valeur telle que $\mathbb{P}(X = a) \neq 0$. Alors

$$\mathbb{P}(X = a) = \mathbb{P}(X = a, X = a) = \mathbb{P}(X = a)^2,$$

donc, **comme** $\mathbb{P}(X = a) \neq 0$, $\mathbb{P}(X = a) = 1$, donc X est presque sûrement constante égale à a .

Propriété 15 (lemme des coalitions).

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini.

1. Si X et Y sont deux variables aléatoires indépendantes sur Ω , à valeurs dans E et F (finis), alors

$$\forall \varphi : E \rightarrow G, \forall \psi : F \rightarrow G, \varphi(X) \text{ et } \psi(Y) \text{ sont indépendantes.}$$

2. Si $(X_1, \dots, X_n)$ est un n -uplet de variables aléatoires mutuellement indépendantes sur Ω , à valeurs dans $E_1, \dots, E_n$, alors pour tout k dans $\llbracket 1, n \rrbracket$, pour toute $f : E_1 \times \dots \times E_k \rightarrow F$, pour toute $g : E_{k+1} \times \dots \times E_n \rightarrow G$, alors $f(X_1, \dots, X_k)$ et $g(X_{k+1}, \dots, X_n)$ sont indépendantes.

► **Démonstration.**

On ne montre que la première propriété, le reste se démontre de la même manière !

Soient $\varphi : E \rightarrow G$ et $\psi : F \rightarrow H$. Montrons que $\varphi(X)$ et $\psi(Y)$ sont indépendantes.

Soient $M \subset G$ et $N \subset H$.

Notons $A = \varphi^{-1}(M)$ et $B = \psi^{-1}(N)$, les images réciproques respectives de M par φ et N par ψ .

Alors, comme E et F sont finis, A et B sont aussi finis.

Ainsi,

$$\begin{aligned} \mathbb{P}(\varphi(X) \in M, \psi(Y) \in N) &= \mathbb{P}(X \in A, Y \in B) \\ &= \mathbb{P}(X \in A) \mathbb{P}(Y \in B) \text{ par indépendance de } X \text{ et } Y \\ &= \mathbb{P}(\varphi(X) \in M) \mathbb{P}(\psi(Y) \in N), \end{aligned}$$

d'où l'indépendance des deux variables aléatoires !

QED ◀

Remarque 4.13.

1. La propriété précédente dit, par exemple, que si (X, Y, Z, T) sont 4 variables aléatoires indépendantes, $X + Y$ et $Z + T$ sont indépendantes.
2. Si $X \perp\!\!\!\perp Y$, alors

$$\mathbb{P}(Y \in B | X \in A) = \mathbb{P}(Y \in B), \forall (A, B) \in \mathcal{P}(E) \times \mathcal{P}(F).$$

Définition 18.

Des variables aléatoires à valeurs dans le même espace E sont dites i.i.d. si elles sont indépendantes et identiquement distribuées, c'est-à-dire qu'elles suivent la même loi.

Propriété 16.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini. Soit $n \in \mathbb{N}^*$, $(X_1, \dots, X_n)$ n variables aléatoires indépendantes, suivant toutes une loi de Bernoulli de paramètre $p \in]0, 1[$. Alors

$$X_1 + \dots + X_n \sim \mathcal{B}(n, p).$$

► Démonstration.

Démontrons par récurrence sur n la proposition.

Initialisation. Pour $n = 1$, si $X_1 \sim \mathcal{B}(p)$, alors $X_1 \sim \mathcal{B}(1, p)$.

Hérédité. On suppose la propriété vraie pour un certain rang. Soient $X_1, \dots, X_n, X_{n+1}$ $n + 1$ variables aléatoires indépendantes, suivant toutes une loi de Bernoulli de paramètre p . Alors

- $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, X_i \in \{0, 1\}$, donc $X_1 + \dots + X_{n+1} \in \llbracket 0, n + 1 \rrbracket$.
- Soit $k \in \llbracket 0, n + 1 \rrbracket$. Notons

$$S_n = X_1 + \dots + X_n, \quad S_{n+1} = X_1 + \dots + X_{n+1} = S_n + X_{n+1}.$$

Alors

$$\begin{aligned}
 \mathbb{P}(S_{n+1} = k) &= \mathbb{P}(S_{n+1} = k, X_{n+1} = 0) + \mathbb{P}(S_{n+1} = k, X_{n+1} = 1) \\
 &= \mathbb{P}(S_n + X_{n+1} = k, X_{n+1} = 0) + \mathbb{P}(S_n + X_{n+1} = k, X_{n+1} = 1) \\
 &= \mathbb{P}(S_n = k, X_{n+1} = 0) + \mathbb{P}(S_n = k - 1, X_{n+1} = 1) \\
 &= \mathbb{P}(S_n = k) \mathbb{P}(X_{n+1} = 0) + \mathbb{P}(S_n = k - 1) \mathbb{P}(X_{n+1} = 1) \\
 &\quad (\text{par indépendance}).
 \end{aligned}$$

Or,

— si $k = 0$, $\mathbb{P}(S_n = k - 1) = 0$, donc

$$\begin{aligned}
 \mathbb{P}(S_{n+1} = 0) &= \mathbb{P}(S_n = 0) \mathbb{P}(X_{n+1} = 0) \\
 &= (1 - p)^n \times (1 - p) = (1 - p)^{n+1} \\
 &= \binom{n+1}{0} p^0 (1 - p)^{n+1-0},
 \end{aligned}$$

— si $k = n + 1$, $\mathbb{P}(S_n = k) = 0$, donc

$$\begin{aligned}
 \mathbb{P}(S_{n+1} = n + 1) &= \mathbb{P}(S_n = n) \mathbb{P}(X_{n+1} = 1) \\
 &= p^n \times p \\
 &= \binom{n+1}{n+1} p^{n+1} (1 - p)^{n+1-(n+1)},
 \end{aligned}$$

— si $k \in \llbracket 1, n \rrbracket$,

$$\begin{aligned}
 \mathbb{P}(S_{n+1} = k) &= \mathbb{P}(S_n = k) \mathbb{P}(X_{n+1} = 0) + \mathbb{P}(S_n = k - 1) \mathbb{P}(X_{n+1} = 1) \\
 &= \binom{n}{k} p^k (1-p)^{n-k} \times (1-p) + \binom{n}{k-1} p^{k-1} (1-p)^{n-(k-1)} \times p \\
 &= \left[\binom{n}{k} + \binom{n}{k-1} \right] p^k (1-p)^{n+1-k} \\
 &= \binom{n}{k+1} p^k (1-p)^{n+1-k},
 \end{aligned}$$

par la formule du triangle de Pascal.

QED ◀

Remarque 4.14.

1. Le théorème précédent permet d'interpréter la loi binomiale comme celle du nombre de succès après n expériences répétées indépendamment.
2. **Attention !** Le théorème précédent ne dit pas que si Y suit une loi binomiale, alors il existe $(X_1, \dots, X_n)$ N variables de Bernoulli telles que $Y = X_1 + \dots + X_n$. Ce n'est, a priori, pas possible ! (c'est encore le problème entre l'égalité en lois et l'égalité de variables aléatoires)
Grossièrement, penser au fait qu'une variable suivant une loi binomiale possède $n + 1$ états, alors que n variables de Bernoulli correspondent à n états.

Exo 4.6

Quelle est la loi de la somme de deux variables uniformes sur $\llbracket 1, n \rrbracket$, indépendantes ?

Déjà, pour tout k dans $\llbracket 1, n \rrbracket$, $\mathbb{P}(X = k) = \mathbb{P}(Y = k) = \frac{1}{n}$.

Ensuite, $X + Y$ est à valeurs dans $\llbracket 2, 2n \rrbracket$.

Soit $k \in \llbracket 2, 2n \rrbracket$. Alors

- si $k \leq n$,

$$\begin{aligned}
 \mathbb{P}(X + Y = k) &= \sum_{i=1}^n \mathbb{P}(X + Y = k, Y = i) \\
 &= \sum_{i=1}^{k-1} \mathbb{P}(X + Y = k, Y = i) \\
 &\quad (\text{car si } Y \geq k, X \text{ doit être négatif, impossible.}) \\
 &= \sum_{i=1}^{k-1} \mathbb{P}(X = k - i, Y = i) \\
 &= \sum_{i=1}^{k-1} \mathbb{P}(X = k - i, Y = i) \\
 &= \sum_{i=1}^{k-1} \mathbb{P}(X = k - i) \mathbb{P}(Y = i) \quad \text{par indépendance.} \\
 &= \sum_{i=1}^{k-1} \frac{1}{n^2} = \frac{k-1}{n^2}.
 \end{aligned}$$

- si $k \geq n + 1$,

$$\begin{aligned}
 \mathbb{P}(X + Y = k) &= \sum_{i=1}^n \mathbb{P}(X + Y = k, Y = i) \\
 &= \sum_{i=k-n}^n \mathbb{P}(X + Y = k, Y = i) \\
 &\quad (\text{car si } Y \leq k - n, X \text{ doit être } > n, \text{ impossible.}) \\
 &= \sum_{i=k-n}^n \mathbb{P}(X = k - i, Y = i) \\
 &= \sum_{i=k-n}^n \mathbb{P}(X = k - i, Y = i) \\
 &= \sum_{i=k-n}^n \mathbb{P}(X = k - i) \mathbb{P}(Y = i) \quad \text{par indépendance.} \\
 &= \sum_{i=k-n}^n \frac{1}{n^2} = \frac{2n - k + 1}{n^2}.
 \end{aligned}$$

D'où la loi de $X + Y$.

5 Moments d'une variable aléatoire

Ici toutes nos variables aléatoires sont réelles. Une variable aléatoire réelle est parfois abrégée en v.a.r.

5.1 Espérance

5.1.1 Définition et calculs

Définition 19.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini, X une variable aléatoire sur Ω , réelle, à valeurs dans $E \subset \mathbb{R}$, E fini, est

$$\mathbb{E}(X) = \sum_{x \in E} x \mathbb{P}(X = x).$$

Une variable aléatoire d'espérance nulle est dite centrée.

Remarque 5.1.

1. L'espérance doit être vue comme une sorte de moyenne.
2. Si X est une v.a.r. telle que $\mathbb{P}(X = 1) = \mathbb{P}(X = -1) = \frac{1}{2}$ (variable de Rademacher), alors

$$\mathbb{E}(X) = -1 \times \mathbb{P}(X = -1) + 1 \times \mathbb{P}(X = 1) = 0.$$

Une variable de Rademacher est donc centrée.

3. En sup, on ne se posera jamais la question de « une variable aléatoire admet-elle une espérance » ? En spé, c'est une autre paire de manches ! En effet, en deuxième année, les variables aléatoires peuvent

prendre un ensemble infini, indexé sur $\mathbb{N}$, de valeurs. Si X est à valeurs dans $\mathbb{N}$, on dira que X admet une espérance ssi la série de terme général $k \mathbb{P}(X = k)$ converge.

Propriété 17 (Espérances usuelles).

Soient p un réel de $]0, 1[$, a et b deux entiers, X une v.a.r.

1. Si X suit une loi de Bernoulli de paramètre p , alors $\mathbb{E}(X) = p$.
2. Si X suit une loi uniforme sur $\llbracket a, b \rrbracket$, alors $\mathbb{E}(X) = \frac{a+b}{2}$.
3. Si X suit une loi binomiale de paramètres (n, p) , alors $\mathbb{E}(X) = np$.

► **Démonstration.**

1. Si $X \sim \mathcal{B}(p)$,

$$\mathbb{E}(X) = 0 \times \mathbb{P}(X = 0) + 1 \times \mathbb{P}(X = 1) = p.$$

2. Si $X \sim \mathcal{U}(\llbracket a, b \rrbracket)$, alors, pour tout k dans $\llbracket a, b \rrbracket$, $\mathbb{P}(X = k) = \frac{1}{b-a+1}$, donc

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(X) &= \sum_{k=a}^b k \cdot \mathbb{P}(X = k) \\ &= \sum_{k=a}^b k \frac{1}{b-a+1} \\ &= \frac{1}{b-a+1} \sum_{k=a}^b k \\ &= \frac{1}{b-a+1} \frac{(a+b)(b-a+1)}{2} = \frac{a+b}{2}. \end{aligned}$$

3. Si $X \sim \mathcal{B}(n, p)$,

$$\begin{aligned}
 \mathbb{E}(X) &= \sum_{k=0}^n k \times \mathbb{P}(X = k) \\
 &= \sum_{k=0}^n k \binom{n}{k} p^k (1-p)^{n-k} \\
 &= \sum_{k=1}^n n \binom{n-1}{k-1} p^k (1-p)^{n-k} \\
 &= n \sum_{\ell=1}^{n-1} \binom{n-1}{\ell} p^{\ell+1} (1-p)^{n-1-\ell} \\
 &= np \sum_{\ell=1}^{n-1} \binom{n-1}{\ell} p^{\ell} (1-p)^{n-1-\ell} = np.
 \end{aligned}$$

QED ◀

Remarque 5.2.

L'espérance **ne dépend que de la loi**, c'est-à-dire que si X et Y suivent la même loi, alors $\mathbb{E}(X) = \mathbb{E}(Y)$.

Propriété 18.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé, X une variable aléatoire sur Ω . Alors

$$\mathbb{E}(X) = \sum_{\omega \in \Omega} \mathbb{P}(\{\omega\}) X(\omega).$$

► Démonstration.

On sait que $\mathbb{E}(X) = \sum_{x \in E} x \mathbb{P}(\{X = x\})$. Or, $\{X = x\} = X^{-1}(\{x\})$.

Mais, comme X est à valeurs dans E , $\Omega = \sqcup_{x \in E} X^{-1}(\{x\})$.

De plus,

$$\mathbb{P}(X = z) = \sum_{\omega \in X^{-1}(\{z\})} \mathbb{P}(\{\omega\}),$$

donc

$$\begin{aligned}\mathbb{E}(X) &= \sum_{x \in E} x \sum_{\omega \in X^{-1}(\{x\})} \mathbb{P}(\{\omega\}) \\ &= \sum_{x \in E} \sum_{\omega \in X^{-1}(\{x\})} X(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}) = \sum_{\omega \in \Omega} X(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}).\end{aligned}$$

QED ◀

Propriété 19.

Soient X et Y deux variables aléatoires réelles, a, b dans $\mathbb{R}$.

1. $\mathbb{E}(aX + bY) = a\mathbb{E}(X) + b\mathbb{E}(Y)$.
2. si X est à valeurs positives, alors $\mathbb{E}(X) \geq 0$.
3. plus généralement, si $\mathbb{P}(X \geq 0) = 1$, $\mathbb{E}(X) \geq 0$.
4. si X est positive presque sûrement, $\mathbb{E}(X) = 0$ si et seulement si $\mathbb{P}(X = 0) = 1$ (X est presque sûrement nulle).
5. (croissance de l'espérance) si $X \leq Y$, alors $\mathbb{E}(X) \leq \mathbb{E}(Y)$. Plus généralement, si $\mathbb{P}(X \leq Y) = 1$, $\mathbb{E}(X) \leq \mathbb{E}(Y)$.

► Démonstration.

1. On fait le calcul à l'aide de la formule précédente :

$$\begin{aligned}\mathbb{E}(aX + bY) &= \sum_{\omega \in \Omega} (aX + bY)(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}) \\ &= \sum_{\omega \in \Omega} aX(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}) + bY(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}) \\ &= a \sum_{\omega \in \Omega} X(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}) + b \sum_{\omega \in \Omega} Y(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}) \\ &= a\mathbb{E}(X) + b\mathbb{E}(Y).\end{aligned}$$

2. Fait dans la section suivante.

3. Comme X est à valeurs dans $\mathbb{R}$, on a $\Omega = X^{-1}(\mathbb{R}_-^*) \sqcup X^{-1}(\mathbb{R}_+)$. On écrit donc

$$\begin{aligned}\mathbb{E}(X) &= \sum_{\omega \in \Omega} X(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}) \\ &= \sum_{\omega \in X^{-1}(\mathbb{R}_-^*)} X(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}) + \sum_{\omega \in X^{-1}(\mathbb{R}_+)} X(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}) \\ &= \sum_{\omega \in X^{-1}(\mathbb{R}_+)} X(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}) \text{ par hypothèse} \\ &\geq 0,\end{aligned}$$

car $X(\omega) \geq 0$ et $\mathbb{P}(\{\omega\}) \geq 0$ pour tout ω dans $X^{-1}(\mathbb{R}_+)$.

4. On écrit, plus subtilement,

$$\Omega = X^{-1}(\mathbb{R}_-^*) \sqcup X^{-1}(\{0\}) \sqcup X^{-1}(\mathbb{R}_+^*),$$

donc

$$\mathbb{E}(X) = \sum_{\omega \in X^{-1}(\mathbb{R}_+^*)} X(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}) + \sum_{\omega \in X^{-1}(\{0\})} X(\omega) \mathbb{P}(\{\omega\}).$$

Si $\mathbb{P}(X = 0) \neq 1$ alors $\exists \omega \in \Omega$ tel que $X(\omega) > 0$ et $\mathbb{P}(\omega) > 0$, donc $\mathbb{E}(X) > 0$. La contraposée nous assure le résultat.

5. Si $\mathbb{P}(X \leq Y) = 1$, alors $\mathbb{P}(Y - X \geq 0) = 1$. Donc $\mathbb{E}(Y - X) \geq 0$, donc $\mathbb{E}(Y) - \mathbb{E}(X) \geq 0$ par linéarité de l'espérance, donc $\mathbb{E}(Y) \geq \mathbb{E}(X)$.

QED ◀

Remarque 5.3.

1. On peut, grâce à la linéarité de l'espérance, retrouver l'espérance d'une variable suivant une loi binomiale.

Soit X suivant une loi binomiale. Alors X **suit la même loi que** $X_1 + \dots + X_n$, où $(X_1, \dots, X_n)$ sont n v.a.i.d de Bernoulli. (**attention ! Je ne dis pas que** $X = X_1 + \dots + X_n$) Mais alors, comme l'espérance ne dépend que de la loi,

$$\mathbb{E}(X) = \mathbb{E}(X_1 + \dots + X_n) = \mathbb{E}(X_1) + \dots + \mathbb{E}(X_n) = np.$$

2. Si X est une v.a.r., $X + 2$ est aussi une v.a.r. Quelle est son espérance ?

C'est $\mathbb{E}(X) + 2$. En effet, par linéarité, $\mathbb{E}(X + 2) = \mathbb{E}(X) + \mathbb{E}(2) = \mathbb{E}(X) + 2$, car 2 doit être interprétée comme une variable aléatoire déterministe, constante égale à 2.

Il faut penser à utiliser les fonctions indicatrices comme des variables aléatoires.

Propriété 20.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini, A un événement.

1. $\mathbb{1}_A : \begin{cases} \Omega \rightarrow \{0, 1\} \\ \omega \mapsto \begin{cases} 0 & \text{si } \omega \notin A \\ 1 & \text{sinon.} \end{cases} \end{cases}$ est une variable de Bernoulli de paramètre $\mathbb{P}(A)$.
2. $\mathbb{E}(\mathbb{1}_A) = \mathbb{P}(A)$.

Propriété 21 (Formule de transfert).

Soit X une variable aléatoire à valeurs dans E et $f : E \rightarrow F \subset \mathbb{R}$. Alors

$$\mathbb{E}(f(X)) = \sum_{x \in E} f(x) \mathbb{P}(X = x).$$

► Démonstration.

On sait que $\mathbb{E}(f(X)) = \sum_{\omega \in \Omega} f(X(\omega)) \mathbb{P}(\{\omega\})$. Mais comme X est à valeurs dans E , on sait que

$$\Omega = \bigsqcup_{x \in E} X^{-1}(\{x\}).$$

Donc

$$\mathbb{E}(f(X)) = \sum_{x \in E} \sum_{\omega \in X^{-1}(\{x\})} f(X(\omega)) \mathbb{P}(\{\omega\}).$$

Mais, si $\omega \in X^{-1}(\{x\})$, $f(X(\omega)) = f(x)$, donc

$$\mathbb{E}(f(X)) = \sum_{x \in E} f(x) \sum_{\omega \in X^{-1}(\{x\})} \mathbb{P}(\{\omega\}) = \sum_{x \in E} f(x) \mathbb{P}(X = x),$$

d'où le résultat désiré.

QED ◀

Remarque 5.4.

1. Dans la formule de Transfert, la variable X **n'a pas besoin d'être réelle** ! C'est f qui doit être à valeurs réelles.
2. En particulier, X peut être un **couple de variables aléatoires**. Par exemple, si Y est une variable aléatoire à valeurs dans E et Z est une variable aléatoire à valeurs dans F , si $f : (s, t) \mapsto se^t$,

$$\mathbb{E}(f(Y, Z)) = \sum_{y \in E} \sum_{z \in F} ye^z \mathbb{P}(Y = y, Z = z).$$

Exemple 5.5.

Soit $X \sim \mathcal{U}([0, n])$. Calculons $\mathbb{E}(e^X)$. Par la formule de transfert,

$$\mathbb{E}(X) = \sum_{k=0}^n e^k \mathbb{P}(X = k) = \sum_{k=0}^n \frac{1}{n+1} e^k = \frac{1}{n+1} \frac{1 - e^{n+1}}{1 - e}.$$

5.1.2 Espérance et indépendance

Propriété 22.

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini. Soient X et Y deux variables aléatoires réelles, à valeurs respectives dans E et dans F , parties finies de $\mathbb{R}$.

Si X et Y sont indépendantes, $\mathbb{E}(XY) = \mathbb{E}(X) \mathbb{E}(Y)$.

► **Démonstration.**

⊗ On aura besoin ici de la formule de transfert. On sait que

$$\begin{aligned}\mathbb{E}(XY) &= \sum_{x \in E} \sum_{y \in F} xy \mathbb{P}(X = x, Y = y) \\ &= \sum_{x \in E} \sum_{y \in F} xy \mathbb{P}(X = x) \mathbb{P}(Y = y) \quad \text{par indépendance de } X \text{ et } Y \\ &= \sum_{x \in E} x \mathbb{P}(X = x) \sum_{y \in F} y \mathbb{P}(Y = y) = \mathbb{E}(X) \mathbb{E}(Y).\end{aligned}$$

QED ◀

Remarque 5.6.

ATTENTION!!!! La réciproque est très fausse !

En effet, soit X uniforme sur $-1, 0, 1$ et Y la fonction indicatrice de $X = 0$, c'est-à-dire que Y vaut 1 si $X = 0$ et 0 sinon.

Alors

- $XY = 0$ car si $X \neq 0$, $Y = 0$, donc $\mathbb{E}(XY) = 0$,
- $\mathbb{E}(X) = 0$, donc $\mathbb{E}(X) \mathbb{E}(Y) = 0$.

Mais X et Y ne sont pas indépendantes : en effet, $\mathbb{P}(X = 0, Y = 1) = \mathbb{P}(X = 0) \neq \mathbb{P}(X = 0) \times \mathbb{P}(Y = 1)$.

Exo 5.7

Démontrer que deux variables aléatoires à valeur dans un même ensemble E sont indépendantes si et seulement si pour toutes fonctions f et g définies sur E et à valeurs dans $\mathbb{R}$, $\mathbb{E}(f(X)g(Y)) = \mathbb{E}(f(X)) \mathbb{E}(g(Y))$.

Réponse.

Le sens direct est immédiat car si $X \perp\!\!\!\perp Y$, alors $f(X) \perp\!\!\!\perp g(Y)$.

Pour le sens réciproque, on suppose que pour toutes fonctions f et g définies sur E , $\mathbb{E}(f(X)g(Y)) =$

$$\mathbb{E}(f(X)) \mathbb{E}(g(Y)). \text{ Soit } x \in E \text{ et } y \in E. \text{ Alors si } f : t \mapsto \begin{cases} 1 & \text{si } t = x \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases} \text{ et } g : t \mapsto \begin{cases} 1 & \text{si } t = y \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}, \text{ on a}$$

$$f(X) = \mathbb{1}_{\{X=x\}}, \quad g(Y) = \mathbb{1}_{\{Y=y\}}, \quad \text{donc } f(X)g(Y) = \mathbb{1}_{\{X=x, Y=y\}},$$

d'où, comme, par hypothèse, $\mathbb{E}(f(X)g(Y)) = \mathbb{E}(f(X))\mathbb{E}(g(Y))$,

$$\mathbb{E}(\mathbb{1}_{\{X=x, Y=y\}}) = \mathbb{E}(\mathbb{1}_{\{X=x\}})\mathbb{E}(\mathbb{1}_{\{Y=y\}}),$$

on en déduit

$$\mathbb{P}(X = x, Y = y) = \mathbb{P}(X = x)\mathbb{P}(Y = y),$$

d'où l'indépendance de X et Y .

5.1.3 Inégalités

Propriété 23 (Inégalité de Markov).

Soit X une v.a.r. positive, $a > 0$. Alors pour tout $a > 0$, $\mathbb{P}(X \geq a) \leq \frac{\mathbb{E}(X)}{a}$.

► **Démonstration.**

⊛ On sait que pour tout ω dans Ω ,

$$X(\omega) \geq X(\omega)\mathbb{1}_{\{X \geq a\}}(\omega) \geq a\mathbb{1}_{X \geq a}$$

En effet,

- pour la première inégalité, on sait que pour tout ω , $0 \leq X(\omega) \leq 1$ donc, comme $0 \leq \mathbb{1}_{\{X \geq a\}}(\omega) \leq 1$, on en déduit la première inégalité.
- pour la seconde, si $X(\omega) \geq a$, l'inégalité est immédiate, et, si $X(\omega) < a$, $\mathbb{1}_{\{X \geq a\}}(\omega) = 0$.

Donc, par croissance de l'espérance,

$$\mathbb{E}(X) \geq \mathbb{E}(a\mathbb{1}_{\{X \geq a\}}) = a\mathbb{E}(\mathbb{1}_{\{X \geq a\}}) = a\mathbb{P}(X \geq a),$$

d'où le résultat, et l'inégalité de Markov en divisant par a .

QED ◀

Remarque 5.7.

Il est tout à fait autorisé, si l'on comprend bien que l'on revient aux éléments de Ω ,

$$X \geq X \mathbb{1}_{\{X \geq a\}} \geq a \mathbb{1}_{\{X \geq a\}}$$

Propriété 24 (Inégalité de Cauchy-Schwarz).

Soient X et Y deux variables aléatoires. Alors $\mathbb{E}(XY)^2 \leq \mathbb{E}(X^2) \mathbb{E}(Y^2)$, avec égalité si, et seulement si X et Y sont presque sûrement colinéaires, c'est-à-dire qu'il existe λ dans $\mathbb{R}$ tel que $X = \lambda Y$ presque sûrement.

► Démonstration.

⊛ La méthode est importante ! Définissons, pour tout t dans $\mathbb{R}$,

$$Q(t) = \mathbb{E}((X + tY)^2) = \mathbb{E}(X^2 + 2tXY + t^2Y^2) = \mathbb{E}(X^2) + 2t\mathbb{E}(XY) + t^2\mathbb{E}(Y^2).$$

Mais, par positivité de l'espérance, pour tout t dans $\mathbb{R}$, $Q(t) \geq 0$. Donc, comme Q est un polynôme du second degré et de signe constant, donc **son discriminant est négatif**. Ainsi,

$$4\mathbb{E}(XY)^2 - 4\mathbb{E}(X^2)\mathbb{E}(Y^2) \leq 0,$$

c'est-à-dire

$$\mathbb{E}(XY)^2 \leq \mathbb{E}(X^2)\mathbb{E}(Y^2).$$

On a égalité si et seulement si le discriminant de Q est nul, c'est-à-dire que Q admet une racine réelle. Donc il y a égalité si et seulement s'il existe $t_0 \in \mathbb{R}$ tel que

$$\mathbb{E}((X + t_0Y)^2) = 0,$$

i.e. $X + t_0 Y = 0$ presque sûrement, i.e. $X = -t_0 Y$ presque sûrement, c'est-à-dire que X et Y sont presque sûrement colinéaires. **QED** ◀

Exo 5.8

Soit X une var et $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}_+$ croissante. Alors pour tout a dans $\mathbb{R}$ tel que $f(a) > 0$,

$$\mathbb{P}(X \geq a) \leq \frac{\mathbb{E}(f(X))}{f(a)}.$$

5.2 Variance et covariance

5.2.1 Variance

Définition 20.

Soit X une v.a.r.

1. Soit $k \in \mathbb{N}$. Le moment d'ordre k de X est le réel $\mathbb{E}(X^k)$, son moment d'ordre k centré est $\mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X))^k)$.
2. La variance de X est son moment d'ordre 2 centré, $\mathbb{V}(X) = \mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X))^2)$.
3. L'écart-type de X est $\sigma(X) = \sqrt{\mathbb{V}(X)}$.
4. Une variable centrée est dite réduite si sa variance est égale à 1.

Remarque 5.8.

1. La variance, comme tous les moments (centrés) d'une variable aléatoire, ne dépend que de la loi de la variable aléatoire.
2. $X - \mathbb{E}(X)$ est bien centrée : en effet,

$$\mathbb{E}(X - \mathbb{E}(X)) = \mathbb{E}(X) - \mathbb{E}(\mathbb{E}(X)) = \mathbb{E}(X) - \mathbb{E}(X) = 0.$$

3. La variance permet de mesurer la dispersion, i.e. les écarts à la moyenne : la variance, c'est

« la moyenne des carrés des écarts à la moyenne. »

4. Que signifie, pour une variable aléatoire, d'être de variance nulle ?

$$\mathbb{V}(X) = 0 \Leftrightarrow \mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X))^2) = 0$$

$$\Leftrightarrow X - \mathbb{E}(X) = 0 \text{ p.s.}$$

$$\Leftrightarrow X = \mathbb{E}(X) \text{ p.s.}$$

$$\Leftrightarrow X \text{ est constante p.s.}$$

5. De même qu'au 3. de la remarque 5.1, il n'est pas évident qu'une variable aléatoire possède un moment d'ordre k . En sup, oui c'est évident car les variables aléatoires sont à valeurs dans un ensemble fini. En spé, ça l'est moins, et il faut utiliser de la théorie des séries.

Propriété 25 (Relation de Koenig-Huygens).

Soit X une v.a.r. Alors $\mathbb{V}(X) = \mathbb{E}(X^2) - \mathbb{E}(X)^2$.

► **Démonstration.**

La preuve est immédiate :

$$\begin{aligned} \mathbb{V}(X) &= \mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X))^2) \\ &= \mathbb{E}(X^2 - 2\mathbb{E}(X)X + \mathbb{E}(X)^2) \\ &= \mathbb{E}(X^2) - 2\mathbb{E}(X)\mathbb{E}(X) + \mathbb{E}(X)^2 \\ &= \mathbb{E}(X^2) - \mathbb{E}(X)^2. \end{aligned}$$

QED ◀

Propriété 26 (Variances usuelles).

1. Si $X \sim \mathcal{U}(\llbracket 0, n \rrbracket)$, $\mathbb{V}(X) = \frac{n(n+1)}{12}$ (ne pas la connaître par coeur, savoir la retrouver)
2. Si $X \sim \mathcal{B}(p)$, $\mathbb{V}(X) = p(1-p)$ (à connaître par coeur).
3. Si $X \sim \mathcal{B}(n, p)$, $\mathbb{V}(X) = np(1-p)$ (à connaître par coeur).

► Démonstration.

1. Par la formule de Koenig-Huygens, $\mathbb{V}(X) = \mathbb{E}(X^2) - \mathbb{E}(X)^2$. Or, on a déjà vu que $\mathbb{E}(X) = \frac{n}{2}$.

Par la formule de transfert,

$$\mathbb{E}(X^2) = \sum_{k=0}^n k^2 \mathbb{P}(X = k) = \frac{1}{n+1} \sum_{k=0}^n k^2 = \frac{1}{n+1} \frac{n(n+1)(2n+1)}{6} = \frac{n(2n+1)}{6},$$

donc

$$\mathbb{V}(X) = \frac{n(2n+1)}{6} - \frac{n^2}{4} = \frac{2n(2n+1) - 3n^2}{12} = \frac{n(4n+2-3n)}{12} = \frac{n(n+2)}{12}.$$

2. Si $X \sim \mathcal{B}(p)$, $\mathbb{E}(X) = p$ et $\mathbb{E}(X^2) = p$ car $X^2 = X$, donc

$$\mathbb{V}(X) = p - p^2 = p(1-p).$$

3. (en cours, on ne va pas faire le calcul, mais vu qu'on peut le faire, faisons-le ici !) Toujours par

la formule de transfert,

$$\begin{aligned}
 \mathbb{E}(X^2) &= \sum_{k=0}^n k^2 \binom{n}{k} p^k (1-p)^{n-k} \\
 &= \sum_{k=1}^n k^2 \binom{n}{k} p^k (1-p)^{n-k} \\
 &= \sum_{k=1}^n k n \binom{n-1}{k-1} p^k (1-p)^{n-k} \\
 &=_{\ell=k-1} \sum_{\ell=0}^{n-1} (\ell+1) n \binom{n-1}{\ell} p^{\ell+1} (1-p)^{n-1-\ell} \\
 &= \sum_{\ell=0}^{n-1} \ell n \binom{n-1}{\ell} p^{\ell+1} (1-p)^{n-1-\ell} \\
 &\quad + n \sum_{\ell=0}^{n-1} \binom{n-1}{\ell} p^{\ell+1} (1-p)^{n-1-\ell} \\
 &= A + B.
 \end{aligned}$$

Déjà,

$$B = np \sum_{\ell=0}^{n-1} \binom{n-1}{\ell} p^{\ell} (1-p)^{n-1-\ell} = np.$$

Ensuite,

$$\begin{aligned}
 A &= n \sum_{\ell=0}^{n-1} \ell \binom{n-1}{\ell} p^{\ell+1} (1-p)^{n-1-\ell} \\
 &= n \sum_{\ell=1}^{n-1} \ell \binom{n-1}{\ell} p^{\ell+1} (1-p)^{n-1-\ell} \\
 &= n \sum_{\ell=1}^{n-1} (n-1) \binom{n-2}{\ell-1} p^{\ell+1} (1-p)^{n-1-\ell} \\
 &=_{j=\ell-1} n(n-1) \sum_{j=0}^{n-2} \binom{n-2}{j} p^{j+2} (1-p)^{n-2-j} \\
 &= n^2 p^2 \sum_{j=0}^{n-2} \binom{n-2}{j} p^j (1-p)^{n-2-j} = n(n-1)p^2,
 \end{aligned}$$

donc

$$\mathbb{E}(X^2) = n^2 p^2 + np - np^2 = n^2 p^2 + np(1 - p),$$

donc

$$\mathbb{V}(X) = \mathbb{E}(X^2) - \mathbb{E}(X)^2 = n^2 p^2 + np(1 - p) - n^2 p^2 = np(1 - p),$$

d'où le résultat désiré !

QED ◀

Propriété 27.

1. Soit X une v.a.r., a et b des réels. Alors

$$V(aX + b) = a^2 V(X).$$

2. Soit X une v.a.r., d'espérance μ , de variance σ^2 . Alors $\frac{X - \mu}{\sigma}$ est centrée réduite.

► Démonstration.

1. On calcule

$$\mathbb{E}(aX + b) = a \mathbb{E}(X) + b,$$

par linéarité de l'espérance. Donc

$$aX + b - \mathbb{E}(aX + b) = a(X - \mathbb{E}(X)),$$

donc

$$\begin{aligned}\mathbb{V}(aX + b) &= \mathbb{E}\left([aX + b - \mathbb{E}(aX + b)]^2\right) \\ &= \mathbb{E}(a^2(X - \mathbb{E}(X))^2) \\ &= a^2 \mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X))^2) = a^2 \mathbb{V}(X).\end{aligned}$$

2. Déjà,

$$\mathbb{E}\left(\frac{X - \mu}{\sigma}\right) = \frac{1}{\sigma}(\mathbb{E}(X) - \mu) = \frac{1}{\sigma}(\mu - \mu) = 0,$$

donc $\frac{X - \mu}{\sigma}$ est bien centrée. Ensuite,

$$\mathbb{V}\left(\frac{X - \mu}{\sigma}\right) = \mathbb{V}\left(\frac{1}{\sigma}X - \frac{\mu}{\sigma}\right) = \frac{1}{\sigma^2} \mathbb{V}(X) = \frac{\sigma^2}{\sigma^2} = 1,$$

donc $\frac{X - \mu}{\sigma}$ est centrée réduite.

QED ◀

Propriété 28.

1. Soient X et Y deux v.a.r. indépendantes. Alors

$$\mathbb{V}(X + Y) = \mathbb{V}(X) + \mathbb{V}(Y).$$

2. Soient $(X_1, \dots, X_n)$ n v.a.r. indépendantes. Alors

$$\mathbb{V}(X_1 + \dots + X_n) = \sum_{i=1}^n \mathbb{V}(X_i).$$

► **Démonstration.**

1. Par la formule de Koenig-Huygens,

$$\begin{aligned}
 \mathbb{V}(X + Y) &= \mathbb{E}((X + Y)^2) - \mathbb{E}(X + Y)^2 \\
 &= \mathbb{E}(X^2 + 2XY + Y^2) - \left(\mathbb{E}(X) + \mathbb{E}(Y) \right)^2 \\
 &= \mathbb{E}(X^2) + 2\mathbb{E}(XY) + \mathbb{E}(Y^2) - \mathbb{E}(X)^2 - 2\mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y) - \mathbb{E}(Y)^2 \\
 &= \mathbb{E}(X^2) + 2\mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y) + \mathbb{E}(Y^2) \\
 &\quad - \mathbb{E}(X)^2 - 2\mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y) - \mathbb{E}(Y)^2 \text{ par indépendance de } X \text{ et } Y \\
 &= \mathbb{E}(X^2) - \mathbb{E}(X)^2 + \mathbb{E}(Y^2) - \mathbb{E}(Y)^2 \\
 &= \mathbb{V}(X) + \mathbb{V}(Y),
 \end{aligned}$$

d'où le résultat !

QED ◀

Remarque 5.9.

1. Comme cette proposition est une conséquence de $\mathbb{E}(XY) = \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y)$ lorsque $X \perp\!\!\!\perp Y$, on peut aussi préciser que « $\mathbb{V}(X + Y) = \mathbb{V}(X) + \mathbb{V}(Y)$ » **n'entraîne pas** que $X \perp\!\!\!\perp Y$. (prendre le même contre-exemple que précédemment)
2. Que se passe-t-il lorsque les variables ne sont pas indépendantes ? Y a-t-il une formule ?

5.2.2 Covariance

Définition 21.

Soient X et Y deux v.a.r. sur $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini.

1. On appelle *covariance* de X et Y le réel $\text{Cov}(X, Y) = \mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X))(Y - \mathbb{E}(Y)))$.
2. Deux v.a.r. de covariance nulle sont dites non corrélées.

Propriété 29.

Soient X et Y deux v.a.r. sur $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini.

1. $\text{Cov}(X, Y) = \mathbb{E}(XY) - \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y)$.
2. $V(X) = \text{Cov}(X, X)$
3. Cov est symétrique, i.e. $\text{Cov}(X, Y) = \text{Cov}(Y, X)$
4. Cov est bilinéaire, i.e.

$$\forall (A, B, C) \text{ v.a.r.}, \forall (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2,$$

$$\text{Cov}(\lambda A + \mu B, C) = \lambda \text{Cov}(A, C) + \mu \text{Cov}(B, C),$$

$$\text{Cov}(A, \lambda B + \mu C) = \lambda \text{Cov}(A, B) + \mu \text{Cov}(A, C).$$

► Démonstration.

1. Effectuons simplement le calcul :

$$\begin{aligned} & \text{Cov}(X, Y) \\ &= \mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X))(Y - \mathbb{E}(Y))) \\ &= \mathbb{E}(XY - X\mathbb{E}(Y) - Y\mathbb{E}(X) + \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y)) \\ &= \mathbb{E}(XY) - \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y) - \mathbb{E}(Y)\mathbb{E}(X) + \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y) \\ & \quad \text{(on n'oublie pas que } \mathbb{E}(X) \text{ et } \mathbb{E}(Y) \text{ sont des constantes réelles)} \\ &= \mathbb{E}(XY) - \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y). \end{aligned}$$

2. On calcule

$$\text{Cov}(X, X) = \mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X))(X - \mathbb{E}(X))) = V(X).$$

3. De même,

$$\text{Cov}(Y, X) = \mathbb{E}((Y - \mathbb{E}(Y))(X - \mathbb{E}(X))) = \mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X))(Y - \mathbb{E}(Y))) = \text{Cov}(X, Y).$$

4. Par symétrie, il ne suffit de démontrer la linéarité que par rapport à la première variable. Soient A, B, C trois v.a.r., λ et μ deux réels. Alors

$$\begin{aligned} & \text{Cov}(\lambda A + \mu B, C) \\ &= \mathbb{E}((\lambda A + \mu B)C) - \mathbb{E}(\lambda A + \mu B) \mathbb{E}(C) \\ &= \mathbb{E}(\lambda AC + \mu BC) - (\lambda \mathbb{E}(A) + \mu \mathbb{E}(B)) \mathbb{E}(C) \\ &= \lambda \mathbb{E}(AC) + \mu \mathbb{E}(BC) - \lambda \mathbb{E}(A) \mathbb{E}(C) - \mu \mathbb{E}(B) \mathbb{E}(C) \\ &= \lambda (\mathbb{E}(AC) - \mathbb{E}(A) \mathbb{E}(C)) + \mu (\mathbb{E}(BC) - \mathbb{E}(B) \mathbb{E}(C)) \\ &= \lambda \text{Cov}(A, C) + \mu \text{Cov}(B, C), \end{aligned}$$

d'où la linéarité par rapport à la première variable et, par symétrie, la linéarité par rapport à la seconde.

QED ◀

Propriété 30.

Soient X et Y deux v.a.r. sur $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini.

1. $\mathbb{V}(X + Y) = \mathbb{V}(X) + 2 \text{Cov}(X, Y) + \mathbb{V}(Y).$

2. Plus généralement si $X_1, \dots, X_n$ sont des v.a.r.,

$$\mathbb{V}\left(\sum_{k=1}^n X_k\right) = \sum_{k=1}^n \mathbb{V}(X_k) + 2 \sum_{1 \leq i < j \leq n} \text{Cov}(X_i, X_j)$$

► **Démonstration.**

1. On utilise la proposition précédente

$$\begin{aligned}
 & \mathbb{V}(X + Y) \\
 &= \text{Cov}(X + Y, X + Y) \\
 &= \text{Cov}(X, X + Y) + \text{Cov}(Y, X + Y) \\
 & \text{(par linéarité par rapport à la première variable)} \\
 &= \text{Cov}(X, X) + \text{Cov}(X, Y) + \text{Cov}(Y, X) + \text{Cov}(Y, Y) \\
 & \text{(par linéarité par rapport à la seconde variable)} \\
 &= \mathbb{V}(X) + 2 \text{Cov}(X, Y) + \mathbb{V}(Y) \\
 & \text{(par la formule reliant variance et covariance,} \\
 & \text{ainsi que par symétrie de la covariance)}
 \end{aligned}$$

D'où le résultat désiré.

2. On fait cette preuve par récurrence.

QED ◀

Propriété 31 (Variables non corrélées, indépendantes.).

Soit $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini.

1. deux variables aléatoires réelles X et Y sur Ω sont non corrélées si, et seulement si $\mathbb{V}(X + Y) = \mathbb{V}(X) + \mathbb{V}(Y)$.

2. si $X_1, \dots, X_n$ sont des v.a.r. deux à deux non corrélées,

$$\mathbb{V}\left(\sum_{k=1}^n X_k\right) = \sum_{k=1}^n \mathbb{V}(X_k).$$

3. si deux variables aléatoires réelles X et Y sur Ω sont indépendantes, alors elles sont non corrélées.

► **Démonstration.**

1. On remarque que $\mathbb{V}(X + Y) - \mathbb{V}(X) - \mathbb{V}(Y) = 2 \operatorname{Cov}(X, Y)$. Donc X et Y sont non corrélées ssi $2 \operatorname{Cov}(X, Y) = 0$, i.e. ssi $\mathbb{V}(X + Y) = \mathbb{V}(X) + \mathbb{V}(Y)$.
2. On utilise la formule 2. de la proposition 30.
3. si $X \perp\!\!\!\perp Y$, alors

$$\operatorname{Cov}(X, Y) = \mathbb{E}(XY) - \mathbb{E}(X) \mathbb{E}(Y) = \mathbb{E}(X) \mathbb{E}(Y) - \mathbb{E}(X) \mathbb{E}(Y) = 0$$

par indépendance.

QED ◀

Remarque 5.10.

La réciproque du 2. de la proposition 31 est fausse ! La formule peut tout à fait être vérifiée sans qu'on ait non-corrélation. Par exemple, si X et Y sont deux variables de Radema indépendantes, de paramètre $\frac{1}{2}$, et si Z est l'indicatrice de $X = -Y = 1$ ($Z = 1$ si $X = 1$ et $Y = -1$, $Z = 0$ sinon), alors $\operatorname{Cov}(X, Y) = 0$ par indépendance de X et Y , mais

$$\operatorname{Cov}(X, Z) = \mathbb{E}(XZ) - \mathbb{E}(X) \mathbb{E}(Z) = \mathbb{E}(XZ) \text{ car } X \text{ est centrée.}$$

Or,

$$\mathbb{E}(XZ) = \mathbb{P}(X = 1, Z = 1) = \mathbb{P}(X = 1, Y = -1) = \frac{1}{4} \neq 0,$$

donc X et Z sont corrélées. De même pour Y et Z , on a $\operatorname{Cov}(Y, Z) = -\frac{1}{4}$. Ainsi,

$$\begin{aligned} \mathbb{V}(X + Y + Z) &= \mathbb{V}(X) + \mathbb{V}(Y) + \mathbb{V}(Z) + 2 \operatorname{Cov}(X, Y) + 2 \operatorname{Cov}(X, Z) + 2 \operatorname{Cov}(Y, Z) \\ &= \mathbb{V}(X) + \mathbb{V}(Y) + \mathbb{V}(Z) + 0 + 2 \times \frac{1}{4} + 2 \times \frac{-1}{4} = 0. \end{aligned}$$

5.2.3 Inégalité pour la covariance

Propriété 32 (Inégalité de Cauchy-Schwarz pour la covariance).

Soient X et Y deux v.a.r. Alors

$$\text{Cov}(X, Y)^2 \leq \mathbb{V}(X) \mathbb{V}(Y),$$

avec égalité si et seulement si X est presque sûrement égale à une fonction affine de Y , i.e. ssi il existe α et β tels que $X = \alpha Y + \beta$ presque sûrement.

► **Démonstration.**

⊕ Soit $Q : t \mapsto \mathbb{V}(X + tY)$. Pour tout t dans $\mathbb{R}$,

$$Q(t) = \mathbb{V}(X) + 2 \text{Cov}(X, tY) + \mathbb{V}(tY) = \mathbb{V}(X) + 2t \text{Cov}(X, Y) + t^2 \mathbb{V}(Y),$$

donc Q est un polynôme du second degré en t .

Or, une variance est toujours positive, donc le discriminant de Q est négatif ou nul. Donc

$$4 \text{Cov}(X, Y)^2 - 4 \mathbb{V}(X) \mathbb{V}(Y) \leq 0, \text{ i.e. } \text{Cov}(X, Y)^2 \leq \mathbb{V}(X) \mathbb{V}(Y).$$

Ensuite,

$$\text{Cov}(X, Y)^2 = \mathbb{V}(X) \mathbb{V}(Y) \Leftrightarrow \text{le discriminant de } Q \text{ est nul}$$

$$\Leftrightarrow \exists t_0 \in \mathbb{R}, \mathbb{V}(X + t_0 Y) = 0$$

$$\Leftrightarrow \exists t_0 \in \mathbb{R}, \exists K \in \mathbb{R}, X + t_0 Y = K \text{ p.s.}$$

$$\Leftrightarrow \exists t_0 \in \mathbb{R}, \exists K \in \mathbb{R}, X = -t_0 Y + K \text{ p.s.,}$$

d'où le cas d'égalité !

QED ◀

Définition 22.

Soient X et Y deux v.a.r. non constantes. On définit le coefficient de corrélation de X et de Y comme

$$\rho = \frac{\text{Cov}(X, Y)}{\sqrt{\mathbb{V}(X) \mathbb{V}(Y)}}.$$

Remarque 5.11.

1. Par l'inégalité de Cauchy-Schwarz, $\rho \leq 1$.
2. Si $\rho = 0$, alors X et Y sont non corrélées.
3. Si ρ est proche de 1, alors X et Y sont fortement corrélées.

5.2.4 Vers la loi des grands nombres

De même qu'on a l'inégalité de Markov pour les variables aléatoires, une fois qu'on a introduit la notion de variance, il existe une autre inégalité, appelée inégalité de Bienaymé-Tchebycheff.

Propriété 33 (Inégalité de Bienaymé-Tchebychev).

Soit X une variable aléatoire réelle. Alors pour tout $\varepsilon > 0$,

$$\mathbb{P}(|X - \mathbb{E}(X)| \geq \varepsilon) \leq \frac{\mathbb{V}(X)}{\varepsilon^2}.$$

► Démonstration.

Soit $\varepsilon > 0$. Alors

$$\begin{aligned} \mathbb{P}(|X - \mathbb{E}(X)| \geq \varepsilon) &= \mathbb{P}((X - \mathbb{E}(X))^2 \geq \varepsilon^2) \text{ car } \varepsilon > 0 \\ &\leq \frac{\mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X))^2)}{\varepsilon^2} \text{ par l'inégalité de Markov} \\ &= \frac{\mathbb{V}(X)}{\varepsilon^2}. \end{aligned}$$

QED ◀

Remarque 5.12.

1. Cette inégalité montre qu'une variable aléatoire ne peut pas « trop » s'éloigner de son espérance.
2. Il y a des conditions pour que les inégalités de Markov et de Bienaymé-Tchebychev puissent s'appliquer : pour l'inégalité de Markov, il faut que X admette une espérance. Pour celle de Bienaymé-Tchebycheff, il faut que X admette une variance (non trivial dans le cas d'un univers infini !)

Cette inégalité sert à comprendre les bases des statistiques : vous vous êtes peut-être déjà demandés pourquoi, pour savoir la proportion d'un certain caractère dans une population, on faisait un test sur un « grand » échantillon de personnes, et que l'on jugeait ensuite que cela suffisait ?

Propriété 34 (Résultat admis, ultra-HP, dû à Kolmogorov).

Soit X une v.a. Il existe un univers Ω (infini) sur lequel on peut construire une suite (X_k) de v.a. i.i.d.

Propriété 35 (Loi faible des grands nombres).

Soient $(X_k)_{k \in \mathbb{N}}$ une suite de variables aléatoires i.i.d. d'espérance m . Soit pour tout n dans $\mathbb{N}$ $S_n = X_1 + \dots + X_n$. Alors pour tout $\varepsilon > 0$,

$$\mathbb{P} \left(\left| \frac{S_n}{n} - m \right| \geq \varepsilon \right) \xrightarrow{+\infty} 0.$$

► **Démonstration.**

Soit $n \in \mathbb{N}^*$.

Par linéarité de l'espérance,

$$\mathbb{E} \left(\frac{S_n}{n} \right) = \frac{1}{n} \mathbb{E}(S_n) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \mathbb{E}(X_i) = m$$

Ainsi,

$$\begin{aligned}\mathbb{P}\left(\left|\frac{S_n}{n} - m\right| \geq \varepsilon\right) &= \mathbb{P}\left(\left|\frac{S_n}{n} - \mathbb{E}\left(\frac{S_n}{n}\right)\right| \geq \varepsilon\right) \\ &\leq \frac{\mathbb{V}\left(\frac{S_n}{n}\right)}{\varepsilon^2} \text{ par l'inégalité de Bienaymé-Tchebycheff.}\end{aligned}$$

Mais

$$\begin{aligned}\mathbb{V}\left(\frac{S_n}{n}\right) &= \frac{1}{n^2} \mathbb{V}(S_n) \\ &= \frac{1}{n^2} \mathbb{V}\left(\sum_{k=1}^n X_k\right) \\ &= \frac{1}{n^2} \times n \sum_{k=1}^n \mathbb{V}(X_k) \text{ par indépendance} \\ &= \frac{1}{n} \mathbb{V}(X_1) \text{ car les } X_k \text{ suivent la même loi,}\end{aligned}$$

donc

$$\mathbb{P}\left(\left|\frac{S_n}{n} - m\right| \geq \varepsilon\right) \leq \frac{\mathbb{V}(X_1)}{n\varepsilon^2} \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} 0,$$

d'où le résultat !

QED ◀

Remarque 5.13.

Cette loi des grands nombres est à la base des statistiques. Pour estimer l'espérance d'un phénomène aléatoire, il suffit de répéter un grand nombre de fois ce phénomène et d'en faire la moyenne.

Cette proposition pose la question de la convergence des variables aléatoires :

- convergence dite « en probabilité » : on dit que $(Y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge en probabilité vers Y si $\forall \varepsilon > 0, \mathbb{P}(|Y_n - Y| \geq \varepsilon) \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} 0$.
- convergence dite « L^1 » : on dit que $(Y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge « L^1 » vers Y si $\mathbb{E}(|Y_n - Y|) \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} 0$.

La loi forte des grands nombres existe : $\mathbb{P}\left(\left|\frac{S_n}{n} - m\right| \geq \varepsilon\right) \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} 0$.

5.3 Processus composé – HP

On fait dans cette section un exercice important, qui est formateur.

Propriété 36 (Formule de Wald).

Soit $n \in \mathbb{N}^*$, N une variable aléatoire à valeurs dans $\llbracket 0, n \rrbracket$, $(X_i)_{i \in \llbracket 1, n \rrbracket}$ n v.a.i.i.d. et indépendantes de N , toutes définies sur $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), \mathbb{P})$ un espace probabilisé fini.

Soit $Y = \sum_{i=1}^N X_i$, c'est-à-dire que pour tout ω dans Ω ,

$$Y(\omega) = \sum_{i=1}^{N(\omega)} X_i(\omega).$$

Alors

$$\mathbb{E}(Y) = \mathbb{E}(N) \mathbb{E}(X_1).$$

Remarque 5.14.

Attention ! On ne peut pas écrire

$$\mathbb{E}(Y) = \sum_{i=1}^N \mathbb{E}(X_i).$$

En effet, ce qui est à gauche est un réel, ce qui est à droite est une variable aléatoire (à cause du N).

► **Démonstration.**

Soit $A = Y(\Omega)$ (l'ensemble des valeurs prises par Y). Alors

$$\begin{aligned}
 \mathbb{E}(Y) &= \sum_{y \in A} y \mathbb{P}(Y = y) \\
 &= \sum_{y \in A} y \sum_{k=0}^n \mathbb{P}(Y = y, N = k) \\
 &\quad (\text{car } (\{N = k\})_{0 \leq k \leq n} \text{ est un système complet d'événements}) \\
 &= \sum_{y \in A} y \sum_{k=0}^n \mathbb{P}\left(\sum_{i=1}^k X_i = y, N = k\right) \\
 &= \sum_{y \in A} y \sum_{k=0}^n \mathbb{P}\left(\sum_{i=1}^k X_i = y\right) \mathbb{P}(N = k) \quad \text{par indépendance.} \\
 &= \sum_{k=0}^n \sum_{y \in A} y \mathbb{P}\left(\sum_{i=1}^k X_i = y\right) \mathbb{P}(N = k) \\
 &= \sum_{k=0}^n \mathbb{P}(N = k) \sum_{y \in A} y \mathbb{P}\left(\sum_{i=1}^k X_i = y\right).
 \end{aligned}$$

Or, si $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$, $\sum_{i=1}^k X_i$ est à valeurs dans A , donc

$$\begin{aligned}
 \sum_{y \in A} y \mathbb{P}\left(\sum_{i=1}^k X_i = y\right) &= \mathbb{E}\left(\sum_{i=1}^k X_i\right) \\
 &= \sum_{i=1}^k \mathbb{E}(X_i) \quad \text{par linéarité} \\
 &= k \mathbb{E}(X_1) \quad \text{car } (X_1, \dots, X_n) \text{ sont iid}
 \end{aligned}$$

Donc

$$\begin{aligned}
 \mathbb{E}(Y) &= \sum_{k=0}^n \mathbb{P}(N = k) k \mathbb{E}(X_1) \\
 &= \mathbb{E}(X_1) \sum_{k=0}^n k \mathbb{P}(N = k) \\
 &= \mathbb{E}(X_1) \mathbb{E}(N),
 \end{aligned}$$

d'où le résultat !

QED ◀

Progression en salle : définitions, propriétés et méthodes

20.1 ESPACE PROBABILISABLE FINI

1. Définition d'un espace probabilisable fini $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega))$; univers ; ensemble des événements, événements élémentaires ; aléa, ou issue, ou réalisation.
2. Définition dans $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega))$ d'une paire d'événements disjoints.

20.2 PROBABILITÉS SUR UN ESPACE PROBABILISÉ FINI

3. Définition d'une probabilité P sur un espace probabilisable fini (univers fini), ou mesure de probabilité : fonction de l'ensemble des événements dans la demi-droite des réels positifs qui est additive et qui attribue à l'univers la valeur 1.
4. Probabilité de la réunion d'une famille finie d'événements disjoints, ou incompatibles, entre eux.
5. Probabilité de l'événement vide, d'un événement contraire, majoration de toute probabilité par $1 = 100\%$.
6. Définition d'un événement presque sûr, d'un événement négligeable relativement à une probabilité.

20.3 DISTRIBUTIONS DE PROBABILITÉS

7. Définition d'une distribution de probabilités sur un ensemble fini comme une famille de réels positifs indexée par cet ensemble fini qui est de somme égale à 1.
8. Relation un à un entre les probabilités sur $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega))$ et les distributions de probabilités sur Ω .
9. Définition de la probabilité uniforme sur $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega))$, distribution de probabilités Ω associée.
10. Définition de l'équiprobabilité d'un couple d'événements de $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega))$ relativement à une probabilité P .

11. Caractérisation de la probabilité uniforme sur $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega))$ en termes d'équiprobabilité.

20.4 ESPACES PROBABILISÉS FINIS

12. Définition d'un espace probabilisé fini $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), P)$, noté (Ω, P) .

13. Probabilité de la différence d'un couple d'événements. Croissance.

14. Probabilité de la réunion de deux événements.

15. Probabilité de réunion d'une famille finie d'événements : inégalité.

20.5 PROBABILITÉS CONDITIONNELLES

16. Définition dans l'espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), P)$, de la probabilité conditionnelle sachant un événement non négligeable.

17. Formule des probabilités composées pour la conjonction d'un couple d'événements : $P(A \cap B) = P(A)P_A(B)$. Convention lorsque le premier événement est négligeable. Interprétation à l'aide d'un arbre pondéré de probabilités.

18. Formule étendue des probabilités composées pour la probabilité de la conjonction d'une liste d'événements.

19. Définition d'un système complet d'événements dans l'espace probabilisable $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega))$ (*ce n'est pas nécessairement une partition de l'univers Ω*).

20. Décomposition d'un événement selon un système complet d'événements.

21. Formule des probabilités totales pour le calcul d'une probabilité par disjonction de cas. Interprétation à l'aide d'un arbre pondéré de probabilités.

22. Formule de Bayes pour l'inversion d'un conditionnement. Interprétation à l'aide d'un arbre pondéré de probabilités.

20.6 VARIABLES ALÉATOIRES : LOIS ET DISTRIBUTIONS

23. Définition d'une variable aléatoire définie sur l'espace probabilisable $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega))$. Notations

$\{X \in A\}, \{X = a\}, \{X \leq a\}$.

24. Lien entre l'événement A et la v.a. $\mathbb{1}_A$.

25. Définition de la loi sur E d'une v.a. définie sur l'espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), P)$: probabilité P_X induite par P et X sur l'espace probabilisable fini $(X(\Omega), \mathcal{P}(X(\Omega)))$.

26. Définition d'une distribution finie de probabilités sur un ensemble quelconque comme une famille de réels positifs indexée par cet ensemble quelconque qui est à support fini et de somme égale à 1.

27. Relation entre les lois de probabilités sur E et les distributions de probabilités sur E lui-même : la loi d'une v.a. dans E est déterminée par sa distribution de probabilités sur E ; i.e. si deux v.a. dans E admettent la même distribution de probabilités sur E , alors elles suivent la même loi.

28. Définition de la relation d'équivalence en loi entre les v.a. dans le même ensemble E : $X \sim Y$.

29. Définition d'une v.a. image par une fonction.

30. Images, par une même fonction, de deux v.a. équivalentes en loi.

20.7 LOIS FINIES USUELLES

31. Variable aléatoire dans un ensemble fini non vide E , de loi uniforme sur E . Notation $X \sim \mathcal{U}(E)$. Terminologie : variable uniforme.

32. Variable aléatoire dans $\{0; 1\}$, de loi de Bernoulli de paramètre $p \in [0, 1]$. Notation $X \sim \mathcal{B}(p)$. Terminologie : variable de Bernoulli. Modélisation du nombre aléatoire de succès dans une expérience de Bernoulli à une seule épreuve.

33. Variable aléatoire dans $\{0; 1; \dots; n-1; n\}$, de loi de binomiale de paramètres $n \in \mathbb{N}^*$ et $p \in [0, 1]$. Notation $X \sim \mathcal{B}(n, p)$. Terminologie : variable binomiale.

20.8 LOIS ET COUPLAGES

34. Définition de loi conditionnelle d'une v.a. X sachant un événement A non négligeable.

35. Définition d'un couple (X, Y) de v.a. comme une v.a. à valeurs dans un ensemble produit

$E \times F$. Notations permises : $P(X \in A, Y \in B)$ pour $P((X, Y) \in A \times B)$ et $P(X = x, Y = y)$ pour $P((X, Y) = (x, y))$.

36. La loi conjointe et la distribution de probabilités associées, en lien avec les probabilités composées. Notation

37. Les deux lois marginales et les deux distributions de probabilités associées, en lien avec les probabilités totales.

38. Extension à une liste $(X_1, \dots, X_n)$ de variables aléatoires.

20.9 ÉVÉNEMENTS INDÉPENDANTS

39. Définition d'un couple d'événements indépendants de l'espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), P)$. Cas où l'un des deux est non négligeable.

40. Définition d'une famille finie d'événements indépendants entre eux : pour toute sous-famille, la probabilité de la conjonction est égale au produit des probabilités. L'indépendance deux à deux n'implique pas l'indépendance mutuelle.

41. Etant donné une famille finie d'événements indépendants, on obtient encore une famille finie d'événements indépendants si on substitue à l'un d'eux son événement contraire. Par récurrence, il en est de même si on substitue à un certain nombre d'entre eux leurs événements contraire.

20.10 VARIABLES ALÉATOIRES INDÉPENDANTES

42. Définition d'un couple (X, Y) de v.a. indépendantes de l'espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{P}(\Omega), P)$. Notation $X \perp\!\!\!\perp Y$.

43. Caractérisation de l'indépendance d'un couple de v.a. en termes de distribution de probabilités.

44. Extension à une liste $(X_1, \dots, X_n)$ de variables aléatoires. Modélisation de n épreuves aléatoires indépendantes par une liste de n v.a. indépendantes.

45. Traduction de l'indépendance des événements A_i par l'indépendance de v.a. $\mathbb{1}_{A_i}$.

20.11 IMAGES DE V.A. INDÉPENDANTES

46. Images, par deux fonctions, de deux v.a. indépendantes. Lemme des coalitions : si les n v.a. $X_1, \dots, X_m, X_{m+1}, \dots, X_n$ sont indépendantes, alors les images, par deux fonctions, des deux listes aléatoires $(X_1, \dots, X_m)$ et $(X_{m+1}, \dots, X_n)$ le sont aussi. Extension admise au cas d'un certain nombre de coalitions.

47. La somme d'une liste de $n \in \mathbb{N}^*$ v.a. de Bernoulli indépendantes de même paramètre $p \in [0, 1]$ est une v.a. binomiale de paramètres (n, p) (*preuve par récurrence à l'aide du le lemme des coalitions*).

48. Preuve directe de 47. par dénombrement des « succès ».

20.12 ESPÉRANCE D'UNE V.A. NUMÉRIQUE

49. Définition de l'espérance d'une v.a. **numérique** (réel ou complexe) :

$$E(X) := \sum_{x \in X(\Omega)} xP(X = x) = \sum_{\omega \in \Omega} X(\omega)P(\{\omega\}). \text{ C'est un indicateur de position.}$$

50. Définition d'une v.a. numérique centrée.

51. Transformation d'une v.a. numérique en une v.a. centrée.

52. Propriétés de l'espérance : positivité, linéarité, croissance, inégalité triangulaire.

53. Espérance d'une v.a. constante.

54. Espérance d'une v.a. de Bernoulli, binomiale. Cas d'une v.a. indicatrice.

55. (Exo) Espérance d'une v.a. uniforme sur un intervalle des entiers naturels.

56. Formule de transfert : $E(f(X)) = \sum_{x \in X(\Omega)} f(x)P(X = x)$. Valable pour les v.a. s'exprimant comme listes de v.a.

57. (Exo) $X \sim Y$ si, et seulement si, $\mathbb{E}(f(X)) = \mathbb{E}(f(Y))$ pour tout $f \in \mathbb{R}^E$.

58. Espérance du produit de deux v.a. indépendantes. Extension admise au produit d'un certain nombre de v.a. indépendantes.

20.13 VARIANCE ET ÉCART-TYPE D'UNE V.A. RÉELLE

- 59. Définition de la variance et de l'écart-type d'une v.a. **réelle**. Ce sont deux indicateurs de dispersion autour de l'espérance.
- 60. Définition d'une variable aléatoire réelle réduite.
- 61. Transformation d'une v.a. réelle en une v.a. réduite, centrée réduite.
- 62. Variance d'une v.a. constante.
- 63. Variance et effet d'une transformation de la v.a. par translation, homothétie.
- 64. Relation entre variance et moments d'ordre un et deux.
- 65. Variance d'une v.a. de Bernoulli, binomiale. Cas d'une v.a. indicatrice.

20.14 COVARIANCE D'UN COUPLE DE V.A. RÉELLES

- 66. Définition de la covariance d'un couple de v.a. Couple de v.a. corrélées, décorrélées.
- 67. (A venir dans les espaces préhilbertiens réels) La covariance est une forme bilinéaire symétrique positive sur l'espace vectoriel réel $\mathcal{F}(\Omega, \mathbb{R})$.
- 68. (Exo) Si deux formes quadratiques associées à deux formes bilinéaires symétriques sont égales, alors ces deux dernières sont égales.
- 69. Polarisation liant variance et moments : $\text{Cov}(X, Y) = \mathbb{E}(XY) - \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y)$.
- 70. Covariance de deux v.a. indépendantes.
- 71. Variance de la somme d'un certain nombre de v.a. Cas de v.a. décorrélées deux à deux.
- 72. (Exo) $X \perp\!\!\!\perp Y$ si, et seulement si, $\mathbb{E}(f(X)g(Y)) = \mathbb{E}(f(X))\mathbb{E}(g(Y))$ pour tous $f \in \mathbb{R}^E, g \in \mathbb{R}^F$.
- 73. Retour sur les v.a. binomiales s'exprimant comme sommes de v.a. de Bernoulli i.i.d.

20.15 INÉGALITÉS PROBABILISTES

- 74. Inégalité de Markov liant probabilité d'un écart à zéro et espérance : $\mathbb{P}(X \geq \varepsilon) \leq \frac{1}{\varepsilon} \mathbb{E}(X)$ quels que soient $X \in \mathbb{R}_+^\Omega$ et $\varepsilon \in \mathbb{R}_+^*$.
- 75. Exemple d'obtention d'inégalité de concentration.
- 76. Inégalités de Bienaymé-Tchebychev liant probabilité d'un écart à l'espérance et variance.

77. Moyenne de v.a. i.i.d. : $\mathbb{P}(|M_n - \mu| \geq \varepsilon) \leq \frac{\sigma^2}{n\varepsilon^2}$. Interprétation fréquentiste.

78. Première inégalité de Cauchy-Schwarz probabiliste : $|\mathbb{E}(XY)| \leq \sqrt{\mathbb{E}(X^2)}\sqrt{\mathbb{E}(Y^2)}$.

79. Seconde inégalité de Cauchy-Schwarz probabiliste : $|\text{Cov}(X, Y)| \leq \sqrt{\mathbb{V}(X)}\sqrt{\mathbb{V}(Y)}$.

80. Coefficient de corrélation pour mesurer combien deux v.a. réelles sont corrélées.

DEBUT ↘