



⇒ Probabilité uniforme

⇒ Conditionnement et conséquences

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

1. Problèmes

2. Vocabulaire des expériences aléatoires

2. Vocabulaire

3. Espaces probabilisés finis

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.2. Propriétés

3.3. Suite (dé)croissante d'événements

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Exemple de probabilité

**3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$**

3.5. Loi uniforme et simulation avec Python

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement et indépendance

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité uniforme

⇒ Conditionnement et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire des expériences aléatoires

3. Espaces probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3. Suite (dé)croissante d'événements

3.4. Exemple de probabilité

3.5. Loi uniforme et simulation avec Python

4. Conditionnement et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Définition - Probabilité uniforme sur un univers fini

On appelle **probabilité uniforme** sur  $\Omega$ , univers fini, la probabilité telle que tous les événements élémentaires soient équiprobables.

Nécessairement

$$\forall \omega \in \Omega, \mathbf{P}(\{\omega\}) = \frac{1}{\text{Card}(\Omega)} \text{ et } \mathbf{P}(A) = \frac{\text{Card}(A)}{\text{Card}(\Omega)} = \frac{\text{« nb de cas fav. »}}{\text{« nb total de cas »}}$$

on dit aussi qu'on est sous **hypothèse d'équiprobabilité**.

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Définition - Probabilité uniforme sur un univers fini

On appelle **probabilité uniforme** sur  $\Omega$ , univers fini, la probabilité telle que tous les événements élémentaires soient équiprobables.

Nécessairement

$$\forall \omega \in \Omega, \mathbf{P}(\{\omega\}) = \frac{1}{\text{Card}(\Omega)} \text{ et } \mathbf{P}(A) = \frac{\text{Card}(A)}{\text{Card}(\Omega)} = \frac{\text{« nb de cas fav. »}}{\text{« nb total de cas »}}$$

on dit aussi qu'on est sous **hypothèse d'équiprobabilité**.

## Attention. D'autres probabilités

On peut, bien évidemment définir d'autres probabilités que la probabilité uniforme sur un univers fini.

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Exercice

On lance un dé à six faces numérotées de 1 à 6. Définir une probabilité sur  $\mathbf{P}(\Omega)$  telle que le 6 ait une chance sur deux de sortir (exemple de dé pipé...avec un peu de plomb d'un côté, ça doit pouvoir se faire !)

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Exercice

On lance trois dés honnêtes. Calculer :

1. la probabilité d'obtenir au moins un as.
2. la probabilité d'obtenir au moins deux faces identiques.
3. la probabilité que la somme des chiffres soit paire.
4. la probabilité que la somme des chiffres obtenus soit paire et que l'on ait au moins deux faces identiques.

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Exemple de probabilité non uniforme

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

**Exemple** Probabilité non uniforme.

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

**3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$**

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Exemple de probabilité non uniforme

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

**Exemple** Probabilité non uniforme.

**Application** Jeu de « Passe-Dix »

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

**3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$**

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

## Savoir-faire. Choix du modèle

Dans ces premiers exercices de probabilité, il faut avec précision définir le modèle étudié

1. la définition de  $\Omega$  est très importante. Il faut coller au plus près de la réalisation de l'expérience ;  $\Omega$  est l'ensemble des réalisations possibles. Vous pouvez commencer par vous demander quelle est la meilleure façon de décrire ces solutions.

*Comment décrire une solution ? Cette description permet-elle de décrire toutes les solutions, et réussit-elle à faire la différence entre deux solutions différentes ?*

2. en ce qui concerne la tribu, il s'agit souvent de prendre  $\mathcal{P}(\Omega)$ .
3. en ce qui concerne le choix de la probabilité, dans cette première catégorie d'exercices, il s'agira souvent de prendre la probabilité uniforme.

*On peut penser à l'exercice du lancer de deux dés. . .*

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Exercice

Le chevalier de Méré (personnage historique de la cour de Louis XIV) avance deux règles :

- ▶ « *il est avantageux de parier sur l'apparition d'au moins un six en lançant un dé quatre fois de suite* »
- ▶ « *il est avantageux de parier sur l'apparition d'au moins un double-six en lançant deux dés vingt-quatre fois de suite* »

Que pensez-vous de ces règles ?

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité uniforme

⇒ Conditionnement et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire des expériences aléatoires

3. Espaces probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3. Suite (dé)croissante d'événements

3.4. Exemple de probabilité

3.5. Loi uniforme et simulation avec Python

4. Conditionnement et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

Avec Python, la seule mesure de probabilité définie sur un ensemble fini est la mesure uniforme.

## Python - Rappel des commandes en python

Il faut importer la bibliothèque `random`. Puis la commande `randint(1, n)` tire « au hasard », en suivant une loi uniforme, un nombre entre 1 et  $n$ .

Parfois on a besoin de `random` qui tire un nombre aléatoire entre 0 et 1.

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

Voyons le programme du tirage de deux dés.

## Python - Simulation du lancer de dés

```
def deux-dés:  
    """ résultat du lancer de 2 dés """  
    a:=randint(1,6)+randint(1,6)  
    return(a)
```

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

## Attention. Quelle différence ?

Comparer :  $a := \text{randint}(1, 6) + \text{randint}(1, 6)$  et  
 $a := 2 * \text{randint}(1, 6)$

Le second tire un seul nombre entre 1 et 6 et le multiplie par deux. Ainsi, on simule ici un tirage uniforme dont les résultats possibles sont 2, 4, 6, 8, 10 et 12.

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Attention. Quelle différence ?

Comparer :  $a := \text{randint}(1, 6) + \text{randint}(1, 6)$  et  
 $a := 2 * \text{randint}(1, 6)$

Le second tire un seul nombre entre 1 et 6 et le multiplie par deux. Ainsi, on simule ici un tirage uniforme dont les résultats possibles sont 2, 4, 6, 8, 10 et 12.

### **Analyse** Etude et résultat du programme

Après 1 000 simulations de ce programme, on a obtenu les résultats suivants :

résultat	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
quantité	29	53	85	107	140	167	144	113	87	61	14
proportion	0,029	0,053	0,085	0,107	0,140	0,167	0,144	0,113	0,087	0,061	0,014
probabilité	0,027	0,055	0,083	0,111	0,138	0,166	0,138	0,111	0,083	0,055	0,027

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

**Remarque** Différence entre résultat fréquentielle et probabilité a priori

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

**Remarque** Différence entre résultat fréquentielle et probabilité a priori

## Exercice

Programmer en Python deux programmes pour simuler les jeux du chevalier de Méré.

Effectuer 20 simulations de 1000 parties de chacun des jeux.

Que pensez-vous du résultat ?

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité uniforme

⇒ Conditionnement et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire des expériences aléatoires

3. Espaces probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3. Suite (dé)croissante d'événements

3.4. Exemple de probabilité

3.5. Loi uniforme et simulation avec Python

4. Conditionnement et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

## Heuristique. Principe du conditionnement

Le but de ce paragraphe est d'expliquer comment tenir compte d'informations déjà connues, mais également de voir comment retrouver des résultats relatifs au "passé".

Par exemple, si on lance deux dés parfaits et que l'on note :

$A$  : « la somme des points obtenus est au moins égale à 10 »,

$B$  : « le premier dé amène un 3 »,

$C$  : « le premier dé amène un 6 ».

Une fois le premier lancer effectué, si  $B$  est réalisé, on a des informations sur la réalisation de  $A$ ... mais également si  $C$  est réalisé.

De même, une tierce personne arrivant après l'expérience, à laquelle on dit avoir obtenu une somme égale à 11 peut dire si  $B$  a été réalisé.

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Définition - Probabilité conditionnelle sachant l'événement $A$

Soit  $(\Omega, \mathbf{P})$  un espace probabilisé fini et  $B$  un événement de probabilité non nulle. Soit  $A$  un événement quelconque.

On appelle **probabilité de  $A$  sachant  $B$**  le nombre

$$\mathbf{P}_B(A) = \frac{\mathbf{P}(A \cap B)}{\mathbf{P}(B)}, \text{ également noté } \mathbf{P}(A|B).$$

Alors l'application  $\mathbf{P}_B$  est bien une probabilité définie sur  $\Omega$

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Définition - Probabilité conditionnelle sachant l'événement $A$

Soit  $(\Omega, \mathbf{P})$  un espace probabilisé fini et  $B$  un événement de probabilité non nulle. Soit  $A$  un événement quelconque.

On appelle **probabilité de  $A$  sachant  $B$**  le nombre

$$\mathbf{P}_B(A) = \frac{\mathbf{P}(A \cap B)}{\mathbf{P}(B)}, \text{ également noté } \mathbf{P}(A|B).$$

Alors l'application  $\mathbf{P}_B$  est bien une probabilité définie sur  $\Omega$

## Démonstration

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Définition - Probabilité conditionnelle sachant l'événement $A$

Soit  $(\Omega, \mathbf{P})$  un espace probabilisé fini et  $B$  un événement de probabilité non nulle. Soit  $A$  un événement quelconque.

On appelle **probabilité de  $A$  sachant  $B$**  le nombre

$$\mathbf{P}_B(A) = \frac{\mathbf{P}(A \cap B)}{\mathbf{P}(B)}, \text{ également noté } \mathbf{P}(A|B).$$

Alors l'application  $\mathbf{P}_B$  est bien une probabilité définie sur  $\Omega$

### Démonstration

**Remarque** Du sens de cette formule

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

## Exercice

Considérons une famille dont nous savons qu'elle a deux enfants et supposons que les quatre répartitions possibles, dans l'ordre de naissance,  $FF, FG, GF, GG$  sont équiprobables.

1. Quelle est la probabilité que les deux enfants soient des garçons sachant que le cadet est un garçon ?
2. Quelle est la probabilité que les deux enfants soient des garçons sachant qu'il y a au moins un garçon ?

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Utilisation

## Exercice

Considérons une famille dont nous savons qu'elle a deux enfants et supposons que les quatre répartitions possibles, dans l'ordre de naissance,  $FF, FG, GF, GG$  sont équiprobables.

1. Quelle est la probabilité que les deux enfants soient des garçons sachant que le cadet est un garçon ?
2. Quelle est la probabilité que les deux enfants soient des garçons sachant qu'il y a au moins un garçon ?

**Remarque** Utilisation fréquente

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Utilisation

## Exercice

Considérons une famille dont nous savons qu'elle a deux enfants et supposons que les quatre répartitions possibles, dans l'ordre de naissance,  $FF, FG, GF, GG$  sont équiprobables.

1. Quelle est la probabilité que les deux enfants soient des garçons sachant que le cadet est un garçon ?
2. Quelle est la probabilité que les deux enfants soient des garçons sachant qu'il y a au moins un garçon ?

## Remarque Utilisation fréquente

### Attention. Grosse faute, classique

Il est très important de bien faire la différence entre  $\mathbf{P}(A \cap B)$  et  $\mathbf{P}_A(B)$ .

- $\mathbf{P}(A \cap B)$  est la probabilité d'avoir  $A$  et  $B$ .
- $\mathbf{P}_A(B) = \mathbf{P}(B|A)$  est la probabilité d'avoir  $B$ , sachant que  $A$  est réalisé

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Exploiter le formalisme

## Savoir-faire. Suivre un certain formalisme

Dans ce genre d'exercice, la démarche est toujours identique :

1. Présenter les événements importants.  
Ne pas en donner une liste trop grande (on exploitera les notations de complémentaires).  
On fera attention à donner des noms significatifs à ces événements.
2. Exprimer la(les) relation(s) vérifiées par les probabilités connues et à trouver
3. Présenter le modèle « naturelle » donnant les probabilités des événements selon l'énoncé (probabilité uniforme bien choisie, justifiée mais sans excès)

Insistons, il s'agit bien **de définir des événements  $A_1$  et pas des probabilités  $p_1$** . On cherche alors  $\mathbf{P}(A_1)$ ...

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Exercice

Soient  $\mathcal{U}_1$  et  $\mathcal{U}_2$  deux urnes contenant chacune 2 boules noires et 3 boules blanches. On tire au hasard une boule de l'urne  $\mathcal{U}_1$ , on note sa couleur et on la met dans  $\mathcal{U}_2$ . On tire alors au hasard une boule de  $\mathcal{U}_2$ . Quelle est la probabilité d'obtenir deux fois une boule noire ?

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Proposition - Formule des probabilités composées

Soit  $(A_i)_{1 \leq i \leq n}$  une famille d'événements tels que

$\mathbf{P}(A_1 \cap \dots \cap A_{n-1}) \neq 0$  alors

$$\mathbf{P}\left(\bigcap_{i=1}^n A_i\right) = \mathbf{P}(A_1)\mathbf{P}_{A_1}(A_2)\mathbf{P}_{A_1 \cap A_2}(A_3) \cdots \mathbf{P}_{A_1 \cap \dots \cap A_{n-1}}(A_n)$$

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Proposition - Formule des probabilités composées

Soit  $(A_i)_{1 \leq i \leq n}$  une famille d'événements tels que

$\mathbf{P}(A_1 \cap \dots \cap A_{n-1}) \neq 0$  alors

$$\mathbf{P}\left(\bigcap_{i=1}^n A_i\right) = \mathbf{P}(A_1)\mathbf{P}_{A_1}(A_2)\mathbf{P}_{A_1 \cap A_2}(A_3) \cdots \mathbf{P}_{A_1 \cap \dots \cap A_{n-1}}(A_n)$$

## Démonstration

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) /$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

## Exercice

Une urne contient 4 boules blanches, 3 boules noires. On tire une à une et sans remise 3 boules de l'urne. Quelle est la probabilité d'avoir, dans cet ordre, deux blanches puis une noire ?

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

## Exercice

Une urne contient 4 boules blanches, 3 boules noires. On tire une à une et sans remise 3 boules de l'urne. Quelle est la probabilité d'avoir, dans cet ordre, deux blanches puis une noire ?

## Exercice

Une urne contient 10 boules blanches et 10 boules noires. On effectue une suite de tirage de boules de l'urne, on note sa couleur, puis :

- ▶ on l'a remet si elle est noire
- ▶ on la garde si elle est blanche

Calculer la probabilité  $p_n$  qu'au cours des  $n$  premiers tirages, on est retiré une et une seule boule blanche.

Quelle est la limite de  $p_n$  ? Donner un équivalent de  $(p_n)$ .

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Proposition - Formule des probabilités totales

Soit  $(A_i)_{1 \leq i \leq n}$  un système complet d'événements, tous de probabilité non nulle. Alors, pour tout événement  $B$  on a

$$\mathbf{P}(B) = \sum_{i=1}^n \mathbf{P}(A_i) \mathbf{P}_{A_i}(B)$$

En particulier si  $\mathbf{P}(A) \neq 0, 1$ ,  $\mathbf{P}(B) = \mathbf{P}(A) \mathbf{P}_A(B) + \mathbf{P}(\bar{A}) \mathbf{P}_{\bar{A}}(B)$ .

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Proposition - Formule des probabilités totales

Soit  $(A_i)_{1 \leq i \leq n}$  un système complet d'événements, tous de probabilité non nulle. Alors, pour tout événement  $B$  on a

$$\mathbf{P}(B) = \sum_{i=1}^n \mathbf{P}(A_i) \mathbf{P}_{A_i}(B)$$

En particulier si  $\mathbf{P}(A) \neq 0, 1$ ,  $\mathbf{P}(B) = \mathbf{P}(A) \mathbf{P}_A(B) + \mathbf{P}(\bar{A}) \mathbf{P}_{\bar{A}}(B)$ .

## Démonstration

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{P}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Formule des probabilités totales

## Exercice

Soit  $n$  un entier non nul. Une urne  $\mathcal{U}$  contient des jetons numérotés : 1 jeton numéroté 1, 2 jetons numérotés 2, ...,  $n$  jetons numérotés  $n$ . On dispose de  $n$  urnes numérotées de 1 à  $n$  ; l'urne  $i$  contient  $i$  boules blanches et  $n - i$  noires. On tire un jeton dans  $\mathcal{U}$ , s'il est numéroté  $i$ , on prélève une boule dans l'urne  $i$ .

Quelle est la probabilité que la boule prélevée soit blanche ?

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Formule des probabilités totales

## Exercice

Soit  $n$  un entier non nul. Une urne  $\mathcal{U}$  contient des jetons numérotés : 1 jeton numéroté 1, 2 jetons numérotés 2, ...,  $n$  jetons numérotés  $n$ . On dispose de  $n$  urnes numérotées de 1 à  $n$ ; l'urne  $i$  contient  $i$  boules blanches et  $n - i$  noires. On tire un jeton dans  $\mathcal{U}$ , s'il est numéroté  $i$ , on prélève une boule dans l'urne  $i$ .

Quelle est la probabilité que la boule prélevée soit blanche ?

**Attention - Ne pas oublier...**

... de préciser (et de démontrer, si nécessaire) que nous sommes en présence d'un système complet d'événements

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

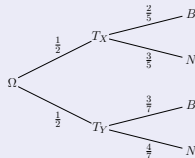
3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

## Savoir-faire. Botanique (1)

L'exercice nous montre que cette formule s'applique **à chaque fois que des événements sont liés** (vous avez envie de faire un arbre)



La somme des probabilités de chaque branche, partant d'une même racine vaut 1. Le nombre figurant sur chaque branche correspond à la probabilité de l'événement situé à droite de la branche, sachant l'événement situé à gauche. Attention à ne pas sommer abusivement les probabilités associées aux branches de l'arbre.

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

## Proposition - Formules de Bayes

Soit  $B$ , événement de probabilité non nulle.

1. Si  $A$  est un événement de probabilité non nulle, alors

$$\mathbf{P}_B(A) = \frac{\mathbf{P}_A(B)\mathbf{P}(A)}{\mathbf{P}(B)} = \frac{\mathbf{P}(B|A)\mathbf{P}(A)}{\mathbf{P}(B)}$$

2. Si  $(A_i)_{1 \leq i \leq n}$  est un système complet d'événements, tous de probabilité non nulle. Alors, pour tout  $j$  on a

$$\mathbf{P}_B(A_j) = \frac{\mathbf{P}(A_j)\mathbf{P}_{A_j}(B)}{\sum_{i=1}^n \mathbf{P}(A_i)\mathbf{P}_{A_i}(B)} = \frac{\mathbf{P}(B|A_j)\mathbf{P}(A_j)}{\sum_{i=1}^n \mathbf{P}(B|A_i)\mathbf{P}(A_i)}$$

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

## Proposition - Formules de Bayes

Soit  $B$ , événement de probabilité non nulle.

1. Si  $A$  est un événement de probabilité non nulle, alors

$$\mathbf{P}_B(A) = \frac{\mathbf{P}_A(B)\mathbf{P}(A)}{\mathbf{P}(B)} = \frac{\mathbf{P}(B|A)\mathbf{P}(A)}{\mathbf{P}(B)}$$

2. Si  $(A_i)_{1 \leq i \leq n}$  est un système complet d'événements, tous de probabilité non nulle. Alors, pour tout  $j$  on a

$$\mathbf{P}_B(A_j) = \frac{\mathbf{P}(A_j)\mathbf{P}_{A_j}(B)}{\sum_{i=1}^n \mathbf{P}(A_i)\mathbf{P}_{A_i}(B)} = \frac{\mathbf{P}(B|A_j)\mathbf{P}(A_j)}{\sum_{i=1}^n \mathbf{P}(B|A_i)\mathbf{P}(A_i)}$$

## Démonstration

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Savoir-faire. Botanique (2)

L'exercice nous montre que cette formule s'applique à chaque fois que vous avez envie de faire un arbre. . . et que la question posée remonte la chronologie naturelle de l'arbre.

Il s'agit de calculer la probabilité d'un premier événement, sachant que c'est le deuxième qui est en fait réalisé. . .

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Savoir-faire. Botanique (2)

L'exercice nous montre que cette formule s'applique à chaque fois que vous avez envie de faire un arbre. . . et que la question posée remonte la chronologie naturelle de l'arbre.

Il s'agit de calculer la probabilité d'un premier événement, sachant que c'est le deuxième qui est en fait réalisé. . .

## Exemple QCM

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Exercices

## Exercice

Un taxi est impliqué dans un carambolage de nuit. Deux compagnies de taxi, les Rouges et les Bleus, opèrent en ville. Nous savons que 85% des taxis en ville sont Rouge et 15% sont Bleus.

1. Quelle est la probabilité que le taxi impliqué dans l'accident soit un Bleu ?

Quelques heures plus tard nous apprenons qu'un témoin a identifié le taxi responsable comme Bleu. Le tribunal a testé la fiabilité des témoignages dans ce type de circonstances (accident de nuit) et en a conclu que les témoins identifient correctement les couleurs avec une probabilité  $p$  et se trompent avec une probabilité  $1 - p$ .

Nous définissons les événements :

- ▶  $B$  est l'événement : "Le taxi est bleu", son complémentaire est  $R$ .
- ▶  $TB$  est l'événement : "Le témoignage a affirmé que le taxi est bleu", son complémentaire est  $TR$ .

2. Quelle est la probabilité pour que le taxi impliqué dans l'accident soit un Bleu ?

*On étudiera les situations :  $p = 0$ ,  $p = 1$  et  $p = 0,8$  et on pourra tracer  $\mathbf{P}_{TB}(B)$  en fonction de  $p$ .*

3. Que se passe-t-il si  $n$  témoins indépendants affirment qu'il s'agit d'un taxi bleu ?

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

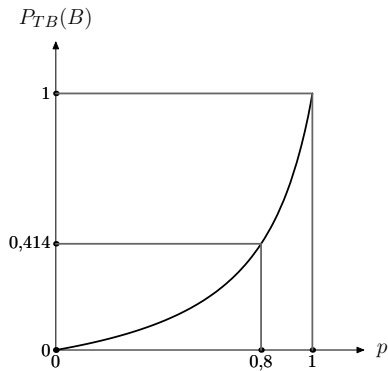
3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences



1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Exercices

## Exercice

Une usine possède trois ateliers de production de poupées :  $A$ ,  $B$  et  $C$ .

L'atelier  $A$  est responsable de 60% de la production de poupées de l'usine,  $B$  de 25% et  $C$  de 15%.

Le technicien qualité de l'entreprise estime que

- ▶ A la sortie de  $A$ , il y a 1 poupée barbue sur 1000.
- ▶ A la sortie de  $B$ , il y a 50 poupées barbues sur 1000.
- ▶ A la sortie de  $C$ , il y a 10 poupées barbues sur 1000.

1. Calculer la probabilité qu'une poupée prise au hasard dans les stocks de l'usine soit barbue ?
2. Manque de bol !, le technicien qualité est tombé sur une poupée barbue. Calculer la probabilité que celle-ci soit issue de l'usine  $A$ . De même pour l'usine  $B$ . De même pour l'usine  $C$ .

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Attention. $\mathbf{P}_a(\textit{barbe})$

Notons que dans cet exercice (*et dans la plupart*), ce qui nous intéresse en réalité c'est d'exploiter cette formule des probabilités totales. Et dans ces cas, la probabilité conditionnelle ne s'obtient pas par un calcul forcé du genre  $\mathbf{P}_a(\textit{barbe}) = \frac{\mathbf{P}(\textit{barbe})}{\mathbf{P}(a)}$ , mais **il est donné dans les hypothèses de l'énoncé !**

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Conclusion

## Objectifs

- ⇒ Probabilité uniformes
- ⇒ Conditionnement et conséquences

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Conclusion

## Objectifs

⇒ Probabilité uniformes

- ▶ Il n'y a pas qu'une probabilité définie sur  $\Omega$  fini, mais...

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Conclusion

## Objectifs

### ⇒ Probabilité uniformes

- ▶ Il n'y a pas qu'une probabilité définie sur  $\Omega$  fini, mais...
- ▶ ...la plus fréquente et à la base de toute est la probabilité uniforme :

$$\mathbf{P}(A) = \frac{\text{nombre de cas favorables}}{\text{nombre total de cas}}$$

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Conclusion

## Objectifs

### ⇒ Probabilité uniformes

- ▶ Il n'y a pas qu'une probabilité définie sur  $\Omega$  fini, mais. . .
- ▶ . . .la plus fréquente et à la base de toute est la probabilité uniforme :

$$\mathbf{P}(A) = \frac{\text{nombre de cas favorables}}{\text{nombre total de cas}}$$

- ▶ En fait le choix de la probabilité se pose et se justifie comme on justifie un modèle.

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Conclusion

## Objectifs

### ⇒ Probabilité uniformes

- ▶ Il n'y a pas qu'une probabilité définie sur  $\Omega$  fini, mais...
- ▶ ...la plus fréquente et à la base de toute est la probabilité uniforme :

$$\mathbf{P}(A) = \frac{\text{nombre de cas favorables}}{\text{nombre total de cas}}$$

- ▶ En fait le choix de la probabilité se pose et se justifie comme on justifie un modèle.
- ▶ On peut exploiter `random` de Python pour simuler la loi uniforme et toute loi finie.

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Conclusion

## Objectifs

### ⇒ Probabilité uniformes

- ▶ Il n'y a pas qu'une probabilité définie sur  $\Omega$  fini, mais...
- ▶ ...la plus fréquente et à la base de toute est la probabilité uniforme :

$$\mathbf{P}(A) = \frac{\text{nombre de cas favorables}}{\text{nombre total de cas}}$$

- ▶ En fait le choix de la probabilité se pose et se justifie comme on justifie un modèle.
- ▶ On peut exploiter `random` de Python pour simuler la loi uniforme et toute loi finie.
- ▶ Ne pas confondre probabilité et résultat statistique fréquentialiste (avec ou sans simulation)

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Conclusion

## Objectifs

- ⇒ Probabilité uniformes
- ⇒ Conditionnement et conséquences

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Conclusion

## Objectifs

⇒ Probabilité uniformes

⇒ Conditionnement et conséquences

▶ Soit  $A$ , non négligeable,  $\mathbf{P}_A : B \mapsto \frac{\mathbf{P}(A \cap B)}{\mathbf{P}(A)}$  est une probabilité,

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Conclusion

## Objectifs

- ⇒ Probabilité uniformes
- ⇒ Conditionnement et conséquences

- ▶ Soit  $A$ , non négligeable,  $\mathbf{P}_A : B \mapsto \frac{\mathbf{P}(A \cap B)}{\mathbf{P}(A)}$  est une probabilité,
- ▶ Formule des probabilités composées (succession d'expériences élémentaires dépendantes)

$$\mathbf{P}\left(\bigcap_{i=1}^n A_i\right) = \mathbf{P}(A_1)\mathbf{P}_{A_1}(A_2)\mathbf{P}_{A_1 \cap A_2}(A_3) \cdots \mathbf{P}_{A_1 \cap \cdots \cap A_{n-1}}(A_n)$$

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) / \mathcal{F}$

3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Conclusion

## Objectifs

- ⇒ Probabilité uniformes
- ⇒ Conditionnement et conséquences

- ▶ Soit  $A$ , non négligeable,  $\mathbf{P}_A : B \mapsto \frac{\mathbf{P}(A \cap B)}{\mathbf{P}(A)}$  est une probabilité,
- ▶ Formule des probabilités composées (succession d'expériences élémentaires dépendantes)

$$\mathbf{P}\left(\bigcap_{i=1}^n A_i\right) = \mathbf{P}(A_1)\mathbf{P}_{A_1}(A_2)\mathbf{P}_{A_1 \cap A_2}(A_3) \cdots \mathbf{P}_{A_1 \cap \cdots \cap A_{n-1}}(A_n)$$

- ▶ Formule des probabilités totales (une (seconde) expérience paramétrée par une famille de résultats d'une première expérience)

$$(A_i), \text{ sce alors } \mathbf{P}(B) = \sum_{i=1}^n \mathbf{P}(A_i)\mathbf{P}_{A_i}(B)$$

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) /$

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

# Conclusion

## Objectifs

- ⇒ Probabilité uniformes
- ⇒ Conditionnement et conséquences

- ▶ Soit  $A$ , non négligeable,  $\mathbf{P}_A : B \mapsto \frac{\mathbf{P}(A \cap B)}{\mathbf{P}(A)}$  est une probabilité,
- ▶ Formule des probabilités composées (succession d'expériences élémentaires dépendantes)

$$\mathbf{P}\left(\bigcap_{i=1}^n A_i\right) = \mathbf{P}(A_1)\mathbf{P}_{A_1}(A_2)\mathbf{P}_{A_1 \cap A_2}(A_3) \cdots \mathbf{P}_{A_1 \cap \cdots \cap A_{n-1}}(A_n)$$

- ▶ Formule des probabilités totales (une (seconde) expérience paramétrée par une famille de résultats d'une première expérience)

$$(A_i), \text{ sce alors } \mathbf{P}(B) = \sum_{i=1}^n \mathbf{P}(A_i)\mathbf{P}_{A_i}(B)$$

- ▶ Formule de Bayes (Connaissant le résultat d'une seconde expérience, on cherche à obtenir les probabilités des issus d'une première expérience élémentaire.)

$$\mathbf{P}_B(A) = \frac{\mathbf{P}_A(B)\mathbf{P}(A)}{\mathbf{P}(B)} = \frac{\mathbf{P}(B|A)\mathbf{P}(A)}{\mathbf{P}(B)}$$

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n) /$

3.4. Ex. de  $\mathbf{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement

⇒ Probabilité  
uniforme

⇒ Conditionnement  
et conséquences

## Objectifs

⇒ Probabilité uniformes

⇒ Conditionnement et conséquences

## Pour le prochain cours

- ▶ Lecture du cours : chapitre 35 : Espaces de probabilité  
Événements indépendants
- ▶ Exercice n° 759, 757, 762

1. Problèmes

2. Vocabulaire

3. Espaces  
probabilisés finis

3.1. Définitions

3.2. Propriétés

3.3.  $(E_n)$  /

3.4. Ex. de  $\mathbb{P}$

3.5. Loi uniforme et simulation  
avec Python

4. Conditionnement  
et indépendance

4.1. Conditionnement