

Loi d'une variable aléatoire : caractérisations, Ex et application

Cadre: On se place dans $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ un espace probabilisé et $X: \Omega \rightarrow (\mathbb{R}^d, \mathcal{B}(\mathbb{R}^d))$ désigne une variable aléatoire (vecteur aléatoire si $d \geq 2$) i.e. une fonction mesurable. on suppose connu les notions d'indép, de mesure produit, de convolution

I. Loi d'une variable aléatoire, définitions et 1er exemples

Def 1: On appelle loi de X notée \mathbb{P}_X la mesure image de \mathbb{P} par X définie par $\forall A \in \mathcal{B}(\mathbb{R}^d), \mathbb{P}_X(A) = \mathbb{P}(X^{-1}(A))$.

prop-def 2: on dit que X est discrète si $\exists D$ fini ou dénombrable dans \mathbb{R}^d tq $\mathbb{P}(X \in D) = 1$. Dans ce cas, on pose $p_i := \mathbb{P}(X = x_i)$ où $D = \{x_i, i \in \mathbb{N}\}$ et $\forall A \in \mathcal{B}(\mathbb{R}^d)$
 $\mathbb{P}(X \in A) = \sum_{i \in D \cap A} p_i$ et $\mathbb{P}_X = \sum_{i \in D} p_i \delta_i$.

Ex 3: si $\mathbb{P} = \frac{1}{3} \delta_{-1} + \frac{1}{7} \delta_0 + \frac{1}{6} \delta_1$ et $X: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
 $\omega \mapsto |\omega|$

on a $X(\Omega) = \{0, 1\}$ et $\mathbb{P}_X = \frac{1}{2} \delta_0 + \frac{1}{2} \delta_1$ (on dit que X suit une loi de Bernoulli de paramètre $p = \frac{1}{2}$)

• si $E \subset \Omega$ ensemble fini, $\mathbb{P}: \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow [0, 1]$ est appelé loi uniforme sur E. $A \mapsto \frac{|A \cap E|}{|E|}$

X suit une loi uniforme sur E si $\forall x \in E, \mathbb{P}(X=x) = \frac{1}{|E|}$.

• On appelle loi binomiale de paramètre n, p noté $\mathcal{B}(n, p)$ la loi de la somme de n -variables de Bernoulli indep et de paramètre p . On a alors si $X \sim \mathcal{B}(n, p), X(\Omega) = \{1, \dots, n\}$ et $\mathbb{P}(X=k) = \binom{n}{k} p^k (1-p)^{n-k}$.

• X suit la loi géométrique de paramètre p si $\forall k \in \mathbb{N}^*$
 $\mathbb{P}(X=k) = (1-p)^{k-1} p$

• X suit la loi de poisson de paramètre $\lambda > 0$ si l'on a $\forall k \in \mathbb{N}, \mathbb{P}(X=k) = e^{-\lambda} \frac{\lambda^k}{k!}$.

II. Fonction de répartition

Def 4: Soit X un vecteur aléatoire de \mathbb{R}^d , on note F_X sa f.d.r définie par $F_X(t_1, \dots, t_d) = \mathbb{P}(X_1 \leq t_1, \dots, X_d \leq t_d)$

Thm 5: F_X caractérise la loi de X.

app 6: on dit que X suit une loi exponentielle de paramètre λ si $\mathbb{P}(X \leq t) = \begin{cases} 1 - e^{-\lambda t} & \text{si } t \geq 0 \\ 0 & \text{si } t < 0 \end{cases}$

si $X \sim E(\lambda), Y \sim E(\lambda)$ et $X \perp\!\!\!\perp Y$ alors $Z = \min(X, Y) \sim E(2\lambda)$

prop 7: soit X une v.a.r, alors F_X vérifie:

- (i) F_X est croissante sur \mathbb{R}
- (ii) $\lim_{t \rightarrow +\infty} F_X(t) = 0$ $\lim_{t \rightarrow +\infty} F_X(t) = 1$
- (iii) F_X est continue à droite, elle l'est à gauche SSI $\mathbb{P}(X=x) = 0$

Thm 8 (Helly) si $(F_n)_n$ est une suite de f.d.r, on peut extraire une sous suite $(F_{n_k})_k$ qui converge vers F croissante, continue à droite en tout point de conti de F.

III. Variables aléatoires à densité

Def 9: Une loi μ est à densité (Lebesgue) si il existe une fonction mesurable f positive telle que $\mu(A) = \int_A f(\omega) d\lambda(\omega) \forall A \in \mathcal{B}(\mathbb{R}^d)$. Une loi est dite à densité si \mathbb{P}_X est à densité.

Ex 10: X suit la loi uniforme sur $[a, b]$ si elle admet comme densité $x \mapsto \frac{1}{b-a} 1_{[a, b]}(x)$, on note $X \sim \mathcal{U}(a, b)$

p104

p180

p120

p127

p105

p117

p105

p123

Prop (11): Soit $F: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ croissante, continue à droite tq $\lim_{-\infty} F = 0, \lim_{+\infty} F = 1$. Soit U une v.a de loi Uniforme sur $[0,1]$, on pose $\forall u, F^{-1}(u) = \inf \{ x \in \mathbb{R}, F(x) \geq u \}$ alors $F(U)$ a pour f.d.r F .

Prop (12): X une v.o.r a pour densité f SSI $\forall a \in \mathbb{R}$
 $\mathbb{P}(X \leq a) = \int_{-\infty}^a f(x) dx(x)$.

Ex (13): La densité d'une loi $E(X)$ est $f(x) = \lambda e^{-\lambda x}$ $x \geq 0$

Thm (14): Soient $(\Omega, \mathcal{F}, \mu)$ et $(\Omega', \mathcal{F}', \mu')$ deux espaces mesurés. On suppose que la loi ν sur $(\Omega \times \Omega', \mu \otimes \mu')$ admet une densité h par rapport à $\mu \otimes \mu'$. Alors $\forall \pi$ loi image de ν par $\pi: \Omega \times \Omega' \rightarrow \Omega$ admet comme densité $f(x) = \int_{\Omega'} h(x, x') d\mu'(x')$

Thm (15): soient X v.a de \mathbb{R}^n , Y dans \mathbb{R}^p , définis sur $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$. On suppose que X admet f pour densité et Y admet g pour densité et $X \perp Y$ alors (X, Y) admet pour densité $h(x,y) = f(x)g(y)$
 réciproquement, si (X, Y) admet pour densité $h(x,y) = f(x)g(y), f, g \geq 0$, alors $X \perp Y$ et X a pour densité $x \mapsto \frac{f(x)}{\int_{\mathbb{R}^n} f}$ et $Y: y \mapsto \frac{g(y)}{\int_{\mathbb{R}^p} g}$.

Ex (16): (X, Y) admet pour densité $f(x,y) = \begin{cases} e^{-(x+y)} & \text{si } x, y \geq 0 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$
 alors $X \perp Y$ et $X \sim E(1), Y \sim E(1)$.
 si $f(x,y) = \begin{cases} 2e^{-(x+y)} & \text{si } 0 \leq y \leq \infty \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$ alors X et Y ne sont pas indep.

IV. Moments d'une variables aléatoires

Def (17): si X est une v.a.r intégrable, on note $E(X) = \int_{\Omega} X d\mathbb{P}$. si $X \in \mathbb{L}^p, p > 0$, on définit le moment d'ordre p de X par $E(X^p) = \int X^p d\mathbb{P}$
 • si X est un vecteur aléatoire de \mathbb{R}^d , on note $X = (X_1, \dots, X_d)$ et $E(X) = (E(X_1), \dots, E(X_d))$

Thm (18) (Transfert) X v.a, ϕ mes tq $\phi(x) \in \mathbb{L}^1$
 on a $E(\phi(X)) = \int_{\Omega} \phi \circ X(\omega) d\mathbb{P}(\omega) = \int_{\mathbb{R}^d} \phi(x) d\mathbb{P}_X(x)$

Rq (19): $E(X) = \int_{\mathbb{R}} x d\mathbb{P}_X(x)$ si X v.o.r
 • la loi de X est caractérisée par les $E(\phi(X))$ où ϕ est mes bornée, ce qui permet de calculer la loi de X

Prop (20): si X v.o.r $\geq 0, p > 0$, alors
 $E(X^p) = p \int_0^{\infty} t^{p-1} \mathbb{P}(X > t) dt = p \int_0^{\infty} t^p (1 - F(t)) dt$.

Def (21): si X et Y admettent un moment d'ordre 2, on note $cov(X, Y) = E[(X - E(X))(Y - E(Y))]$ et si X est un v.a dans \mathbb{R}^d , on note $cov(X) = (cov(X_i, X_j))_{i,j}$ sa matrice de covariance.

Thm (22): X et Y sont indep SSI $\forall f, g$ mesurable tq $f(X)g(Y)$ intégrable, on a $E(f(X)g(Y)) = E(f(X))E(g(Y))$

Prop (23): soit $A \in \mathcal{M}_{m,n}(\mathbb{R}), b \in \mathbb{R}^m$. la v.a $Z = AX + b$ a pour cov: $cov(Z) = A cov(X) A^T$

Ex (24): si $X \sim N(m, \Sigma)$, alors $Z = Q^T X$ et $X = Q Y + m$ où $Y \sim N(0, Id)$

A p 545

V. Fonction Génératrices et caractéristiques

1) v.a discrète à valeurs dans IN

Def (25) : $G(t) = \sum_{n=0}^{\infty} p_n t^n = E[t^X]$

Thm (26) : continue, convexe, $e^{\infty}(-1, 1)$, caractérise la loi, récupération des moments

prop (27) : $G_{X+Y} = G_X G_Y$ si $X \perp\!\!\!\perp Y$ + appli

Lemme (28) : $S = \sum_{k=0}^n X_k$ $G_S = G_n \circ G_X$

app (29) : Galton Watson

2) Fonction caracté

Def (30) : $E[e^{i\langle t, X \rangle}]$

Thm (31) : caractérise la loi

Ex (32) : si $X \sim N(0, \sigma^2)$, $\psi_X(t) = e^{-\frac{\sigma^2 t^2}{2}}$, $Y = \sum X_i + m$

prop (33) : régularité et moments / $\psi_{X+Y} = \psi_X \psi_Y$

Thm (34) : (moments)

app (35) : cas d'une gaussienne

classification des
fonction caracté.
Brancovaran (proba)
p 153

VI. Théorèmes limites

Def (36) (convergence en loi)

Thm (37) : conv des f.d.r, Paul Levy

Thm (38) : TCL

app (39) : Stirling

p 147
p 172
p 189
p 62
p 61
p 62
p 63

p 130
p 197

récap des Cois (Appel au début)

Références:

A: Appel (Proba pour non probab. lister)

B: Barbe Ledoux (Proba)

G: Gardet et Kurtzmann

voir aussi leçon 260 pour V et VI.