

Leçon 266. Illustration de la notion d'indépendance en probabilités.

Devs :

- Marche aléatoire sur \mathbb{Z} , \mathbb{Z}^2 et \mathbb{Z}^3
- Théorème Central Limite

Références :

- Barbe-Ledoux, Probabilités
- Foata-Fuchs, Calcul des probabilités
- Cadre-Vial, Statistique mathématique
- Garet, Probabilités et processus stochastiques

Le Barbe-Ledoux fait quasiment la leçon à lui tout seul, mais il est trop théorique et manque un peu d'exemples "concrets".

1 Notion d'indépendance

On se donne un espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$.

1.1 Définitions et propriétés

Définition 1. On dit que deux événements A et B sont indépendants si

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

Exemple 2. On jette deux dés, un bleu et un rouge. Les événements $A = \{\text{On obtient un nombre } \leq 4 \text{ avec le dé rouge}\}$ et $B = \{\text{On obtient un 6 avec le dé bleu}\}$ sont intuitivement indépendants.

En prenant l'univers $\Omega = \{(i, j) : 1 \leq i, j \leq 6\}$ muni de sa tribu $\mathcal{P}(\Omega)$ et de la probabilité uniforme \mathbb{P} sur Ω , on a $\mathbb{P}(A \cap B) = \frac{1}{9} = \frac{2}{3} \times \frac{1}{6} = \mathbb{P}(A) \mathbb{P}(B)$.

Définition 3.

Une famille quelconque d'évènements $(A_i)_{i \in I}$ est dite mutuellement indépendante si pour tout $J \subset I$ fini, on a

$$\mathbb{P}\left(\bigcap_{j \in J} A_j\right) = \prod_{j \in J} \mathbb{P}(A_j).$$

Une famille de sous-tribus quelconque $(\mathcal{A}_i)_{i \in I}$ de \mathcal{A} est dite mutuellement indépendante si toute famille d'évènements $A_i \in \mathcal{A}_i$, $i \in I$ est mutuellement indépendante.

Exemple 4. Soit $\Omega = [0, 1]$ muni de sa tribu borélienne et \mathbb{P} la mesure de Lebesgue sur $[0, 1]$. On pose, pour $n \geq 1$,

$$A_n := \bigcup_{1 \leq k \leq 2^{n-1}} \left] \frac{2(k-1)}{2^n}, \frac{2k-1}{2^n} \right].$$

Alors la famille $(A_n)_{n \geq 1}$ est mutuellement indépendante.

Exemple 5. On reprend l'exemple 3, et on considère les événements

$$A = \{\text{Le résultat du dé rouge est impair}\}$$

$$B = \{\text{Le résultat du dé bleu est impair}\}$$

$$C = \{\text{La somme des deux dés est impaire}\}$$

Alors A, B et C sont indépendants deux à deux mais pas mutuellement indépendants.

Proposition 6. Soit \mathcal{C}_1 et \mathcal{C}_2 deux familles indépendantes dans l'espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$. Alors les tribus $\sigma(\mathcal{C}_1)$ et $\sigma(\mathcal{C}_2)$ sont indépendantes.

Définition 7. Une famille quelconque de variables aléatoires $(X_i)_{i \in I}$ sur $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ et à valeurs dans (E, \mathcal{B}) est mutuellement indépendante si la famille des tribus engendrées par les X_i l'est.

Autrement dit, la famille $(X_i)_{i \in I}$ est indépendante si pour tout $J \subset I$ fini et tout ensemble $B_j \in \mathcal{B}$ mesurable, on a

$$\mathbb{P}\left(\bigcap_{j \in J} \{X_j \in B_j\}\right) = \prod_{j \in J} \mathbb{P}(\{X_j \in B_j\}).$$

Exemple 8. On reprend les notations de l'exemple 4. La suite de variables aléatoires

$$X_n = \mathbf{1}_{A_n} = \sum_{1 \leq k \leq 2^n} \mathbf{1}_{\left] \frac{2(k-1)}{2^n}, \frac{2k-1}{2^n} \right]} \quad , \quad n \geq 1$$

de $[0, 1]$ dans $\{0, 1\}$ est indépendante. On vérifie que pour tout $n \in \mathbb{N}$, $X_n \sim \mathcal{B}(1/2)$.

1.2 Loi d'un n -uplet de variables aléatoires et indépendance

Théorème 9. Soit $d \geq 1$ un entier et (X_1, \dots, X_d) une famille finie de variables aléatoires indépendantes sur $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$. La loi $P^{(X_1, \dots, X_d)}$ du vecteur aléatoire sur $(\mathbb{R}^d, \mathcal{B}(\mathbb{R}^d))$ est égale au produit des lois marginales $P^{X_1} \otimes \dots \otimes P^{X_d}$.

Exemple 10. Soit (X, Y) un couple de variables aléatoires réelles, de loi absolument continue de densité $x \mapsto f(x)g(x)$ par rapport à la mesure de Lebesgue sur $(\mathbb{R}^2, \mathcal{B}(\mathbb{R}^2))$.

On suppose de plus que $f \in L^1(\mathbb{R})$ et que $\int_{\mathbb{R}} f(x) dx = 1$.

Alors X et Y sont indépendantes, absolument continues par rapport à la mesure de Lebesgue sur $(\mathbb{R}, \mathcal{B}(\mathbb{R}))$ et de densité respective f et g .

Proposition 11. Une famille (X_1, \dots, X_d) de variables aléatoires réelles sur $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ est indépendante si et seulement si pour tout $(x_1, \dots, x_d) \in \mathbb{R}^d$, on a

$$\varphi_{(X_1, \dots, X_d)}(x_1, \dots, x_d) = \varphi_{X_1}(x_1) \times \dots \times \varphi_{X_d}(x_d),$$

où $\varphi_Y := \mathbb{E}[e^{Y \cdot}]$ désigne la fonction caractéristique d'une variable aléatoire Y à valeurs dans \mathbb{R}^k .

On donne quelques exemples avec des lois classiques.

Définition 12. Soit $n \in \mathbb{N}$ et $p \in [0, 1]$. Une variable aléatoire X sur Ω à valeurs dans \mathbb{N} est dite de loi binomiale $\mathcal{B}(n, p)$ si elle est absolument continue par rapport à la mesure de comptage sur $(\mathbb{N}, \mathcal{P}(\mathbb{N}))$ de densité

$$f(k) = \binom{n}{k} p^k (1-p)^{n-k}.$$

Dans le cas où $n=1$, on dit que X suit une loi de Bernouilli $\mathcal{B}(p)$ de paramètre p .

Proposition 13. Soit (X_1, \dots, X_n) un n -uplet de variables aléatoires discrètes de loi $\mathcal{B}(p)$. Alors $X_1 + \dots + X_n \sim \mathcal{B}(n, p)$.

Définition 14. Soit $\lambda, p > 0$. Une variable aléatoire X sur Ω à valeurs dans $[0, +\infty[$ est dite de loi $\Gamma(p, \lambda)$ si elle est absolument continue par rapport à la mesure de Lebesgue et admet pour densité

$$f(x) = \frac{\lambda}{\Gamma(p)} e^{-\lambda x} (\lambda x)^{p-1} \mathbf{1}_{\mathbb{R}_+^*}(x).$$

Proposition 15. Soit (X_1, X_2) est un couple de variables aléatoires indépendantes de lois marginales respectives $\Gamma(p_1, \lambda_1)$ et $\Gamma(p_2, \lambda_2)$, et $\mu > 0$. Alors

- $X_1 + X_2$ a pour loi $\Gamma(p_1 + p_2, \lambda)$.
- μX_1 a pour loi $\Gamma\left(p_1, \frac{\lambda}{\mu}\right)$.

Proposition 16. Soit (X_1, \dots, X_n) des variables aléatoires indépendantes, de loi exponentielle de paramètre $\lambda > 0$. Alors $X_1 + \dots + X_n$ a pour loi $\Gamma(n, \lambda)$.

Définition 17. Une variable aléatoire sur Ω à valeurs dans $[0, 1]$ est dite de loi $B(r, s)$ (loi bêta de paramètres $r > 0$ et $s > 0$) si elle est absolument continue par rapport à la mesure de Lebesgue et admet pour densité :

$$f(x) = \frac{1}{B(r, s)} x^{r-1} (1-x)^{s-1} \mathbf{1}_{[0,1]}(x).$$

En particulier, pour $r=1$ et $s=1$, on retrouve la loi uniforme sur $[0, 1]$.

Proposition 18. Soit (X_1, \dots, X_n) un système de n variables aléatoires indépendantes, toutes de loi uniforme sur $[0, 1]$. Alors les variables aléatoires $Y = \min(X_1, \dots, X_n)$ et $Z = \max(X_1, \dots, X_n)$ sont de loi respective $B(1, n)$ et $B(n, 1)$.

Définition 19. Une variable aléatoire X sur Ω à valeurs dans \mathbb{R} est dite de loi normale $\mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$ si elle est absolument continue par rapport à la mesure de Lebesgue et admet pour densité

$$f(x) = \frac{1}{\sigma \sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}} dx.$$

Proposition 20.

- Soit X, Y des variables aléatoires réelles indépendantes suivant une loi normale $\mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$ et $\alpha > 0$. Alors $\alpha X + Y \sim \mathcal{N}(\alpha\mu + \beta, \alpha^2 \sigma^2)$.
- Soit (X_1, \dots, X_n) un n -uplet de variables aléatoires réelles indépendantes, tel que pour tout $i \in \llbracket 1, n \rrbracket$, $X_i \sim \mathcal{N}(\mu_i, \sigma_i)$. Alors la moyenne $\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i$ suit une loi normale $\mathcal{N}\left(\frac{\mu_1 + \dots + \mu_n}{n}, \frac{\sigma_1^2 + \dots + \sigma_n^2}{n^2}\right)$.

1.3 Notion de covariance

Définition 21.

On se donne deux variables aléatoires réelles $X, Y \in L^2(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$. On définit la covariance de X et Y par

$$\text{Cov}(X, Y) := \mathbb{E}[XY] - \mathbb{E}[X] \mathbb{E}[Y]$$

On dit que X et Y sont non corrélées si $\text{Cov}(X, Y) = 0$.

Exemple 22. Deux variables indépendantes sont non corrélées.

Exemple 23. La réciproque est fautive en général. Par exemple, si $X \sim \mathcal{N}(0, 1)$ et $Y = X^2$, on vérifie que X et Y sont non corrélées, mais $\mathbb{P}(X \geq 1, Y \geq 1) = \mathbb{P}(X \geq 1) \neq \mathbb{P}(X \geq 1) \mathbb{P}(Y \geq 1)$ donc X et Y ne sont pas indépendantes.

Proposition 24. Soit (X_1, \dots, X_n) des variables non corrélées. Alors on a

$$\text{Var}(X_1 + \dots + X_n) = \text{Var}(X_1) + \dots + \text{Var}(X_n).$$

2 Théorèmes limites

2.1 Loi du 0-1 de Kolmogorov et lemme de Borel Cantelli

Définition 25. Soit $(\mathcal{F}_n)_{n \geq 0}$ une famille de sous-tribus indépendantes sur un espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$. On appelle tribu queue de la suite $(\mathcal{F}_n)_{n \geq 0}$, ou tribu des événements asymptotiques, la tribu \mathcal{F}_∞ définie par

$$\mathcal{F}_\infty := \bigcap_{n \in \mathbb{N}} \sigma(\mathcal{F}_n, \mathcal{F}_{n+1}, \dots).$$

Théorème 26. (Loi du 0-1)

Si \mathcal{A}_∞ est une tribu queue, alors pour tout $A \in \mathcal{A}_\infty$, on a $\mathbb{P}(A) = 0$ ou $\mathbb{P}(A) = 1$.

Exemple 27. Soit $(A_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'évènements indépendants de $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$. Alors

$$\limsup_n A_n \stackrel{\text{def}}{=} \bigcap_{n \in \mathbb{N}} \bigcup_{m \geq n} A_m = \{A_n \text{ a lieu une infinité de fois}\}$$

est un élément de \mathcal{A}_∞ pour la suite de tribus $\mathcal{F}_n := \sigma(A_n) = \{\emptyset, \Omega, A_n, A_n^c\}$.

Théorème 28. (Lemme de Borel-Cantelli)

Soit $(A_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'évènements sur un espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$.

- Si $\sum_{n \in \mathbb{N}} \mathbb{P}(A_n) < \infty$, alors on a $\mathbb{P}\left(\limsup_n A_n\right) = 0$.
- Si $\sum_{n \in \mathbb{N}} \mathbb{P}(A_n) = \infty$ et que de plus, la suite $(A_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est indépendante alors on a $\mathbb{P}\left(\limsup_n A_n\right) = 1$.

Corollaire 29.

Soit $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de variables aléatoires réelles sur $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ et X une variable aléatoire réelle sur $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$.

On suppose que pour tout $k \geq 1$, $\sum_{n \in \mathbb{N}} \mathbb{P}\left(|X_n - X| > \frac{1}{k}\right) < \infty$.

Alors $X_n \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{\mathbb{P}\text{-p.s.}} X$.

2.2 Loi(s) des grands nombres

Proposition 30. (Loi faible des grands nombres)

On suppose que pour tout $n \in \mathbb{N}$, $X_n \in L^2$ et que $\text{Cov}(X_i, X_j) = 0$ pour tout $i, j \geq 1$, où $\text{Cov}(X, Y) \stackrel{\text{def}}{=} \mathbb{E}[XY] - \mathbb{E}[X]\mathbb{E}[Y]$. On suppose de plus que $\mathbb{E}[X_i] = 0$ et $\text{Var}(X_i) = \sigma^2$ pour tout $i \geq 1$.

Alors la suite $\left(\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i\right)_{n \geq 0}$ converge en probabilité vers zéro.

Ce résultat repose sur l'inégalité de Tchébychev, et il est en particulier vrai lorsque les X_i sont indépendantes.

Théorème 31. (Loi forte des grands nombres)

Soit $(X_n)_{n \geq 0}$ une suite de variables aléatoires intégrables, indépendantes et de même loi. Alors

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{\mathbb{P}\text{-p.s.}} \mathbb{E}[X_0].$$

Remarque 32. La preuve est cependant beaucoup plus simple si $X_n \in L^4(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$, via l'inégalité de Tchébychev.

Application 33. (En statistiques)

Soit (X_1, \dots, X_n) un n -échantillon issu d'une loi de moyenne μ et de variance σ^2 .

Alors l'estimateur des moments $\bar{X}_n := \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i$ est sans biais, et fortement convergent.

2.3 Théorème central limite et applications

Proposition 34. Soit X une variable aléatoire définie sur $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ suivant une loi normale centrée réduite. Alors la fonction caractéristique φ_X de X vérifie

$$\forall t \in \mathbb{R} \quad \varphi_X(t) = e^{-\frac{t^2}{2}}.$$

Développement 1 :

Théorème 35. (Théorème central limite)

Soit $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de variables aléatoires indépendantes et identiquement distribuées, définies sur $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$. On suppose que $X_0 \in L^2(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ et on note $\sigma^2 = \text{Var}(X_0)$ et $\mu = \mathbb{E}[X_0]$. On suppose de plus que $\sigma^2 > 0$.

Par hypothèse, on a donc $X_n \in L^2(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$, $\text{Var}(X_n) = \sigma^2$ et $\mathbb{E}[X_n] = \mu$ pour tout $n \in \mathbb{N}$.

On note également $S_n = X_1 + \dots + X_n$ pour tout $n \geq 1$.

On a alors la convergence en loi

$$\frac{S_n - n\mu}{\sqrt{n}} \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{\mathcal{L}} \mathcal{N}(0, \sigma^2).$$

Application 36. (En statistiques)

On considère le modèle statistique $(\{0, 1\}^n, \{\mathcal{B}(\theta)^{\otimes n}\}_{\theta \in]0, 1[})$ du jeu de pile ou face. Alors l'estimateur des moments \bar{X}_n construit avec le n -échantillon (X_1, \dots, X_n) est asymptotiquement normal, de vitesse \sqrt{n} , car le théorème central limite donne :

$$\sqrt{n}(\bar{X}_n - \theta) \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{} \mathcal{N}(0, \theta(1 - \theta)).$$

3 D'autres applications de l'indépendance

3.1 Vecteurs gaussiens

Définition 37. Une variable aléatoire $X = (X_1, \dots, X_d) : (\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P}) \rightarrow (\mathbb{R}^d, \mathcal{B}(\mathbb{R}^d))$ est dite gaussienne (on parle de vecteur gaussien) si pour tout $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_d) \in \mathbb{R}^d$, il existe $\mu \in \mathbb{R}$ et $\sigma > 0$ tel que

$$\langle \alpha, X \rangle = \sum_{1 \leq i \leq d} \alpha_i X_i \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2).$$

Proposition 38. *Un vecteur gaussien $X = (X_1, \dots, X_d)$ est entièrement caractérisé par le vecteur des espérances $m = (\mathbb{E}[X_1], \dots, \mathbb{E}[X_d])$ et la matrice de variance-covariance $\Gamma = (\text{Cov}(X_i, X_j))_{1 \leq i, j \leq d}$. On dit que $X \sim \mathcal{N}(m, \Gamma)$.*

Exemple 39. Si G_1, \dots, G_n sont des variables aléatoires indépendantes de loi normale centrée réduite $\mathcal{N}(0, 1)$, alors $G = (G_1, \dots, G_n)$ est un vecteur gaussien, de loi $\mathcal{N}(0, I_n)$.

Sa loi a pour densité $f(x) = (2\pi)^{-d/2} \exp(-\|x\|^2/2)$ par rapport à la mesure de Lebesgue dx sur \mathbb{R}^d .

Proposition 40. *La matrice de variance-covariance Γ est symétrique définie positive. Aussi, il existe toujours une matrice carrée A telle que $\Gamma = A^t A$.*

Théorème 41. *Soit $X = (X_1, \dots, X_d)$ un vecteur gaussien centré, de matrice de variance-covariance égale à $\Gamma = A^t A$. Alors X a la même loi que AG , où G suit une loi $\mathcal{N}(0, I_d)$.*

Théorème 42. *Soit $X = (X_1, \dots, X_d)$ un vecteur gaussien de matrice de covariance Γ . Si les composantes de X sont deux à deux non corrélées (i.e si Γ est diagonale), alors la famille (X_1, \dots, X_d) est mutuellement indépendante.*

3.2 Chaînes de Markov : exemple des marches aléatoires simples

Définition 43. *Soit E un espace d'état. On appelle noyau de transition sur E une fonction*

$$P: \begin{cases} E \times E \rightarrow [0, 1] \\ (x, y) \mapsto p(x, y) \end{cases},$$

tel que pour tout $x \in E$ on ait

$$\sum_{y \in E} p(x, y) = 1.$$

Définition 44. *On appelle chaîne de Markov sur l'espace d'état E de noyau de transition P un quintuplet $(\Omega, \mathcal{F}, (\mathcal{F}_n)_{n \in \mathbb{N}}, (\mathbb{P}_x)_{x \in E}, X = (X_n)_{n \geq 0})$, tel que*

- La suite X est adaptée à la filtration $(\mathcal{F}_n)_{n \geq 0}$.

- $\forall x \in E, \quad X_0 = x \text{ } \mathbb{P}_x\text{-presque sûrement.}$
- $\forall n \geq 0 \quad \forall y \in E \quad \forall x \in E \quad \mathbb{P}_x(X_{n+1} = y | \mathcal{F}_n) = p(X_n, y).$

Exemple 45. (Marche aléatoire sur \mathbb{Z}^d)

On prend $E = \mathbb{Z}^d, d \geq 1$. On se donne μ une probabilité sur \mathbb{Z}^d et une suite $(\xi_i)_{i \geq 1}$ de variables aléatoires *i.i.d* sur un espace probabilisable (Ω, \mathcal{F}) , à valeurs dans \mathbb{Z}^d et de loi μ .

On pose $X_0 = 0$ et pour tout $n \geq 1, X_n = \xi_1 + \dots + \xi_n$.

Alors $(\Omega, \mathcal{F}, (\sigma(X_n))_{n \in \mathbb{N}}, (\mathbb{P}_x)_{x \in \mathbb{Z}^d}, X = (X_n)_{n \geq 0})$ est une chaîne de Markov sur \mathbb{Z}^d de noyau de transition $p(x, y) = \mu(y - x)$, avec $\mathbb{P}_x = \delta_0$ pour tout $x \in \mathbb{Z}^d$.

Dans ce qui suit, on se donne un espace d'état E , un noyau de transition P et une chaîne de Markov $(\Omega, \mathcal{F}, (\mathcal{F}_n)_{n \in \mathbb{N}}, (\mathbb{P}_x)_{x \in E}, X = (X_n)_{n \geq 0})$. On se donne un élément $x \in E$.

Définition 46. *On définit le nombre N_x de visites en x et le premier temps T_x de retour en x par*

$$N_x := \sum_{n \in \mathbb{N}} \mathbf{1}_{\{X_n = x\}} \quad \text{et} \quad T_x := \inf \{N \geq 1 : X_N = x\}.$$

Proposition 47. *Une et une seule des deux situations suivantes a lieu :*

- $\mathbb{P}_x(T_x < \infty) = 1$. Dans ce cas, $N_x = +\infty \text{ } \mathbb{P}_x\text{-p.s.}$ On dit que l'état x est récurrent.
- $\mathbb{P}_x(T_x < \infty) < 1$. Dans ce cas, $N_x < \infty \text{ } \mathbb{P}_x\text{-p.s.}$, et de plus, $\mathbb{E}_x[N_x] = \frac{1}{\mathbb{P}_x(T_x = +\infty)}$. On dit que l'état x est transient.

Développement 2 :

Exemple 48. (Récurrence de la marche aléatoire simple sur \mathbb{Z}^d)

La marche aléatoire simple sur \mathbb{Z} et sur \mathbb{Z}^2 est récurrente. La marche aléatoire simple sur \mathbb{Z}^d avec $d \geq 3$ est transiente.