

Rappel: **Espérance:** 1) Ω fini ou dén $\rightsquigarrow p: \Omega \rightarrow [0,1]$
 fct de mesure, v.a. $X: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$

$$E_p[X] = \sum_{\omega \in \Omega} p(\omega) X(\omega)$$

2) $\Omega = \mathbb{R}^d \rightsquigarrow f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}_+$ densité.
 $X: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ v.a.

$$E_f[X] = \int_{\mathbb{R}^d} X(x) f(x) dx$$

Cas 2: Si on connaît la loi de X :

1) X est discrète: $\mathbb{P}(X \in \mathcal{D}_X) = 1$

$$E[X] = \sum_{x \in \mathcal{D}_X} x \mathbb{P}(X=x)$$

2) X continue avec densité f_X :

$$E[X] = \int_{-\infty}^{\infty} x f_X(x) dx$$

Thm:

$$E[g(X)] = \begin{cases} \sum_{x \in \mathcal{D}_X} \mathbb{P}(X=x) g(x) & \text{cas disc.} \\ \int_{-\infty}^{\infty} g(x) f_X(x) dx & \text{cas cont.} \end{cases}$$

Valeur al: (X_1, \dots, X_d) , X_1, \dots, X_d v.a.

$\vdash \dots \vdash$

x_1, \dots, x_d , x_1, \dots, x_d v.a.

$$E[(x_1, \dots, x_d)] = (E[x_1], \dots, E[x_d])$$

| v.a. | vect. al |
|---------------------------------|--|
| $F_X(t) = \mathbb{P}(X \leq t)$ | $F_X(t_1, \dots, t_d) = \mathbb{P}(X_1 \leq t_1, X_2 \leq t_2, \dots, X_d \leq t_d)$ |

Formule de changement de variable

Situation: X vect. al. continue, $\varphi: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^d$

Q? si on connaît la loi de X ,
que peut-on dire sur la loi
de $\varphi(X)$?

Rappel: $\varphi: U \rightarrow V$, $U, V \subset \mathbb{R}^d$ ouverts

* φ est cont. différentiable si

$\frac{\partial}{\partial x_i} \varphi(x_1, \dots, x_d)$ existe et est continue

$\forall i=1, \dots, d$.

* Matrice Jacobienne de φ :

$$D_\varphi(x) = \begin{pmatrix} \frac{\partial \varphi_1}{\partial x_1}(x) & \dots & \frac{\partial \varphi_1}{\partial x_d}(x) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial \varphi_d}{\partial x_1}(x) & \dots & \frac{\partial \varphi_d}{\partial x_d}(x) \end{pmatrix}$$

$$\left(\begin{array}{ccc} \vdots & & \partial x_d \\ \frac{\partial \varphi_d(x)}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial \varphi_d(x)}{\partial x_d} \end{array} \right)$$

où $\varphi(x_1, \dots, x_d) = (\varphi_1(x_1, \dots, x_d), \dots, \varphi_d(x_1, \dots, x_d))$

*1) det le determinant d'une matrice.

Thm: Soit $d \geq 1$, $U, V \subset \mathbb{R}^d$ des ouverts

et $\varphi: U \rightarrow V$ une bijection cont. diff. telle que $\det D\varphi(x) \neq 0 \quad \forall x \in U$.

Alors, $\forall f: V \rightarrow \mathbb{R}$ on a

$$\int_U dy_1 \dots dy_d f(\varphi(y)) |\det D\varphi(y)| = \int_V dx_1 \dots dx_d f(x).$$

Corollaire: $X: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^d$ un vecteur aléatoire

et φ comme dans le théorème. Si X est continue avec densité f_X , alors

$Y = \varphi(X)$ est un vect. al. continue avec densité:

$$\begin{aligned} f_Y(y) &= f_X(\varphi^{-1}(y)) \underbrace{|\det D\varphi^{-1}(y)|}_{= \frac{1}{|\det D\varphi(\varphi^{-1}(y))|}} \\ &= \frac{1}{|\det D\varphi(\varphi^{-1}(y))|} \end{aligned}$$

Cas $d=1$:

$$f_Y(y) = \frac{1}{|\varphi'(\varphi^{-1}(y))|} f_X(\varphi^{-1}(y))$$

Expl.

Soit X une v.a. uniforme sur $[0,1]$: X est continue avec densité

$$f_X(x) = \mathbb{1}_{[0,1]}(x).$$

Soit $a \in \mathbb{R}$, $r > 0$.

$Y = a + rX$ une autre v.a.

Calculons la loi de Y . Par le cor:

$$f_Y(y) = f_X(\varphi^{-1}(y)) \frac{1}{|\varphi'(\varphi^{-1}(y))|}$$

avec $\varphi(x) = a + rx$, $\varphi^{-1}(y) = \frac{y-a}{r}$

$$\varphi'(x) = r$$

$$\hookrightarrow f_Y(y) = \mathbb{1}_{[0,1]} \left(\frac{y-a}{r} \right) \cdot \frac{1}{r}$$

$$= \mathbb{1}_{[0,r]}(y-a) \cdot \frac{1}{r}$$

$$= \mathbb{1}_{[a, a+r]}(y) \cdot \frac{1}{r}$$

$$= \mathbb{1}_{[a, r+a]}(y) \cdot \frac{1}{r}$$

$\leadsto Y$ est une v.a. uniforme sur $[a, r+a]$.

Moments et fonction génératrice des moments

Def pour $p > 0$, le moment d'ordre p

d'une v.a. X est $E[X^p]$.

Δ n'est défini que si $E[|X|^p] < \infty$.

Dans ce cours: $p \in \mathbb{N}^*$.

Intéret: $E[X^p]$ est définie si $P(|X| \geq k)$ tend vers 0 assez vite avec k .

$$\text{Si } f_X(x) = c_\alpha \frac{1}{(1+x)^\alpha} \mathbb{1}_{[1, +\infty)}(x),$$

Pour quels α , X admet-elle un moment d'ordre p ?

Pour que $E[|X|^p] < \infty$, on veut _____

$$E[|X|^p] = \int_{-\infty}^{\infty} |x|^p f_X(x) dx = c_{\alpha} \int_0^{\infty} \frac{1}{(1+x)^{\alpha}} x^p dx < \infty$$

l'int. est finie s.l.i. $\int_1^{\infty} x^{p-\alpha} dx < \infty$

ssi $p - \alpha < -1 \Leftrightarrow \alpha > p + 1$.

Rem: Admettre un moment d'ordre p donne de l'info sur les queues de distribution de X .

Question: Si on sait $E[|X|^p] < \infty \forall p \in \mathbb{N}$,
et on sait calculer $E[X^p] \forall p \in \mathbb{N}$.
Connait-on la loi de X ?

Réponse: en général non! mais...

Déf: On dit que X admet des moments exponentiels si il existe $S > 0$ t.q.
 $E[e^{tX}] < \infty \forall |t| < S$.
Dans ce cas, $(E[X^p])_{p \geq 1}$ caractérise la loi de X . En particulier, si X est bornée.

exponentiels si il existe $\delta > 0$ t.q.

$$E[e^{tX}] < \infty \quad \forall |t| < \delta.$$

Dans ce cas, $(E[X^p])_{p \geq 1}$ caractérise la loi de X . En particulier, si X est bornée.

Déf: Fonction génératrice des moments de X :

$$M_X(t) = E[e^{tX}].$$

Thm: Si $\exists \delta > 0$ t.q. $M_X(t) = M_Y(t) \quad \forall |t| < \delta$,

Alors X a la même loi que Y .

Exo: $M_X(t) < \infty$ pour $|t| < \delta \Rightarrow E[X^p] < \infty \quad \forall p \in \mathbb{N}$.

Un petit calcul formel:

$$\begin{aligned} E[e^{tX}] &= E\left[\sum_{n \geq 0} \frac{(tX)^n}{n!}\right] = \sum_{n \geq 0} E\left[\frac{(tX)^n}{n!}\right] \\ &= \sum_{n \geq 0} \frac{t^n}{n!} E[X^n] \end{aligned}$$

Expl: On joue à pile ou face, on gagne 1 CHF si pile et perd 1 CHF si face.

x peut être perd 1 CHF si face.

$$\Leftrightarrow \Omega = \{\text{Pile}, \text{Face}\}, \quad p(\text{Pile}) = p(\text{Face}) = 1/2$$

$$X: \Omega \rightarrow \mathbb{R}, \quad X(\text{Pile}) = 1, \quad X(\text{Face}) = -1.$$

$$\begin{aligned} E[X] &= 0, \quad E[X^p] = (X(\text{Pile}))^p p(\text{Pile}) + (X(\text{Face}))^p p(\text{Face}) \\ &= 1^p \frac{1}{2} + (-1)^p \frac{1}{2} \\ &= \begin{cases} 1 & \text{pour } p \text{ pair} \\ 0 & \text{pour } p \text{ impair} \end{cases} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} M_x(t) &= E[e^{tX}] = p(\text{Pile}) e^{tX(\text{Pile})} + p(\text{Face}) e^{tX(\text{Face})} \\ &= \frac{1}{2} e^t + \frac{1}{2} e^{-t} = \cosh(t) \\ &= \sum_{n \geq 0} \frac{t^n}{n!} \mathbb{1}_{n \text{ pair}} \end{aligned}$$

Proba conditionnelles

Situation: On joue au poker Texas Hold'em.

On veut comprendre l'influence d'infos sur nos chances de gain.

① aucune info \Leftrightarrow Proba unif sur les parties

② on tire A_0, A_4 \Leftrightarrow plus proba unif

$P(\text{Gagner}) \Leftrightarrow \text{fréquence de gain} \Leftrightarrow \frac{\# \text{ gagnées}}{\# \text{ parties}}$

$P(\text{Gagner} \mid A \heartsuit A \spadesuit) \Leftrightarrow \text{fréquence de gain parmi les parties où j'ai obtenu } A \heartsuit A \spadesuit$

$$= \frac{\# \text{ gagnées avec } A \heartsuit A \spadesuit}{\# \text{ jouées avec } A \heartsuit A \spadesuit}$$

$$= \frac{\# \text{ gagnées avec } A \heartsuit A \spadesuit}{\# \text{ parties}} \cdot \frac{\# \text{ parties}}{\# \text{ jouées avec } A \heartsuit A \spadesuit}$$

$$= \frac{P(\text{Gagner et } A \heartsuit A \spadesuit)}{P(A \heartsuit A \spadesuit)}$$

\hookrightarrow on va définir la proba de A conditionnellement à B par

$$P(A \mid B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$