

* **Espaces probabilisés.** $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ est un espace probabilisé (on dit aussi parfois espace de probabilité) si \mathcal{A} est une tribu sur Ω et \mathbb{P} est une probabilité (on dit aussi parfois *mesure de probabilité*) sur (Ω, \mathcal{A}) .

* **Tribu.** Un ensemble \mathcal{A} de sous-ensembles de Ω ($\mathcal{A} \subset \mathcal{P}(\Omega)$) est une tribu sur Ω si :

- (1) $\Omega \in \mathcal{A}$.
- (2) Pour tout $A \in \mathcal{A}$, on a $\bar{A} = \Omega \setminus A \in \mathcal{A}$.
- (3) Pour toute suite $(A_n) \in \mathcal{A}^{\mathbb{N}}$ d'éléments de \mathcal{A} , on a $\bigcup_{n \geq 0} A_n \in \mathcal{A}$.

On dit que les éléments de \mathcal{A} sont les *événements*.

⊗ ATTENTION. Un événement est **toujours** un sous-ensemble de Ω .

* **Probabilité.** Une probabilité \mathbb{P} est une

$$\text{application } \mathbb{P} : \mathcal{A} \rightarrow [0, 1]$$

telle que

- (1) $\mathbb{P}(\Omega) = 1$
- (2) Pour toute suite $(A_n) \in \mathcal{A}^{\mathbb{N}}$ d'événements de \mathcal{A} deux à deux disjoints, on a

$$\mathbb{P} \left(\bigcup_{n \geq 0} A_n \right) = \sum_{n=0}^{\infty} \mathbb{P}(A_n).$$

La modélisation probabiliste consiste à décrire une expérience a priori aléatoire par la donnée d'un espace probabilisé.

* **Indépendance.** Soit $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ un espace probabilisé. Soit I un ensemble. Des événements $(A_i)_{i \in I}$ sont indépendants (sous-entendu **mutuellement** et relativement à \mathbb{P}) si pour tout nombre fini d'indices i_1, i_2, \dots, i_n on a

$$\mathbb{P} \left(\bigcap_{1 \leq k \leq n} A_{i_k} \right) = \prod_{k=1}^n \mathbb{P}(A_{i_k}).$$

Ou encore, écrit autrement, $\mathbb{P}(A_{i_1} \cap A_{i_2} \cap \dots \cap A_{i_n}) = \mathbb{P}(A_{i_1}) \cdot \mathbb{P}(A_{i_2}) \cdot \dots \cdot \mathbb{P}(A_{i_n})$.

⊗ ATTENTION. La notion d'indépendance d'une suite d'événements est très forte : elle fait intervenir beaucoup de conditions d'égalités (une pour chaque sous-ensemble fini de I).

* **Les règles du jeu.**

- (a) $\mathbb{P}(\emptyset) = 0$.
- (b) Pour tout $A \in \mathcal{A}$, on a $\mathbb{P}(\bar{A}) = 1 - \mathbb{P}(A)$.
- (c) Si $A, B \in \mathcal{A}$ et $A \subset B$, alors $\mathbb{P}(A) \leq \mathbb{P}(B)$ et $\mathbb{P}(B \setminus A) = \mathbb{P}(B) - \mathbb{P}(A)$.
- (d) Si $A, B \in \mathcal{A}$, on a $\mathbb{P}(A \cup B) = \mathbb{P}(A) + \mathbb{P}(B) - \mathbb{P}(A \cap B)$ (généralisation : formule du crible).

* **Du fini à l'infini.** Soit $(A_n) \in \mathcal{A}^{\mathbb{N}}$ une suite d'événements.

- (e) On a $\mathbb{P} \left(\bigcup_{n \geq 0} A_n \right) \leq \sum_{n \geq 0} \mathbb{P}(A_n)$.
- (f) (**Union croissante**) Si (A_n) est **croissante pour l'inclusion** (càd $A_k \subset A_{k+1}$ pour tout $k \geq 0$), alors $\mathbb{P}(A_n) \rightarrow \mathbb{P} \left(\bigcup_{n \geq 0} A_n \right)$ quand $n \rightarrow \infty$.
- (g) (**Intersection décroissante**) Si (A_n) est **décroissante pour l'inclusion** (càd $A_{k+1} \subset A_k$ pour tout $k \geq 0$), alors $\mathbb{P}(A_n) \rightarrow \mathbb{P} \left(\bigcap_{n \geq 0} A_n \right)$ quand $n \rightarrow \infty$.

X2016 – PC 1

RAPPELS : dictionnaire entre vocabulaire ensembliste et probabiliste

Soit $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ un espace probabilisé. On considère $A, B \in \mathcal{A}$ et $(A_n)_{n \geq 1} \in \mathcal{A}^{\mathbb{N}^*}$ des événements.

Vocabulaire ensembliste	Vocabulaire des probas/modélisation
	L'ensemble des événements
	Univers / événement certain
	Issue / réalisation / résultat possible / aléa
	A est réalisé (par l'issue ω)
	Événement impossible - jamais réalisé
	Événement « A ou B est réalisé »
	Événement « Au moins l'un des A_i est réalisé »
	Événement « A et B sont réalisés »
	Événement « Tous les A_i sont réalisés »
	Événement contraire de A / A n'est pas réalisé
	A et B sont incompatibles
	Implication : si A est réalisé, alors B l'est
	A est presque sûr / presque sûrement A est réalisé
	A est négligeable
	Quelque chose d'aléatoire