

# Statistique Cours 1

$$\mu = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N x_k; \text{ si la limite existe.}$$

- 1° Estimation ponctuelle  $\hat{\theta}$   
 $\theta$  estimer la vraie valeur de  $\theta \in \Theta$   
(avec  $\alpha\%$  de risque)
- 2° Intervalle de confiance  
 $\theta_- \leq \theta \leq \theta_+$  (avec  $\alpha\%$  de risque)
- 3° Test d'hypothèses  $\theta = \theta_0 \cup \theta_1, \theta_0 \cap \theta_1 = \emptyset$   
Hypothèses  
 $\theta \in \theta_0$   
 $\theta \in \theta_1$

$$\begin{array}{l} w_1 \quad m_1 \text{ fois} \quad 0 \leq m_1 \leq N \\ w_2 \quad m_2 \text{ fois} \quad - \\ f(w_1) = \frac{m_1}{m} \quad \text{fréquence de } w_1 \\ f(w_2) = \frac{m_2}{m} \quad \text{---} \quad w_2 \end{array}$$

$$P(w_i) = \frac{m_i}{m} \quad \begin{array}{l} m_i \text{ --- nbre de cas favorables} \\ m \text{ --- nbre de cas total.} \end{array}$$

$A \in \mathcal{P}(\Omega)$  événement

$$\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\} \quad \mathcal{A} = \{2, 4, 6\}$$

$$P(A \cup B) \leq P(A) + P(B)$$

$$P(A \cup B) = P(A) + P(B) - P(A \cap B)$$



Probabilité conditionnelle B si A

$$P(B|A) = \frac{P(A \cap B)}{P(A)} \Rightarrow P(A \cap B) = P(A) \cdot P(B|A) = P(B)P(A|B)$$

$$\Downarrow$$

Bayes :  $P(B|A) = \frac{P(B)P(A|B)}{P(A)}$

$X \subset \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow E \subset \mathbb{R}$ , E discret  
 $\forall A \in \mathcal{X} \rightarrow X(A)$   
 $\Downarrow$   
valeur aléatoire

$X : \mathcal{P}(\Omega) \rightarrow \mathbb{N}$   
 $\forall x \in \mathbb{N} X^{-1}(x) \in \mathcal{P}(\Omega)$

Fct de répartition

$$F(x \leq a) = \int_{-\infty}^a f(x) dx$$

$f(x) =$  densité de probabilité

dérivée de la fonction de répartition

$$P(a \leq X \leq b) = F(X \leq b) - F(X \leq a)$$

$$\int_{-\infty}^b f(x) dx - \int_{-\infty}^a f(x) dx = \int_a^b f(x) dx$$

$$F(x \leq X \leq x) = 0.$$

Notations :

$\hat{\mu}_x$  estimation de  $\mu$

$\hat{\mu} = \bar{x} = m_x$

stat  $\swarrow$   $\downarrow$   $\searrow$  moyenne spatiale

traitement du signal  
moyenne temporelle