

Chapitre 3

Fonctions caractéristiques

3.1 Transformé de Fourier d'une mesure bornée

Définition 3.1. Soient $x = (x_1, \dots, x_n)^t$ et $y = (y_1, \dots, y_n)^t$ deux éléments de \mathbb{R}^n . Le produit scalaire usuel de x et y est donné par :

$$\langle x, y \rangle = x_1 y_1 + \dots + x_n y_n.$$

Définition 3.2. Soit $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ un espace de probabilité et les variables aléatoires considérées sont supposées définies sur cet espace. $(\mathbb{R}^n, \mathfrak{B}(\mathbb{R}^n))$ est un espace mesurable où \mathbb{R}^n est muni de la tribu de Borel $\mathfrak{B}(\mathbb{R}^n)$. Une variable aléatoire X à valeurs complexes est une application mesurable de la forme

$$X = X_1 + iX_2$$

pour deux variables aléatoires réelles X_1 et X_2 appelées partie réelle et partie imaginaire de X respectivement.

Définition 3.3. On dit qu'une variable aléatoire complexe X est intégrable si les v.a.r. X_1 et X_2 sont intégrables. Dans ce cas l'espérance de X est alors définie par :

$$\mathbb{E}(X) = \mathbb{E}(X_1) + i\mathbb{E}(X_2).$$

Définition 3.4. Transformée de Fourier d'une mesure bornée. Soit μ une mesure bornée sur \mathbb{R}^n muni de sa mesure borélienne μ . On appelle transformée de Fourier de μ l'application $\hat{\mu}$ de \mathbb{R}^n dans \mathbb{C} définie par :

$$\forall t \in \mathbb{R}^n : \hat{\mu}(t) = \int_{\mathbb{R}^n} e^{i\langle x, t \rangle} \mu(dx).$$

Remarque 3.1.1. La transformée de Fourier d'une mesure bornée est bien définie étant donné que

$$\forall t \in \mathbb{R}^n : \int_{\mathbb{R}^n} |e^{i\langle x, t \rangle}| \mu(dx) \leq \mu(\mathbb{R}^n) < \infty.$$

De plus, si la mesure bornée μ admet une densité f par rapport à la mesure de Lebesgue sur \mathbb{R}^n , alors

$$\forall t \in \mathbb{R}^n : \hat{\mu}(t) = \int_{\mathbb{R}^n} e^{i\langle x, t \rangle} f(x) dx.$$

On définit alors la fonction caractéristique d'une variable aléatoire à partir de la transformée de Fourier de sa densité.

3.2 Fonctions caractéristiques d'un vecteur aléatoire

Définition 3.5. Fonction caractéristique. Soit X un vecteur aléatoire de \mathbb{R}^n . On appelle fonction caractéristique de X et on note ϕ_X la transformée de Fourier de sa loi \mathbb{P}_X c'est-à-dire la fonction vectorielle et à valeurs complexes définie par :

$$\phi_X : \begin{array}{l} \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{C} \\ t \rightarrow \int_{\mathbb{R}^n} e^{i\langle x, t \rangle} d\mathbb{P}_X. \end{array}$$

La loi d'une variable aléatoire étant par construction une mesure de probabilité, ϕ_X existe pour toute variable aléatoire X . De plus, d'après le théorème de transfert $\phi_X(t) = \mathbb{E} [e^{i\langle X, t \rangle}] = \mathbb{E} [e^{i \sum_{j=1}^n t_j X_j}] = \int_{-\infty}^{\infty} e^{it'x} f_X(x) dx$.

Définition 3.6. La fonction caractéristique d'un vecteur aléatoire discret X de loi P_X est donnée par :

$$\phi_X(t) = \mathbb{E} [e^{i\langle X, t \rangle}] = \sum_j e^{it'x} \mathbb{P}_X(X_j = x_j).$$

Exemple 3.2.1. Soit X une v.a. unidimensionnelle suivant une loi géométrique $G(p)$ avec $p \in]0, 1[$. Calculons sa fonction caractéristique.

$$\begin{aligned} \forall t \in \mathbb{R} : \phi_X(t) &= \sum_{k=1}^{\infty} p(1-p)^{k-1} e^{itk} \\ &= \frac{p}{1-p} \sum_{k=1}^{\infty} ((1-p)e^{it})^k \\ &= \frac{p}{1-p} \cdot \frac{(1-p)e^{it}}{1 - (1-p)e^{it}} = \frac{pe^{it}}{1 - (1-p)e^{it}}. \end{aligned}$$

Exemple 3.2.2. Soit X une variable aléatoire suivant une loi exponentielle $Exp(\lambda)$ de paramètre $\lambda \in \mathbb{R}_+^*$.

$$\begin{aligned} \forall t \in \mathbb{R} : \phi_X(t) &= \int_0^{\infty} \lambda e^{-\lambda x} e^{itx} dx \\ &= \frac{\lambda}{\lambda - it}. \end{aligned}$$

Théorème 3.2.1. Soit $X = (X_1, X_2, \dots, X_n)^t$ un vecteur aléatoire à valeurs dans \mathbb{R}^n . La fonction caractéristique ϕ_X de X vérifie les propriétés suivantes :

(i) $\forall u \in \mathbb{R}^n : |\phi_X(u)| \leq \phi_X(0) = 1$ où 0 est le vecteur nul de \mathbb{R}^n ;

(ii) $\forall j \in \{0, 1, \dots, n\}$ et $\forall u_j \in \mathbb{R} : \phi_{X_j}(u_j) = \phi_X(0, \dots, u_j, \dots, 0)$

(iii) $\forall u \in \mathbb{R}^n : \overline{\phi_X(u)} = \phi_X(-u)$.

(iv) Si on pose $Y = AX + b$ où A est une matrice $p \times n$ et b un vecteur de \mathbb{R}^p on a, pour tout u dans \mathbb{R}^p :

$$\phi_Y(u) = e^{i\langle u, b \rangle} \phi_X(A^t u),$$

où A^t est la matrice transposée de A .

Démonstration. (i) On a

$$\begin{aligned} |\phi_X(u)| &= \left| \int e^{i\langle u, x \rangle} d\mathbb{P}_X \right| \leq \int |e^{i\langle u, x \rangle}| dP_X \\ &= \int dP_X(x) = 1 \end{aligned}$$

et

$$\phi_X(0) = 1.$$

(ii) Par définition, on a :

$$\phi_X(0) = (0, \dots, u_j, \dots, 0) = \mathbb{E}(e^{iu_j X_j}) = \phi_{X_j}(u_j).$$

(iii) On peut écrire :

$$\begin{aligned} \phi_X(-u) &= \mathbb{E}(e^{i\langle -u, X \rangle}) = \mathbb{E}(e^{-i\langle u, X \rangle}) \\ &= \mathbb{E}(\overline{e^{i\langle u, X \rangle}}) = \overline{\mathbb{E}(e^{i\langle u, X \rangle})} = \overline{\phi_X(u)}. \end{aligned}$$

(iv) On a

$$\begin{aligned} \phi_Y(u) &= \mathbb{E}(e^{i\langle u, Y \rangle}) = \mathbb{E}(e^{i\langle u, AX \rangle + i\langle u, b \rangle}) \\ &= e^{i\langle u, b \rangle} \mathbb{E}(e^{i\langle A^t u, X \rangle}) = e^{i\langle u, b \rangle} \phi_X(A^t u). \end{aligned}$$

Théorème 3.2.2. Une famille $(X_j)_{j=1, \dots, n}$ constitue une famille de v.a.r. indépendantes si et seulement si, pour tout $u = (u_1, \dots, u_n) \in \mathbb{R}^n$, on a :

$$\phi_{(X_1, \dots, X_n)}(u) = \prod_{j=1}^n \phi_{X_j}(u_j).$$

Démonstration. On a

$$\phi(u) = \mathbb{E} \left[e^{i \sum_{j=1}^n u_j X_j} \right] = \mathbb{E} \left[e^{iu_1 X_1} \times \dots \times e^{iu_n X_n} \right].$$

D'autre parts, si $X_1 \perp X_2 \perp \dots \perp X_n$, alors on a $h_1(X_1) \perp h_2(X_2) \perp \dots \perp h_n(X_n)$ avec $h_i(X_i) = e^{it_j X_j}$, ce qui implique le résultat

$$\mathbb{E} [h_1(X_1) \dots h_n(X_n)] = \mathbb{E} [h_1(X_1)] \dots \mathbb{E} [h_n(X_n)].$$

On obtient donc

$$\mathbb{E} [e^{iu_1 X_1} \dots e^{iu_n X_n}] = \mathbb{E} [e^{iu_1 X_1}] \dots \mathbb{E} [e^{iu_n X_n}],$$

c'est-à-dire

$$\phi_{(X_1, \dots, X_n)}(u) = \prod_{j=1}^n \phi_{X_j}(u_j).$$

Exercice 3.2.3. Quelle est l'expression de la fonction caractéristique pour $Y = X_1 + X_2 + \dots + X_n$ si les variables X_1, X_2, \dots, X_n sont indépendantes et identiquement distribuées (iid) ?

Solution. On a :

$$\phi_Y(u) = \mathbb{E}(e^{iuY}) = \mathbb{E} [e^{iu(X_1+X_2+\dots+X_n)}].$$

Puisque $X_1 \perp X_2 \perp \dots \perp X_n$, on a $\mathbb{E} [e^{iuX_1} \times \dots \times e^{iuX_n}] = \mathbb{E} [e^{iuX_1}] \dots \mathbb{E} [e^{iuX_n}]$, on peut donc écrire $\phi_Y(u) = \phi_{X_1}(u) \times \dots \times \phi_{X_n}(u)$. Puisque les variables sont identiquement distribuées, leur fonction caractéristique est identique et l'on obtient

$$\phi_Y(u) = [\phi_{X_1}(u)]^n.$$

3.3 Moments et fonction caractéristique

Moments de variables aléatoires réelles

Définition 3.7. (Espace L^p). Soit p un réel tel que $1 \leq p < \infty$. On dit qu'une variable aléatoire X appartient à l'espace $L^p(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ si elle est de puissance p -intégrable, i.e. si

$$\mathbb{E} |X|^p < \infty.$$

La norme sur $L^p(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ est :

$$\|X\|_p = \mathbb{E}(|X|^p)^{\frac{1}{p}} = \left(\int |X|^p d\mathbb{P}_X \right)^{\frac{1}{p}}.$$

Définition 3.8. Pour une variable aléatoire X dans $L^p(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$, on appelle

- Moment d'ordre p le réel : $\mathbb{E}X^p$.
- Moment absolu d'ordre p le réel : $\mathbb{E} | X |^p$.
- Moment centré d'ordre p le réel : $\mathbb{E}((X - \mathbb{E}X)^p)$.

Théorème 3.3.1. (Inégalité de Hölder). Pour tous réels p et q tels que $p > 1$, $q > 1$ et $1/p + 1/q = 1$ et toutes v.a. X et Y respectivement dans $L^p(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ et $L^q(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$, on a

$$\| XY \| \leq \| X \|_p \| Y \|_q .$$

Théorème 3.3.2. (Inégalité de Minkowski). Pour tous réels p et q tels que $p > 1$, $q > 1$ et $1/p + 1/q = 1$ et toutes v.a. X et Y respectivement dans $L^p(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ et $L^q(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$, on a

$$\| X + Y \| \leq \| X \|_p + \| Y \|_q .$$

Définition 3.9. (Espace L^2) L'inégalité de Hölder, vue précédemment, appliquée pour $p = q = 2$ est souvent appelée inégalité de Schwartz.

Proposition 3.3.3. Soit X et Y deux v.a.r. dans L^2 . On a

$$\| X + Y \| \leq \| X \|_2 \| Y \|_2 .$$

Définition 3.10. (Normes usuelles sur \mathbb{R}^n)

- Pour tout $x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$, $p \in]0, \infty[: x \mapsto \| x \|_p = (\sum_{i=1}^n |x_i|^p)^{\frac{1}{p}}$.
- Pour tout $x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$, $p \in]0, \infty[: x \mapsto \| x \|_\infty = \sup_i |x_i|$.
- Pour tout $x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$, on note $\| x \|_1 = |x_1| + \dots + |x_n|$. Norme L^1

Théorème 3.3.4. Soit $X = (X_1, X_2, \dots, X_n)^t$ un vecteur aléatoire. Si $\| X \|_k$ admet une espérance finie pour $k \in \mathbb{N}^*$, alors ϕ_X est k fois continûment différentiable et on a :

$$\frac{\partial^k \phi_X}{\partial u_{j_1} \dots \partial u_{j_k}}(u) = i^k \mathbb{E}[X_{j_1} X_{j_2} \dots X_{j_k} e^{i \langle u, X \rangle}], \quad (3.1)$$

pour tout $u = (u_1, \dots, u_n)^t \in \mathbb{R}^n$ et tout entiers j_1, \dots, j_k distincts choisis dans $\{1, 2, \dots, k\}$. En particulier, on a

$$\frac{\partial^k \phi_X}{\partial u_{j_1} \dots \partial u_{j_k}}(0) = i^k \mathbb{E}[X_{j_1} X_{j_2} \dots X_{j_k}]. \quad (3.2)$$

Application

Calcul des moments $\mathbb{E}(X_1 \dots X_n)$ en fonction des dérivées de ϕ_X en 0. Par exemple, si X est à valeurs réelles et de carré intégrable, on a

$$\mathbb{E}(X) = i \phi'_X(0); \mathbb{E}(X^2) = -\phi''_X(0).$$

3.4 Fonction génératrice

Définition 3.11. Soit X une variable aléatoire à valeurs dans \mathbb{N} . On appelle fonction génératrice de X et on note G_X la fonction définie sur le disque unité du plan complexe par :

$$\forall |u| \leq 1, G_X(u) = \mathbb{E}(u^X) = \sum_n u^n \mathbb{P}(X = n).$$

On note que

$$G_X(1) = 1 \text{ et } \phi_X(u) = G_X(e^{iu}).$$

Proposition 3.4.1. 1. La fonction génératrice G_X est continue sur son domaine de définition et est de classe C^1 sur le domaine ($|u| < 1$).

2. La fonction génératrice G_X caractérise la loi \mathbb{P}_X . Soit pour tout $n \in \mathbb{N}$

$$\mathbb{P}(X = n) = \frac{1}{n!} G_X^{(n)}(0).$$

3. La fonction génératrice G_X admet une dérivée à gauche en 1 $G'_X(1)$ si et seulement si $\mathbb{E}(X)$ existe et est fini. Dans ce cas

$$\mathbb{E}(X) = G'_X(1).$$

4. Plus généralement, la fonction génératrice G_X admet une dérivée à gauche d'ordre r ($r \in \mathbb{N}^*$) en 1 ssi le moment factoriel d'ordre r existe et est fini. Dans ce cas :

$$\mathbb{E}(X(X-1)\dots(X-r+1)) = G_X^{(r)}.$$

En particulier

$$\mathbb{E}(X(X-1)) = G_X''(1), V(X) = G_X''(1) + G_X'(1) - (G_X'(1))^2.$$

5. Soit X_1, X_2, \dots, X_n des v.a entières indépendantes. On pose

$$S_n = \sum_{k=1}^n X_k.$$

Alors

$$\forall |u| \leq 1, G_{S_n}(u) = \prod_{k=1}^n G_{X_k}(u).$$

3.4.1 Fonction génératrice des moments

Définition 3.12. Soit X une variable aléatoire réelle. On considère la fonction de variable réelle u

$$g_X(u) = \mathbb{E}(e^{uX}), u \in \mathbb{R}.$$

Si g_X est définie dans un voisinage ouvert de l'origine, elle est appelée fonction génératrice des moments de X .

Proposition 3.4.2. Soit X une v.a de fonction génératrice des moments g_X .

1. La fonction g_X est convexe et caractérise la loi de X .
2. Pour tous réels a et b , on a

$$g_{aX+b}(u) = e^{bu} g_X(au).$$

En particulier si la loi de X est symétrique alors g_X est paire.

3. Soit (X, Y) un couple de variables aléatoires indépendantes de fonctions génératrices des moments g_X et g_Y respectivement. Alors la somme $X + Y$ admet une fonction génératrice des moments et

$$g_{X+Y} = g_X g_Y.$$

Théorème 3.4.3. [9] Soit X une v.a de fonction génératrice des moments g_X . On suppose que g_X est définie sur un intervalle ouvert I centré en 0. Alors

1. Pour tout $r \geq 1$

$$\mathbb{E}(X^r) < \infty \quad g_X^{(r)}(0) = \mathbb{E}(X^r).$$

2. Pour tout $u \in I$

$$g_X(u) = 1 + \sum_{r \geq 1} \frac{u^r}{r!} \mathbb{E}(X^r).$$