

Grands Théorèmes d'Intégration

0.0.1 Théorème (Borel-Cantelli)

Soit $(A_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de sous-ensembles d'un espace mesuré (E, \mathcal{A}, μ) . Alors, si $\sum_{n \geq 1} \mu(A_n) < \infty$, on a $\mu(\limsup_{n \rightarrow +\infty} A_n) = 0$, où l'on a posé $\limsup_{n \rightarrow +\infty} A_n = \bigcap_{n \geq 1} \bigcup_{k \geq n} A_k$

0.0.2 Théorème (des classes monotones)

Soit \mathcal{C} une famille de parties de E . Si (\mathcal{M}_i) est la famille de classes monotones contenant \mathcal{C} , alors $\bigcap \mathcal{M}_i$ est encore une classe monotone, c'est la plus petite classe monotone contenant \mathcal{C} , on la note $\mathcal{M}(\mathcal{C})$.

Si \mathcal{C} est stable par intersection finie, alors $\mathcal{M}(\mathcal{C}) = \sigma(\mathcal{C})$ est une tribu.

0.0.3 Théorème (Beppo-Levi, théorème de convergence monotone)

Soit $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$, une suite croissante de fonctions mesurables $E \rightarrow \mathbb{R}_+$, avec $f_\infty = \lim \uparrow f_n$ qui est mesurable. Alors, $\lim_{n \rightarrow +\infty} \int f_n d\mu = \int \lim_{n \rightarrow +\infty} \uparrow f_n d\mu = \int f_\infty d\mu$

0.0.4 Lemme (Fatou)

Soit une suite de fonctions $f_n : E \rightarrow \mathbb{R}_+$ mesurables positives. On rappelle que $\liminf (f_n)$ est mesurable, et on a $\int \liminf (f_n) \leq \liminf \int f_n d\mu$

0.0.5 Théorème (Convergence dominée, Lebesgue)

Soit $f_n : E \rightarrow \mathbb{R}$ une suite de fonctions mesurables. On suppose :

- i) $f_n(x) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} f(x)$ μ -presque partout
- ii) $\exists g \in \mathcal{L}_1^+$ telle que $|f_n(x)| \leq g(x) \quad \forall n$ μ -presque partout

Alors, $f_n, f \in \mathcal{L}_1$, et $\int |f_n - f| d\mu \rightarrow 0$. En particulier, $\int f_n d\mu$ converge vers $\int f d\mu$.

0.0.6 Proposition (Lemme de Scheffé)

Soit $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de fonctions $E \rightarrow \mathbb{R}_+$, telles que $f_n \rightarrow f$ μ -presque partout. On suppose $\int f d\mu$ finie et que $\int f_n d\mu$ converge vers $\int f d\mu$. Alors, on a $\int |f_n - f| d\mu \rightarrow 0$

0.0.7 Théorème (Egoroff)

Soit (E, \mathcal{E}, μ) un espace mesuré, de mesure **finie**. Soit $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de fonctions telle que $f_n \rightarrow f$ $\mu(dx)$ -presque partout. Alors, $\forall \varepsilon > 0$, $\exists A, \mu(A) < \varepsilon$, et tel que f_n converge uniformément vers f sur $E - A$

0.0.8 Théorème

On se donne un espace métrique (U, d) et une application $f : U \times E \rightarrow \mathbb{R}$. On suppose que :

- i) $\forall u \in U, f(u, \cdot)x \rightarrow f(u, x) \in \mathcal{L}_1(\mu)$
 - ii) $\mu(dx)$ -presque partout, $f(\cdot, x)u \rightarrow f(u, x)$ est continue en un point u_0
 - iii) $\exists g \in \mathcal{L}_1^+(\mu)$ telle que $|f(u, x)| \leq g(x)$ $\mu(dx)$ -presque partout, $\forall u \in U$
- Alors, $I(u) = \int_E f(u, x) \mu(dx)$ est une application $U \rightarrow \mathbb{R}$, continue en u_0 .

0.0.9 Théorème

Soit I un intervalle ouvert de \mathbb{R} , $u_0 \in I$, et une application $f : I \times E \rightarrow \mathbb{R}$. On suppose que :

- i) $\forall u \in I, f(u, \cdot)x \rightarrow f(u, x) \in \mathcal{L}_1(\mu)$
- ii) $\mu(dx)$ -presque partout, $f(\cdot, x)u \rightarrow f(u, x)$ est dérivable en u_0 de dérivée $\partial_u f(u_0, x)$
- iii) $\exists g \in \mathcal{L}_1^+(\mu)$ telle que $|f(u, x) - f(u_0, x)| \leq g(x)|u - u_0|$ $\mu(dx)$ -presque partout, $\forall u \in U$

Alors, $F(u) = \int_E f(u, x) \mu(dx)$ est une application $I \rightarrow \mathbb{R}$, dérivable en u_0 avec pour dérivée $F'(u_0) = \int_E \partial_u f(u_0, x) \mu(dx)$.

0.0.10 *Théorème (Dérivation, Lebesgue)*

Soit $f \in \mathcal{L}^1(\mathbb{R})$, formons

$$F : x \mapsto \int_0^x f(t)dt$$

Alors, F est dérivable λ -presque partout, et $\partial F(x) = f(x)$ $\lambda(dx)$ -presque partout

0.0.11 *Théorème (Lebesgue)*

Soit F absolument continue. Alors F est dérivable presque partout de dérivée $\partial F \in \mathcal{L}_{loc}^1(\mathbb{R})$, et telle que $F(x) = F(0) + \int_0^x \partial F(t)dt$

0.0.12 *Théorème*

Soit $F : \overline{\mathbb{R}} \rightarrow [0, 1]$, croissante, avec $F(-\infty) = 0$ et $F(+\infty) = 1$.

Soit λ la mesure de Lebesgue sur $]0, 1[$, la fonction F^{-1} est croissante, continue à droite, donc mesurable, et l'image de λ par F^{-1} est une mesure μ sur \mathbb{R} dont la fonction de répartition est F. On appelle μ la mesure de Stieltjes associée à F, notée $\mu(dx) = dF(x)$ Enfin, si F est C^1 , on a $dF(x) = F'(x)dx$.

0.0.13 *Théorème (Inégalité de Holder)*

Si $f \in L^p, g \in L^q$ sont deux fonctions mesurables $E \rightarrow \mathbb{R}$, et p, q conjugués dans $[1, +\infty]$ (ie $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$), alors $fg \in L^1$ et

$$\|fg\|_1 = \int |fg|d\mu \leq \|f\|_p \cdot \|g\|_q$$

0.0.14 *Proposition (Inégalité de Jensen)*

Soit μ une mesure de probabilité, $f \in L^1(\mu)$. Soit $\varphi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}_+$, convexe (donc continue et mesurable), alors :

$$\varphi\left(\int f d\mu\right) \leq \int \varphi(f) d\mu$$

0.0.15 *Théorème (Riesz)*

$(L^p, \|\cdot\|)$ est un espace vectoriel normé, et est un espace de Banach.

0.1 Le théorème de Radon Nikodym

0.1.1 *Définition (Mesures absolument continues, étrangères)*

Soient μ et ν deux mesures sur (E, ξ) . On dit que ν est **absolument continu** par rapport à μ , noté $\nu \ll \mu$ si toute partie μ -négligeable est ν -négligeable. Cette définition est également valide pour des mesures signées.

On dit que μ et ν sont **étrangères** noté $\mu \perp \nu$, si il existe $N \subset E$ vérifiant $\mu(N) = \nu(N^C) = 0$

0.1.2 *Théorème (Fubini-Tonelli, cas positif)*

Soient (E, \mathcal{E}, μ) , et (F, \mathcal{F}, ν) deux espaces mesurés, avec μ et ν σ -finies. On considère $f : E \times F \rightarrow \mathbb{R}_+$. Alors, les applications

$$x \mapsto \int_F f(x, y)\nu(dy)$$

$$y \mapsto \int_E f(x, y)\mu(dx)$$

sont respectivement \mathcal{E} -mesurables et \mathcal{F} -mesurables.

Enfin

$$\int_{E \times F} f d(\mu \otimes \nu) = \int_E \mu(dx) \left(\int_F \nu(dy) f(x, y) \right) = \int_E \mu(dx) \left(\int_F \nu(dy) f(x, y) \right)$$

0.1.3 Théorème (Fubini-Lebesgue)

Soient (E, \mathcal{E}, μ) , et (F, \mathcal{F}, ν) deux espaces mesurés, avec μ et ν σ -finies. On considère $f : E \times F \rightarrow \mathbb{R}$. On suppose que $f \in L^1(\mathbf{E} \times \mathbf{F}, \mu \otimes \nu)$. On a alors :

- i) $\mu(dx)$ -presque partout, $y \mapsto f(x, y) \in L^1(F, \nu)$
- ii) $\nu(dy)$ -presque partout, $x \mapsto f(x, y) \in L^1(E, \mu)$
- iii) $x \mapsto \int_F f(x, y) \nu(dy)$ est \mathcal{E} -mesurable, et dans $L^1(E, \mu)$
- iv) $y \mapsto \int_E f(x, y) \mu(dx)$ est \mathcal{F} -mesurable, et dans $L^1(F, \nu)$
- v) $\int_{E \times F} f d(\mu \otimes \nu) = \int_E \mu(dx) \left(\int_F \nu(dy) f(x, y) \right) = \int_E \mu(dx) \left(\int_F \nu(dy) f(x, y) \right)$

NB : Pour appliquer ce théorème (vérifier que $f \in L^1(\mathbf{E} \times \mathbf{F}, \mu \otimes \nu)$), on applique Fubini-Tonelli à $|f|$

0.1.4 Théorème (Radon-Nikodym)

Soient (E, \mathcal{E}) un espace mesurable, ν une mesure positive **sigma finie**, et μ une mesure signée. Alors, les assertions suivantes sont équivalentes :

- i) $\mu \ll \nu$
- ii) (Uniforme absolue continuité) $\forall \varepsilon > 0, \exists \eta > 0$ tel que $\nu(A) < \eta \Rightarrow |\mu|(A) < \varepsilon$
- iii) $\exists g \in L^1(\nu)$, mesurable, et μ -essentiellement unique, telle que $d\mu = g d\nu$, et $|\mu| = |g| \nu$

0.1.5 Théorème (Riesz)

Soit E un espace séparable métrique localement compact. Soit $\mathcal{C}_0 = \{f, \text{continue tendant vers } 0 \text{ à l'infini}\}$. On munit \mathcal{C}_0 de la norme uniforme. Si $\Phi : \mathcal{C}_0 \rightarrow \mathbb{R}$ est une forme linéaire continue, alors il existe une unique mesure signée μ sur E muni de la tribu borélienne telle que $\Phi(f) = \int f d\mu$. On peut remarquer que μ est une mesure positive si et seulement si Φ est positive.

0.1.6 Quelques lois importantes

- i) Lois discrètes, à valeurs dans \mathbb{Z}_+

- a) Masse de dirac en k , δ_k , loi de la variable aléatoire constante égale à k
- b) Loi de Bernouilli, sur $\{0; 1\}$: Soit $p \in]0; 1[$, β loi de Bernouilli avec paramètre p : $\beta(1) = p$, et $\beta(0) = 1 - p$
- c) Loi Binomiale, sur $\{0, 1..n\}$: Soit $n \in \mathbb{N}$, $p \in]0; 1[$. La loi binomiale de paramètres (n, p) est la mesure ρ sur $\{0, 1..n\}$, telle que

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

- d) Loi géométrique, sur \mathbb{N} : pour $p \in]0; 1[$ elle est donnée par

$$\gamma(k) = p^{k-1} (1-p)$$

- e) Loi de Poisson : on se donne $c \in]0, \infty[$. La loi de poisson de paramètre c est la mesure ν sur \mathbb{Z}_+ donnée par

$$\nu(k) = e^{-c} \frac{c^k}{k!}$$

- ii) Lois continues, à valeurs dans \mathbb{R} . On regarde principalement les mesures absolument continues par rapport à Λ_d .

- a) Loi uniforme sur $[0; 1]$: c'est la mesure de Lebesgue sur $[0; 1]$. la loi uniforme sur $[a; b]$ est la loi de densité

$$\frac{1}{b-a} \mathbf{1}_{[a; b]}$$

- b) Loi exponentielle de paramètre $c > 0$. C'est la loi de densité

$$c e^{-cx}$$

- c) Loi de cauchy, avec pour densité

$$\frac{1}{\pi(1+x^2)}$$

d) Loi gaussienne, ou loi normale centrée réduite, avec pour densité

$$\frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}}$$

Si $m \in \mathbb{R}$, $\sigma^2 > 0$, on note $\mathcal{N}(m, \sigma^2)$ la loi gaussienne de moyenne m et de variance σ^2 , ie la loi de densité

$$\frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} e^{-\frac{(x-m)^2}{2\sigma^2}}$$

Si ξ a pour loi $\mathcal{N}(0, 1)$, alors $\xi' = \sigma\xi + m$ suit une loi $\mathcal{N}(m, \sigma^2)$

0.1.7 Théorème

La fonction caractéristique d'une variable aléatoire X caractérise la loi de cette variable. Si X et X' sont deux variable aléatoire dans \mathbb{R}^d telles que $\Phi_X = \Phi_{X'}$, alors X et X' ont la même loi. On a une formule d'inversion, dite **Formule de Plancherel**; si $\varphi : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$, de transformée de fourier intégrable (ex , φC^2 à support compact), alors

$$E(\varphi(X)) = \int \varphi(x) P_X(dx) = 2\pi^{-d} \int \widehat{\varphi}(\xi) \Phi_X(-\xi) d\xi$$

0.1.8 Théorème (Loi du tout ou rien de Kolmogorov)

Soit $(\mathcal{B}_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite de sous tribus indépendantes, posons $G_n = \bigvee_{i \geq n} \mathcal{B}_i$, et $G_\infty = \bigcap_n G_n$ (Tribu queue). Alors, G_∞ est triviale, ie si $\Lambda \in G_\infty$, alors $\mathbb{P}(\Lambda) = 0$ ou 1

0.1.9 Lemme (Borel Cantelli, partie directe)

Soient $(\lambda_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite d'évènements. Si $\sum \mathbb{P}(\lambda_i) < \infty$. Alors $\mathbb{P}(\limsup \lambda_n) = 0$

Réciproque : On suppose de plus que les λ_n sont indépendants. Alors, si $\sum \lambda_i = \infty$, alors $\mathbb{P}(\limsup \lambda_n) = 1$

0.1.10 Théorème (Loi des grands nombres)

On considère $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ des variables aléatoires à valeurs dans \mathbb{R}^d , iid. On suppose $X_1 \in L^1$, et on note $m = E(X_1)$. Alors :

$$\text{(loi faible)} \quad \frac{X_1 + \dots + X_n}{n} \rightarrow m \text{ dans } L^1$$

$$\text{(loi forte)} \quad \frac{X_1 + \dots + X_n}{n} \rightarrow m \text{ presque sûrement}$$

0.1.11 Théorème (Du porte manteau)

Si $\mu, (\mu_n)_{n \in \mathbb{N}}$ sont des mesures de probabilités sur \mathbb{R}^d , les propriétés suivantes sont équivalentes :

- i) $\mu_n \Rightarrow \mu$
- ii) $\forall G \subset \mathbb{R}^d$ ouvert, $\liminf \mu_n(G) \geq \mu(G)$
- iii) $\forall F \subset \mathbb{R}^d$ fermé, $\limsup \mu_n(F) \leq \mu(F)$
- iv) $\forall B$ borélien, si $\partial B = \overline{B} - \overset{\circ}{B}$ est tel que $\mu(\partial B) = 0$, alors $\mu_n(B) \rightarrow \mu(B)$

0.1.12 Théorème (Central limite)

Soit X_1, X_2, \dots une suite de variables aléatoires iid à valeurs dans \mathbb{R} , $X_1 \in {}^2(\mathbb{P})$. On pose $m = E(X_1)$, $\sigma^2 = \text{var}(X_1)$. Alors :

$$\frac{X_1 + \dots + X_n - nm}{\sqrt{n}} \Rightarrow N(0, \sigma^2)$$

0.1.13 Théorème (Central limite d-dimensionnel)

Soit X_1, X_2, \dots une suite de variables aléatoires iid à valeurs dans \mathbb{R}^d , $X_1 \in {}^2(\mathbb{P})$. On pose $\underline{m} = E(X_1)$, $D_{ij} = \text{cov}(X_1^{(i)}, X_1^{(j)})$, où $X = (Y^{(1)} \dots Y^{(d)})$ (la matrice de covariance est toujours symétrique positive, il existe donc un vecteur gaussien $N(\underline{m}, D)$). Alors :

$$\frac{X_1 + \dots + X_n - n\underline{m}}{\sqrt{n}} \Rightarrow N(0, D)$$