

V Espérance conditionnelle

5.1. Espérance conditionnelle sur $L^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$

Soit (Ω, \mathcal{F}, P) un espace probabilisé et soit \mathcal{U} une sous tribu de \mathcal{F} . Soit $X \in \mathcal{L}_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$ (l'espace des vecteurs aléatoires de dimension d à carré intégrable). On notera que le sous espace $L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{U}, P)$ de $L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$ constitué des classes d'équivalence des vecteurs aléatoires \mathcal{U} -mesurables, est un sous espace fermé et on a

$$L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{F}, P) = L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{U}, P) \oplus (L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{U}, P))^\perp,$$

où

$$(L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{U}, P))^\perp = \{Y \in L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{F}, P) : \mathbb{E}(\langle Y, Z \rangle) = 0 \forall Z \in L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{U}, P)\}$$

est l'orthogonal de $L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{U}, P)$. La relation d'équivalence étant définie par:

$$URV \Leftrightarrow U = V \text{ p.s.}$$

Ainsi X s'écrit d'une manière unique sous la forme:

$$X = Y + Z \quad (*)$$

où $Y \in L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{U}, P)$ et $Z \in (L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{U}, P))^\perp$.

Définition:

On appelle *espérance conditionnelle* de X (on la note $\mathbb{E}(X | \mathcal{U})$ ou $\mathbb{E}^{\mathcal{U}}(X)$), sa *projection orthogonale* sur $L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{U}, P)$, i.e.

$$\mathbb{E}(X | \mathcal{U}) = Y,$$

où Y est défini par l'égalité (*).

On notera que $\mathbb{E}(X | \mathcal{U})$ est une variable aléatoire.

Remarque:

Il est clair que l'application $X \mapsto \mathbb{E}(X | \mathcal{U})$ est linéaire et que si X est \mathcal{U} -mesurable, alors

$$\mathbb{E}(X | \mathcal{U}) = X \text{ p.s.}$$

En effet, X admet comme décomposition, la décomposition triviale $X = X + 0$, où

$$X \in L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{U}, P) \text{ et } 0 \in (L_{\mathbb{R}^d}^2(\Omega, \mathcal{U}, P))^\perp.$$

Dans toute la suite, on ne considère que le cas où $d = 1$. Les résultats ainsi les démonstrations, dans le cas général, sont exactement les mêmes.

Proposition 1:

Les assertions suivantes sont équivalentes:

(i) $Y = \mathbb{E}(X | \mathcal{U})$ p.s.

(ii) Y est \mathcal{U} -mesurable et $\int_A X dP = \int_A Y dP$ pour tout $A \in \mathcal{U}$

(iii) Y est \mathcal{U} -mesurable et $\mathbb{E}(ZX) = \mathbb{E}(ZY)$ pour tout $Z \in \mathcal{L}^2(\Omega, \mathcal{U}, P)$

Remarque:

La propriété (iii) avec $Z = 1$, entraîne en particulier que

$$\mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{U})) = \mathbb{E}(X).$$

Preuve:

(i) \Leftrightarrow (iii) est une conséquence directe de la définition de la projection orthogonale. En effet; on a la décomposition évidente $X = Y + (X - Y)$ avec $Y \in L^2(\Omega, \mathcal{U}, P)$ et $X - Y \in (L^2(\Omega, \mathcal{U}, P))^\perp$, d'où par linéarité de l'espérance,

$$\mathbb{E}(ZX) = \mathbb{E}(ZY) + \mathbb{E}(Z(X - Y)) = \mathbb{E}(ZY)$$

pour tout $Z \in \mathcal{L}^2(\Omega, \mathcal{U}, P)$.

(iii) \Rightarrow (ii) car (iii) avec $Z = \mathbf{1}_A$, où $A \in \mathcal{U}$ donne (ii). En effet,

$$\mathbb{E}(ZX) = \int_A X dP \text{ et } \mathbb{E}(ZY) = \int_A Y dP.$$

(ii) \Rightarrow (iii)

Si on a (ii), alors on a pour tout $\varphi = \sum_i c_i \mathbf{1}_{A_i}$ variable aléatoire étagée,

$$\mathbb{E}(\varphi X) = \sum_i c_i \mathbb{E}(X \mathbf{1}_{A_i}) = \sum_i c_i \int_{A_i} X dP = \sum_i c_i \int_{A_i} Y dP = \mathbb{E}(\varphi Y).$$

Si maintenant Z est une variable aléatoire positive. Alors il existe une suite croissante de variables aléatoires étagées (φ_n) qui converge vers Z , d'où d'après le théorème de la convergence monotone,

$$\mathbb{E}(ZX) = \lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{E}(\varphi_n X) = \lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{E}(\varphi_n Y) = \mathbb{E}(ZY).$$

Si Z est de signe quelconque, alors on a $Z = Z^+ + Z^-$, où $Z^+ = \max(Z, 0) \geq 0$ et $Z^- = \max(-Z, 0) \geq 0$, d'où

$$\mathbb{E}(ZX) = \mathbb{E}(Z^+ X) + \mathbb{E}(Z^- X) = \mathbb{E}(Z^+ Y) + \mathbb{E}(Z^- Y) = \mathbb{E}(ZY),$$

qui signifie que (iii) est vraie. ■

Exemple:

Si $\mathcal{U} = \{\phi, \Omega\}$ est la plus petite sous tribu, alors

$$\mathbb{E}(X | \mathcal{U}) = \mathbb{E}(X) \text{ p.s.}$$

En effet, $\mathbb{E}(X)$ est une constante donc \mathcal{U} -mesurable et on a

$$\int_\phi X dP = 0 = \int_\phi Y dP \text{ et } \int_\Omega X dP = \mathbb{E}(X) = \int_\Omega \mathbb{E}(X) dP,$$

d'où l'affirmation d'après (ii). On notera que les seules variables aléatoires \mathcal{U} -mesurables sont les constantes.

5.2. Espérance conditionnelle sur $L^1(\Omega, \mathcal{F}, P)$

Dans ce qui suit, on admettra le théorème suivant:

Théorème:

Pour qu'une variable aléatoire Y , \mathcal{U} -mesurable soit positive p.s., il faut et il suffit que

$$\int_A Y dP \text{ soit positive pour tout } A \in \mathcal{U}$$

On a alors le théorème suivant:

Théorème:

L'application linéaire $\mathbb{E}(\cdot | \mathcal{U})$ est positive (i.e. $X \geq 0$ p.s. $\Rightarrow \mathbb{E}(X | \mathcal{U}) \geq 0$ p.s.), continue

pour la norme de $L^1(\Omega, \mathcal{F}, P)$ et est de norme ≤ 1 .

Remarque:

La positivité de l'espérance conditionnelle est équivalente à la propriété suivante:

$$X \geq Z \text{ p.s.} \Rightarrow \mathbb{E}(X | \mathcal{U}) \geq \mathbb{E}(Z | \mathcal{U}) \text{ p.s.}$$

Démonstration:

La positivité provient directement de (ii) de la dernière proposition.

Soit $X \in \mathcal{L}^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$. On a $-|X| \leq X \leq |X|$, d'où en utilisant la linéarité et la positivité de l'espérance conditionnelle,

$$-\mathbb{E}(|X| | \mathcal{U}) \leq \mathbb{E}(X | \mathcal{U}) \leq \mathbb{E}(|X| | \mathcal{U}).$$

Il s'en suit que

$$|\mathbb{E}(X | \mathcal{U})| \leq \mathbb{E}(|X| | \mathcal{U}),$$

d'où par positivité de l'espérance,

$$\|\mathbb{E}(X | \mathcal{U})\|_1 = \mathbb{E}(|\mathbb{E}(X | \mathcal{U})|) \leq \mathbb{E}(\mathbb{E}(|X| | \mathcal{U})) = \mathbb{E}(|X|) = \|X\|_1,$$

qui signifie que $\mathbb{E}(\cdot | \mathcal{U})$ est Lipschitzienne pour la norme $\|\cdot\|_1$ donc continue. De plus, on a

$$\|\mathbb{E}(\cdot | \mathcal{U})\| := \sup_{\|X\|_1 \leq 1} \|\mathbb{E}(X | \mathcal{U})\|_1 \leq 1.$$

■

Conséquence:

Comme $\mathcal{L}^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$ est dense dans $\mathcal{L}^1(\Omega, \mathcal{F}, P)$, alors l'application $\mathbb{E}(\cdot | \mathcal{U})$ se prolonge par continuité sur $\mathcal{L}^1(\Omega, \mathcal{F}, P)$. Ainsi, si $X \in \mathcal{L}^1(\Omega, \mathcal{F}, P)$, il existe une suite (X_n) de $\mathcal{L}^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$, qui converge vers X . Dans cas, par définition

$$\mathbb{E}(X | \mathcal{U}) = \lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{E}(X_n | \mathcal{U}) \text{ pour la norme } \|\cdot\|_1.$$

Remarque:

Par un passage à la limite, la proposition 1 reste valable si $X \in \mathcal{L}^1(\Omega, \mathcal{F}, P)$ au lieu de $\mathcal{L}^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$ et si Z est une variable aléatoire bornée et \mathcal{U} -mesurable (au lieu de $Z \in \mathcal{L}^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$) car l'ensemble de ces variables aléatoires est dense dans $\mathcal{L}^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$.

Définition:

Soient \mathcal{U} et \mathcal{V} deux sous tribus de \mathcal{F} .

On dira qu'une variable aléatoire X est indépendante de \mathcal{U} si elle est indépendante avec

toute variable aléatoire \mathcal{U} -mesurable.

On dira que \mathcal{U} et \mathcal{V} sont indépendantes, si toute variable aléatoire \mathcal{U} -mesurable est

indépendante avec toute variable aléatoire \mathcal{V} -mesurable.

On notera que si $\mathcal{U} = \{\phi, \Omega\}$, alors toute variable aléatoire X est indépendante de \mathcal{U} , car les seules variables aléatoires \mathcal{U} -mesurables sont les constantes.

Proposition 2:(propriétés de l'espérance conditionnelle)

Pour tout $X \in \mathcal{L}^1(\Omega, \mathcal{F}, P)$, on a:

(i) $\mathbb{E}(X | \mathcal{U}) = X$ p.s. si X est \mathcal{U} -mesurable

(ii) $\mathbb{E}(X | \mathcal{U}) = \mathbb{E}(X)$ p.s. si X est indépendante de \mathcal{U} . En particulier si $\mathcal{U} = \{\phi, \Omega\}$, on a

$$\mathbb{E}(X | \{\phi, \Omega\}) = X \text{ p.s.}$$

(iii) Si \mathcal{U} et \mathcal{V} deux sous tribus de \mathcal{F} telles que $\mathcal{V} \subset \mathcal{U}$, alors on a

$$\mathbb{E}(X | \mathcal{V}) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{U}) | \mathcal{V}) \text{ p.s.}$$

(Propriété d'emboîtement)

(iv) $\mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{U})) = \mathbb{E}(X)$

(v) $Z\mathbb{E}(X | \mathcal{U}) = \mathbb{E}(ZX | \mathcal{U})$ pour toute variable aléatoire bornée et \mathcal{U} -mesurable

(vi) $\mathbb{E}(ZX) = \mathbb{E}(Z\mathbb{E}(X | \mathcal{U}))$ pour toute variable aléatoire bornée et \mathcal{U} -mesurable

Preuve:

Soit (X_n) une suite de $\mathcal{L}^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$, qui converge vers X .

(i) Comme X est \mathcal{U} -mesurable, alors les variables aléatoires X_n le sont aussi, d'où

$$\mathbb{E}(X_n | \mathcal{U}) = X_n \text{ p.s.},$$

d'où par passage à la limite L^1

$$\mathbb{E}(X | \mathcal{U}) = X \text{ p.s.}$$

(ii) On a pour tout $A \in \mathcal{U}$

$$\int_A \mathbb{E}(X) dP = \mathbb{E}(X) P(A) = \mathbb{E}(X) \mathbb{E}(\mathbf{1}_A) \stackrel{ind}{=} \mathbb{E}(X\mathbf{1}_A) = \int_A X dP,$$

d'où

$$\mathbb{E}(X | \mathcal{U}) = \mathbb{E}(X) \text{ p.s.}$$

(iii) La propriété d'emboîtement étant vraie pour $X \in \mathcal{L}^2(\Omega, \mathcal{F}, P)$ (voir série N°4 TD), alors on peut écrire que

$$\mathbb{E}(X_n | \mathcal{V}) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X_n | \mathcal{U}) | \mathcal{V}) \text{ p.s.}$$

D'autre part, la continuité de l'espérance conditionnelle pour la norme de L^1 entraîne que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{E}(X_n | \mathcal{V}) = \mathbb{E}(X | \mathcal{V}) \text{ et } \lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{E}(\mathbb{E}(X_n | \mathcal{U}) | \mathcal{V}) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{U}) | \mathcal{V}),$$

d'où par unicité de la limite

$$\mathbb{E}(X | \mathcal{V}) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{U}) | \mathcal{V}) \text{ p.s.}$$

(iv) Provient directement de la propriété (iii) avec $\mathcal{V} = \{\phi, \Omega\}$.

(v) Soit $A \in \mathcal{U}$. Alors on a

$$\begin{aligned} \int_A Z \mathbb{E}(X | \mathcal{U}) dP &= \mathbb{E}(\mathbf{1}_A Z \mathbb{E}(X | \mathcal{U})) \\ &= \mathbb{E}(\mathbf{1}_A Z X), \text{ d'après (iii) de la pro.1 puisque } \mathbf{1}_A Z \text{ est } \mathcal{U}\text{-mes} \\ &= \int_A Z X dP \\ &= \int_A \mathbb{E}(Z X | \mathcal{U}) dP \text{ d'après (ii) de la pro.1,} \end{aligned}$$

d'où l'affirmation

(vi) En appliquant \mathbb{E} aux deux membres de (v) et en utilisant (iv), on obtient

$$\mathbb{E}(Z X) = \mathbb{E}(Z \mathbb{E}(X | \mathcal{U})).$$

■

Proposition 3: (inégalité de Jensen au conditionnel)

Soit $X \in \mathcal{L}^1(\Omega, \mathcal{F}, P)$ et soit $\varphi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction convexe telle que $\varphi \circ X \in \mathcal{L}^1(\Omega, \mathcal{F}, P)$.

Alors on a

$$\varphi \circ (\mathbb{E}(X | \mathcal{U})) \leq \mathbb{E}(\varphi \circ X | \mathcal{U}) \text{ p.s.}$$

La démonstration se conduit exactement de la même manière que celle du cas classique.

Cas particuliers importants

En utilisant la notation $X^+ = \max(X, 0)$, on a

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(X | \mathcal{U})^+ &= \mathbb{E}(X^+ | \mathcal{U}), \\ |\mathbb{E}(X | \mathcal{U})| &\leq \mathbb{E}(|X| | \mathcal{U}), \\ |\mathbb{E}(X | \mathcal{U})|^p &\leq \mathbb{E}(|X|^p | \mathcal{U}) \text{ pour tout } p \in [1, +\infty[. \end{aligned}$$

Corollaire:

On a, pour tout $p \in [1, +\infty[$

$$\|\mathbb{E}(X | \mathcal{U})\|_p \leq \|X\|_p$$

et donc $\mathbb{E}(\cdot | \mathcal{U})$ est continue de $L^p(\Omega, \mathcal{F}, P)$ dans $L^p(\Omega, \mathcal{F}, P)$.

Preuve:

On a, d'après le troisième cas important,

$$\|\mathbb{E}(X | \mathcal{U})\|_p^p = \mathbb{E}(|\mathbb{E}(X | \mathcal{U})|^p) \leq \mathbb{E}(\mathbb{E}(|X|^p | \mathcal{U})) = \mathbb{E}(|X|^p) = \|X\|_p^p,$$

d'où l'affirmation. ■

L'espérance étant un cas particulier de l'espérance conditionnelle, on a la proposition suivante (sans démonstration).

Proposition 4:

Soit (X_n) une suite de variables aléatoires numériques intégrables. Alors on

a:

1. Si les X_n sont positives et si $X_n \uparrow X$ intégrable, alors

$$\mathbb{E}(X_n | \mathcal{U}) \text{ converge vers } \mathbb{E}(X | \mathcal{U}) \text{ p.s. et dans } L^1(\Omega, \mathcal{F}, P)$$

"Théorème de Beppo-Lévy au conditionnel"

2. Si les X_n sont positives, alors on a:

a) Si $\underline{\lim} X_n$ est intégrable, alors

$$\mathbb{E}(\underline{\lim} X_n | \mathcal{U}) \leq \underline{\lim} \mathbb{E}(X_n | \mathcal{U})$$

b) Si $\overline{\lim} X_n$ est intégrable, alors

$$\mathbb{E}(\overline{\lim} X_n | \mathcal{U}) \geq \overline{\lim} \mathbb{E}(X_n | \mathcal{U})$$

"Lemme de Fatou au conditionnel"

3. On suppose que la variable aléatoire $\sup_n |X_n|$ est intégrable et que (X_n)

converge vers X

p.s., alors on a

$$\mathbb{E}(X_n | \mathcal{U}) \text{ converge vers } \mathbb{E}(X | \mathcal{U}) \text{ p.s. et dans } L^1(\Omega, \mathcal{F}, P).$$

Si de plus $\sup_n |X_n| \in L^p(\Omega, \mathcal{F}, P)$, alors la convergence a lieu dans $L^p(\Omega, \mathcal{F}, P)$.

"Théorème de la convergence dominée".

Définition:

On appelle probabilité conditionnelle d'un événement $A \in \mathcal{F}$ par rapport à \mathcal{U} , l'espérance conditionnelle

$$P(A | \mathcal{U}) := \mathbb{E}(\mathbf{1}_A | \mathcal{U}).$$

Remarque:

Si de plus $\mathcal{U} = \{\phi, B, B^c, \Omega\}$ la tribu de Bernoulli associée à $B \in \mathcal{F}$, alors $P(A | \mathcal{U})$ n'est autre que la probabilité conditionnelle de A sachant B .

En effet, comme les fonctions \mathcal{U} -mesurables sont constantes sur B et sur B^c , alors par caractérisation de l'espérance conditionnelle, on a $P(A | \mathcal{U}) = \alpha$ sur B , d'où

$$\alpha P(B) = \int_B P(A | \mathcal{U}) dP = \int_B \mathbf{1}_A dP = P(A \cap B),$$

par suite

$$\alpha = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}, \text{ si } P(B) \neq 0,$$

soit

$$P(A | \mathcal{U}) = P(A | B).$$

5.3 Espérance conditionnelle par rapport à une variable aléatoire

Soient (Ω, \mathcal{F}, P) un espace probabilisé, (E, \mathcal{E}) un espace probabilisable et $U : (\Omega, \mathcal{F}) \rightarrow (E, \mathcal{E})$ une variable aléatoire.

Définition:

Soit X une variable aléatoire à valeurs dans $(\mathbb{R}^d, \mathcal{B}_{\mathbb{R}^d})$ et soit $\sigma(U)$ la tribu engendrée par

U . On appelle espérance conditionnelle de X par rapport à U , l'espérance conditionnelle

$$\mathbb{E}(X | U) := \mathbb{E}(X | \sigma(U)).$$

Remarque:

Comme les fonction $\sigma(U)$ -mesurables s'écrivent sous la forme $\varphi(U)$, où $\varphi : (E, \mathcal{E}) \rightarrow (\mathbb{R}^d, \mathcal{B}_{\mathbb{R}^d})$, alors $\mathbb{E}(X | U) = \varphi(U)$. En pratique, on calcule d'abord

$$\mathbb{E}(X | U = u) = \varphi(u).$$

Dans ce cas

$$\mathbb{E}(X | U) = \varphi(U)$$