

### 3.2 Notion de loi conditionnelle

#### 3.2.3 Échantillonneur de Gibbs

Le résultat qui suit est très important en simulation : il exprime que si on sait simuler (la loi de)  $X$  et les lois conditionnelles de  $Y$  sachant  $X$ , on sait simuler le couple  $(X, Y)$ .

**Théorème 36.** Soient  $E$  et  $F$  deux espaces polonais, et  $\mu$  une loi sur le produit  $E \times F$ . On note classiquement  $X, Y$  les projections sur les deux coordonnées.  $\mu_X$  (resp.  $\mu_Y$ ) est la loi image de  $\mu$  par la projection  $X$  (resp.  $Y$ ). On note encore  $\tilde{\mu}_x$  la loi (sous  $\mu$ ) de  $Y$  sachant  $X = x$ .

On suppose maintenant qu'on a un espace probabilisé  $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$  sur lequel vivent

- une variable aléatoire  $X'$  à valeurs dans  $E$  avec  $\mathbb{P}_{X'} = \mu_{\textcolor{red}{X}}$ .
- une variable aléatoire  $U$  à valeurs dans un espace métrique  $G$ , indépendante de  $X'$ .

On suppose enfin qu'on dispose d'une fonction mesurable  $\varphi : E \times G \rightarrow F$  telle que pour tout  $x \in E$ ,  $\varphi(x, U)$  soit la loi  $\tilde{\mu}_x$ .

Alors, le couple  $(X', \varphi(X', U))$  suit la loi  $\mu$ . En particulier  $\varphi(X', U)$  suit la loi  $\mu_Y$ .

*Démonstration.* Soient  $A$  et  $B$  des boréliens de  $E$  et  $F$ . On a

$$\mathbb{P}(X' \in A, \varphi(X', U) \in B) = \mathbb{E}[\mathbb{1}_A(X')\mathbb{1}_B(\varphi(X', U))].$$

Comme  $\textcolor{red}{X}'$  et  $U$  sont indépendants, on a

$$\mathbb{E}[\mathbb{1}_A(X')\mathbb{1}_B(\varphi(X', U))|X'] = \psi(X'),$$

avec

$$\psi(x) = \mathbb{E}[\mathbb{1}_A(x)\mathbb{1}_B(\varphi(x, U))] = \mathbb{1}_A(x)\mathbb{P}(\varphi(x, U) \in B) = \mathbb{1}_A(x)\tilde{\mu}_x(B).$$

En réintégrant, on a maintenant

$$\begin{aligned} \mathbb{P}(X' \in A, \varphi(X', U) \in B) &= \mathbb{E}[\psi(\textcolor{red}{X}')] = \int_E \psi(x) d\mathbb{P}_{X'} \\ &= \int_E \psi(x) d\mu_X = \mu(A \times B) \end{aligned}$$

avec (3.4). ✓