

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 μ une loi sur le produit $E \times F$. On note classiquement X, Y les projections sur les deux coordonnées. μ_X (resp. μ_Y) est la loi image de μ par la projection X (resp. Y). On note encore $\tilde{\mu}_x$ la loi (sous μ) 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 $\mathbb{P}_{X'} = \mu_X$.
- 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 $x \in E$, $\varphi(x, U)$ suit la loi $\tilde{\mu}_x$.

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

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

avec (3.4). ✓