

### TD 9 : THÉORIE DE LA DÉCISION

#### EXERCICE 1 (Modèle Gamma-Poisson)

Soient  $p, \lambda > 0$ . On se place dans le cadre bayésien suivant

$$\begin{aligned} \boldsymbol{\theta} &\sim \Pi = \Gamma(p, \lambda), \\ \mathbf{X} = (X_1, \dots, X_n) &| \boldsymbol{\theta} \sim \mathcal{P}(\boldsymbol{\theta})^{\otimes n}. \end{aligned}$$

1. Quelle est la loi a posteriori de  $\boldsymbol{\theta}$  sachant  $\mathbf{X}$  ?
2. Donner un estimateur de Bayes pour la perte quadratique. On le notera  $T^*(\mathbf{X})$ .
3. Montrer que pour tout  $\theta > 0$ , on a

$$\mathbf{R}(\theta, T^*) = \frac{n\theta + \lambda^2 \left(\theta - \frac{p}{\lambda}\right)^2}{(n + \lambda)^2}.$$

4. Montrer que le risque de Bayes pour  $\Pi$  vaut  $\mathbf{R}_B(\Pi) = \frac{p}{\lambda(n+\lambda)}$ .
5. Montrer qu'un estimateur de Bayes pour la perte  $\ell(\theta, T) = \theta^3 e^{-2\theta} (\theta - T)^2$  est  $\tilde{T}(\mathbf{X}) = \frac{n\bar{X}_n + p + 3}{\lambda + n + 2}$ .

#### EXERCICE 2 (Estimateurs de Bayes)

Soit  $X$  une variable aléatoire de loi  $\mathcal{N}(\boldsymbol{\theta}, 1)$  sachant  $\boldsymbol{\theta}$ , et soit  $\Pi = \mathcal{N}(0, \sigma^2)$  la loi a priori sur  $\boldsymbol{\theta}$ , pour  $\sigma^2 > 0$  fixé.

1. Donner l'estimateur de Bayes pour la perte quadratique. Que vaut le risque de Bayes ?
2. On suppose  $\sigma^2 < 2$  et on considère la fonction de perte  $\ell(\theta, T) = e^{\frac{3\theta^2}{4}} (\theta - T)^2$ . Montrer que l'estimateur de Bayes associé est  $T^*(X) = \frac{X}{\sigma^{-2} - 1/2}$ , et que le risque de Bayes associé vaut l'infini si  $\sigma^2 \geq 2/3$ , tandis que si  $\sigma^2 < 2/3$  il vaut

$$\mathbf{R}_B(\Pi, T^*) = \frac{1}{\sigma^{-2} - 1/2} \cdot \frac{1}{\sqrt{1 - 3\sigma^2/2}}.$$

#### EXERCICE 3 (De Bayes et de risque constant implique minimax)

On considère le modèle de Bernoulli  $\mathcal{P} = \{\mathcal{B}(\theta)^{\otimes n}, \theta \in ]0, 1[\}$  et l'on prend comme loi a priori sur  $\Theta = ]0, 1[$  une loi  $\Pi_{a,b} = \text{Beta}(a, b)$ , avec  $a, b > 0$ .

1. Donner un estimateur de Bayes  $\hat{\theta}_{a,b}(\mathbf{X})$  pour la perte quadratique.
2. On suppose  $a = b$ . Calculer le risque ponctuel et en déduire un estimateur minimax pour la perte quadratique.
3. L'estimateur  $T = \bar{X}_n$  est-il minimax ?

**EXERCICE 4** (Contrôle continu 2020)

On se place dans le modèle gaussien avec a priori gaussien :  $\boldsymbol{\theta} \sim \Pi = \mathcal{N}(\boldsymbol{\mu}, \sigma^2)$  avec  $\boldsymbol{\mu} \in \mathbb{R}$  et  $\sigma \in \mathbb{R}_+^*$ , et  $\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_n) \mid \boldsymbol{\theta} \sim \mathcal{N}(\boldsymbol{\theta}, 1)^{\otimes n}$ .

1. Question préliminaire : soit  $s > 0$  et  $Y \sim \mathcal{N}(0, s^2)$ , calculer  $\mathbb{E}[|Y|]$ .
2. Quelle est la loi a posteriori  $\Pi[\cdot \mid \mathbf{X}]$  ?
3. Donner un estimateur de Bayes pour la fonction de perte  $\ell(\boldsymbol{\theta}, T) = |\boldsymbol{\theta} - T|$ .
4. Calculer son risque de Bayes.
5. Montrer que l'estimateur  $\bar{X}_n$  est minimax pour la perte  $\ell$ .

**EXERCICE 5** (Contrôle continu 2020)

On considère le modèle bayésien suivant :  $\boldsymbol{\theta} \sim \text{Beta}(a, b)$  avec  $a, b > 0$  et  $\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_n)$  avec  $\mathbf{X} \mid \boldsymbol{\theta} \sim P_{\boldsymbol{\theta}}^{\otimes n}$ , où, pour tout  $\theta \in [0, 1]$ , la densité  $p_{\theta}$  de  $P_{\theta}$  par rapport à la mesure de comptage sur  $\mathbb{N}$  est donnée par :  $\forall k \in \mathbb{N}, p_{\theta}(k) = (k+1)(1-\theta)^2 \theta^k$ . On rappelle que la variance d'une loi  $\text{Beta}(a, b)$  est  $\frac{ab}{(a+b)^2(a+b+1)}$ .

1. Donner la loi a posteriori de  $\boldsymbol{\theta}$  sachant  $\mathbf{X}$ . Donner la moyenne et la variance a posteriori.
2. En déduire un intervalle de crédibilité pour  $\boldsymbol{\theta}$  de niveau  $1 - \alpha$ .
3. Déterminer un estimateur de Bayes pour la perte quadratique.
4. On considère maintenant la fonction de perte  $\ell(\boldsymbol{\theta}, T) = \frac{1}{(1-\theta)^2}(\boldsymbol{\theta} - T)^2$ .
  - (a) Donner un estimateur de Bayes associé à la perte  $\ell$  (noté  $T^*$ ).
  - (b) On sait simuler facilement une réalisation de  $X_i \mid \boldsymbol{\theta}$  (c'est une loi binomiale négative). Décrire une méthode Monte-Carlo pour estimer le risque de Bayes de  $T^*$ .

**EXERCICE 6** (Rattrapage 2020) Soit  $n \geq 3$ . On considère le modèle bayésien suivant :  $\boldsymbol{\theta} \sim \Pi_{a,b} = \Gamma(a, b)$ , pour  $a, b > 0$ , et  $\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_n)$  avec  $\mathbf{X} \mid \boldsymbol{\theta} \sim P_{\boldsymbol{\theta}}^{\otimes n}$ , où, pour tout  $\theta > 0$ ,  $P_{\theta} = \mathcal{E}(\theta)$ , loi exponentielle de paramètre  $\theta$ . On rappelle que si  $T \sim \Gamma(n, 1)$  alors pour tout  $p < n$ , on a  $\mathbb{E}[T^{-p}] = \Gamma(n-p)/\Gamma(n)$ .

1. Déterminer la loi a posteriori  $\Pi_{a,b}[\cdot \mid \mathbf{X}]$ , la moyenne a posteriori  $m_{\mathbf{X}}$  et la variance a posteriori  $v_{\mathbf{X}}$ . On considère la fonction de perte  $\ell$  donnée par :

$$\forall \theta, t > 0, \ell(\theta, t) = \frac{(t - \theta)^2}{\theta^2}.$$

2. Déterminer un estimateur de Bayes pour  $\Pi_{a,b}$  et la perte  $\ell$ . On le notera  $T_{a,b}$ .
3. Déterminer le risque a posteriori de  $T_{a,b}$  et en déduire le risque de Bayes  $\mathbf{R}_B(\Pi_{a,b})$ .
4. Soit  $T^*(\mathbf{X}) = \frac{n-2}{\sum_{i=1}^n X_i}$ . Calculer  $\mathbf{R}_{\max}(T^*)$ . On pourra noter que, sous  $P_{\theta}^{\otimes n}$ , on a  $\theta \sum_{i=1}^n X_i \sim \Gamma(n, 1)$ .
5. Montrer que  $T^*$  est minimax.

**EXERCICE 7** (Quantiles)

Soit  $X$  une variable aléatoire réelle de loi  $P_{\boldsymbol{\theta}}$  sachant  $\boldsymbol{\theta}$ , où  $\boldsymbol{\theta}$  est une variable aléatoire réelle et intégrable de loi  $\Pi$ . On suppose que les lois  $P_{\boldsymbol{\theta}}$ ,  $\boldsymbol{\theta} \in \mathbb{R}$ , et  $\Pi$  sont à densité par rapport à la mesure de Lebesgue, c'est-à-dire  $dP_{\boldsymbol{\theta}}(x) = p_{\boldsymbol{\theta}}(x) dx$  et  $d\Pi(\boldsymbol{\theta}) = \pi(\boldsymbol{\theta}) d\boldsymbol{\theta}$ . Pour  $a > 0$  et  $b > 0$ , soit la fonction de perte  $\ell(\boldsymbol{\theta}, T) = b(\boldsymbol{\theta} - T)\mathbf{1}_{\boldsymbol{\theta} > T} + a(T - \boldsymbol{\theta})\mathbf{1}_{\boldsymbol{\theta} \leq T}$ . Soit  $F = F_{\boldsymbol{\theta} \mid X}$  la fonction de répartition de la loi a posteriori, montrer que  $\forall t \in \mathbb{R}$ ,

$$\mathbb{E}[\ell(\boldsymbol{\theta}, t) \mid X] = b \int_t^{+\infty} (1 - F(s)) ds + a \int_{-\infty}^t F(s) ds.$$

En déduire qu'un estimateur de Bayes pour la fonction de perte  $\ell$  est le quantile d'ordre  $b/(a+b)$  de la loi a posteriori. Que retrouve-t-on lorsque  $a = b$  ?