

Chapitre II - Théorie de la décision

Ou encore test d'hypothèses.

Nous avons des hypothèses a priori \rightarrow A partir d'observations \rightarrow Décision quelle est l'hypothèse vraie

Applications :

- Radar : A partir d'observations (qui sont bruitées) décider présence ou absence d'un cible ennemie
- Médecine : A partir d'observations décider, par exemple, si une tumeur est bénigne ou maligne.

Il faut donc trouver un critère de décision !!
Et surtout qu'il soit OPTIMUM

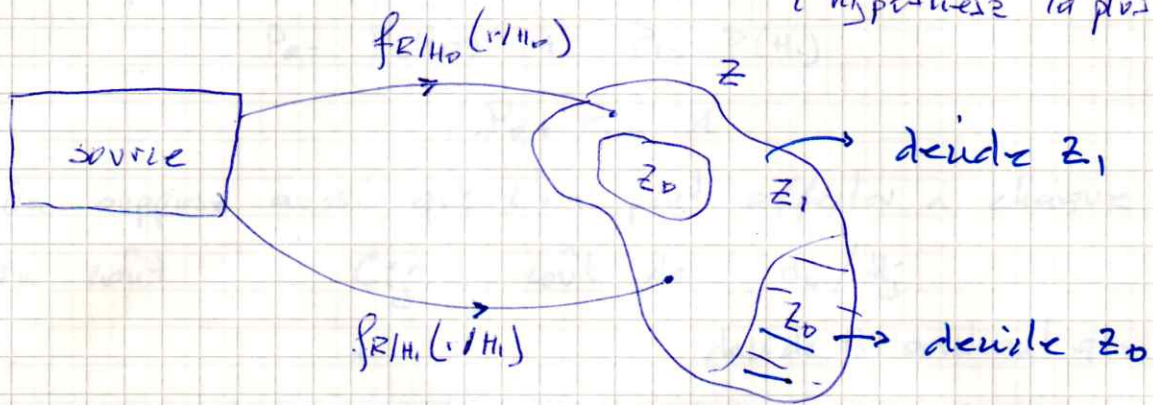
On va donc définir une fonction "coût" souvent appelé R : "risque"

\Rightarrow le but du jeu est de trouver un critère qui minimise le coût moyen.

A partir d'observations \rightarrow prendre une décision



A partir d'observation on decide quelle est l'hypothese la plus vraisemblable



dans le cas d'hypotheses binaires

Z : espace d'observation $Z_0 \cup Z_1 = Z$

R : états les observations (en general nous avons plusieurs observations)

les observations états binaires \rightarrow elles sont aléatoires.

$f_{R/H_0}(r/H_0)$ densité de probabilité sous l'hypothese H_0
 $f_{R/H_1}(r/H_1)$ " " " " " H_1

On prend une décision à partir des observations.

- a - decide H_0 qd H_0 est vraie \rightarrow decision correcte
- b - " H_0 " H_1 " " \rightarrow " erronée
- c - " H_1 " H_1 " " \rightarrow decision correcte
- d - " H_1 " H_0 " " \rightarrow " erronée

On utilise une nomenclature liée au radar

- H_0 \rightarrow presence d'une cible
- H_1 \rightarrow absence de la "
- b) $\rightarrow H_0/H_1 \rightarrow$ miss
- d) $\rightarrow H_1/H_0 \rightarrow$ fausse alerte

→ but trouver un critère de décision "optimum" !!

I Critère de Bayes:

• On suppose que la probabilité d'occurrence des 2 hypothèses sont connues $P(H_0)$: proba d'occurrence de H_0

$P(H_1)$: " " H_1

on parle de probabilité a priori (avant toute observation)

$$P_0 = P(H_0) \text{ si } P_1 = P(H_1)$$

$$P_0 + P_1 = 1$$

• On suppose aussi que l'on peut affecter a chaque décision un coût C_{ij} : coût de H_i/H_j

decide H_i sachant que H_j vrai

par exemple en radar C_{01} doit être $> C_{10}$

Critère de Bayes : minimiser le coût moyen (risque R)

$$R = P(H_0/H_0) \cdot P_0 \cdot C_{00} + P(H_1/H_0) \cdot P_0 \cdot C_{10} + P(H_1/H_1) \cdot P_1 \cdot C_{11} + P(H_0/H_1) \cdot P_1 \cdot C_{01}$$

$$P(H_0/H_0) = \int_{z_0} f_{R/H_0}(r/H_0) dR$$

$$P(H_0/H_1) = \int_{z_0} f_{R/H_1}(r/H_1) \cdot dR$$

On peut réécrire R :

$$R = P_0 \cdot C_{00} \int_{z_0} f_{R/H_0}(r/H_0) \cdot dR + P_0 \cdot C_{10} \int_{z_1} f_{R/H_0}(r/H_0) dR + P_1 \cdot C_{11} \int_{z_1} f_{R/H_1}(r/H_1) dR + P_1 \cdot C_{01} \int_{z_0} f_{R/H_1}(r/H_1) \cdot dR$$

$$\int_Z - = 1 = \int_{Z_0} - + \int_{Z_1} -$$

donc

$$\int_{Z_1} - = 1 - \int_{Z_0} -$$

$$R = P_0 \cdot C_{10} + P_1 \cdot C_{11} + \int_{Z_0} \left\{ f_{R/H_1}(r/H_1) \cdot [P_1 C_{01} - P_1 C_{11}] - f_{R/H_0}(r/H_0) \cdot [P_0 C_{10} - P_0 C_{00}] \right\} \cdot dR$$

$$R = P_0 C_{10} + P_1 C_{11} + \int_{Z_0} \left\{ P_1 (C_{01} - C_{11}) \cdot f_{R/H_1}(r/H_1) - P_0 (C_{10} - C_{00}) \cdot f_{R/H_0}(r/H_0) \right\} \cdot dR$$

cb: $C_{01} - C_{11} > 0$ cb $C_{10} > C_{00}$ logique \hat{C}_{01} bonne décision / \hat{C}_{00} mauvaise

$R = \hat{C}_{01}$ coût fixe + ... ^{choix} dépend de la région Z_0

$$R = \hat{C}_{01} \text{ coût fixe} + \int_{Z_0} \left(\text{diagramme } + - \right) - \left(\text{diagramme } + - \right) dR$$

Pour minimiser le risk R on affecte a Z_0 les points pour lesquels $\text{diagramme } + - - \text{diagramme } + -$ est < 0

donc si $P_1 (C_{01} - C_{11}) \cdot f_{R/H_1}(r/H_1) < P_0 (C_{10} - C_{00}) \cdot f_{R/H_0}(r/H_0)$
 on decide H_0
 sinon on decide H_1

c-a-d:

$$P_1 \cdot (C_{01} - C_{11}) \cdot f_{R/H_1}(r/H_1) \begin{matrix} \xrightarrow{H_0} \\ \xleftarrow{H_1} \end{matrix} P_0 (C_{10} - C_{00}) \cdot f_{R/H_0}(r/H_0)$$

ou:

$$\frac{f_{R/H_1}(r/H_1)}{f_{R/H_0}(r/H_0)} \begin{matrix} \xrightarrow{H_1} \\ \xleftarrow{H_0} \end{matrix} \frac{P_0 \cdot (C_{10} - C_{00})}{P_1 \cdot (C_{01} - C_{11})}$$

$\Lambda(R)$ appelé rapport de vraisemblance "likelihood ratio"

$$\Rightarrow \Lambda(R) \begin{matrix} \xrightarrow{H_1} \\ \xleftarrow{H_0} \end{matrix} \zeta$$

ζ : seuil

exemple 4:

$H_0: R = N$

$H_1: R = m + N$

ou m est une constante

N est un bruit gaussien $N(0, \sigma^2)$

donc pour H_0 $R \sim N(0, \sigma^2)$

H_1 $R \sim N(m, \sigma^2)$

i.e.

$$f_{R/H_0}(r/H_0) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left(-\frac{r^2}{2\sigma^2}\right)$$

$$f_{R/H_1}(r/H_1) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left(-\frac{1}{2\sigma^2}(r-m)^2\right)$$

donc

$$\Lambda(R) = \frac{\exp\left(-\frac{1}{2\sigma^2}(r-m)^2\right)}{\exp\left(-\frac{r^2}{2\sigma^2}\right)} = \exp\left(\frac{-1}{2\sigma^2}(m^2 - 2rm)\right)$$

$$\exp\left(-\frac{m}{2\sigma^2}(m-2r)\right) \begin{matrix} \xrightarrow{H_1} \\ \xleftarrow{H_0} \end{matrix} \zeta$$

\ln est un fct non décroissante

$$\frac{m(2r-m)}{2\sigma^2} \begin{matrix} \xrightarrow{H_1} \\ \xleftarrow{H_0} \end{matrix} \ln(\zeta) \Rightarrow r \begin{matrix} \xrightarrow{H_1} \\ \xleftarrow{H_0} \end{matrix} \frac{\sigma^2}{m} \ln(\zeta) + \frac{m}{2} = \delta$$

\Rightarrow

$$r \begin{matrix} \xrightarrow{H_1} \\ \xleftarrow{H_0} \end{matrix} \delta$$

Pour cet exemple, il serait intéressant de calculer les performances e-a-d

P_F : probabilité de fausse alerte
decide H_1 / H_0 est vraie

P_M : probabilité de Miss "Rate"
decide H_0 / H_1 est vraie



$$P_F = \int_z^{\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi} \cdot \sigma} e^{-r^2/2\sigma^2} \cdot dr = \Phi(z)$$

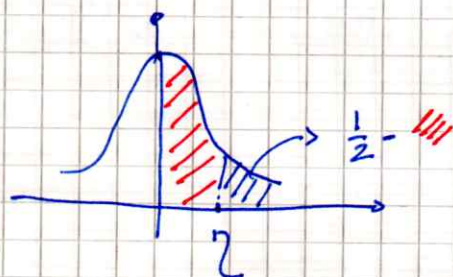
Fonction
tabulée

Hyp III
bis

peuvent on utiliser la fact $\text{erf}(x) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_0^x e^{-t^2} \cdot dt$

$$u = \frac{r}{\sqrt{2} \cdot \sigma} \Rightarrow dr = \sqrt{2} \cdot \sigma \cdot du$$

$$P_F = \int_z^{\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi} \cdot \sigma} e^{-u^2} \cdot \sqrt{2} \cdot \sigma \cdot du = \frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_{\frac{z}{\sigma\sqrt{2}}}^{\infty} e^{-u^2} \cdot du$$



$$\Rightarrow P_F = \frac{1}{2} - \frac{1}{2} \text{erf}\left(\frac{z}{\sigma\sqrt{2}}\right)$$

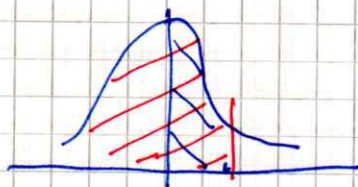
$$= \frac{1}{2} \left(1 - \text{erf}\left(\frac{z}{\sigma\sqrt{2}}\right)\right)$$

$$\text{avec } \text{erfc}(x) = 1 - \text{erf}(x) = \frac{1}{2} \text{erfc}\left(\frac{z}{\sigma\sqrt{2}}\right)$$

$$P_M = \int_{-\infty}^z \frac{1}{\sqrt{2\pi} \cdot \sigma} e^{-\frac{1}{2\sigma^2} (r-m)^2} \cdot dr$$

$$u = \frac{(r-m)}{\sqrt{2} \cdot \sigma} \rightarrow du = \frac{1}{\sqrt{2} \cdot \sigma} \cdot dr$$

$$P_M = \int_{-\infty}^z \frac{1}{\sqrt{2\pi} \cdot \sigma} e^{-u^2} \cdot \sqrt{2} \cdot \sigma \cdot du = \frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_{-\infty}^{\frac{z-m}{\sigma\sqrt{2}}} e^{-u^2} \cdot du$$



$$\frac{1}{2} + \text{hatched}$$

$$\Rightarrow P_M = \frac{1}{2} + \frac{1}{2} \text{erf}\left(\frac{z-m}{\sigma\sqrt{2}}\right)$$

$$= \frac{1}{2} \left(1 + \text{erf}\left(\frac{z-m}{\sigma\sqrt{2}}\right)\right)$$

erf est une fonction tabulée

$$\text{erf}(x) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{(2n+1) \cdot n!} \cdot x^{2n+1}$$

$$= \frac{2}{\sqrt{\pi}} \left(x - \frac{x^3}{3} + \frac{x^5}{10} - \frac{x^7}{42} + \mathcal{O}(x^9) \right)$$

∃ d'autres approximations

$$\left(1 - e^{-x^2}\right)^2 \leq \text{erf}(x) \leq \left(1 - e^{-\frac{4x^2}{\pi}}\right)^{1/2}$$

en 1955 à 10^{-3} près

$$\bullet \text{erf}(x) \approx 1 - e^{-1.9 x^{1.3}} \quad \text{en 1986 à } 10^{-2} \text{ près}$$

erf : fut utilisée en mathématiques

→ probab / stat

L> physique :

solution de
équation propagation
de la chaleur