

ÉCHANTILLON PARTITIONNÉ (F1, M1)

(18 / 03 / 2020, © Monfort, Dicostat2005, 2005-2020)

Les **observations** constituant un **échantillon** peuvent souvent se regrouper en classes particulières (eg « homogènes ») afin de faciliter l'étude d'un **problème statistique**. Souvent, l'échantillon se présente déjà initialement sous une telle forme.

(i) Soit (Ω, \mathcal{F}, P) un **espace probabilisé**, $X : \Omega \mapsto \mathcal{X}^N$ (avec eg $\mathcal{X} = \mathbf{R}$) un N-uple aléatoire, $h \in \{1, \dots, H\} = N_H^*$ un entier tq $H \in \{1, \dots, N-1\}$, et $(N_h)_{h=1, \dots, H}$ une **suite** (finie) d'entiers tq (cf **partition**) :

$$(1) \quad N_h \geq 1, \forall h \in N_H^*, \text{ et } \sum_{h=1}^H N_h = N.$$

On appelle **échantillon partitionné** la suite des **sous-échantillons** de X suivante :

$$(2) \quad X^h = (X_{N(1)+\dots+N(h-1)+1}, \dots, X_{N(1)+\dots+N(h)}), \quad \forall h \in N_H^*,$$

avec $N_0 = 0$, où $N(h)$ désigne N_h .

(ii) On adopte aussi (cf eg **problème à plusieurs échantillons**, **problème du bloc aléatoire**) la notation suivante, qui peut s'interpréter comme un ensemble de K échantillons non équilibrés, ou comme un **tableau statistique** non équilibré :

$$(3) \quad X^1 = (X_{1,1}, \dots, X_{1,N(1)}), \dots, X^h = (X_{h,1}, \dots, X_{h,N(h)}),$$

avec $X_{h,\alpha} = X_{N(1)+\dots+N(h-1)+\alpha}$, où $N(h)$ désigne encore N_h .