

TRIBU IMAGE (A5, C4)

(04 / 11 / 2019, © Monfort, Dicostat2005, 2005-2019)

(i) Soit (E, \mathcal{A}) un **espace mesurable** (où \mathcal{A} est une **tribu de parties** de E), F un **ensemble** quelconque et $f : E \mapsto F$ une **application**.

On appelle **tribu image (directe)**, ou simplement **tribu image** ou **tribu induite**, par f sur F la tribu de parties \mathcal{B} de F définie par :

$$(1) \quad B \in \mathcal{B} \Leftrightarrow f^{-1}(B) \in \mathcal{A},$$

où $f^{-1} : F \mapsto E$ désigne l'**application inverse** de f .

On dit aussi que \mathcal{B} est l'**image** de \mathcal{A} sur F par l'application f .

(ii) En pratique, lorsque (E, \mathcal{A}) , F et f sont donnés, on considère implicitement que f est une **application mesurable**, ie que $f : E \mapsto F$ est une application $(\mathcal{A}, \mathcal{B})$ -mesurable, \mathcal{B} étant la tribu image définie précédemment.

(iii) La définition vaut, notamment, pour une **variable aléatoire**. Ainsi, lorsque (Ω, \mathcal{T}) est un **espace probabilisable**, \mathcal{X} un ensemble (d'**observation**) (ie l'ensemble des valeurs observées) et $X : \Omega \mapsto \mathcal{X}$ une application, on considère que X est une **va**, ie une application $(\mathcal{T}, \mathcal{B})$ -mesurable, la tribu (image) \mathcal{B} étant définie sur \mathcal{X} selon :

$$(1)' \quad B \in \mathcal{B} \Leftrightarrow X^{-1}(B) \in \mathcal{T}.$$

(iv) Des définitions analogues existent, de façon « duale » aux précédentes, pour définir une tribu image inverse.

Ainsi, on considère un **ensemble** E , un **espace mesurable** (F, \mathcal{B}) (où \mathcal{B} est une **tribu de parties** de F) et une **application** $f : E \mapsto F$.

On appelle **tribu image (inverse)**, ou parfois aussi **tribu image** ou **tribu induite**, par f sur E la tribu de parties \mathcal{A} de E définie par :

$$(1) \quad A \in \mathcal{A} \Leftrightarrow f(A) \in \mathcal{B},$$

On dit aussi que \mathcal{A} est l'**image** de \mathcal{B} sur E par l'application f .