

UE

---

Modélisation


Topic 1

---

---

---

---



# Chaines de Markov, Mesures invariantes et application au Page Rank

## I. Définitions:

Soit  $\left\{ \begin{array}{l} E = \{x_1, x_2, \dots, x_m\} \text{ espace d'états fini} \\ m = \text{card } E. \quad (!) \quad E \cong \{1, 2, \dots, m\} \\ \pi_0 = \text{« loi de départ » sur } E \\ = (p_1, p_2, \dots, p_m) \text{ où } \sum_{i=1}^m p_i = 1 ; p_i \geq 0. \end{array} \right.$

Def: [Chaîne de Markov - Abbrev CM]

Une CM sur  $E$ , de loi initiale  $\pi_0$ , est un processus

$(X_0, X_1, X_2, X_3, \dots)$  tel que.

$$\mathcal{L}(X_0) = \pi_0 \stackrel{\text{def}}{\iff} \mathbb{P}(X_0 = x_i) = p_i \quad \mathbb{P}(X_{m+1} = y | X_m = x)$$

$$\mathbb{P}(X_{m+1} = y | X_m = x, X_{m-1}, \dots, X_1, X_0) = p(x, y)$$

$$\text{ou } \mathbb{P} = \left( p(x, y) \right)_{(x, y) \in E \times E} \cong (\mathbb{P}_{ij})_{1 \leq i, j \leq m} \in M_m(\mathbb{R})$$

Propriété  
de Markov:  
ne dépendre  
que de l'instant  
précédent.

# Lien avec le cours de Série chronologiques: Markov

Façon de tracer  $X_{i+1}$  en fonction de ce qui précède :

$$\left\{ \begin{array}{l} X_{i+1} = d X_i + \varepsilon_i \quad \text{AR(1)} \\ X_{i+1} = d_1 X_i + d_2 X_{i-1} + \varepsilon_i \quad \text{AR(2)} \\ X_{i+1} = \sum_{i=1}^p d_i X_{i+1-i} + \varepsilon_i \quad \text{AR(p)} \end{array} \right. \quad \varepsilon_i \stackrel{\mathcal{L}}{\sim} \mathcal{N}(0, \sigma^2)$$

NON-Markov.

\* Les transitions sont représentées par la

matrice  $P = (P_{ij}) \in M_n(\mathbb{R}) \quad \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket,$

$$\sum_{j=1}^n P_{ij} = \sum_{j=1}^n \mathbb{P}(X_1 = x_j | X_0 = x_i) = 1$$

\* En vue de formuler les opérations naturelles, de "prendre l'espérance", "faire une transition" etc... une formalisation est particulièrement utile.

On identifie:

$\Delta E \approx \{1, 2, \dots, n\}$

$\left\{ \begin{array}{l} \text{Vecteurs colonnes dans } \mathbb{R}^n \quad \rightsquigarrow \text{Fonctions sur } E \quad f \\ \text{Vecteurs lignes dans } \mathbb{R}^n \quad \rightsquigarrow \text{Mesures sur } E \quad \nu \\ \text{Produit ligne / colonne:} \end{array} \right.$

de proba

$$\nu \times f = \sum_{x \in E} \nu(\{x\}) f(x)$$

$$= \mathbb{E} f(X) \quad \text{où } \mathcal{L}(X) = \nu$$

produit matriciel.

Ainsi un tel formalisme permet de

montrer que:

Lemma:  $\mathbb{P}^m = \left( \mathbb{P}(X_m=j | X_0=i) \right)_{1 \leq i, j \leq n}$

Puissance  
m-e (matricielle)

Preuve: • Si  $m=1$ , c'est la def de  $\mathbb{P}$ .

(Par réc) •  $\mathbb{P}(X_{m+1}=j | X_0=i)$

conditionne par  $X_m=k$  →  $= \sum_{k=1}^m \mathbb{P}(X_{m+1}=j | X_m=k, X_0=i) \times \mathbb{P}(X_m=k | X_0=i)$

Markov

par  $X_m=k$

Propriété de Markov →

$= \sum_{k=1}^m \underbrace{\mathbb{P}(X_{m+1}=j | X_m=k)}_{P_{kj}} \cdot \underbrace{\mathbb{P}(X_m=k | X_0=i)}_{\text{Par hyp de réc}}$

$P_{kj}$

Par hyp de réc

$= \sum_{k=1}^m [P^m]_{ik} \cdot P_{kj}$

$[P^m]_{ik}$

$= [P^{m+1}]_{ij}$  (Produit ligne col en Alg. lin)

□

On voit alors que:

•  $\pi_0 \mathbb{P}^m = \left( \sum_{i=1}^m (\pi_0)_i [P^m]_{ij} \right)_{1 \leq j \leq n}$

$= \left( \sum_{i=1}^m (\pi_0)_i \mathbb{P}(X_m=j | X_0=i) \right)_{1 \leq j \leq n}$

$= \mathcal{L}(X_m)$  si  $\mathcal{L}(X_0) = \pi_0$

•  $\mathbb{P}^m f =$  <sup>exo</sup> Fonction qui associe à  $i \in E$ ,  $\mathbb{E}_{X_0=i}[f(X_m)]$ .

Definition: (Mesure invariante / Equilibre statistique) :

Une mesure  $\pi$  (de proba) est dite invariante lorsque

$$\pi P = \pi \iff \forall n \in \mathbb{N}, \pi P^n = \pi$$

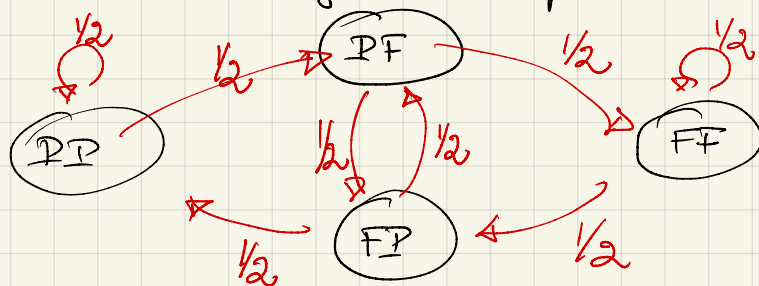
$$\iff \forall n \in \mathbb{N}, \mathcal{L}(X_n | \mathcal{L}(X_0)) = \pi$$

Exercice (Illustratif)

Considérons un jeu de pile ou face équilibré (P/F) et construisons "l'automate" se souvenant des deux derniers tirages.  $E = \{PP, PF, FP, FF\}$ .

↳ A votre avis, quel motif est le plus fréquent? Aucun.

↳ Donner le diagramme flèche décrivant cet automate.



comme une CM.

↳ Matrice de transition?

↳  $\pi P = \pi$

$$P = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{matrix} PP \\ PF \\ FP \\ FF \end{matrix}$$

$\Rightarrow \pi = \left(\frac{1}{4}, \frac{1}{4}, \frac{1}{4}, \frac{1}{4}\right)$

exo

↳ Definitions:

Irréductibilité: Une CM est irréductible lorsque

$$\forall (i,j) \in E \times E, \exists n = n(i,j), P^n(i,j) > 0$$

$\iff$  " Pour deux points  $i, j$ , il y a une <sup>proba  $\neq 0$</sup>  d'aller de  $i$  à  $j$  au bout d'un certain temps "

$\iff$  Le graphe est connexe (dirigé) " Je peux aller partout "

Q°: Notre CM est irréductible? **OUI**

Période: Une période de  $i \in E$  est un entier  $m = m_i$  tel que

$$P^m(i, i) > 0$$

Apériodicité: Une CM est apériodique lorsque:

$$\forall i, \exists m_i, \forall m \geq m_i, P^m(i, i) > 0$$

« L'ensemble des périodes de  $i$  contient un intervalle infini »  $\Rightarrow [m_i, +\infty[$

Épreuve de foi  $\rightarrow$

$$\iff \forall i, \text{PGCD}(m \geq 0 \mid P^m(i, i) > 0) = \text{PGCD}(\text{périodes}) = 1.$$

Épreuve de foi  $\rightarrow$

$$\iff \exists N, P^N \text{ a' entrées } > 0.$$

Q°: Notre CM est apériodique?

$i \in E$	PD	DF	FP	FF
Périodes $= \{m \mid P^m(i, i) > 0\}$	1, 2, 3, 4, ...	2, 3, 4, ...	2, 3, 4, ...	1, 2, 3, 4, ...

Oui

car  $\text{PGCD}(1, \dots) = 1$

$\text{PGCD}(2, 3, \dots) = 1$

$\hookrightarrow$  Calcul d'une (la?) mesure invariante.

$$\pi P = \pi \iff [\pi_1 \ \pi_2 \ \pi_3 \ \pi_4] \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} = [\pi_1 \ \pi_2 \ \pi_3 \ \pi_4]$$

$$\iff \begin{cases} \frac{\pi_1 + \pi_3}{2} = \pi_1 = \pi_2 \\ \frac{\pi_2 + \pi_4}{2} = \pi_3 = \pi_4 \end{cases} \iff \forall i, \pi_i = \frac{1}{4}$$

calcul.

Unique mesure invariante.

# II - Convergence.

La convergence vers l'équilibre est une notion donnant un comportement moyen sur les trajectoires.

Théorème 1: [CV vers l'équilibre]

Si  $(X_n; n \geq 0)$  CM irréductible et aperiodique  
alors  $\exists ! \pi$ ,  $\pi P = \pi$  Unité de la mesure inv. (et existence).

$$\forall (x, y) \in E \times E, \lim_{n \rightarrow +\infty} \mathbb{P}(X_n = y | X_0 = x) = \pi(y)$$

$$\iff \forall \pi_0, \forall f,$$

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \mathbb{E}_{\pi_0}(f(X_n)) = \pi f = \mathbb{E}_{X \sim \pi} f(X)$$

Ainsi  $\pi(i)$  est "la probabilité de se retrouver en  $i$  en temps long"

MAIS c'est en moyenne!

Moyenne sur les traj

Preuve: Zolting:

① Je ne veux pas de preuve.

② Je veux voir une preuve complète.

③ Je veux voir une preuve "en agitant les mains".

(Plus abstrait):  $T_i =$  tps de première retour en  $i$

Affirmation

$$\pi_i = \mathbb{E} \left[ \frac{1}{T_i} \right] = \inf \{ n > 0 \mid X_n = i \}$$

Ainsi plus  $\pi_i$  est élevé, plus la CM  $X_n$  revient vite en  $i$ .

C'est une étape clé pour démontrer le

Thm 2: [Théorème ergodique de Birkhoff].

$X = (X_n; n \geq 0)$  CM irred et aperiodique.

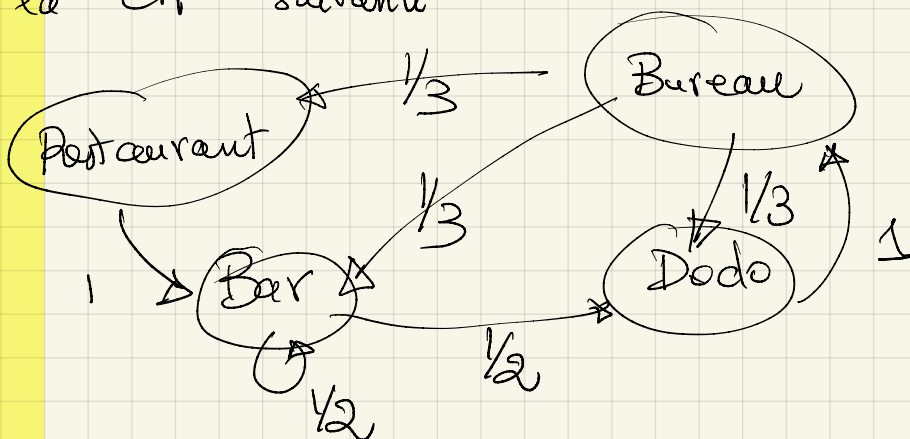
$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n f(X_i) \xrightarrow{P.S.} \pi f$$

Moyenne en tps. sur 1 trajectoire.

L'ergodicité affirme que  $\pi$  apparaît dans une instance / une trajectoire :

« la moyenne temporelle sur 1 trajectoire reflète la moyenne statistique de l'ens. des trajectoires »

Exercice: Considérons un travailleur qui a une routine "metro-bout-dodo". Ses activités suivent la CM suivante



- Matrice de transition.
- CM irred. ? aperiodique ?
- Calculer la mesure invariante.
- En déduire l'activité la plus fréquente.