

(1)

La Propriété de Markov générale

Soit (X_n) une chaîne de Markov

Lemme : $P(X_{N+k} \in C | X_N = i) = P(X_k \in C | X_0 = i)$

démonstration :

pour $k=2$:

$$\begin{aligned}
 P(X_{N+2} \in C | X_N = i) &= \frac{P(X_{N+2} \in C, X_N = i)}{P(X_N = i)} \\
 &= \frac{\sum_{\ell \in E} P(X_{N+2} \in C, X_{N+1} = \ell, X_N = i)}{P(X_N = i)} \quad (\text{formule proba totale}) \\
 &= \sum_{\ell \in E} P(X_{N+2} \in C | X_{N+1} = \ell, X_N = i) \frac{P(X_{N+1} = \ell, X_N = i)}{P(X_N = i)} \\
 &= \sum_{\ell \in E} \underbrace{P(X_{N+2} \in C | X_{N+1} = \ell)}_{P(X_2 \in C | X_1 = \ell)} P(X_{N+1} = \ell | X_N = i) \\
 &= \sum_{\ell \in E} P(X_2 \in C | X_1 = \ell) P(X_1 = \ell | X_0 = i) \\
 &= \sum_{\ell \in E} P(X_2 \in C | X_1 = \ell, X_0 = i) P(X_1 = \ell | X_0 = i) \\
 &= \sum_{\ell \in E} \frac{P(X_2 \in C, X_1 = \ell, X_0 = i)}{P(X_1 = \ell, X_0 = i)} \cdot \frac{P(X_1 = \ell, X_0 = i)}{P(X_0 = i)}
 \end{aligned}$$

(2)

$$= \sum_{\ell \in E} \frac{P(X_2 \in \mathcal{C}, X_1 = \ell, X_0 = i)}{P(X_0 = i)}$$

$$= \frac{P(X_2 \in \mathcal{C}, X_0 = i)}{P(X_0 = i)} = P(X_2 \in \mathcal{C} | X_0 = i)$$

pour $k > 2$ idem c'est juste un peu plus compliqué à écrire, par exemple pour $k=3$

$$P(X_{N+3} \in \mathcal{C} | X_N = i) \\ = \sum_{(\ell, m) \in E^2} \frac{P(X_{N+3} \in \mathcal{C}, X_{N+2} = \ell, X_{N+1} = m, X_N = i)}{P(X_N = i)}$$

etc ...

On retiendra le principe général suivant appelé propriété de Markov générale : Théorème

~~$$P(X_{N+k} \in \mathcal{C}_k, X_{N+k-1} \in \mathcal{C}_{k-1}, \dots, X_{N+1} \in \mathcal{C}_1 | X_N = i) \quad \cancel{X_0 = i}$$~~

$$= P(X_k \in \mathcal{C}_k, X_{k-1} \in \mathcal{C}_{k-1}, \dots, X_1 \in \mathcal{C}_1 | X_0 = i)$$

Théorème: Partant d'un point quelconque (3) de l'espace des états, la probabilité de tomber (tôt ou tard) dans l'une des classes minimales, est égale à 1. Si les classes minimales sont des états absorbants, la probabilité de tomber tôt ou tard dans l'un des états absorbants vaut 1

dém: Notons B l'ensemble de tous les états des classes minimales. Il suffit de se poser qu'on part d'un point $\notin B$

pour $i \notin B$ soit s_i la distance de i à B

(= longueur du plus court chemin dans le graphe joignant i à un point de B)

et soit

$$p_i = P(X_{s_i} \notin B \mid X_0 = i)$$

Noter que $s_i < +\infty$ et $p_i < 1$ (trivial)

$$\text{Posons } p = \max_{i \notin B} p_i \quad \text{et} \quad s = \max_{i \notin B} s_i$$

Considérons les événements

Théorème: Partant d'un point quelconque (3) de l'espace des états, la probabilité de tomber (tôt ou tard) dans l'une des classes minimales, est égale à 1. Si les classes minimales sont des états absorbants, la probabilité de tomber tôt ou tard dans l'un des états absorbants vaut 1

dém: Notons B l'ensemble de tous les états des classes minimales. Il suffit de se poser qu'on part d'un point $\notin B$

pour $i \notin B$ soit s_i la distance de i à B

(= longueur du plus court chemin dans le graphe joignant i à un point de B)

et soit

$$p_i = P(X_{s_i} \notin B \mid X_0 = i)$$

Noter que $s_i < +\infty$ et $p_i < 1$ (trivial)

$$\text{Posons } p = \max_{i \notin B} p_i \quad \text{et } s = \max_{i \notin B} s_i$$

Considérons les événements

$E_m = [X_{m\delta} \notin B]$ (= on n'est pas encore dans B après $m\delta$ étapes) (4)

$E = \bigcap_m E_m = \text{on n'atteint jamais } B$

Comme $E_{m+1} \subset E_m$ (clair), la suite $E_m \downarrow$ donc par continuité de P , on a :

$$P(E) = \lim_{m \rightarrow \infty} P(E_m)$$

$P(E_m)$?

$$P(E_m) = P(X_{m\delta} \notin B) =$$

$$\sum_{i \notin B} P(X_{m\delta} \notin B, X_{(m-1)\delta} = i) =$$

$$\sum_{i \notin B} P(X_{m\delta} \notin B | X_{(m-1)\delta} = i) P(X_{(m-1)\delta} = i)$$

$$= \underbrace{\sum_{i \notin B} P(X_\delta \notin B | X_0 = i) P(X_{(m-1)\delta} = i)}_{\leq p_i \leq p} \oplus$$

$$\leq p \sum_{i \notin B} P(X_{(m-1)\delta} = i) = p P(X_{(m-1)\delta} \notin B)$$

$$= p P(E_{m-1})$$

(5)

Donc $P(E_m) \leq p P(E_{m-1})$

et par itération:

$$P(E_m) \leq p^m$$

Donc $\lim_{m \rightarrow \infty} P(E_m) = 0 = P(E)$ cqd

Détail:

$$\circledast [X_g \notin B] \subset [X_{g_i} \notin B]$$

donc

$$P(X_g \notin B | X_o=i) \leq P(X_{g_i} \notin B | X_o=i) = p_i$$