

Fiche de TD n°8 : Chaîne de Markov : mesures invariantes.

[1] **Chaîne à deux états.** Soit $(X_n, n \geq 0)$ est une chaîne de Markov Homogène sur $E = \{0, 1\}$ de matrice de transition $P = ((P(i, j))_{(i, j) \in E^2}) = \begin{pmatrix} 1 - \alpha & \alpha \\ \beta & 1 - \beta \end{pmatrix}$ avec $0 < \alpha < 1$, $0 < \beta < 1$.

- [a] Dessiner son graphe.
- [b] Déterminer sa probabilité stationnaire Π .
- [c] Calculer $\mathbb{P}_0(T_1 = n)$, $\mathbb{P}_0(T_0 = n)$.
- [d] Calculer P^n pour $n \geq 1$. Trouver $A > 0$ et $\rho \in]0, 1[$ tels que pour tout $(x, y) \in E^2$, $|P^n(x, y) - \Pi(y)| \leq A\rho^n$.

[2] **Chaîne d'Ehrenfest.** Soient d balles ($d > 1$), numérotées de 1 à d et réparties dans 2 urnes A et B . On tire un nombre i au hasard entre 1 et d , et la balle numéro i est changée d'urne. Soit X_n le nombre de balles dans l'urne A après n tirages successifs. La chaîne $(X_n, n \geq 0)$ est appelée chaîne d'Ehrenfest.

- [a] On admet que $(X_n, n \geq 0)$ définit une chaîne de Markov. Vérifier qu'elle est homogène et déterminer sa matrice de transition.
- [b] Si X_0 est distribué suivant une loi binomiale de paramètre $(d, 1/2)$, déterminer la distribution de X_1 . Que peut-on en dire ?
- [c] Dans cette question et la suivante, on suppose $d = 3$. Soit T_0 le nombre de tirage nécessaire pour vider A (on tire au moins une fois, même si A est vide au départ). Déterminer pour tout état x et pour tout $n = 1, 2$ et 3 , $\mathbb{P}_x(T_0 = n)$.
- [d] Calculer P, P^2, P^3 . Si $\mu_0 = (\frac{1}{4}, \frac{1}{4}, \frac{1}{4}, \frac{1}{4})$ est la loi initiale de la chaîne déterminer les lois de μ_1, μ_2, μ_3 de X_1, X_2, X_3 .
- [e] Déterminer $\lim_{n \rightarrow \infty} P^n(x, y)$.
Application : $d = 4, X_0 = 0$.
- [f] Pour cette question et la suivante, on considère la chaîne d'Ehrenfest modifiée. Lorsque la balle a été extraite d'une urne suivant la procédure décrite, on tire au sort (avec des probabilités égales) l'urne A ou B dans laquelle on la place.
Déterminer la matrice de transition, encore notée P , et la distribution stationnaire de la chaîne ainsi modifiée.
- [g] Déterminer $\lim_{n \rightarrow \infty} P^n(x, y)$.
Application : $d = 4, X_0 = 0$.

[3] **Chaîne de naissance et de mort.** On considère $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une chaîne de Markov homogène d'espace d'état $E = \mathbb{N}$ et de matrice de transition P définie par

$$P(x, x - 1) = q_x, \quad P(x, x) = r_x, \quad P(x, x + 1) = p_x,$$

avec $p_x + q_x + r_x = 1$, $q_0 = 0$, $q_x > 0$ si $x > 0$, et $p_x > 0$. Une telle chaîne est appelée chaîne de naissance et de mort. Le but est d'étudier sous quelle condition cette chaîne est récurrente.

Pour $i \in E$, on pose $\tau_i = \inf\{n \geq 0 \mid X_n = i\}$. Etant donné trois états a, x , et b tel que $a \leq x \leq b$, on pose $u(x) = \mathbb{P}_x(\tau_a < \tau_b)$ et $\gamma(x) = \frac{q_1 \dots q_x}{p_1 \dots p_x}$ avec $\gamma(0) = 1$. (Observer que $\tau_i \neq T_i$.)

- [a] Déterminer une relation entre $u(x+1) - u(x)$ et $u(x) - u(x-1)$ pour $a < x < b$. Calculer en fonction des $\gamma(y)$ pour $a \leq y < b$ la valeur de $u(a) - u(a+1)$ et en déduire que

$$u(x) = \frac{\sum_{y=x}^{b-1} \gamma(y)}{\sum_{y=a}^{b-1} \gamma(y)}$$

pour $a \leq x \leq b$. Traiter le cas particulier où $p_x = q_x$ pour tout $x > 0$.

- [b] Déterminer $\mathbb{P}_1(T_0 = +\infty)$ et montrer que la chaîne est récurrente si et seulement si $\sum_{y=0}^{\infty} \gamma(y) = +\infty$.
 [c] Déterminer les mesures λ sur E invariantes par la matrice P et en déduire que la chaîne est récurrente positive si et seulement si

$$\sum_{x=1}^{\infty} \frac{p_0 \cdots p_{x-1}}{q_1 \cdots q_x} < \infty.$$

- [4] Soit $(X_n, n \geq 0)$ une chaîne de Markov homogène sur $E = \{0, 1, 2, 3, 4, 5\}$ de matrice de transition

$$P = ((P(i, j))_{(i, j) \in E^2}) = \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 3/4 & 1/4 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3/5 & 0 & 2/5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/6 & 1/3 & 1/2 \\ 0 & 0 & 0 & 1/4 & 0 & 3/4 \\ 0 & 0 & 0 & 1/4 & 1/4 & 1/2 \end{pmatrix}.$$

- [a] Calculer $U(0, 0)$, que peut-on en déduire ?
 [b] Effectuer la classification des états : déterminer les classes de récurrence et les états transitoires. Pour tous les états récurrents x , il faut démontrer de deux manières différentes qu'ils sont récurrents (dont une en calculant explicitement ρ_{xx}).
 Dessiner son graphe.
 [c] Calculer les probabilités d'absorption dans les classes de récurrence.
 [d] Calculer les mesures invariantes.