

ÉLÉMENTS DE CORRECTION DE LA FEUILLE DE RÉVISION (SUITE)

**Exercice 6** *Suites extraites d'une martingale*

On considère  $(X_n)_{n \geq 0}$  une chaîne de Markov de matrice de transition  $Q$ . Les suites ci-dessous sont-elles des chaînes de Markov ? Dans l'affirmative, préciser leur matrice de transition.

1.  $(Y_n)_{n \geq 0} := (X_{n+k})_{n \geq 0}$ , où  $k \in \mathbb{N}$  est fixé.

*Solution* : Oui,  $(Y_n)$  est bien une chaîne de Markov. En effet, comme  $(X_n)$  est une chaîne de Markov, on sait qu'il existe une fonction mesurable  $f$  et une suite i.i.d.  $\varepsilon_n$  telles que, pour tout  $n \geq 0$  :

$$X_{n+1} = f(X_n, \varepsilon_{n+1}).$$

En particulier, on a donc

$$Y_{n+1} = X_{n+k+1} = f(X_{n+k}, \varepsilon_{n+k+1}) = f(Y_n, \tilde{\varepsilon}_{n+1}),$$

où la suite  $(\tilde{\varepsilon}_{n+1})$  est i.i.d. d'où le résultat. On vérifie aisément que la matrice de transition de  $Y_n$  n'est autre que la matrice  $Q$ .

2.  $(Z_n)_{n \geq 0} := (X_{2n})_{n \geq 0}$ .

*Solution* : Oui,  $(Z_n)$  est également une chaîne de Markov. En effet, comme  $(X_n)$  est une chaîne de Markov, on sait qu'il existe une fonction mesurable  $f$  et une suite i.i.d.  $\varepsilon_n$  telles que, pour tout  $n \geq 0$  :

$$X_{n+1} = f(X_n, \varepsilon_{n+1}).$$

En particulier,

$$\begin{aligned} Z_{n+1} &= X_{2n+2} = f(X_{2n+1}, \varepsilon_{2n+2}) \\ &= f(f(X_{2n}, \varepsilon_{2n+1}), \varepsilon_{2n+2}) \\ &= f(f(Z_n, \varepsilon_{2n+1}), \varepsilon_{2n+2}) \\ &:= g(Z_n, \tilde{\varepsilon}_{n+1}), \end{aligned}$$

où la suite  $(\tilde{\varepsilon}_n) = ((\varepsilon_{2n}, \varepsilon_{2n-1}))$  est une suite i.i.d., d'où le résultat. Cette fois, la matrice de transition de  $Z_n$  est la matrice  $Q^2$ .

**Exercice 7** *Chaîne pressée*

Soient  $E$  un ensemble au plus dénombrable,  $Q$  une matrice de transition sur  $E$  et  $(X_n)_{n \geq 0}$  la chaîne de Markov canonique associée. On suppose que pour tout  $x \in E$ , on a  $Q(x, x) < 1$ . On définit alors une suite de variables aléatoires à valeurs entières  $\tau_0 := 0$ ,  $\tau_1 := \inf\{n \geq 1, X_n \neq X_0\}$  et pour  $n \geq 1$ ,  $\tau_{n+1} := \tau_n + \tau_1 \circ \theta_{\tau_n}$ .

1. Montrer que  $\tau_1$  est un temps d'arrêt et que pour tout  $x \in E$ ,  $\tau_1$  est fini  $\mathbb{P}_x$ -presque sûrement. Calculer la loi de  $\tau_1$  ainsi que celle de  $X_{\tau_1}$ .

*Solution* : Soit  $k \geq 1$  un entier, alors

$$\{\tau_1 = k\} = \{X_0 = X_1 = \dots = X_{k-1}, X_k \neq X_0\} \in \mathcal{F}_k,$$

donc  $\tau_1$  est bien un temps d'arrêt. Sous la loi  $\mathbb{P}_x$ , on a

$$\begin{aligned} \mathbb{P}_x(\tau_1 = k) &= \mathbb{P}_x(X_1 = x, X_2 = x, \dots, X_{k-1} = x, X_k \neq x) \\ &= Q(x, x)^{k-1}(1 - Q(x, x)), \end{aligned}$$

autrement dit,  $\tau_1$  suit la loi géométrique de paramètre  $p = 1 - Q(x, x)$ . En particulier,  $\mathbb{P}_x(\tau_1 < \infty) = 1$ . Naturellement, on a  $\mathbb{P}_x(X_{\tau_1} = x) = 0$ . Par ailleurs, pour  $y \neq x$  :

$$\begin{aligned}
 \mathbb{P}_x(X_{\tau_1} = y) &= \sum_{k \geq 1} \mathbb{P}_x(X_{\tau_1} = y \text{ et } \tau_1 = k) \\
 &= \sum_{k \geq 1} \mathbb{P}_x(X_k = y \text{ et } \tau_1 = k) \\
 &= \sum_{k \geq 1} \mathbb{P}_x(X_k = y \text{ et } X_1 = \dots = X_{k-1} = x) \\
 &= \sum_{k \geq 1} \mathbb{P}_x(X_k = y \mid X_1 = \dots = X_{k-1} = x) \mathbb{P}(X_1 = \dots = X_{k-1} = x) \\
 &\stackrel{1}{=} \sum_{k \geq 1} Q(x, y) \mathbb{P}(X_1 = \dots = X_{k-1} = x) \\
 &= \sum_{k \geq 1} Q(x, y) Q(x, x)^{k-1} \\
 &= \frac{Q(x, y)}{1 - Q(x, x)},
 \end{aligned}$$

où en 1, on a appliqué la propriété de Markov au temps  $k - 1$ . On vérifie au passage que  $\sum_{y \neq x} \mathbb{P}_x(X_{\tau_1} = y) = 1$ , ce qui est heureux !

2. Donner une autre façon de définir la suite  $(\tau_n)_{n \geq 0}$  et montrer que les  $\tau_n$  sont des temps d'arrêt.

*Solution* : la suite  $(\tau_n)$  peut-être définie de la façon suivante :

$$\begin{cases} \tau_0 = 0, \\ \tau_{n+1} = \inf\{k > \tau_n, X_k \neq X_{\tau_n}\}, \quad \text{pour } n \geq 0. \end{cases}$$

Pour voir que les  $\tau_n$  sont des temps d'arrêt, on peut raisonner par récurrence. On sait déjà que  $\tau_1$  est un temps d'arrêt. Supposons qu'à  $n$  fixé,  $\tau_n$  soit un temps d'arrêt, alors pour  $k > \tau_n$  :

$$\begin{aligned}
 \{\tau_{n+1} = k\} &= \bigsqcup_{1 < \ell < k} (\{\tau_{n+1} = k\} \cap \{\tau_n = \ell\}) \\
 &= \bigsqcup_{1 < \ell < k} \underbrace{\left( \underbrace{\{\tau_n = \ell\}}_{\in \mathcal{F}_\ell} \cap \underbrace{\{X_\ell = X_{\ell+1} = \dots = X_{k-1}\}}_{\in \mathcal{F}_k} \cap \{X_k \neq X_{k-1}\} \right)}_{\in \mathcal{F}_k}
 \end{aligned}$$

3. Montrer que la suite  $(Y_n)_{n \geq 0} := (X_{\tau_n})_{n \geq 0}$  est une chaîne de Markov par rapport à la filtration  $(\mathcal{F}_{\tau_n})$ . Quelle est sa matrice de transition ?

*Solution* : la suite  $(Y_n)_{n \geq 0}$  est naturellement adaptée à la filtration  $(\mathcal{F}_{\tau_n})$ . Par ailleurs, d'après la propriété de Markov forte appliquée au temps d'arrêt  $\tau_n$  d'une part, et d'après la première question d'autre part, on a

$$\begin{aligned}
 \mathbb{P}_x(Y_{n+1} = x_{n+1} \mid Y_n = x_n, \dots, Y_1 = x_1) &= \mathbb{P}_x(X_{\tau_{n+1}} = x_{n+1} \mid X_{\tau_n} = x_n, \dots, X_{\tau_1} = x_1) \\
 &= \mathbb{P}_{x_n}(X_{\tau_1} = x_{n+1}) \\
 &= \tilde{Q}(x_n, x_{n+1}) := \begin{cases} \frac{Q(x_n, x_{n+1})}{1 - Q(x_n, x_n)} & \text{si } x_{n+1} \neq x_n \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}
 \end{aligned}$$

4. On suppose que  $(X_n)$  est irréductible récurrente de mesure invariante  $\mu$ . Montrer que la chaîne  $(Y_n)$  est également irréductible récurrente et que  $\pi(y) := (1 - Q(y, y))\mu(y)$  est une mesure invariante pour cette dernière.

*Solution* : si  $\mu$  est invariante pour  $Q$ , on a par définition :

$$\sum_{y \in E} \mu(y)Q(y, x) = \mu(x),$$

de sorte que

$$\begin{aligned} \sum_{y \in E} \pi(y)\tilde{Q}(y, x) &= \sum_{y \neq x} \left( (1 - Q(y, y))\mu(y) \times \frac{Q(y, x)}{1 - Q(y, y)} \right) \\ &= \sum_{y \neq x} \mu(y) \times Q(y, x) \\ &= \sum_{y \in E} \mu(y) \times Q(y, x) - \mu(x)Q(x, x) \\ &= \mu(x) - \mu(x)Q(x, x) \\ &= \pi(x), \end{aligned}$$

et la mesure  $\pi$  est bien invariante pour la chaîne  $(Y_n)$ .