

Suites de Matrices :

On définit de la même manière une suite de matrices lignes.

- On appelle **suite de matrices colonnes** (U_n) , des matrices colonnes dont tous les éléments sont des termes de suites numériques.
- On dit que (U_n) **converge** si et seulement si tous ses éléments convergent. La limite de (U_n) est alors la matrice ayant pour coefficients les limites de chaque terme de (U_n) .

Propriété :

Si A est une matrice carrée d'ordre $p \in \mathbb{N}$ et (U_n) une suite de matrices colonnes à p lignes telles que pour tout entier naturel n , $U_{n+1} = A U_n$, alors :

$$\forall n \in \mathbb{N}, U_n = A^n U_0$$

Propriété et définition :

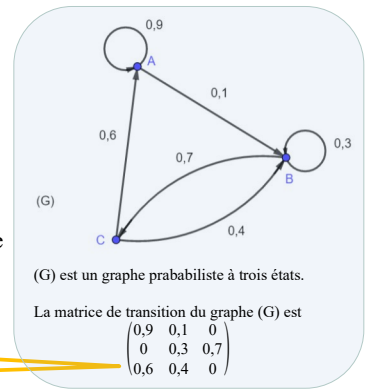
Soit A une matrice carrée d'ordre $p \in \mathbb{N}$, B une matrice colonne à p lignes et (U_n) une suite de matrices colonnes à p lignes, telles que pour tout entier naturel n , $U_{n+1} = A U_n + B$.

Si la suite (U_n) converge alors sa limite U est une matrice colonne vérifiant $U = AU + B$.

On dit que la matrice U est l'**état stable** de la suite (U_n)

Graphe probabiliste :

- Un graphe pondéré** est un graphe dont les arêtes sont affectées de coefficients positifs.
- Le poids** d'une chaîne est la somme des coefficients affectés aux arêtes qui composent la chaîne.
- Un graphe probabiliste** est un **graphe orienté pondéré** où tous les poids sont compris entre 0 et 1 et tel que la somme des poids des arêtes issues d'un même sommet est égale à 1.



Matrice de transition :

Si les sommets sont des lettres, on numérote les sommets en respectant l'ordre alphabétique.

La matrice associée à un graphe probabiliste comportant p sommets s'appelle **une matrice de transition**.

C'est une matrice carrée d'ordre p telle que le terme de la i -ième ligne et j -ième colonne est égal au poids de l'arête allant du sommet i au sommet j si elle existe, 0 sinon.

La somme des termes de chaque ligne est égale à 1.

Chaîne de Markov :

Soit une suite de variables aléatoires (X_n) permettant de modéliser l'évolution par étapes successives d'un système aléatoire comportant différents états.

La loi de probabilité de X_0 (étape 0) s'appelle **la distribution initiale du système**.

La loi de probabilité de X_n (étape n) s'appelle **la distribution après n transitions**.

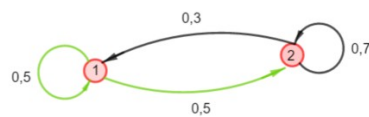
Si, à chaque étape, la probabilité de transition d'un état à un autre ne dépend pas de n , on dit que la suite (X_n) est une **chaîne de Markov**.

On associe à une chaîne de Markov un graphe probabiliste tel que les sommets sont les états du système aléatoire et le poids de chaque arête est égal à la probabilité de transition d'un état à un autre.

Représentation à l'aide d'une suite de matrices :

Exemple :

On considère une marche aléatoire à deux états modélisée par le graphe probabiliste ci-dessous et P la matrice de transition associée.



$$P = \begin{pmatrix} 0,5 & 0,5 \\ 0,3 & 0,7 \end{pmatrix}$$

Define $p = \begin{bmatrix} 0,5 & 0,5 \\ 0,3 & 0,7 \end{bmatrix}$	Terminé
p^4	$\begin{bmatrix} 0,376 & 0,624 \\ 0,3744 & 0,6256 \end{bmatrix}$

La probabilité de passer de l'état 1 à l'état 2 en 4 étapes 0,624

Chaîne de Markov : étude asymptotique :

π_0 représente la distribution initiale et π_n la distribution après n transitions.

Soit une chaîne de Markov à 2 (respectivement 3) états et P la matrice de transition associée.

On note π_n la matrice ligne à 2 (respectivement 3) colonnes dont le terme de la j -ième colonne est la probabilité qu'à l'étape n la variable aléatoire X_n soit égalé à j , c'est à dire :

$$\pi_n = (P(X_n=1) \ P(X_n=2)) \quad (\text{respectivement } \pi_n = (P(X_n=1) \ P(X_n=2) \ P(X_n=3)))$$

Propriété :

Pour tout entier naturel $n \geq 1$, $\pi_{n+1} = \pi_n P$ et $\pi_n = \pi_0 P^n$.

Propriété : distribution invariante du système

P^n ne contient pas de 0 signifie qu'en n étapes on peut passer de n'importe quel état à n'importe quel autre état.

S'il existe un entier naturel n tel que P^n ne contient pas de 0 alors la suite (π_n) converge vers la matrice π vérifiant $\pi = \pi P$ et cette limite ne dépend pas de π_0 .

La matrice π représente **la distribution invariante du système**.