

Статистическая радиофизика и теория информации

Лекция 6

7. Марковские* случайные процессы и марковские цепи.

*Марков Андрей Андреевич (род. 1890) – русский математик, академик

Марковский случайный процесс характеризуется тем, что его условная плотность распределения вероятностей имеет вид

$$W(x(t_n) | x(t_1), x(t_2), \dots, x(t_{n-1})) = W(x(t_n) | x(t_{n-1})) . \quad (7.1)$$

Можно сказать, что марковские процессы (последовательности) являются процессами без последствия. Учитывая это свойство, любой конечномерный закон распределения марковского процесса выражается через его двумерный закон распределения, то есть

$$W(x_1, x_2, \dots, x_n) = W(x_n | x_{n-1}) W(x_{n-1} | x_{n-2}) \dots W(x_2 | x_1) W(x_1) . \quad (7.2)$$

Таким образом для м.с.п. при известном начальном распределении $W(x_1)$ и *переходных* п.р.в. $W(x_i | x_{i-1})$ можно найти п.р.в. любой конечной размерности.

Переходные п.р.в. удовлетворяют уравнению Колмогорова-Чепмена

$$W(x_3 | x_1) = \int_{-\infty}^{\infty} W(x_3 | x_2) W(x_2 | x_1) dx_2, \quad t_1 < t_2 < t_3 .$$

Если назвать сечение $x_i = x(t_i)$ настоящим сечением с.п., сечения $x_{i-1} = x(t_{i-1})$ и $x_{i+1} = x(t_{i+1})$ прошлым и будущим сечениями соответственно, то можно сказать, что с.п. называется марковским если его будущее значение зависит только от настоящего и не зависит от прошлого значения.

Можно дать определение марковского процесса через условную одномерную функцию распределения $F(Y | X) = F(X, Y) / F(X)$, которую в теории марковских процессов принято рассматривать как функцию четырех аргументов t, x, τ, y , где x и y это значения процесса в моменты t и τ соответственно, причем $t < \tau$. Итак, для марковского процесса условная функция распределения (она же *переходная функция*)

$$\begin{aligned}
F(t, x; \tau, y) &= P\{X(\tau) < y \mid X(t) = x\} = \\
&= P\{X(\tau) < y \mid X(t_1) = x_1, \dots, X(t_n) = x_n, X(t) = x\} ,
\end{aligned} \tag{7.3}$$

не изменяется от дополнительного знания значений процесса в более ранние моменты времени, чем t , то есть для всех $t_1 < t_2 < \dots < t_n < t < \tau$.

Марковским процессом с непрерывным множеством значений называется марковский процесс, для которого существует производная по y от переходной функции

$$f(t, x; \tau, y) = \frac{\partial}{\partial y} F(t, x; \tau, y) ,$$

называемая *плотностью вероятности перехода*, или просто *переходной плотностью*. Последняя является условной п.р.в.

$$f(t, x; \tau, y) = W(y(\tau) \mid x(t)) . \tag{7.4}$$

Переходная плотность удовлетворяет уравнению Колмогорова-Чепмена

$$f(t, x; \tau, y) = \int_{-\infty}^{\infty} f(s, z; \tau, y) f(t, x; s, z) dz, \quad t < s < \tau . \tag{7.5}$$

Марковский с.п. называется *однородным (стационарным) по времени*, если переходная функция $F(t, x; \tau, y)$ при любых x и y зависит только от разности $t - \tau$. Марковский с.п. называется *аддитивным* или *процессом с независимыми приращениями*, если марковские переходные функции $F(t, x; \tau, y)$ при любых t и τ зависят только от разности $x - y$. В этом случае разность $X(\tau) - X(t)$ не зависит от $X(u)$ при $u < t$.

Марковский с.п. является эргодическим когда его предельная функция распределения $\lim_{t \rightarrow \infty} P\{X(t) \leq y \mid X(0) = x\}$ существует и не зависит от x . В этом случае $\lim_{t \leftarrow -\infty} P\{X(t) \leq y\}$ также существует независимо от начального распределения и совпадает с предыдущим пределом.

Переходная плотность $f(t, x; \tau, y)$ удовлетворяет следующим дифференциальным уравнениям в частных производных:

$$\frac{\partial f}{\partial \tau} + \frac{\partial}{\partial y} [a(\tau, y) f] - \frac{1}{2} \frac{\partial^2}{\partial y^2} [b(\tau, y) f] = 0 ; \tag{7.6}$$

$$\frac{\partial f}{\partial t} + a(t, x) \frac{\partial f}{\partial x} + \frac{1}{2} b(t, x) \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 0 . \quad (7.7)$$

Эти уравнения называются прямым и обратным уравнениями Колмогорова.

Марковские цепи

Марковские цепи – это подкласс марковских случайных процессов с дискретным множеством значений и дискретным временем. По признаку дискретности выделяют 4 разновидности м.с.п.:

1. *марковские цепи* (м.ц.) - процесс дискретный по мгновенному значению и по времени;
2. *марковские цепи с непрерывным временем* (область значений – дискретное множество, область определения – непрерывная), другое название - *дискретные м.с.п.*;
3. *марковские последовательности* (область значений – непрерывное множество, область определения дискретная);
4. непрерывнозначный м.с.п. (и область значений и область определения – непрерывные множества).

Дадим несколько определений касающихся марковских цепей.

Случайная последовательность $\{X_n\}; n=0,1,2,\dots$ называется *конечной цепью Маркова*, если:

1. в каждый момент времени $n=0,1,2,\dots$ случайная величина X_n является дискретной случайной величиной с дискретным множеством значений $S=\{0,1,\dots,l\}$, $l<+\infty$;
2. выполняется марковское свойство, что означает, что для всех $n \geq 0$ и $k_n \in S$ справедливо равенство

$$P\{X_n=k_n \mid X_{n-1}=k_{n-1}, X_{n-2}=k_{n-2}, \dots, X_1=k_1\} = P\{X_n=k_n \mid X_{n-1}=k_{n-1}\} . \quad (7.8)$$

Множество $S=\{0,1,\dots,l\}$ называется *множеством состояний конечной цепи Маркова*. Говорят, что цепь $\{X_n\}$ в момент n находится в состоянии k , если произошло событие $X_n=k$.

Марковское свойство цепи означает еще и то, что закон распределения случайной величины X_n при условии, что $X_{n-1}=k$, $k \in S$, не зависит от того каким образом цепь попала в состояние k в момент времени $n-1$. Марковским свойством обладают многие с.п. встречающиеся в функционировании радиотехнических (и не только) систем.

Помимо конечных цепей Маркова, можно рассматривать и цепи Маркова со счетным множеством состояний ($l = +\infty$).

Вероятность

$$p_{kj}(n) = P\{X_n = j \mid X_{n-1} = k\}, \quad k, j \in S, \quad (7.9)$$

того, что цепь в момент $n \geq 1$ окажется в состоянии j при условии, что в предыдущий момент времени она была в состоянии k , называется *вероятностью перехода* из состояния k в состояние j . Матрица $P(n)$ состоящая из элементов $p_{kj}(n)$, $k, j \in S$ называется переходной матрицей цепи $\{X_n\}$, причем

$$\sum_{j=0}^l p_{kj}(n) = 1, \quad (7.10)$$

то есть суммы элементов строк равны единице, что означает, что из состояния k цепь обязательно перейдет в одно из возможных состояний $j \in S$.

Вероятность

$$\pi_k(n) = P\{X_n = k\}, \quad k \in S \quad (7.11)$$

того, что в момент времени n цепь $\{X_n\}$ окажется в состоянии k , называется вероятностью k -го состояния цепи в момент n . А вектор $\pi(n) = (\pi_0(n), \dots, \pi_l(n))^T$ является распределением вероятностей состояний цепи $\{X_n\}$ в момент n или вероятностным вектором. Естественно, выполняется условие нормировки

$$\sum_{k=0}^l \pi_k(n) = 1, \quad (7.12)$$

что означает, что в каждый момент времени цепь находится в одном из своих допустимых состояний.

Поскольку эволюция цепи описывается вероятностями перехода, то естественно ввести более общую вероятность перехода, а именно вероятность перехода за $m - n$ шагов:

$$p_{ij}(n, m) = P\{X_m = j \mid X_n = i\}. \quad (7.13)$$

По теореме умножения вероятностей

$$P\{X_m=j; X_n=i\} = P\{X_n=i\}P\{X_m=j | X_n=i\} = \pi_i(n) p_{ij}(n, m) . \quad (7.14)$$

Если просуммировать (7.14) слева и справа по i , то получим

$$\pi_j(m) = \sum_{i=0}^l p_{ij}(n, m) \pi_i(n) . \quad (7.15)$$

Очевидно, что если рассматривать переход системы из состояния i в момент времени n в состояние j в момент времени m через все возможные промежуточные состояния $r \in S$ в промежуточный момент времени k , такой что $n < k < m$, то можно записать, что

$$p_{ij}(n, m) = \sum_{r=0}^l p_{ir}(n, k) p_{rj}(k, m) . \quad (7.16)$$

Уравнения (7.15) и (7.16) называют уравнениями Маркова, а (7.16) кроме того называют дискретной формой уравнения Колмогорова-Чепмена. Уравнения Маркова удобно записывать в матричной форме. В матричном виде (7.15) можно записать как

$$\boldsymbol{\pi}(m) = \mathbf{P}^T(n, m) \boldsymbol{\pi}(n) \quad (7.17)$$

или

$$\boldsymbol{\pi}^T(m) = \boldsymbol{\pi}^T(n) \mathbf{P}(n, m) . \quad (7.18)$$

Второе уравнение Маркова (7.16) в матричной форме имеет вид

$$\mathbf{P}(n, m) = \mathbf{P}(n, k) \mathbf{P}(k, m) . \quad (7.20)$$

Цепь Маркова называется *однородной*, если $\mathbf{P}(n) = \mathbf{P} = \text{const}$ при всех $n \geq 1$.

Если цепь Маркова однородная, то переходные вероятности $p_{ij}(n, m)$ зависят только от разности $\mu = m - n$ и поэтому можно записать

$$p_{ij}(\mu) = P\{X_{n+\mu}=j | X_n=i\} = P\{X_{1+\mu} | X_1=i\} .$$

[Здесь греческие буквы в качестве аргумента помогут отличать матрицу перехода в μ шагов от матрицы перехода в один шаг, определенной в (7.9)]

Если обозначить $\nu = m - k$, $\eta = k - n$, то для однородной цепи Маркова (7.20)

МОЖНО ЗАПИСАТЬ В ВИДЕ

$$P(\nu+\eta) = P(\eta)P(\nu) . \quad (7.21)$$

Полагая $\nu=1$ можно получить рекуррентное соотношение

$$P(\eta+1) = P(\eta)P(1)=P(\eta)P , \quad (7.22)$$

где $P=P(1)$ переходная матрица за один шаг. Из (7.22) следует, что

$$\begin{aligned}
 P(2) &= P(1)P(1) = P^2(1) = P^2 \\
 P(3) &= P(2)P(1) = P^2(1)P(1) = P^3(1) = P^3 \\
 &\dots\dots\dots \\
 P(\eta) &= P(\eta-1)P(1) = P^\eta(1) = P^\eta
 \end{aligned}$$

То есть матрица переходных вероятностей за η шагов принимает вид

$$P(\eta) = P^\eta . \quad (7.23)$$

Если матрица $P(\eta)$ не зависит от η , то такая однородная цепь Маркова называется *стационарной* и в этом случае $P(\eta)=P(1)=P$.

Если воспользоваться выражением (7.18) (первое уравнение Маркова в матричном виде для вектора вероятностей в виде строки), то для однородной цепи можно получить

$$\pi^T(m) = \pi^T(n)P(m-n) = \pi^T(0)P(m-0) = \pi^T(0)P^m . \quad (7.24)$$

Если процесс стационарен, то $P^m=P$, тогда можно записать, что

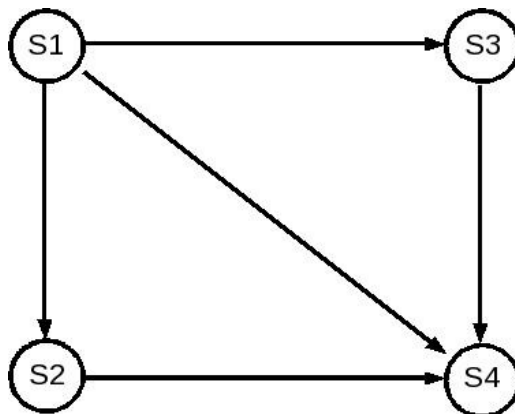
$$\pi^T P = \pi , \quad (7.25)$$

что означает, что вектор π^T является левым собственным вектором матрицы P соответствующим ее собственному значению равному единице. Соответственно вектор π является правым собственным вектором матрицы P^T соответствующим собственному значению равному единице, так как в стационарном случае

$$P^T \pi = \pi . \quad (7.26)$$

Если величина P^n имеет предел при $n \rightarrow \infty$, тогда цепь Маркова *асимптотически стационарна*.

Рассмотрим простую техническую систему состоящую из двух узлов, которая может быть полностью работоспособна, может отказать один из узлов или откажут оба узла и система окажется полностью неработоспособна. Ниже показана марковская цепь состоящая из четырех событий:



1. s_1 — система исправна;
2. s_2 — первый узел отказал;
3. s_3 — второй узел отказал;
4. s_4 — оба узла отказали.

Состояние s_4 , из которого уже невозможны переходы в другие состояния называется *поглощающим* или *концевым*. Если система может перейти из состояния s_i в s_j , то такие состояния *соседние*. Если в некоторое состояние нельзя попасть, то оно *изолированное*.

Вектор $\pi^{(\infty)}$ называется *вектором финальных вероятностей* цепи Маркова при заданном $\pi(0)$, если существует предел

$$\pi_k^{(\infty)} = \lim_{n \rightarrow \infty} \pi_k(n), \quad k=0,1,\dots,l$$

Если $\pi^{(\infty)}$ не зависит от $\pi(0)$, то $\pi^{(\infty)}$ это *стационарное распределение* марковской цепи.

Однородная марковская цепь называется *эргодической*, если вектор финальных вероятностей $\pi^{(\infty)}$ существует для каждого $\pi(0)$ и не зависит от $\pi(0)$.