

Pierre Del Moral  
Christelle Vergé

# Modèles et méthodes stochastiques

Une introduction avec applications



Springer

---

# Table des matières

---

## Partie I Modèles stochastiques

---

<b>1</b>	<b>Chaînes de Markov discrètes</b>	<b>3</b>
1.1	Introduction	3
1.2	Chaînes de Markov discrètes	4
1.2.1	Semigroupes de transition	6
1.2.2	Processus historique	9
1.2.3	Interprétation matricielle	10
1.3	Quelques exemple	15
1.3.1	Files d'attente	15
1.3.2	Modèle d'urnes	15
1.3.3	Marche aléatoire sur $\mathbb{Z}$	16
1.3.4	Marche aléatoire sur $\mathbb{Z}^d$	17
1.3.5	Marche aléatoire arrêtée	18
1.3.6	Processus de branchements	19
1.3.7	Processus de survie	20
1.3.8	Modèles d'épidémiologie	21
<b>2</b>	<b>Chaînes de Markov abstraites</b>	<b>23</b>
2.1	Description des modèles	23
2.1.1	Semigroupe des transitions	24
2.1.2	Équations de Chapman-Kolmogorov	26
2.1.3	Processus historique	27
2.2	Quelques illustrations	28
2.2.1	Processus de Poisson	28
2.2.2	Chaînes linéaires et gaussiennes	29
2.2.3	Évolutions dans des milieux absorbants	31
2.2.4	Dynamiques de population avec branchements	34
2.2.5	Algorithmes de Robbins-Monro	45

## XVIII Table des matières

<b>3 Chaînes de Markov non linéaires</b>	51
3.1 Introduction	51
3.2 Description des modèles	53
3.3 Interprétations particulières en champ moyen	53
3.4 Champs moyens de type gaussien	56
3.5 Modèles simplifiés de gaz de McKean	58
3.6 Flots de mesures de Feynman-Kac	59
3.6.1 Description des modèles	59
3.6.2 Chaînes de Markov non linéaires	61
3.6.3 Champs moyens de type évolutionnaire	63
<b>4 Chaînes de Markov en auto-interaction</b>	67
4.1 Modèles de renforcement	67
4.2 Les pièges du renforcement	70
4.3 Les lois d'évolution	72
4.4 Les limitations de vitesses	74
4.4.1 Les deux cas extrêmes	74
4.4.2 Convergence à l'équilibre	75
4.4.3 Borne supérieure	75
4.4.4 Borne inférieure	76
4.5 Une loi des grands nombres ralentie	77
4.6 Les trois uniques formes de ralentissement	79
4.6.1 Introduction	79
4.6.2 Les variances d'erreurs	80
4.6.3 Estimations des erreurs locales	82
4.7 Mécanismes de renforcements génétiques	86
4.7.1 Chaînes en auto interaction évolutionnaires	86
4.7.2 Un modèle de mutation et sélection renforcées	87
4.7.3 La mesure d'équilibre	89
<b>5 Du temps discret au temps continu</b>	91
5.1 L'équation de la chaleur	91
5.1.1 Les fluctuations browniennes	91
5.1.2 La loi des grands nombres	95
5.1.3 Marches aléatoires	97
5.1.4 L'équation de la chaleur	98
5.1.5 Une formulation faible	99
5.2 Processus de diffusion	101
5.2.1 Schémas de discréttisation	101
5.2.2 Une formule de Taylor stochastique	102
5.2.3 Equations de Kolmogorov et Fokker-Planck	104
5.3 Exemples de diffusions	107
5.3.1 Processus d'Ornstein-Uhlenbeck	107
5.3.2 Mouvement brownien géométrique	107
5.4 Processus à sauts marqués	113

5.4.1	Une chaîne de Markov à horloge géométrique .....	113
5.4.2	Décomposition de Doob-Meyer .....	115
5.4.3	Une formule de Taylor stochastique .....	117
5.4.4	Analyse des temps de sauts .....	119
5.4.5	Processus à temps continu .....	121
5.4.6	Equation intégro-différentielle de Kolomogorov .....	122
5.5	Exemples de processus à sauts .....	122
5.5.1	Système de réactions chimiques .....	123
5.5.2	Modèles compartimentaux en épidémiologie .....	125
5.5.3	Système de communication à un serveur .....	126
5.5.4	Processus de Poisson .....	126
5.5.5	Processus de naissance et mort .....	127
5.5.6	Processus spatialement non homogènes .....	127
5.5.7	Processus d'extinction .....	128
5.5.8	Processus de naissances de Yule-Furry .....	129
5.6	Processus de diffusion et à sauts marqués .....	130
5.6.1	Description des modèles .....	130
5.6.2	Transitions locales .....	132
5.6.3	Description des générateurs infinitésimaux .....	133
5.7	Processus non homogènes .....	135
5.7.1	Description du modèle .....	135
5.7.2	Processus non linéaires .....	136
5.7.3	Interprétations particulières en champ moyen .....	141

## Partie II Méthodes stochastiques

6	<b>Méthodes de Monte Carlo par chaînes de Markov (MCMC)</b> .....	147
6.1	Éléments d'analyse asymptotique .....	147
6.1.1	La loi des grands nombres .....	147
6.1.2	Le théorème ergodique .....	150
6.1.3	Exemple, les fonctions itérées stochastiques .....	152
6.1.4	Quelques exercices .....	154
6.2	Mesures invariantes et algorithmes de simulation .....	159
6.2.1	Plus court chemin .....	160
6.2.2	Modèle d'Ising .....	162
6.3	Les transitions de Metropolis-Hastings .....	164
6.3.1	Introduction .....	164
6.3.2	Algorithme de simulation .....	166
6.4	Simulation de mesures de Boltzmann-Gibbs .....	167
6.4.1	Introduction .....	167
6.4.2	Algorithme de Metropolis-Hastings indépendant .....	168
6.4.3	Modèles à variables latentes .....	168
6.4.4	L'algorithme de recuit simulé .....	170
6.5	L'échantillonneur de Gibbs .....	172

6.5.1	Introduction . . . . .	172
6.5.2	Algorithme de simulation . . . . .	174
6.5.3	Désintégration de mesures restreintes . . . . .	177
6.5.4	Mesures de volume sur des espaces produits . . . . .	181
6.5.5	Mesures de comptage sur des espaces produits . . . . .	187
<b>7</b>	<b>Méthodes d'exploration locale et schémas de température .</b>	<b>193</b>
7.1	Explosions combinatoires . . . . .	193
7.2	La notion de voisinage . . . . .	195
7.3	Modèles d'aimantation ferromagnétique . . . . .	198
7.3.1	Métriques et systèmes de voisinages . . . . .	198
7.3.2	Explorations aléatoires . . . . .	198
7.3.3	Comportement en temps long . . . . .	199
7.3.4	Fonctions d'énergie . . . . .	200
7.4	Explorations aléatoires locales . . . . .	202
7.4.1	Systèmes de voisinages . . . . .	202
7.4.2	Marches aléatoires . . . . .	203
7.4.3	Mesures réversibles . . . . .	204
7.4.4	Fonction énergie . . . . .	205
7.5	Espaces de permutations . . . . .	207
7.5.1	Systèmes de voisinages . . . . .	207
7.5.2	Explorations locales . . . . .	208
7.5.3	Reversibilité de l'exploration . . . . .	210
7.5.4	Quelques variantes . . . . .	210
7.5.5	Fonctions énergie . . . . .	211
7.6	L'algorithme du recuit simulé . . . . .	212
7.6.1	Description de la chaîne de Markov . . . . .	213
7.6.2	Recuit homogène . . . . .	214
7.6.3	Concentration . . . . .	215
7.6.4	Réglages de température . . . . .	217
<b>8</b>	<b>Mesures de Feynman-Kac et méthodes particulières .</b>	<b>219</b>
8.1	Mesures de Feynman-Kac . . . . .	219
8.1.1	Introduction . . . . .	219
8.1.2	Formules intégrales et vraisemblances de chemins . . . . .	222
8.1.3	Représentations équivalentes, mesures corrigées . . . . .	225
8.1.4	Une formulation markovienne à rebours . . . . .	227
8.2	Modèles matriciels . . . . .	229
8.2.1	Produits de matrices positives . . . . .	229
8.2.2	Mesures de Feynman-Kac . . . . .	230
8.2.3	Recherche de trajectoires optimales . . . . .	231
8.3	Méthodes de simulation particulières . . . . .	233
8.3.1	Dynamiques de population génétiques . . . . .	233
8.3.2	Modèles d'arbres généalogiques . . . . .	236
8.3.3	Estimation des formules à rebours . . . . .	237

8.3.4	Estimation des fonctions de partition . . . . .	238
8.4	Variantes et propriétés . . . . .	240
8.4.1	Les modèles d'îlots particulaires . . . . .	240
8.4.2	Simulation de lois mises à jours . . . . .	243
8.4.3	Mesures de sensibilité . . . . .	244
8.5	Formules de Feynman-Kac non commutatives . . . . .	248
8.5.1	Mesures vectorielles . . . . .	248
8.5.2	Interprétations particulières . . . . .	252
8.5.3	Processus stochastiques tangents . . . . .	253
8.5.4	Gradient de semigroupes . . . . .	254
8.6	Trois illustrations . . . . .	256
8.6.1	Chaînes de Markov restreintes . . . . .	256
8.6.2	Polymères dirigés . . . . .	257
8.6.3	Le modèle d'Edwards . . . . .	259
<b>9</b>	<b>Méthodes MCMC en interaction . . . . .</b>	<b>263</b>
9.1	Méthodes et modèles MCMC . . . . .	263
9.1.1	Le principe des lois invariantes . . . . .	263
9.1.2	Les transitions de type d'acceptation-rejet . . . . .	264
9.1.3	Les transitions de Metropolis-Hastings . . . . .	265
9.1.4	Les transitions de Gibbs . . . . .	266
9.2	Algorithmes en interaction . . . . .	267
9.2.1	Modèles de Feynman-Kac . . . . .	267
9.2.2	Interprétations particulières . . . . .	269
9.3	Mesures de Boltzmann-Gibbs . . . . .	271
9.3.1	Queues de distributions . . . . .	271
9.3.2	Formules de Feynman-Kac-Jarzynski . . . . .	274
9.4	Intégration de modèles de Feynman-Kac . . . . .	278
9.4.1	Familles paramétriques de mesures . . . . .	278
9.4.2	Méthodes d'approximation . . . . .	279
9.4.3	Interprétations particulières . . . . .	281

---

### Partie III Quelques domaines d'applications

---

<b>10</b>	<b>Modèles de fractal dans la nature . . . . .</b>	<b>289</b>
10.1	Introduction . . . . .	289
10.2	Répartitions uniformes . . . . .	291
10.3	Le discontinue de Cantor . . . . .	292
10.3.1	Convergence à l'équilibre . . . . .	295
10.3.2	Description de la marche aléatoire . . . . .	298
10.3.3	La distribution invariante . . . . .	299
10.4	Les contractions affines du plan . . . . .	300
10.4.1	Introduction . . . . .	300
10.4.2	Contractions ensemblistes . . . . .	302

## XXII Table des matières

10.4.3	Formules de caractérisations . . . . .	303
10.5	Quelques exemples . . . . .	305
10.5.1	Balades uniformes sur un carré . . . . .	305
10.5.2	Le carré de Sierpinski . . . . .	307
10.5.3	Une marche aléatoire vers le carré de Sierpinski . . . . .	310
10.5.4	Convergence à l'équilibre . . . . .	311
10.6	Fractales symétriques . . . . .	313
10.6.1	Les symétries d'un polygone . . . . .	313
10.6.2	Marches aléatoires . . . . .	315
10.6.3	Végétations fractales . . . . .	317
11	<b>Optimisation et Combinatoire énumérative . . . . .</b>	321
11.1	Description des modèles . . . . .	325
11.2	Interprétations de Feynman-Kac-Jarzynski . . . . .	326
11.3	Algorithmes de simulation particulières . . . . .	328
11.4	Analyse des performances . . . . .	332
11.5	Quelques variantes . . . . .	334
11.6	Le problème du sac à dos . . . . .	335
11.6.1	Description du problème combinatoire . . . . .	335
11.6.2	Quelques stratégies d'exploration locale . . . . .	337
11.6.3	Quelques variantes . . . . .	339
11.7	Organisation optimale multi-critères . . . . .	341
11.8	Le problème d'affectation quadratique . . . . .	342
11.9	Découpage maximal de graphes . . . . .	344
11.10	Travaux pratiques . . . . .	345
12	<b>Traitements du signal . . . . .</b>	347
12.1	Filtre de Kalman-Bucy . . . . .	347
12.1.1	Introduction . . . . .	347
12.1.2	Description du modèle . . . . .	348
12.1.3	Les équations du filtrage . . . . .	349
12.1.4	Le filtre de Kalman-Bucy . . . . .	350
12.1.5	Une version markovienne à rebours . . . . .	352
12.2	Une introduction au filtrage non linéaire . . . . .	355
12.2.1	Formules intégrales de Feynman-Kac . . . . .	355
12.2.2	Les équations du filtrage . . . . .	358
12.2.3	Les filtres particulaires . . . . .	361
12.2.4	Filtrage et lissage en termes d'arbres généalogiques . . . . .	364
12.2.5	Modèles de filtrage approchés . . . . .	368
12.3	Filtres de Kalman-Bucy en interaction . . . . .	371
12.3.1	Description des modèles . . . . .	371
12.3.2	Mesures gaussiennes conditionnelles . . . . .	373
12.3.3	Mesures de Feynman-Kac conditionnelles . . . . .	373
12.3.4	Prédicteurs optimaux conditionnels . . . . .	375
12.3.5	Calcul des vraisemblances conditionnelles . . . . .	377

12.3.6	Filtres et prédicteurs optimaux intégrés . . . . .	378
12.3.7	Série de filtres optimaux en interaction . . . . .	382
12.4	Filtres de Kalman d'ensemble . . . . .	383
12.4.1	Une description champ moyen du filtre de Kalman . . . . .	383
12.4.2	Un filtre de Kalman particulière . . . . .	386
<b>13</b>	<b>Analyse bayésienne . . . . .</b>	<b>387</b>
13.1	Introduction . . . . .	387
13.2	Chaînes de Markov cachées . . . . .	388
13.2.1	Descriptions bayésiennes . . . . .	391
13.2.2	Algorithmes de Monte Carlo par chaînes de Markov . . . . .	392
13.2.3	Un algorithme de Monte Carlo séquentiel . . . . .	392
13.2.4	Algorithmes de Monte Carlo séquentiels et particulaires . . . . .	393
13.3	Calcul bayésien approché . . . . .	394
13.3.1	Modèles stochastiques approchés . . . . .	394
13.3.2	Représentation des lois conditionnelles . . . . .	395
13.4	Algorithme de gradient stochastique . . . . .	397
13.4.1	Gradient de fonctions de vraisemblance . . . . .	397
13.4.2	Algorithmes de gradient stochastiques . . . . .	399
13.5	Algorithme espérance-maximisation . . . . .	400
13.5.1	Formules d'entropie relative . . . . .	400
13.5.2	Algorithme EM particulaire . . . . .	402
13.6	Illustration des algorithmes de gradient et EM . . . . .	404
13.6.1	Description du modèle stochastique . . . . .	404
13.6.2	Calcul des log-vraisemblances . . . . .	405
13.6.3	Formules de dérivation . . . . .	406
13.6.4	Algorithme de gradient stochastique . . . . .	407
13.6.5	Algorithme espérance-maximisation . . . . .	408
<b>14</b>	<b>Modèles de poursuite et localisation . . . . .</b>	<b>409</b>
14.1	Poursuite de cible et signaux radar . . . . .	409
14.2	Localisation et signaux radar altimétrique . . . . .	410
14.3	Localisation de cibles avec obstacles . . . . .	413
14.4	Le modèle cinétique d'Ackermann . . . . .	414
14.5	Navigation et localisation de robots . . . . .	416
14.6	Poursuite de téléphones mobiles en zone urbaine . . . . .	418
14.7	Estimation de volatilité boursière . . . . .	420
14.8	Travaux pratiques . . . . .	422
<b>15</b>	<b>Analyse de risques . . . . .</b>	<b>425</b>
15.1	Introduction . . . . .	425
15.2	Echantillonnage préférentiel . . . . .	427
15.2.1	Introduction . . . . .	427
15.2.2	Modèles markoviens . . . . .	430
15.2.3	Principes de grandes déviations . . . . .	436

## XXIV Table des matières

15.2.4 Modèles de Feynman-Kac .....	438
15.2.5 Algorithmes de simulation particulaires .....	440
15.3 Modèles d'excursions par niveaux .....	443
15.3.1 Introduction .....	443
15.3.2 Modèles d'excursions multi-niveaux .....	444
15.3.3 Modèles de Feynman-Kac .....	446
15.3.4 Algorithmes de simulation particulaires .....	447
15.4 Modèles de propagation d'incertitudes .....	448
15.4.1 Introduction .....	448
15.4.2 Modèles de Feynman-Kac .....	450
15.4.3 Algorithmes de simulation particulaires .....	452
<b>Solutions .....</b>	<b>455</b>
<b>Littérature .....</b>	<b>479</b>