

Chapitre 5

Corrections

Exercice 2.6.1 :

1. Par construction, nous avons

$$\sum_{i=1}^{\hat{p}_n} f(\hat{\mathcal{X}}_n^i) = \sum_{i=1}^{p_n} g_n^i(\mathcal{X}_n^i) f(\mathcal{X}_n^i) \quad \text{et} \quad \sum_{i=1}^{p_{n+1}} f(\mathcal{X}_{n+1}^i) = \sum_{i=1}^{\hat{p}_n} f(\mathcal{X}_{n+1}^i)$$

2. On commence par noter que

$$s(\hat{\mathcal{X}}_{n+1}) = 1_{\hat{p}_n > 0} \sum_{i=1}^{\hat{p}_n} \delta_{\hat{\mathcal{X}}_n^i}$$

Par conséquent, nous avons

$$\mathbb{E}(s(\hat{\mathcal{X}}_n)(f_n) \mid \mathcal{X}_n) = s(\mathcal{X}_n)(G_n f_n)$$

et

$$\mathbb{E}(s(\mathcal{X}_{n+1})(f_{n+1}) \mid \hat{\mathcal{X}}_n) = s(\hat{\mathcal{X}}_n)M_{n+1}(f_{n+1})$$

Il en découle que

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(s(\mathcal{X}_{n+1})(f_{n+1}) \mid \mathcal{X}_n) &= \mathbb{E}(\mathbb{E}(s(\mathcal{X}_{n+1})(f_{n+1}) \mid \mathcal{X}_n, \hat{\mathcal{X}}_n) \mid \mathcal{X}_n) \\ &= \mathbb{E}(\mathbb{E}(s(\mathcal{X}_{n+1})(f_{n+1}) \mid \hat{\mathcal{X}}_n) \mid \mathcal{X}_n) \\ &= \mathbb{E}(s(\hat{\mathcal{X}}_n)M_{n+1}(f_{n+1}) \mid \mathcal{X}_n) \\ &= s(\mathcal{X}_n)(G_n M_{n+1}(f_{n+1})) \end{aligned}$$

3. D'après les formules précédentes, nous avons

$$\begin{aligned}
 \mathbb{E}(s(\mathcal{X}_{n+1})(f)) &= \mathbb{E}(s(\mathcal{X}_n)(G_n M_{n+1}(f))) \\
 &= \mathbb{E}(s(\mathcal{X}_{n-1})(G_{n-1} M_n(G_n M_{n+1}(f)))) \\
 &= \dots \\
 &= G_0(x_0) M_1(G_1 M_1(\dots(G_{n-1} M_n(G_n M_{n+1}(f)))))) \\
 &= \mathbb{E}_{x_0} \left(f(X_{n+1}) \prod_{k=0}^n G_k(X_k) \right)
 \end{aligned}$$

■

Exercice 3.3.1 :

1. Le schéma d'évolution associé à la matrice de transition

$$M = \begin{pmatrix} p_{1,1} & p_{1,2} \\ p_{2,1} & p_{2,2} \end{pmatrix}$$

est clairement donné par

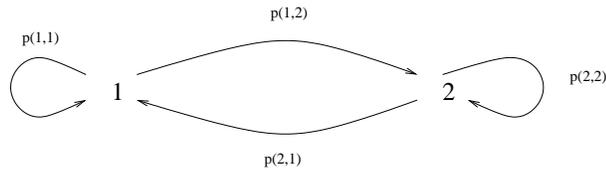


FIG. 5.1 –

On remarque que

$$\begin{aligned}
 1 - c &= (1 - p_{1,2}) - p_{2,1} = p_{1,1} - p_{2,1} \\
 &= (1 - p_{2,1}) - p_{1,2} = p_{2,2} - p_{1,2} \in [-1, 1]
 \end{aligned}$$

D'autre part, lorsque $p_{1,1} > 0$, on a

$$\begin{aligned}
 (p_{2,2} \geq p_{1,1} > 0 \text{ et } p_{1,2} \geq p_{2,1} > 0) &\Rightarrow 1 - c \leq p_{1,1} \wedge p_{2,2} \\
 &= (1 - p_{1,2}) \wedge (1 - p_{2,1}) \\
 &= (1 - p_{1,2}) < 1
 \end{aligned}$$

De même, on vérifie que

$$(p_{2,2} \geq p_{1,1} \text{ et } p_{1,2} \geq p_{2,1} > 0) \Rightarrow 1 - c \geq (-p_{1,2}) \vee (-p_{2,1}) = -p_{1,2}$$

D'après nos hypothèses, lorsque $p_{1,1} > 0$, on a bien

$$p_{2,2} \geq p_{1,1} > 0 \text{ et } p_{1,2} \geq p_{2,1} > 0$$

De plus, nous avons dans cette situation

$$p_{1,2} = 1 - p_{1,1} < 1 \Rightarrow (1 - c) = -p_{1,2} > -1$$

On vérifie la formule

$$M^n = \frac{1}{c} \begin{pmatrix} p_{2,1} & p_{1,2} \\ p_{2,1} & p_{1,2} \end{pmatrix} + \frac{(1-c)^n}{c} \begin{pmatrix} p_{1,2} & -p_{1,2} \\ -p_{2,1} & p_{2,1} \end{pmatrix} \quad (5.1)$$

par récurrence sur n . Pour $n = 1$ on a

$$\begin{aligned} & \frac{1}{c} \begin{pmatrix} p_{2,1} & p_{1,2} \\ p_{2,1} & p_{1,2} \end{pmatrix} + \left(\frac{1}{c} - 1\right) \begin{pmatrix} p_{1,2} & -p_{1,2} \\ -p_{2,1} & p_{2,1} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 - p_{1,2} & p_{1,2} \\ p_{2,1} & 1 - p_{2,1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_{1,1} & p_{1,2} \\ p_{2,1} & p_{2,2} \end{pmatrix} = M \end{aligned}$$

Supposons la formule (5.1) vraie au rang n . Dans ce cas, nous avons

$$\begin{aligned} M^{n+1} &= \frac{1}{c} \begin{pmatrix} p_{2,1} & p_{1,2} \\ p_{2,1} & p_{1,2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} p_{1,1} & p_{1,2} \\ p_{2,1} & p_{2,2} \end{pmatrix} \\ &+ \frac{(1-c)^n}{c} \begin{pmatrix} p_{1,2} & -p_{1,2} \\ -p_{2,1} & p_{2,1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} p_{1,1} & p_{1,2} \\ p_{2,1} & p_{2,2} \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{c} \begin{pmatrix} p_{2,1} & p_{1,2} \\ p_{2,1} & p_{1,2} \end{pmatrix} \\ &+ \frac{(1-c)^n}{c} \begin{pmatrix} p_{1,2}(p_{1,1} - p_{2,1}) & -p_{1,2}(p_{2,2} - p_{1,2}) \\ -p_{2,1}(p_{1,1} - p_{2,1}) & p_{2,1}(p_{2,2} - p_{1,2}) \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Il reste à remarquer que

$$(1 - c) = (1 - p_{1,2} - p_{2,1}) = (p_{1,1} - p_{2,1}) = (p_{2,2} - p_{1,2})$$

La fin de la preuve par récurrence est désormais claire.

2. Lorsque $|1 - c| < 1$, on a la convergence entrées par entrées

$$\lim_{n \rightarrow \infty} M^n = \frac{1}{c} \begin{pmatrix} p_{2,1} & p_{1,2} \\ p_{2,1} & p_{1,2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \eta_\infty(1) & \eta_\infty(1) \\ \eta_\infty(2) & \eta_\infty(2) \end{pmatrix}$$

Enfin, on observe que

$$\begin{aligned} \eta_\infty M &= \frac{1}{c} \times [p_{2,1}, p_{1,2}] \begin{pmatrix} p_{1,1} & p_{1,2} \\ p_{2,1} & p_{2,2} \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{c} [p_{2,1}(p_{1,1} + p_{1,2}), p_{1,2}(p_{2,1} + p_{2,2})] \\ &= \frac{1}{c} [p_{2,1}, p_{1,2}] = \eta_\infty \end{aligned}$$

Pour vérifier la dernière assertion, on remarque que

$$\mathbb{E}(f(X_n)) = \eta_0 M^n f = \sum_{x, y \in E} \eta_0(x) M^n(x, y) f(y) \rightarrow \eta_\infty f \quad \text{lorsque } n \uparrow \infty$$

■

Exercice 3.3.2.

1. On vérifie la croissance de la suite à l'aide de la formule $M^n = M M^{n-1}$. Plus précisément, nous avons

$$M^n(x, y) = \sum_{z \in E} M(x, z) M^{n-1}(z, y) \geq a_{n-1}(y) \sum_{z \in E} M(x, z) = a_{n-1}(y)$$

En prenant l'infimum sur les $x \in E$, on en conclut que $a_n(y) \geq a_{n-1}(y)$. De même, on a

$$M^n(x, y) = \sum_{z \in E} M(x, z) M^{n-1}(z, y) \leq b_{n-1}(y) \sum_{z \in E} M(x, z) = b_{n-1}(y)$$

En prenant le supremum sur les $x \in E$, on en conclut que $b_n(y) \leq b_{n-1}(y)$.

2. On a clairement la première formule

$$\begin{aligned} M^{n+m}(x, y) &= \sum_{z \in E} [M^m(x, z) - \epsilon M^n(y, z)] M^n(z, y) \\ &\quad + \sum_{z \in E} \epsilon M^n(y, z) M^n(z, y) \\ &= \sum_{z \in E} [M^m(x, z) - \epsilon M^n(y, z)] M^n(z, y) + \epsilon M^{2n}(y, y) \end{aligned}$$

En utilisant l'encadrement $a_n(y) \leq M^n(z, y) \leq b_n(y)$, et après avoir noté que

$$M^m(x, z) \geq \epsilon \geq \epsilon M^n(y, z)$$

on obtient

$$(1 - \epsilon) a_n(y) + \epsilon M^{2n}(y, y) \leq M^{n+m}(x, y) \leq (1 - \epsilon) b_n(y) + \epsilon M^{2n}(y, y)$$

En prenant les infimum et supremum sur les $x \in E$, on en déduit les majoration

$$\begin{aligned} a_{n+m}(y) &\geq (1 - \epsilon) a_n(y) + \epsilon M^{2n}(y, y) \\ b_{n+m}(y) &\leq (1 - \epsilon) b_n(y) + \epsilon M^{2n}(y, y) \end{aligned}$$

Une simple soustraction montre alors que

$$0 \leq [b_{n+m}(y) - a_{n+m}(y)] \leq (1 - \epsilon) [b_n(y) - a_n(y)]$$

3. D'après ce qui précède, on a

$$0 \leq [b_{nm}(y) - a_{nm}(y)] \leq (1 - \epsilon)^n \rightarrow 0$$

lorsque $n \uparrow \infty$. La suite $(b_n(y) - a_n(y))_{n \geq 1}$ étant décroissante, on en conclut que $\lim_{n \rightarrow \infty} [b_n(y) - a_n(y)] = 0$. D'autre part, en utilisant la croissance de a_n , et les estimées précédentes, nous avons la majoration

$$|M^n(x, y) - \eta_\infty(y)| \leq b_n(y) - \lim_{p \rightarrow \infty} a_p(y) \leq (b_n(y) - a_n(y)) \leq (1 - \epsilon)^{[n/m]}$$

On en conclut que

$$\eta_0 M^n(y) - \eta_\infty(y) = \sum_{x \in E} \eta_0(x) (M^n(x, y) - \eta_\infty(y)) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$$

De même, en utilisant le fait que $\eta_0 M^n = (\eta_0 M^{n-1})M$, on obtient l'équation du point fixe recherchée, c'est à dire $\eta_\infty = \eta_\infty M$. On vérifie la dernière assertion en utilisant la même démarche que celle utilisée à la fin de l'exercice 3.3.1.

■

Exercice 3.3.3. On a

$$\begin{aligned} \eta \text{ } M\text{-reversible} &\Rightarrow \eta(x)M(x, y) = \eta(y)M(y, x) \\ &\Rightarrow \sum_{x \in E} \eta(x)M(x, y) = \eta(y) \sum_{x \in E} M(y, x) = \eta(y) \\ &\Leftrightarrow \eta M(y) = \eta(y) \end{aligned}$$

Autrement dit, si η est M -réversible, alors elle est nécessairement M -invariante. Le contraire est en général faux.

1. On se place sous les hypothèses du théorème ergodique. Supposons qu'il existe deux mesures invariantes η_1 , et η_2 . Dans ce cas, on a

$$\forall i = 1, 2 \quad \eta_i = \eta_i M^n \rightarrow \eta_\infty$$

où η_∞ est la mesure de probabilité décrite dans le théorème ergodique. On en conclut que $\eta_1 = \eta_2 = \eta_\infty$.

2. La mesure uniforme $\eta_\infty(x) = 1/|E|$ est toujours réversible par rapport à une matrice symétrique. Autrement dit, on a

$$\eta_\infty(x)M(x, y) = \frac{1}{|E|}M(x, y) = \frac{1}{|E|}M(y, x) = \eta_\infty(y)M(y, x)$$

Par conséquent, on obtient $\eta_\infty = \eta_\infty M$.

3. Les chaînes de Markov décrites dans les deux schémas suivants, sont symétriques.

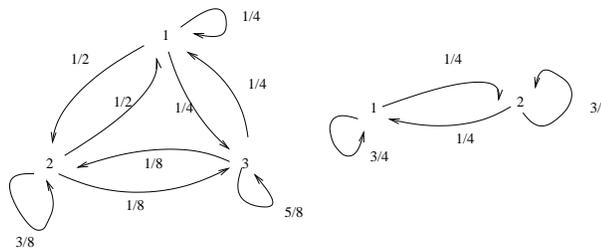


FIG. 5.2 – Chaînes symétriques

Les mesures invariantes sont respectivement données par les mesures uniformes $\eta_\infty = [1/3, 1/3, 1/3]$ dans l'exemple à trois points, et $\eta_\infty = [1/2, 1/2]$ dans l'exemple à deux points.

Dans l'exemple à deux points, l'hypothèse d'accessibilité (3.2) du théorème ergodique est satisfaite pour $m = 1$, et $\epsilon = 1/4$. Pour l'exemple à trois points, l'hypothèse d'accessibilité (3.2) du théorème ergodique est satisfaite pour $m = 1$, et $\epsilon = 1/8 (= M(2, 3) = M(3, 2))$.

Dans les deux exemples suivants, les chaînes sont réversibles par rapport à la mesure

$$\eta_\infty = \frac{1}{1/4 + 1/3 + 1/3} [1/4, 1/3, 1/3]$$

dans l'exemple à trois points, et

$$\eta_\infty = \frac{1}{1/4 + 1/3} [1/4, 1/3]$$

dans l'exemple à deux points.

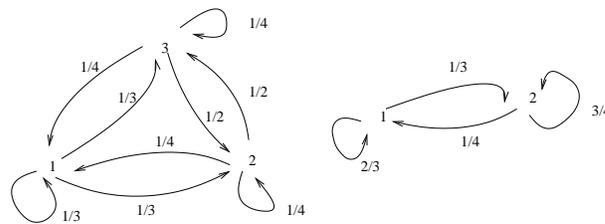


FIG. 5.3 – Chaînes réversibles

Dans l'exemple à deux points, l'hypothèse d'accessibilité (3.2) du théorème ergodique est satisfaite pour $m = 1$, et $\epsilon = 1/4 (= M(2, 1))$. Pour l'exemple à trois points, l'hypothèse d'accessibilité (3.2) du théorème ergodique est satisfaite pour $m = 1$, et $\epsilon = 1/4 (= M(3, 3) = M(3, 1) = M(2, 2) = M(2, 1))$.

■

Exercice 3.3.4. On remarque simplement que l'on peut passer de tout point x à tout point y , en modifiant ou non x , "coordonnée par coordonnée". Par exemple, pour $d = 4$, $x = (0, 0, 0, 0)$, et $y = (1, 1, 1, 1)$, on a

$$x \rightarrow x_1 = (1, 0, 0, 0) \rightarrow x_2 = (1, 1, 0, 0) \rightarrow x_3 = (1, 1, 1, 0) \rightarrow y$$

Chaque transition élémentaire se produit avec une probabilité $1/(d+1)$. Par conséquent, nous avons la minoration suivante

$$\begin{aligned} M^d(x, y) &= \sum_{x_1, \dots, x_{d-1} \in E} M(x, x_1)M(x_1, x_2) \dots M(x_{d-1}, y) \\ &\geq 1/(d+1) \times \dots \times 1/(d+1) = 1/(d+1)^d \end{aligned}$$

D'après le théorème ergodique, il existe une unique mesure invariante. Comme la mesure uniforme $\eta_\infty(x) = 2^{-d}$ est M -réversible, on en conclut qu'elle est l'unique mesure invariante de M . ■

Exercice 3.3.5.

1. Le graphe étant symétrique, on a

$$x \in \mathcal{V}(y) \Leftrightarrow (x, y) \in V(I) \Leftrightarrow (y, x) \in V(I) \Leftrightarrow y \in \mathcal{V}(x)$$

Par conséquent, on obtient

$$\begin{aligned} 2|V(I)| &= \sum_{(x,y) \in I} 1_{V(I)}(x, y) \\ &= \sum_{x \in I} \sum_{y \in I} 1_{\mathcal{V}(x)}(y) = \sum_{x \in I} |\mathcal{V}(x)| \end{aligned}$$

On en déduit que

$$\sum_{x \in I} \eta_\infty(x) = \sum_{x \in I} \frac{|\mathcal{V}(x)|}{2|V(I)|} = 1$$

2. Le fait que $M(x, y)$ est une transition de probabilités est immédiat. La marche aléatoire associée peut être décrite par le schéma suivant

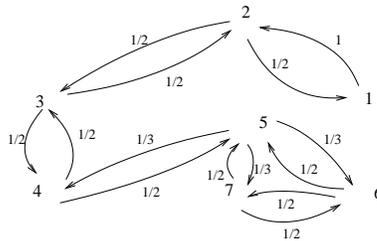


FIG. 5.4 –

En utilisant la symétrie du graphe, on trouve que

$$\begin{aligned}\eta_\infty(x)M(x,y) &= \frac{|\mathcal{V}(x)|}{2|V(I)|} \frac{1}{|\mathcal{V}(x)|} 1_{\mathcal{V}(x)}(y) \\ &= \frac{1}{2|V(I)|} 1_{\mathcal{V}(x)}(y) = \frac{1}{2|V(I)|} 1_{\mathcal{V}(y)}(x) \\ &= \eta_\infty(y)M(y,x)\end{aligned}$$

On a donc montré que la mesure η_∞ est M -réversible. Il en découle que

$$\sum_{x \in I} \eta_\infty(x)M(x,y) = \eta_\infty(y) \sum_{x \in I} M(y,x) = \eta_\infty(y) \Leftrightarrow \eta_\infty = \eta_\infty M$$

■

Exercice 3.3.6 : On a clairement

$$\begin{aligned}X_n &= a(aX_{n-2} + W_{n-1}) + W_n \\ &= a^2 X_{n-2} + a^1 W_{n-1} + a^0 W_n \\ &= \dots \\ &= a^n X_0 + a^{n-1} W_1 + a^{n-2} W_2 + \dots + a^2 W_{n-2} + a^1 W_{n-1} + a^0 W_n\end{aligned}$$

Lorsque $X_0 = 0$, les états de la chaîne

$$X_n = a^{n-1} W_1 + a^{n-2} W_2 + \dots + a^2 W_{n-2} + a^1 W_{n-1} + a^0 W_n$$

forment des variables gaussiennes centrées, et de variances

$$\sigma_n^2 = \mathbb{E}(X_n^2) = a^{2(n-1)} + a^{2(n-2)} + \dots + a^2 + 1 = \frac{1 - a^{2n-1}}{1 - a^2}$$

On note M la transition de probabilité de la chaîne

$$M(x, dy) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}(y-ax)^2} dy$$

En utilisant la formule élémentaire

$$\begin{aligned}(1 - a^2) x^2 + (y - ax)^2 &= x^2 + y^2 - 2axy \\ &= (x - ay)^2 + (1 - a^2) y^2\end{aligned}$$

on vérifie que

$$\begin{aligned}
 \mu(dx)M(x, dy) &= \sqrt{\frac{1-a^2}{2\pi}} e^{-\frac{1-a^2}{2} x^2} \times \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2} (y-ax)^2} \\
 &= \frac{\sqrt{1-a^2}}{2\pi} e^{-\frac{1}{2} \{(1-a^2) x^2 + (y-ax)^2\}} \\
 &= \frac{\sqrt{1-a^2}}{2\pi} e^{-\frac{1}{2} \{(x-ay)^2 + (1-a^2) y^2\}} \\
 &= \sqrt{\frac{1-a^2}{2\pi}} e^{-\frac{1-a^2}{2} y^2} \times \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2} (x-ay)^2} \\
 &= \mu(dy)M(y, dx)
 \end{aligned}$$

■

Exercice 3.4.2 : Pour toute fonction test f sur E nous avons

$$M(f)(x) = \int h(x, y)Q(x, dy)f(dy) + \left(1 - \int h(x, y) Q(x, dy)\right) \times f(x)$$

On en conclut que

$$\begin{aligned}
 \eta M(f) &= \int \eta(dx) M(x, dz) f(z) \\
 &= \int \eta(dx) f(x) - \int \eta(dx) h(x, y) Q(x, dy) f(x) \\
 &\quad + \int \eta(dx) h(x, y) Q(x, dy) f(dy).
 \end{aligned}$$

Pour vérifier le résultat demandé, il suffit de montrer que

$$\int \eta(dx) h(x, y) Q(x, dy) f(dy) = \int \eta(dx) h(x, y) Q(x, dy) f(x)$$

Si on pose

$$D = \{(x, y) \in E^2 : g(x, y) \leq 1\},$$

alors on a les implications logiques suivantes

$$\begin{aligned}
 (x, y) \in D &\iff (y, x) \in D^c (= E^2 - D) \\
 &\implies h(y, x) = 1.
 \end{aligned}$$

Ainsi, après avoir noté que

$$g(x, y) = \frac{(\eta \times Q)_1(x, y)}{(\eta \times Q)_0(x, y)} = \frac{(\eta \times Q)_0(y, x)}{(\eta \times Q)_1(y, x)} = \frac{1}{g(y, x)}$$

et

$$\begin{aligned} \eta(dx)g(x, y)Q(x, dy) &= g(x, y) \times (\eta \times Q)_0(d(x, y)) \\ &= (\eta \times Q)_1(d(x, y)) = \eta(dy)Q(y, dx) \end{aligned}$$

on obtient

$$\begin{aligned} &\int \eta(dx)h(x, y)Q(x, dy)f(x) \\ &= \int_D \eta(dx)h(x, y)Q(x, dy)f(x) + \int_{D^c} \eta(dx)h(x, y)Q(x, dy)f(x) \\ &= \int_D \eta(dx)g(x, y)Q(x, dy)f(x) + \int_{D^c} \eta(dx)h(x, y)Q(x, dy)f(x) \\ &= \int_D \eta(dy)Q(y, dx)f(x) + \int_{D^c} \eta(dx)Q(x, dy)f(x) \end{aligned}$$

On montre de même que

$$\begin{aligned} &\int \eta(dx)h(x, y)Q(x, dy)f(y) \\ &= \int_D \eta(dx)h(x, y)Q(x, dy)f(y) + \int_{D^c} \eta(dx)h(x, y)Q(x, dy)f(y) \\ &= \int_D \eta(dx)g(x, y)Q(x, dy)f(y) + \int_{D^c} \eta(dx)Q(x, dy)f(y) \\ &= \int_D \eta(dy)Q(y, dx)f(y) + \int_{D^c} \eta(dx)Q(x, dy)f(y) \\ &= \int_{D^c} \eta(dx)Q(x, dy)f(x) + \int_D \eta(dy)Q(y, dx)f(x). \end{aligned}$$

En comparant nos deux résultats, on en conclut que

$$\int \eta(dx)h(x, y)Q(x, dy)f(y) = \int \eta(dx)h(x, y)Q(x, dy)f(x)$$

Il en découle que pour toute fonction bornée f , nous avons

$$(\eta M)(f) = \eta(f)$$

et donc la mesure η est bien M -invariante. ■

Exercice 3.5.1 :

1. On commence par noter que

$$\begin{aligned}\widehat{\gamma}_n(1) &= \mathbb{E}\left(\prod_{p=1}^n 1_{\{X'_0, \dots, X'_{p-1}\}}(X'_p)\right) \\ &= \sum_{(x_0, \dots, x_n) \in \mathbf{A}_n} M'(x_0, x_1) \dots M'(x_{n-1}, x_n) \\ &= \sum_{(x_0, \dots, x_n) \in \mathbf{A}_n} \frac{1}{2d} \times \dots \times \frac{1}{2d} = \frac{|\mathbf{A}_n|}{(2d)^n}\end{aligned}$$

On observe ensuite que

$$\eta_n(G_n) = \frac{\gamma_n(G_n)}{\gamma_n(1)} = \frac{\widehat{\gamma}_n(1)}{\widehat{\gamma}_{n-1}(1)}$$

D'après ce qui précède, on obtient

$$\eta_n(G_n) = \frac{|\mathbf{A}_n|}{(2d)^n} \times \frac{(2d)^{n-1}}{|\mathbf{A}_n|} = \frac{1}{2d} \frac{|\mathbf{A}_n|}{|\mathbf{A}_{n-1}|}$$

2. En utilisant le fait qu'une marche aléatoire sans intersection de longueur $(p+q)$ est nécessairement la concaténation d'une marche sans intersection de longueur p , et d'une de longueur q , on montre que

$$|\mathbf{A}_{p+q}| \leq |\mathbf{A}_p| |\mathbf{A}_q|$$

Pour vérifier le second encadrement, on note qu'une marche ne choisissant que des vecteurs unitaires de la forme

$$u = (0, \dots, 0, +1, 0, \dots, 0)$$

et ignorant les vecteurs unitaires opposés

$$v = (0, \dots, 0, -1, 0, \dots, 0)$$

ne peut s'intersecter. On montre ainsi la minoration recherchée

$$d^n \leq |\mathbf{A}_n|$$

Enfin, une marche sans intersection est un chemin évitant nécessairement à chaque étape le dernier point visité. Par exemple, si la marche choisit à un temps donné un vecteur unitaire

$$u = (1, 0, \dots, 0)$$

elle ne peut choisir immédiatement après le vecteur opposé

$$u = (-1, 0, \dots, 0)$$

On a donc la majoration suivante

$$|\mathbf{S}_n| \leq 2d (2d - 1)^n$$

3. D'après le théorème de limite sous-additive, nous avons

$$c = \lim_{n \rightarrow \infty} |\mathbf{S}_n|^{1/n} = \inf_{n \geq 1} |\mathbf{S}_n|^{1/n} \in [d, (2d - 1)]$$

En utilisant les premières formules, on en déduit que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \log \hat{\gamma}_n(1) = \lim_{n \rightarrow \infty} \log \frac{|\mathbf{A}_n|^{\frac{1}{n}}}{(2d)} = \log(c/2d)$$

et

$$\hat{\gamma}_n(1) = \prod_{p=1}^n \eta_p(G_p) \Rightarrow \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \sum_{p=1}^n \log \eta_p(G_p) = \log(c/2d)$$

■

Bibliographie

- [1] Bartoli N. et Del Moral P. *Simulation et Algorithmes Stochastiques*, Cépaduès éditions (2001).
- [2] Del Moral P., *Feynman-Kac formulae. Genealogical and interacting particle systems with applications*, Springer New York, Probability and its applications (2005).
- [3] Hara T. and Slade G. (1992), Self-avoiding walks in five or more dimensions : I. The critical behaviour. *Communications in Mathematical Physics*, **147**, pp. 101-136.
- [4] Haight F.A., *Handbook of the Poisson distribution*, John Wiley and Sons, New York (1967).
- [5] Stewart I., *Dieu joue-t-il aux dès, les mathématiques du chaos*, Champs Flammarion (1992).