Опр.

Говорят, что стационарный в широком смысле случайный процесс X(t) (имеет постоянное матожидание) подчиняется закону больших чисел или, что то же самое, называется эргодическим (эргодическим относительно матожидания, эргодическим), если среднее по времени значение сходится по вероятности к математическому ожиданию.

$$\begin{array}{ccc}
 & T+t_0 \\
\frac{1}{T} \int X(t)dt & \to EX \\
t_0 & T \to \infty
\end{array}$$

Опр.

Случайный процесс X(t) *сходится в по вероятности* к случайной величине Y при t \to t₀, когда для любой последовательности моментов времени t_n \to t₀

$$X(t_n) \xrightarrow[n \to \infty]{} Y$$

ТЕОРЕМА (эргодическая 1)

Достаточным условием эргодичности стационарного в широком смысле случайного процесса X(t) является равенство

$$\lim_{\tau \to \infty} K_X(\tau) = 0$$

Д-ВО

Для простоты возьмём $t_0 = 0$. Тогда нужно доказать следующее:

$$\frac{1}{T} \int_{0}^{T} X(t)dt \rightarrow EX$$

Сходимость по вероятности следует из более сильной среднеквадратической сходимости.

- Опр.
- Случайный процесс X(t) *сходится в смысле среднего квадратического* к случайной величине Y при $t \to t_0$, если

$$\lim_{t \to t_0} E(X(t)-Y)^2 = 0,$$

$$X(t) \xrightarrow{c.k.} Y$$

обозначается

(продолжение Д-ВА)

Т.е. нам достаточно доказать следующее:

$$\lim_{T \to \infty} E(\frac{1}{T} \int_{0}^{T} X(t)dt - EX)^{2} = 0$$

для доказательства преобразуем подпредельное выражение:

$$E(\frac{1}{T}\int_{0}^{T}X(t)dt - EX)^{2} = \frac{1}{T^{2}}E[\int(X(t) - EX) dt]^{2} = \frac{1}{T^{2}}E[\int_{0}^{T}(X(t) - EX) (X(u) - EX) dudt]$$

$$= \{ \text{ аддитивность } E \} = \frac{1}{T^{2}}\int_{0}^{T}K_{X}(t,u) dudt = \{ \tau = t - u \} =$$

$$= \frac{1}{T^{2}}(\int_{-T}^{T}\int_{-T}^{T}K_{X}(\tau) du d\tau + \int_{0}^{T}\int_{0}^{T}K_{X}(\tau) du d\tau) = \frac{1}{T^{2}}\int_{0}^{T}K_{X}(\tau) (T + \tau) d\tau + \int_{0}^{T}K_{X}(\tau) (T - \tau) d\tau) =$$

$$t < u \qquad t > u \qquad = \frac{1}{T^{2}}\int_{0}^{T}K_{X}(\tau) (T - |\tau|) d\tau = \frac{2}{T}\int_{0}^{T}K_{X}(\tau) (1 - \frac{1}{T}) d\tau > 0$$

Тогда

$$\lim_{T \to \infty} \frac{2}{T} \Big| \int_{0}^{T} K_{X}(T) \left(1 - \frac{1}{T} \right) dT \Big| \leq \lim_{T \to \infty} \frac{2}{T} \int_{0}^{T} \left| K_{X}(T) \right| dT = \Big| \text{ правило Лопиталя} \Big| = 2 \lim_{T \to \infty} \frac{\left(\int \left| K_{X}(T) \right| dT \right) \left| \int_{T} K_{X}(T) dT \right|}{T + \infty} = 2 \lim_{T \to \infty} \left| K_{X}(T) \right| .$$

 $T \rightarrow \infty$

Последнее равно 0 когда $\lim_{T\to\infty} K_X(T) = 0$, что и требовалось доказать.

ТЕОРЕМА (эргодическая 2)

Необходимым и достаточным условием эргодичности стационарного в широком смысле процесса является устремление к нулю среднего значения ковариационной функции процесса:

$$\lim_{\mathsf{T}\to\infty}\frac{1}{\mathsf{T}^2}\int\limits_0^\mathsf{T}\int\limits_0^\mathsf{T}\mathsf{K}_\mathsf{X}(\mathsf{t}_1,\mathsf{t}_2)=0$$

для док-ва теоремы нам понадобится

ЛЕММА

Если для случайного процесса X(t) существует конечный второй момент, то предел

$$\lim_{\substack{t \to \infty \\ \text{существует тогда}}} \int_{0}^{T} \rho(t) \left(\begin{array}{c} X(t) - EX(t) \end{array} \right) \, dt = 0$$
 существует тогда и только тогда, когда существует предел
$$\lim_{\substack{t \to \infty \\ T \to \infty}} \int_{0}^{T} \rho(t_1) \; \rho(t_2) \; K_X(t_1,t_2) \; dt = 0$$

- Д-ВО леммы
- Обозначим $Y = \int_{\Omega} \rho(t) X(t) dt$ случайная величина.

• EY =
$$\int_{0}^{T} \rho(t) EX(t) dt$$
, DX = $\int_{0}^{T} \int_{0}^{T} \rho(t_{1}) \rho(t_{2}) K_{X}(t_{1}, t_{2}) dt_{1} dt_{2}$

- Но, с другой стороны $DX = E(Y-EY)^2 = E(\int \rho(t) [X(t) EX(t)] dt)^2$
- Пользуясь свойствами сходимости по вероятности имеем:

- Д-ВО теоремы
- Следует из леммы при ρ(t) = 1/Т
- Практическая проверка реализуемости необходимого и достаточного условия эргодичности стационарного в широком смысле процесса может быть связана с большими трудностями, поэтому чаще всего используется теорема 1.
- Для справедливости эргодических теорем достаточно вместо стационарности процесса в широком смысле всего лишь существование постоянного математического ожидания и конечного второго момента (что ещё не означает стационарности в широком смысле). Для такого класса процессов условие из теоремы 1 перепишется как

$$\lim_{|t_1-t_2|\to\infty} \mathsf{K}_{\mathsf{X}}(\mathsf{t}_1-\mathsf{t}_2)=0$$

• Тем не менее, отметим, что когда говорят о нестационарном эргодическом процессе, то зачастую имеют в виду что он нестационарен в узком смысле.

Смысл эргодичности можно пояснить так. Для расчёта/определения параметров физической системы, описываемой эргодическим процессом можно долго наблюдать за поведением одного её элемента (реализация процесса; усредняем параметры по времени), а можно за очень короткое время рассмотреть все её элементы (или достаточно много элементов, - сечение элемента; и тогда усредняем по вероятности). В обоих случаях получатся одинаковые результаты, если процесс обладает свойством эргодичности.

- Ещё раз подчеркнём, что стационарность (даже строгая) случайного процесса не означает его вырождения ни в постоянную величину, ни в случайную величину.
- Пример стационарного в узком смысле, но не эргодического процесса:

X(t) = U Sin (t + V), где U,V -случ. величины с заданным распредлением

• Все сечения данного процесса по отдельности имеют одно и то же распределение, но в зависимости от взаимного расположения сечений их совместное распределение будет различным.

- Функция f(t) является непрерывной в точке t_0 если
- $\lim_{\Delta t \to 0} |f(t_0 + \Delta t) f(t_0)| = 0.$
- **Опр**. Случайный процесс является непрерывным в точке t_0 , если
- $\lim_{t \to \infty} E(X(t_0 + \Delta t) X(t_0))^2 = 0.$
- УТВЕРЖДЕНИЕ 1
- Необходимым и достаточным условием непрерывности стационарного в широком смысле случайного процесса X(t) является непрерывность его ковариационной функции K_X в нуле: lim K_x(т) = K_x(0)

УТВЕРЖДЕНИЕ 2

Если ковариационная функция K_X стационарного в широком смысле случайного процесса X(t) непрерывна в нуле, то она непрерывна в любой точке.

Опр. Процессом Маркова называется процесс, обладающий следующим свойством отсутствия памяти (отсутствия последействия):

$$P(X(t_n) = x_n \mid X(t_{n-1}) = x_{n-1}, ..., X(t_2) = x_2, X(t_1) = x_1) = P(X(t_n) = x_n \mid X(t_{n-1}) = x_{n-1})$$

Опр.

- Переходная функцией процесса Маркова называется ф-я
- p(s,x,t,y) = P(X(t) = y | X(s) = x), которая исчерпывающе характеризует п. Маркова
- УТВЕРЖДЕНИЕ

Переходная функция марковского процесса обладает следующими свойствами: 1) p(s,x,s,y) = 1 , x = y

- 0 , x ≠ y
- 2) Уравнение Колмогорова- Чепмена
- $p(s,x,t,y) = \sum_{z \in E} p(s,x,u,z) \; p(u,z,t,y) \; , \;\;\;$ для любых $s \le u \le t$ и $x,y \in E$ где E- мн-во значений процесса Маркова. В случае непрерывности E имеем интеграл.
- Опр.
- Марковский процесс называется однородным, если переходные вероятности не зависят от абсолютного времени, а только от разности между моментами времени:

$$p(s,x,t,y) = p(t-s,x,y)$$

• УТВЕРЖДЕНИЕ

Любой процесс с независимыми приращениями является марковским.

Д-ВОследует из того,что условие отсутств.памяти в процессе можно переписать $P(X_n-X_{n-1}=x_n-x_{n-1}|X_{n-1}-X_{n-2}=x_{n-1}-x_{n-2},...,X_2-X_1=x_2-x_1,X_1=x_1)$

и из определения процесса с независисмыми приращениями

Опр

- Целью Маркова называется марковский процесс с дискретным временем
- $T = \{t_0, t_1, t_2, ...\}$ и конечным, либо счётным множеством состояний E, которое далее, если не оговорено иное, для простоты будем считать мн-вом целых неотрицательных чисел.
- Опр.
- В цепи М. обозначим переходные вероятности p_{ij} (m,n) = p (m,i,n,j),
- Через p_{ij} (n) будем обозначать $p(n-1,i,n,j) = P(X(t_n) = j \mid X(t_{n-1} = i).$ а в случае однородности марковской цепи обозначим через
- p_{ij} (n-m) условную вероятность, что процесс Маркова за (n-m) шагов перейдёт из состояния m в состояние n
- (будем также говорить, что некот. динамическая система S со счётным числом возможных состояний, которую описывает процесс, переходит в состояние s_n, когда процесс Маркова (не обязательно с дискр. временем) принимает значение n). (Дин. система множество элементов, для которого задана функциональная зависимость между временем и совокупным положением в пространстве (которое и есть состояние s системы). Любую задачу, где искомые параметры зависят от положения в пространстве физических объектов, можно наглядно описать некоторой динамической системой, в том числе и все примеры в следующ. лекциях)

Тогда уравнения Колмогорова-Чепмена для однородной марковской цепи можно переписать так:

 $p_{ij}(m+n) = p_{ik}(m) + p_{kj}(n)$ для любых целых положительных m, n и i,k ,j є E

- Опр.
- Обозн. *вектор (распределения) вероятностей состояний* в момент t_n через р⁽ⁿ⁾
- і-я компонента вектора p_i⁽ⁿ⁾ показывает вер-ть, что система в момент t_n находится в состоянии номер і (отметим, что сумма Σp_i⁽ⁿ⁾=1)

Матрица перехода π⁽ⁿ⁾, элементами кот. являются вероятности перехода р_{іј} ⁽ⁿ⁾ связывает векторы распределения состояний на шаге n и n-1 след. образом:

$$p^{(n)} = p^{(n-1)} \pi^{(n)}$$