

道机 Stochastic Process E

§ 4.9 Markov状态空间的分解

主讲: 王湘君



闭集



- **定义4.9.1** 设C为状态空间I的一个子集,
 - ◆若 $\forall i \in C, j \notin C, i \rightarrow j$,则我们称C为I的一个闭集;
 - ◆若闭集C中不含有更小的闭集,则我们称C为一个不可约闭集;
 - ◆若I为一个不可约闭集,则我们称 $\{X_n, n \in \mathbb{N}_0\}$ 为一不可约Markov链. 以下,我们以 I_N 记所有非常返态的集合,以 I_R 记所有常返态的集合,以 I_R^+ 记所有正常返态的集合,以 I_R^0 记所有零常返态的集合
- **定理4.9.2** I_R, I_R^+, I_R^0 都是闭集.
- 定理4.9.3 若i为常返态,记 $C_i = \{j | i \leftrightarrow j\}$,则 C_i 为一个不可约闭集.

我们称 C_i 为一个基本的常返闭集.



状态空间的分解



我们可以对状态空间做如下的分解:

$$I = I_N + I_R = I_N + I_R^+ + I_R^0 = I_N + R_1^+ + R_2^+ + \dots + R_1^0 + R_2^0 + \dots$$

) 如果我们对转移概率矩阵作分块, $\mathbb{P} = \begin{pmatrix} Q & Q_+ & Q_0 \\ 0 & P_+ & 0 \\ 0 & 0 & P_0 \end{pmatrix}$,则

$$\mathbb{P}^2 = \begin{pmatrix} Q^2 & QQ_+ + Q_+P_+ & QQ_0 + Q_0P_0 \\ 0 & P_+^2 & 0 \\ 0 & 0 & P_0^2 \end{pmatrix}.$$

.....



有限状态情形





定理4.9.4

若Markov链 $\{X_n, n \in \mathbb{N}_0\}$ 的状态空间I为一有限集合,则

- 1 $I \neq I_N$, 即有限Markov链不可能所有态都是非常返态;
- 2 $I_R^0 = \emptyset$,即有限Markov链没有零常返态;
- 3 有限Markov链从任意状态出发,一定会在有限的时间里进入某个正常返的闭集.



(1) 有限Markov链只能有限次返回非常返态,所以 I_N 不可能为闭集;



(2) 反证,设 $i \in I$ 为零常返态,由定理4.9.3, $C_i = \{j | i \leftrightarrow j\}$ 一个基本的零常返闭集,

$$\sum_{j \in C_i} p_{ij}^{(n)} = 1,$$

再由推论4.7.4,则对任意 $i,j \in C_i$, $\lim_{n \to +\infty} p_{ij}^{(n)} = 0$,取极限得到矛盾.



例子



1

一维无限制情形, 对称随机游动是一个 不可约的零常返链, 非对称随机游动是一 个不可约的非常返链. 2

带两个吸收壁的随机 游动, 0, N为两个吸 收态, 1,2,…, N – 1都 是非常返态. 3

Ehrenfest链是一个不可约的正常返链.



作业





- 1 给出 \mathbb{P}^n 的分块矩阵表示.
- 2 设Markov链 $\{X_n, n \in \mathbb{N}_0\}$ 的状态空间 $I = \{1, 2, \dots, 7\}$,

$$\mathbb{P} = \begin{pmatrix} 1/2 & 0 & 1/3 & 0 & 1/6 & 0 & 0 \\ 0 & 1/3 & 0 & 0 & 0 & 2/3 & 0 \\ 1/2 & 0 & 0 & 0 & 1/2 & 0 & 0 \\ 0.2 & 0.2 & 0.1 & 0.1 & 0 & 0.2 & 0.2 \\ 1/4 & 0 & 3/4 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/6 & 0 & 0 & 0 & 5/6 & 0 \\ 0.3 & 0 & 0.2 & 0.3 & 0.1 & 0 & 0.1 \end{pmatrix}$$

做 $\{X_n, n \in \mathbb{N}_0\}$ 状态的分类.



塘 塘 临