



华中科技大学
HUAZHONG UNIVERSITY OF SCIENCE AND TECHNOLOGY

随机过程

Stochastic Process

§ 4.11 Markov链的平稳分布

主讲：王湘君



平稳分布



定义4.1.11 设 $\{X_n, n \in \mathbb{N}_0\}$ 为一Markov链, 若存在 $\{\pi_j, j \in I\}$, 满足

- 1 $\pi_j \geq 0$;
- 2 $\sum_{j \in I} \pi_j = 1$;
- 3 $\pi_j = \sum_{i \in I} \pi_i p_{ij}$.

我们称 $\{\pi_j, j \in I\}$ 为 $\{X_n, n \in \mathbb{N}_0\}$ 的一个平稳分布.

注

1. 若记向量 $\pi = (\dots, \pi_j, \dots)$, 则(3)的矩阵形式是 $\pi = \pi \mathbb{P}$, 由C-K方程, 等价于 $\pi = \pi \mathbb{P}^{(n)}$.
2. 若 π 为 $\{X_n\}$ 的一个平稳分布, 我们取初始分布 $P^T(0) = \pi$, 则 $P^T(n) = \pi \mathbb{P}^{(n)} = \pi$, 进一步, 我们有 $\{X_n\}$ 为一个严平稳过程.

例子

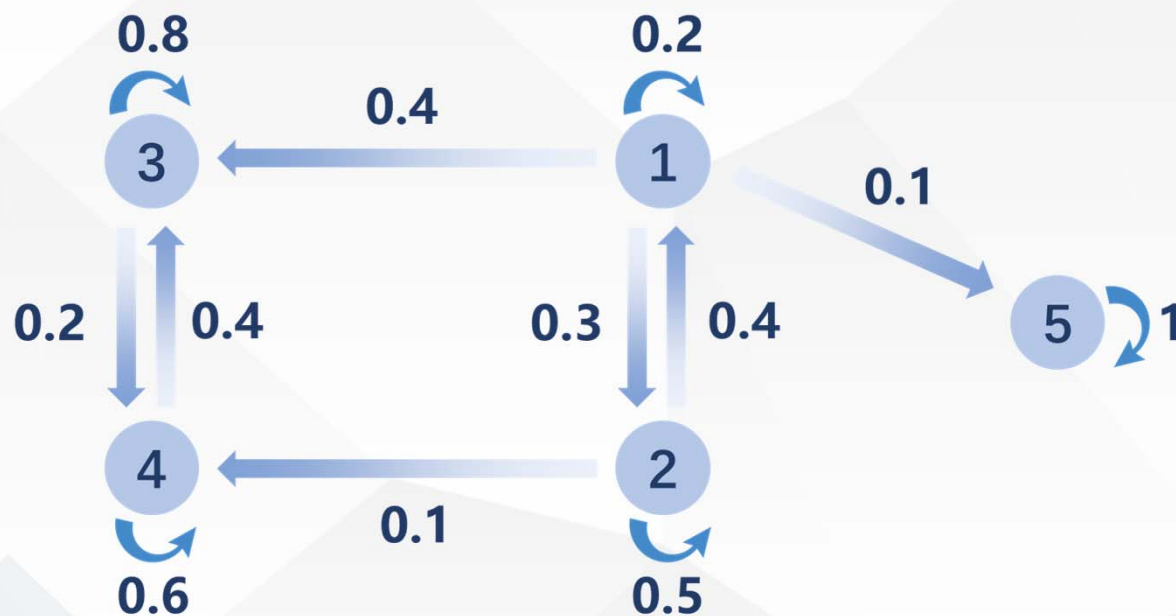


图4.5.1

$C_1 = \{3, 4\}$ 构成不可约闭集, 由 $(\pi_3, \pi_4) \begin{pmatrix} 0.8 & 0.2 \\ 0.4 & 0.6 \end{pmatrix} = (\pi_3, \pi_4)$ 及 $\pi_3 + \pi_4 = 1$, 得 C_1 上的平稳分布 $(\pi_3, \pi_4) = (\frac{2}{3}, \frac{1}{3})$. 所以 $(0, 0, \frac{2}{3}, \frac{1}{3}, 0)$ 为 $\{X_n\}$ 的一个平稳分布.



遍历态的判别准则



定理4.11.2

若 $\{X_n, n \in \mathbb{N}_0\}$ 为一不可约非周期Markov链, 则 $\{X_n, n \in \mathbb{N}_0\}$ 为遍

历链的充要条件是存在平稳分布 $\{\pi_j, j \in I\}$. 并且, 我们有平稳分布唯一, $\pi_j = \frac{1}{\mu_j}$.

证 明

先证平稳分布的唯一性. 若存在平稳分布 $\{\pi_j, j \in I\}$, 由注1 $\pi = \pi \mathbb{P}^{(n)}$,

$$\pi_j = \sum_{i \in I} \pi_i p_{ij}^{(n)},$$

令 $n \rightarrow +\infty$, 由控制收敛定理及定理4.10.4, $\pi_j = \sum_{i \in I} \pi_i \frac{1}{\mu_j} = \frac{1}{\mu_j}$.

再证充分性. 由于 $\sum_{j \in I} \frac{1}{\mu_j} = 1$, 至少存在一个 $k \in I$, s. t. $\frac{1}{\mu_k} > 0$, 即 $\mu_k < +\infty$, k 正常返, 再由不可约性, 所有态正常返, 所以, $\{X_n, n \in \mathbb{N}_0\}$ 为遍历链.



遍历态的判别准则



最后证必要性. 只需证 $\{\pi_j = \frac{1}{\mu_j}, j \in I\}$ 为 $\{X_n\}$ 的一个平稳分布.

条件 (1) 显然满足, 由 C-K 方程,

$$p_{ij}^{(m+n)} = \sum_{k \in I} p_{ik}^{(m)} p_{kj}^{(n)},$$

令 $m \rightarrow +\infty$, 还是由控制收敛定理及 **定理4.10.4**, $\frac{1}{\mu_j} = \sum_{k \in I} \frac{1}{\mu_k} p_{kj}^{(n)}$, 条件 (3) 满足.

再令 $n \rightarrow +\infty$, 有 $\frac{1}{\mu_j} = \sum_{k \in I} \frac{1}{\mu_k} \frac{1}{\mu_j}$, 所以 $\sum_{k \in I} \frac{1}{\mu_k} = 1$, 条件 (2) 满足.

注

定理4.11.2 只区分了正常返与否, 非常返与常返与否的区分也有一个代数的方法, 可见

[1] 复旦大学编, 概率论第三册 随机过程, 高等教育出版社, 1981.



例：正半轴上的随机游动



➤ 考虑正半轴上的随机游动, $I = \{0, 1, \dots\}$, $\mathbb{P} = \begin{pmatrix} q & p & \dots & \dots & \dots \\ q & 0 & p & 0 & \dots \\ 0 & q & 0 & p & \dots \\ 0 & 0 & q & 0 & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}$.

➤ 取 $\pi = (\pi_0, \pi_1, \pi_2, \dots)$, 由平稳方程, 有

$$\pi_0 = q\pi_0 + q\pi_1 \Rightarrow \pi_1 = \frac{p}{q}\pi_0,$$

$$\pi_1 = p\pi_0 + q\pi_2 \Rightarrow \pi_2 = \frac{1}{q}(\pi_1 - p\pi_0) = \frac{1}{q}\left(\frac{p}{q}\pi_0 - p\pi_0\right) = \left(\frac{p}{q}\right)^2 \pi_0,$$

➤ 递推, 有 $\forall n, \pi_n = \left(\frac{p}{q}\right)^n \pi_0$.



例：正半轴上的随机游动



► 又需要

$$\sum_{n=0}^{+\infty} \pi_n = \sum_{n=0}^{+\infty} \left(\frac{p}{q}\right)^n \pi_0 = 1,$$

所以, 当 $\frac{p}{q} < 1$ 时, $\{X_n, n \in \mathbb{N}_0\}$ 有平稳分布 $\pi_n = \left(\frac{p}{q}\right)^n \left(1 - \frac{p}{q}\right)$, 为遍历链.
我们可以有更进一步的结论,

$\frac{p}{q} = 1$ 时, $\{X_n, n \in \mathbb{N}_0\}$ 为零常返链;
 $\frac{p}{q} > 1$ 时, $\{X_n, n \in \mathbb{N}_0\}$ 为非常返链.



作业



考虑§4.9作业2,

- 1 求每个常返闭集上的平稳分布;
- 2 求 μ_1 ;



华中科技大学
HUAZHONG UNIVERSITY OF SCIENCE AND TECHNOLOGY

谢谢

