Chaîne de Markov: Réservoir

Luis González, Estia Maligari

14/11/2019

Préliminaires: Bibliothèques nécessaires

```
install.packages("markovchain")
## Installing package into '/home/rstudio-user/R/x86_64-pc-linux-gnu-library/3.6'
## (as 'lib' is unspecified)
install.packages("ggplot2")
## Installing package into '/home/rstudio-user/R/x86_64-pc-linux-gnu-library/3.6'
## (as 'lib' is unspecified)
install.packages("reshape2")
## Installing package into '/home/rstudio-user/R/x86_64-pc-linux-gnu-library/3.6'
## (as 'lib' is unspecified)
library(markovchain)
## Package: markovchain
## Version: 0.8.4.1
## Date:
             2020-05-04
## BugReport: http://github.com/spedygiorgio/markovchain/issues
library(ggplot2)
library(reshape2)
```

Question 1: Montrer que Z_n est une chaîne de Markov. Donner son espace d'état et sa fonction de répartition.

```
\begin{array}{l} \mbox{Pour } Z\_n+1 \mbox{ on a :} \\ \mbox{-} Z\_n + X\_n+1 \mbox{ pour } 1 <= Z\_n + X\_n+1 <= c \\ \mbox{-} c-1 \mbox{ pour } Z\_n + X\_n+1 > c \\ \mbox{-} 0 \mbox{ pour } Z\_n + X\_n+1 <= 1 \end{array}
```

Alors, on a Z_n+1 = $f(Z_n , X_n+1)$. L'état futur dépend seulement de l'état présent et pas du passé. (Z_n) est bien une chaîne de Markov. Le fonction de transition est donné par le fonction populate(i, j), où i et j sont deux états.

La suite (X_n) suit la loi p qui est donné ci-dessous.

Tenons en compte qu'en langage R, l'indice du vecteur commence de 1 et pas de 0.

```
c=7
p <- c(0.1, 0.6, 0.1, 0.05, 0.05, 0.05)
etats <- 0:(c-1)
```

```
h <- function(j) {</pre>
  sum=0
  for(k in etats) {
    if(k>=j)
      sum=sum+p[k+1]
  return (sum)
}
P <-matrix(0, nrow=c, ncol=c)</pre>
populate <- function(i, j) {</pre>
  if((i==j) & (i==0)) p[1]+p[2]
  else if (j==i-1) p[1]
  else if (j==c-1) h(c-i)
  else if (j>=i) p[j-i+2]
  else 0
}
for(i in etats){
  for(j in etats){
    P[i+1,j+1] \leftarrow populate(i,j)
```

Espace d'états

L'espace d'états est l'ensemble de 0 à c-1 : $E = \{0, 1, ..., c-1\}$.

```
et <-as.character(etats)
print(et)
## [1] "0" "1" "2" "3" "4" "5" "6"
```

Matrice de transition

La matrice de transition P est construit à travers des fonctions au-dessus.

```
CM <- new("markovchain", states=et, byrow=TRUE, transitionMatrix=P, name="Volume du reservoir")
print(CM)</pre>
```

```
## 0 1 2 3 4 5 6

## 0 0.7 0.1 0.05 0.05 0.05 0.05 0.00

## 1 0.1 0.6 0.10 0.05 0.05 0.05 0.05

## 2 0.0 0.1 0.60 0.10 0.05 0.05 0.10

## 3 0.0 0.0 0.10 0.60 0.10 0.05 0.15

## 4 0.0 0.0 0.00 0.10 0.60 0.10 0.20

## 5 0.0 0.0 0.00 0.00 0.10 0.60 0.30

## 6 0.0 0.0 0.00 0.00 0.00 0.10 0.90
```

Question 2 : Tracer une trajectoire du réservoir dans l'intervalle de temps [0,100].

Dans l'enoncé il est demandé de prendre c=10 comme niveau maximal du réservoir. Cependant, la loi suggerée p de X_n nous donne des probabilités pour un niveau maximal de 6. C'est pourquoi les solutions sont réalisés tenant en compte c=7. Le fonction ci-dessous nous donne une réalisation d'une trajectoire de la chaîne Z_n prenant pour chaque paire d'états son probabilité.

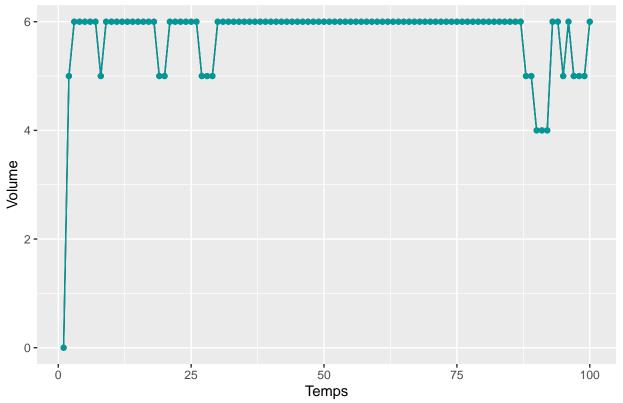
```
sim.mc <- function(i0, P, n.sim){
    S=1:nrow(P)
    Z=rep(0, n.sim)
    Z[1]<-i0
    for(i in 2:n.sim){
        Z[i]<-sample(x=S, size=1, prob=P[Z[i-1],])
    }
    return(Z)
}</pre>
```

Graphique du trajectoire

Dans le graphique suivant, on peut voir la trajetoire du niveau du réservoir dans l'intervalle [0,100]

```
niv <- sim.mc(1, P, 100)-1
qplot(x=1:100,y=niv, main="Trajectoire du niveau du réservoir dans l'intervalle [0,100]",
xlab ="Temps", ylab="Volume",
geom = c("line", "point")) + geom_point(color='#009999') + geom_line(color="#009999")</pre>
```

Trajectoire du niveau du réservoir dans l'intervalle [0,100]

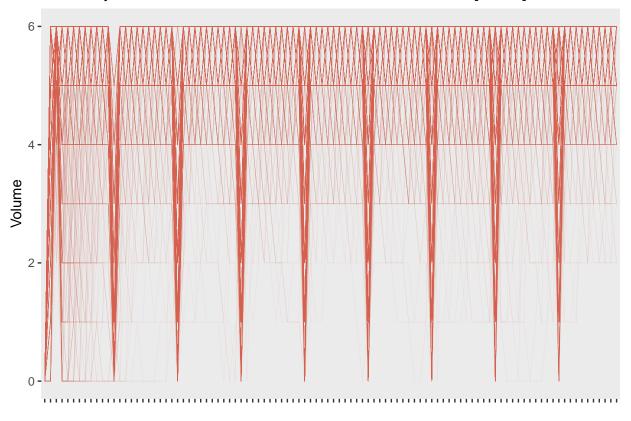


Question 3 Tracer 1000 trajectoires, estimer le niveau moyen du réservoir et faire le calcul analytique

Simulation des 1000 trajectoires

```
z1000 <- replicate(1000, sim.mc(1, P, 100)-1)
rownames(z1000) <- paste("Temps", seq(0:99))
colnames(z1000) <- paste("Trajectoire ", seq(1:1000))
z1000df <- as.data.frame(z1000)
z1000df$temps <- rownames(z1000df)
mz1000df <- melt(z1000df, id.vars="temps")
ggplot(mz1000df, aes(x=temps, y=value, group=variable)) +
    theme_gray() +
    theme(panel.grid=element_blank()) +
    geom_line(size=0.075, alpha=0.075, colour="#D6604D") +
    theme(axis.title.x=element_blank(),
    axis.text.x=element_blank()) +
    ggtitle("1000 trajectoires du niveau du réservoir dans l'intervalle [0,100]") +
    ylab("Volume")</pre>
```

1000 trajectoires du niveau du réservoir dans l'intervalle [0,100]



Niveau moyen du réservoir par simulation

```
mean_sim <- mean(z1000)
print(mean_sim)</pre>
```

```
## [1] 5.28409
```

Niveau moyen du réservoir par analyse

```
n<-100
meanZ<- function() {
    mean<-0
    for(y in etats){
        mean<-mean+(y*(CM^n)[1, y+1])
    }
    return (mean)
}
print(meanZ())</pre>
```

[1] 5.626953

Conclusion: Quand on augmente le nombre de simulations, la moyenne de ces simulations tends vers la moyenne du calcul analytique.

Question 4: Calculer et estimer la valeur moyenne de T lorsque le niveau initial est u=4.

```
z1000_u4 <- replicate(1000, sim.mc(5, P, 100)-1)
T <- c()
for(i in 1:100){
T[i] <- sum(z1000_u4[,i]==0)
}
print(mean(T))</pre>
```

[1] 0.04

Question 5 : Calculer la loi stationnaire de Z_n et le niveau moyen d'équilibre de ce réservoir.

Loi stationnaire de Z_n

[1,] 0.7281185

On trouve la loi stationnaire de Z_n à l'aide du code suivant :

Niveau moyen d'équilibre

Nous venons de trouver la loi stationnaire de Z_n, qui est également la loi d'équilibre de Z_n. On déduit que le dernier état, le "6" a la plus grande probabilité. La probabilité moyenne est notée ci-dessous. Elle est plus proche avec la probabilité stationnaire de l'état "5".

```
print(mean(pi_lineq))
```

[1] 0.1428571

Pour le cas de la variance, on trouve :

print((sd(pi_lineq)^2))

[1] 0.07160512