

1. 马尔可夫过程及其概率分布

马尔可夫性/无后效性

过程（或系统）在时刻 t_0 所处的状态为已知的条件下，过程在时刻 $t > t_0$ 所处状态的条件分布与过程在时刻 t_0 之前所处的状态无关。

定义

随机过程 $\{X(t), t \in T\}$ 的状态空间为 I 。对任意 n 个时刻 $t_1 < t_2 < \dots < t_n, n \geq 3, t_i \in T$ ，在条件 $X(t_i) = x_i, x_i \in I, i = 1, 2, \dots, n-1$ 下， $X(t_n)$ 的条件分布函数恰等于在条件 $X(t_{n-1}) = x_{n-1}$ 下 $X(t_n)$ 的条件分布函数，即

$$\begin{aligned} P\{X(t_n) \leq x_n | X(t_1) = x_1, X(t_2) = x_2, \dots, X(t_{n-1}) = x_{n-1}\} \\ = P\{X(t_n) \leq x_n | X(t_{n-1}) = x_{n-1}\}, x_n \in R \end{aligned}$$

或写成

$$F_{t_n | t_1 \dots t_{n-1}}(x_n, t_n | x_1, x_2, \dots, x_{n-1}; t_1, t_2, \dots, t_{n-1}) = F_{t_n | t_{n-1}}(x_n, t_n | x_{n-1}; t_{n-1})$$

则称过程具有马尔可夫性或无后效性，并称此过程为**马尔可夫过程**。

泊松过程是时间连续、状态离散的马氏过程；维纳过程是时间、状态都连续的马氏过程。

转移概率

时间和状态都是离散的马尔可夫过程称为**马尔可夫链**，简称马式链。

对任意正整数 n, r 和 $0 \leq t_1 < t_2 < \dots < t_r < m; t_i, m, n+m \in T_1$ ，有

$$\begin{aligned} P\{X_{m+n} = a_j | X_{t_1} = a_{t_1}, X_{t_2} = a_{t_2}, \dots, X_{t_r} = a_{t_r}, X_m = a_i\} \\ = P\{X_{m+n} = a_j | X_m = a_i\} \end{aligned}$$

其中 $a_i \in I$ ，记上式右端为 $P_{ij}(m, m+n)$ ，称条件概率

$$P_{ij}(m, m+n) = P\{X_{m+n} = a_j | X_m = a_i\}$$

为马式链在时刻 m 处于状态 a_i 条件下，在时刻 $m+n$ 转移到状态 a_j 的**转移概率**。

由于从时刻 m 处于状态 a_i 条件下，到时刻 $m+n$ 必然转移到某一个状态，所以

$$\sum_{j=1}^{+\infty} P_{ij}(m, m+n) = 1, i = 1, 2, \dots$$

由转移概率组成的矩阵 $P_{ij}(m, m+n) = (P_{ij}(m, m+n))$ 称为马式链的**转移概率矩阵**。此矩阵每一行元之和等于1。

当转移概率只与 i, j 及时间间距 n 有关时，称此转移概率具有**平稳性**，同时也称此链是**齐次的**或**时齐的**。记

$$P_{ij}(m, m+n) = P_{ij}(n)$$

马氏链为齐次的情况下， $P_{ij}(n)$ 称为马式链的 **n 步转移概率**， $P(n) = (P_{ij}(n))$ 为 **n 步转移概率矩阵**。

一步转移概率

$$p_{ij} = P_{ij}(1) = P\{X_{m+1} = a_j | X_m = a_i\}$$

一步转移概率矩阵

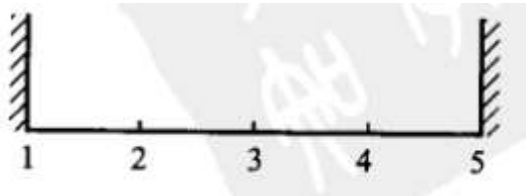
$$X_{m+1} \text{ 的状态}$$

	a_1	a_2	\cdots	a_j	\cdots	
X_m	a_1	p_{11}	p_{12}	\cdots	p_{1j}	\cdots
的	a_2	p_{21}	p_{22}	\cdots	p_{2j}	\cdots
状	\vdots	\vdots	\vdots		\vdots	
态	a_i	p_{i1}	p_{i2}	\cdots	p_{ij}	\cdots
	\vdots	\vdots	\vdots		\vdots	

$$= P(1) \stackrel{\text{记成}}{=} P.$$

例子（一维随机游动）

设一醉汉Q（或看作一随机游动的质点），在如图所示的直线点集 $I = \{1, 2, 3, 4, 5\}$ 上作随机游动，且仅在1秒、2秒等时刻发生游动。游动的概率规则是：如果Q现在位于点 $i(1 < i < 5)$ ，则下一时刻各以1/3的概率向左或向右移动一格，或以1/3的概率还留在原点；如果Q现在位于1(或5)这点上，则下一时刻就以概率1移动到2(或4)这一点上。1和5这两点称为反射壁。上面这种游动称为带有两个反射壁的随机游动。



若以 X_n 表示时刻 n 时Q的位置，那么 X_n 是一随机过程，当 $X_n = i$ 时为已知时， X_{n+1} 所处的状态的概率分布只与 $X_n = i$ 有关，所以 X_n 是一马氏链，而且还是齐次的。它的一步转移概率矩阵为

$$P = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1/3 & 1/3 & 1/3 & 0 & 0 \\ 0 & 1/3 & 1/3 & 1/3 & 0 \\ 0 & 0 & 1/3 & 1/3 & 1/3 \end{pmatrix}$$

In [65]:

```

import numpy as np
from matplotlib import pyplot as plt

class Markov:
    def __init__(self, p, x0):
        self.P = p
        self.xn = x0
        self.n = 0
        # 辅助计算转移概率的矩阵
        self.F = p.cumsum(axis=1)

    def next(self):
        # 随机产生一个 (0, 1) 间的数, 用于确定随机游动的下一步
        v = 0
        while not v:
            v = np.random.random_sample()

        xn = 0
        for f in self.F[self.xn]:
            if v < f:
                break
            else:
                xn += 1
        self.xn = xn
        self.n += 1
        return self.xn

# 一步转移概率矩阵
P = np.array([
    [0, 1, 0, 0, 0],
    [1/3, 1/3, 1/3, 0, 0],
    [0, 1/3, 1/3, 1/3, 0],
    [0, 0, 1/3, 1/3, 1/3],
    [0, 0, 0, 1, 0]
])

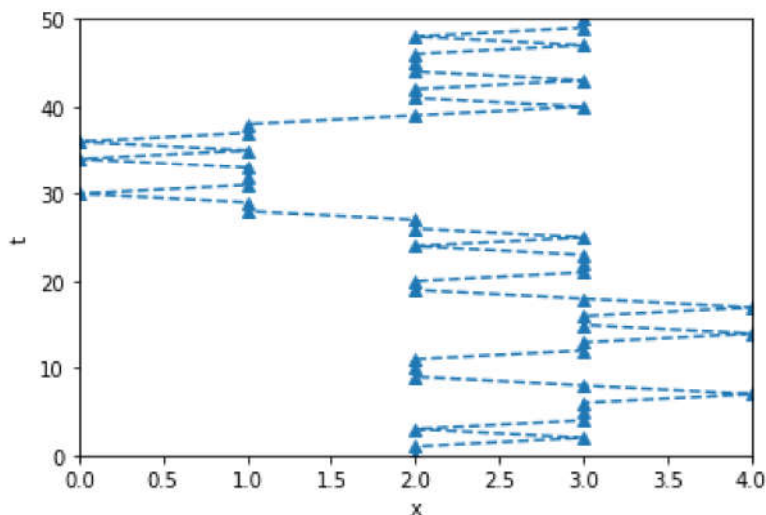
# 初始位置x=2
x = [2]
markov = Markov(P, x[0])

t=np.arange(51)
for i in t[1:]:
    x.append(markov.next())

# 画图
fig = plt.figure()
plt.plot(x, t, '--^')
plt.xlabel('x')
plt.xlim([0, 4])
plt.ylabel('t')
plt.ylim([0, 50])

plt.show()

```



2. 多步转移概率的确定

C-K方程

$$P_{ij}(u+v) = \sum_{k=1}^{+\infty} P_{ik}(u)P_{kj}(v), i, j = 1, 2, \dots$$

“从时刻 s 所处状态 a_i , 即 $X(s) = a_i$ 出发, 经过时段 $u+v$ 转移到状态 a_j , 即 $X(s+u+v) = a_j$ ”这一事件可以分解成“从 $X(x) = a_i$ 出发, 先经时段 u 转移到中间状态 $a_k(k = 1, 2, \dots)$, 再从 a_k 经时段 v 转移到状态 a_j ”这样一些事件的和事件。

矩阵形式:

$$P(u+v) = P(u)P(v)$$

令 $u = 1, v = n - 1$, 得递推关系:

$$P(n) = P(1)P(n-1) = PP(n-1)$$

$$P(n) = P^n$$

齐次马式链的有限维分布律完全由初始分布和一步转移概率所确定。

3. 遍历性

对于一般的两个状态的马氏链, 当 $0 < a, b < 1$ 时, 记 P_{ij} 的极限

$$\begin{aligned}\lim_{n \rightarrow +\infty} P_{00}(n) &= \lim_{n \rightarrow +\infty} P_{10}(n) = \frac{b}{a+b} = \pi_0 \\ \lim_{n \rightarrow +\infty} P_{01}(n) &= \lim_{n \rightarrow +\infty} P_{11}(n) = \frac{a}{a+b} = \pi_1 \\ \pi_0 + \pi_1 &= 1\end{aligned}$$

该极限表明: 不管链在某一时刻从什么状态 (i) 出发, 经过长时间的转移, 到达状态j的概率都趋近于 π_j , 这就是所谓的遍历性。

如果对于齐次马氏链的所有状态 $a_i, a_j \in I$, 转移概率 $P_{ij}(n)$ 存在极限

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P_{ij}(n) = \pi_j \text{ (不依赖于 } i \text{)}$$

或

$$P(n) = P^n \xrightarrow{(n \rightarrow +\infty)} \begin{pmatrix} \pi_1 & \pi_2 & \dots & \pi_j & \dots \\ \pi_1 & \pi_2 & \dots & \pi_j & \dots \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \\ \pi_1 & \pi_2 & \dots & \pi_j & \dots \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \end{pmatrix}$$

称此链具有**遍历性**。

又若 $\sum_j \pi_j = 1$, 则同时称 $\pi = (\pi_1, \pi_2, \dots)$ 称为链的**极限分布**。

遍历性的充分条件

定理 设齐次马氏链 $\{X_n, n \geq 1\}$ 的状态空间为 $I = \{a_1, a_2, \dots, a_N\}$, P 是它的一步转移概率矩阵, 如果存在正整数 m , 使对任意的 $a_i, a_j \in I$ 都有

$$P_{ij}^m > 0, \quad i, j = 1, 2, \dots, N$$

则此链具有遍历性, 且有极限分布 $\pi = (\pi_1, \pi_2, \dots, \pi_N)$, 它是方程组

$$\pi = \pi P \text{ 或即 } \pi_j = \sum_{i=1}^N \pi_i p_{ij}, \quad j = 1, 2, \dots, N$$

的满足条件

$$\pi_j > 0, \quad \sum_{j=1}^N \pi_j = 1$$

的唯一解。

在定理条件下, 马氏链的极限分布又是**平稳分布**。即, 若初始分布 $P(0) = \pi$, 则链在任一时刻 $p(0) = \pi$ 的分布永远与 π 一致。

$$p(n) = p(0)P^n = \pi P^n = \pi P^{n-1} = \dots = \pi P = \pi$$

习题:

5. 设马氏链 $\{X_n, n \geq 0\}$ 的状态空间为 $I = \{1, 2, 3\}$, 初始分布为 $p_1(0) = 1/4, p_2(0) = 1/2, p_3(0) = 1/4$, 一步转移概率矩阵为

$$P = \begin{matrix} & \begin{matrix} 1 & 2 & 3 \end{matrix} \\ \begin{matrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{matrix} & \begin{bmatrix} 1/4 & 3/4 & 0 \\ 1/3 & 1/3 & 1/3 \\ 0 & 1/4 & 3/4 \end{bmatrix} \end{matrix}$$

(1) 计算 $P\{X_0=1, X_1=2, X_2=2\}$.

(2) 证明 $P\{X_1=2, X_2=2 | X_0=1\} = p_{12} p_{22}$.

(3) 计算 $P_{12}(2) = P\{X_2=2 | X_0=1\}$.

(4) 计算 $p_2(2) = P\{X_2=2\}$.

解:

$$\begin{aligned} (1) \quad P\{X_0=1, X_1=2, X_2=2\} &= P\{X_0=1\} \times P\{X_1=2 | X_0=1\} \times P\{X_2=2 | X_0=1, X_1=2\} \\ &= P\{X_0=1\} P\{X_1=2 | X_0=1\} P\{X_2=2 | X_1=2\} \\ &= p_1(0) p_{12} p_{22} = \frac{1}{4} \times \frac{3}{4} \times \frac{1}{3} = \frac{1}{16} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} (2) \quad P\{X_1=2, X_2=2 | X_0=1\} &= P\{X_0=1, X_1=2, X_2=2\} \div P\{X_0=1\} \\ &= p_{12} p_{22} \end{aligned}$$

(3) 由C-K方程可得:

$$\begin{aligned} p_{12}(2) &= p_{11} p_{12} + p_{12} p_{22} p_{13} p_{32} \\ &= \frac{1}{4} \times \frac{3}{4} + \frac{3}{4} \times \frac{1}{3} + 0 \times \frac{1}{4} \\ &= \frac{7}{16} \end{aligned}$$

(4) 留作习题