

Comportement en temps long du schéma d'Euler d'une EDS à mémoire

Maylis Varvenne

29 août 2018



Directeurs de thèse : Laure Coutin & Fabien Panloup

Schéma d'Euler de pas $h > 0$

Soit $X := (X_n)_{n \geq 0}$ un processus à valeurs dans \mathbb{R}^d tel que

$$X_{n+1} = X_n + hb(X_n) + \sigma(X_n)\Delta_{n+1} \quad (1.1)$$

où $\Delta_{n+1} := Z_{(n+1)h} - Z_{nh}$ correspond aux accroissements, supposés stationnaires et ergodiques, d'un processus Gaussien (Z_t) .

Schéma d'Euler de pas $h > 0$

Soit $X := (X_n)_{n \geq 0}$ un processus à valeurs dans \mathbb{R}^d tel que

$$X_{n+1} = X_n + hb(X_n) + \sigma(X_n)\Delta_{n+1} \quad (1.1)$$

où $\Delta_{n+1} := Z_{(n+1)h} - Z_{nh}$ correspond aux accroissements, supposés stationnaires et ergodiques, d'un processus Gaussien (Z_t) .

Exemple de bruit

Accroissements du mouvement Brownien fractionnaire (mBf) de paramètre de Hurst $H \in (0, 1)$ noté $(B_t^H)_{t \in \mathbb{R}}$.

Le mBf est un processus gaussien centré à accroissements stationnaires tel que pour tout t, s

$$\mathbb{E}[(B_t^H - B_s^H)^2] = |t - s|^{2H}.$$

Représentation en moyenne mobile

Théorème de décomposition de Wold,

$$\forall n \in \mathbb{Z}, \quad \Delta_n = \sum_{k=0}^{+\infty} a_k \xi_{n-k} \quad (1.2)$$

avec

$$\begin{cases} (a_k)_{k \geq 0} \in \mathbb{R}^{\mathbb{N}} \text{ telle que } a_0 \neq 0 \text{ et } \sum_{k=0}^{+\infty} a_k^2 < +\infty \\ (\xi_k)_{k \in \mathbb{Z}} \text{ une suite i.i.d telle que } \xi_1 \sim \mathcal{N}(0, I_d). \end{cases}$$

Représentation en moyenne mobile

Théorème de décomposition de Wold,

$$\forall n \in \mathbb{Z}, \quad \Delta_n = \sum_{k=0}^{+\infty} a_k \xi_{n-k} \quad (1.2)$$

avec

$$\begin{cases} (a_k)_{k \geq 0} \in \mathbb{R}^{\mathbb{N}} \text{ telle que } a_0 \neq 0 \text{ et } \sum_{k=0}^{+\infty} a_k^2 < +\infty \\ (\xi_k)_{k \in \mathbb{Z}} \text{ une suite i.i.d telle que } \xi_1 \sim \mathcal{N}(0, I_d). \end{cases}$$

Remarques

- ▷ Quitte à considérer $\tilde{\Delta}_n = \sum_{k=0}^{+\infty} \tilde{a}_k \xi_{n-k}$ avec $\tilde{a}_k = a_k/a_0$, on peut prendre $a_0 = 1$.
- ▷ $\mathbb{E}[\Delta_n \Delta_{n+k}] = \sum_{i=0}^{+\infty} a_i a_{k+i}$

Outil : opérateur de type Toeplitz

Définition

Soit \mathbf{T}_a défini sur $\ell_a(\mathbb{Z}^-, \mathbb{R}^d) := \left\{ w \in (\mathbb{R}^d)^{\mathbb{Z}^-} \mid \forall k \geq 0, \sum_{l=0}^{+\infty} a_l w_{-k-l} < +\infty \right\}$ par

$$\forall w \in \ell_a(\mathbb{Z}^-, \mathbb{R}^d), \quad \mathbf{T}_a(w) = \left(\sum_{l=0}^{+\infty} a_l w_{-k-l} \right)_{k \geq 0}. \quad (1.3)$$

Outil : opérateur de type Toeplitz

Définition

Soit \mathbf{T}_a défini sur $\ell_a(\mathbb{Z}^-, \mathbb{R}^d) := \left\{ w \in (\mathbb{R}^d)^{\mathbb{Z}^-} \mid \forall k \geq 0, \sum_{l=0}^{+\infty} a_l w_{-k-l} < +\infty \right\}$ par

$$\forall w \in \ell_a(\mathbb{Z}^-, \mathbb{R}^d), \quad \mathbf{T}_a(w) = \left(\sum_{l=0}^{+\infty} a_l w_{-k-l} \right)_{k \geq 0}. \quad (1.3)$$

Remarque : Cet opérateur relie $(\Delta_n)_{n \in \mathbb{Z}}$ au bruit sous-jacent $(\xi_n)_{n \in \mathbb{Z}}$.

Proposition

Soit \mathbf{T}_b défini sur $\ell_b(\mathbb{Z}^-, \mathbb{R}^d)$ avec la suite $(b_k)_{k \geq 0}$ suivante

$$b_0 = \frac{1}{a_0} \quad \text{and} \quad \forall k \geq 1, \quad b_k = -\frac{1}{a_0} \sum_{l=1}^k a_l b_{k-l}. \quad (1.4)$$

Alors, $\mathbf{T}_b = \mathbf{T}_a^{-1}$.

On pose $\mathcal{X} := \mathbb{R}^d$ l'espace d'état et $\mathcal{W} := (\mathbb{R}^d)^{\mathbb{Z}^-}$ l'espace du bruit.

Système équivalent :

$$(X_{n+1}, (\Delta_{n+1+k})_{k \leq 0}) = \varphi((X_n, (\Delta_{n+k})_{k \leq 0}), \Delta_{n+1}) \quad (1.5)$$

où

$$\begin{aligned} \varphi : (\mathcal{X} \times \mathcal{W}) \times \mathbb{R}^d &\rightarrow \mathcal{X} \times \mathcal{W} \\ ((x, w), \delta) &\mapsto (x + hb(x) + \sigma(x)\delta, w \sqcup \delta). \end{aligned}$$

On pose $\mathcal{X} := \mathbb{R}^d$ l'espace d'état et $\mathcal{W} := (\mathbb{R}^d)^{\mathbb{Z}^-}$ l'espace du bruit.

Système équivalent :

$$(X_{n+1}, (\Delta_{n+1+k})_{k \leq 0}) = \varphi((X_n, (\Delta_{n+k})_{k \leq 0}), \Delta_{n+1}) \quad (1.5)$$

où

$$\begin{aligned} \varphi : (\mathcal{X} \times \mathcal{W}) \times \mathbb{R}^d &\rightarrow \mathcal{X} \times \mathcal{W} \\ ((x, w), \delta) &\mapsto (x + hb(x) + \sigma(x)\delta, w \sqcup \delta). \end{aligned}$$

Noyau de Transition : $\mathcal{Q} : \mathcal{X} \times \mathcal{W} \rightarrow \mathcal{M}_1(\mathcal{X} \times \mathcal{W})$

On pose $\mathcal{X} := \mathbb{R}^d$ l'espace d'état et $\mathcal{W} := (\mathbb{R}^d)^{\mathbb{Z}^-}$ l'espace du bruit.

Système équivalent :

$$(X_{n+1}, (\Delta_{n+1+k})_{k \leq 0}) = \varphi((X_n, (\Delta_{n+k})_{k \leq 0}), \Delta_{n+1}) \quad (1.5)$$

où

$$\begin{aligned} \varphi : (\mathcal{X} \times \mathcal{W}) \times \mathbb{R}^d &\rightarrow \mathcal{X} \times \mathcal{W} \\ ((x, w), \delta) &\mapsto (x + hb(x) + \sigma(x)\delta, w \sqcup \delta). \end{aligned}$$

Noyau de Transition : $\mathcal{Q} : \mathcal{X} \times \mathcal{W} \rightarrow \mathcal{M}_1(\mathcal{X} \times \mathcal{W})$

Définition

On appelle **mesure invariante** associée à (1.1) toute mesure $\mu \in \mathcal{M}_1(\mathcal{X} \times \mathcal{W})$ invariante pour \mathcal{Q} , c'est à dire telle que $\mathcal{Q}\mu = \mu$.

On pose $\mathcal{X} := \mathbb{R}^d$ l'espace d'état et $\mathcal{W} := (\mathbb{R}^d)^{\mathbb{Z}^-}$ l'espace du bruit.

Système équivalent :

$$(X_{n+1}, (\Delta_{n+1+k})_{k \leq 0}) = \varphi((X_n, (\Delta_{n+k})_{k \leq 0}), \Delta_{n+1}) \quad (1.5)$$

où

$$\begin{aligned} \varphi : (\mathcal{X} \times \mathcal{W}) \times \mathbb{R}^d &\rightarrow \mathcal{X} \times \mathcal{W} \\ ((x, w), \delta) &\mapsto (x + hb(x) + \sigma(x)\delta, w \sqcup \delta). \end{aligned}$$

Noyau de Transition : $\mathcal{Q} : \mathcal{X} \times \mathcal{W} \rightarrow \mathcal{M}_1(\mathcal{X} \times \mathcal{W})$

Définition

On appelle **mesure invariante** associée à (1.1) toute mesure $\mu \in \mathcal{M}_1(\mathcal{X} \times \mathcal{W})$ invariante pour \mathcal{Q} , c'est à dire telle que $\mathcal{Q}\mu = \mu$.

Unicité : On définit $S\mu := \mathcal{L}((X_n^\mu)_{n \geq 0})$. Alors $\mu \simeq \nu \iff S\mu = S\nu$ (\star)

(\mathbf{H}_{poly}) : Les conditions suivantes sont vérifiées,

- il existe $\rho, \beta > 0$ et $C_\rho, C_\beta > 0$ tels que

$$\forall k \geqslant 0, \quad |a_k| \leqslant C_\rho (k+1)^{-\rho} \quad \text{et} \quad \forall k \geqslant 0, \quad |b_k| \leqslant C_\beta (k+1)^{-\beta}.$$

- il existe $\kappa \geqslant \rho + 1$ et $C_\kappa > 0$ tels que

$$\forall k \geqslant 0, \quad |a_k - a_{k+1}| \leqslant C_\kappa (k+1)^{-\kappa}.$$

$(\mathbf{H}_{\text{poly}})$: Les conditions suivantes sont vérifiées,

- il existe $\rho, \beta > 0$ et $C_\rho, C_\beta > 0$ tels que

$$\forall k \geq 0, \quad |a_k| \leq C_\rho (k+1)^{-\rho} \quad \text{et} \quad \forall k \geq 0, \quad |b_k| \leq C_\beta (k+1)^{-\beta}.$$

- il existe $\kappa \geq \rho + 1$ et $C_\kappa > 0$ tels que

$$\forall k \geq 0, \quad |a_k - a_{k+1}| \leq C_\kappa (k+1)^{-\kappa}.$$

$(\mathbf{H}_{\mathbf{b},\sigma})$: $b : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^d$ est continue, $\sigma : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathcal{M}_d(\mathbb{R})$ est continue bornée et $\sigma^{-1} : x \mapsto \sigma(x)^{-1}$ est définie et continue. De plus,

- $\exists C > 0$ telle que $\forall x \in \mathcal{X}, \quad |b(x)| \leq C(1 + |x|)$
- $\exists \tilde{\beta} \in \mathbb{R}$ et $\tilde{\alpha} > 0$ tels que $\forall x \in \mathcal{X}, \quad \langle x, b(x) \rangle \leq \tilde{\beta} - \tilde{\alpha}|x|^2$.

Théorème

On suppose $(\mathbf{H}_{\mathbf{b},\sigma})$. Alors,

- (i) Il existe une mesure invariante μ_\star associée à (1.1).
- (ii) On suppose $(\mathbf{H}_{\text{poly}})$ avec $\rho, \beta > 1/2$ et $\rho + \beta > 3/2$. Alors, μ_\star est unique. De plus, pour toute condition initiale μ_0 telle que $\int_{\mathcal{X}} |x| \Pi_{\mathcal{X}}^* \mu_0(dx) < +\infty$ et pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $C_\varepsilon > 0$ telle que

$$\|\mathcal{L}((X_{n+k}^{\mu_0})_{k \geq 0}) - \mathcal{S}\mu_\star\|_{TV} \leq C_\varepsilon n^{-(v(\beta,\rho)-\varepsilon)}.$$

où la fonction v est définie par

$$v(\beta, \rho) = \sup_{\alpha \in (\frac{1}{2}v(\frac{3}{2}-\beta), \rho)} \min\{1, 2(\rho - \alpha)\}(\min\{\alpha, \beta, \alpha + \beta - 1\} - 1/2).$$

Théorème

On suppose $(\mathbf{H}_{\mathbf{b},\sigma})$. Alors,

- (i) Il existe une mesure invariante μ_\star associée à (1.1).
- (ii) On suppose $(\mathbf{H}_{\text{poly}})$ avec $\rho, \beta > 1/2$ et $\rho + \beta > 3/2$. Alors, μ_\star est unique. De plus, pour toute condition initiale μ_0 telle que $\int_{\mathcal{X}} |x| \Pi_{\mathcal{X}}^* \mu_0(dx) < +\infty$ et pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $C_\varepsilon > 0$ telle que

$$\|\mathcal{L}((X_{n+k}^{\mu_0})_{k \geq 0}) - \mathcal{S}\mu_\star\|_{TV} \leq C_\varepsilon n^{-(v(\beta,\rho)-\varepsilon)}.$$

où la fonction v est définie par

$$v(\beta, \rho) = \sup_{\alpha \in (\frac{1}{2}v(\frac{3}{2}-\beta), \rho)} \min\{1, 2(\rho - \alpha)\}(\min\{\alpha, \beta, \alpha + \beta - 1\} - 1/2).$$

Exemple : mBf (avec $H \in (0, 1/2)$)

Vitesse de convergence à l'équilibre en $n^{-(v_H-\varepsilon)}$ avec

$$v_H = \begin{cases} H(1-2H) & \text{si } H \in (0, 1/4] \\ 1/8 & \text{si } H \in (1/4, 1/2) \end{cases}$$

Principe : On considère (X^1, X^2) solution du système :

$$\begin{cases} X_{n+1}^1 = X_n^1 + hb(X_n^1) + \sigma(X_n^1)\Delta_{n+1}^1 \\ X_{n+1}^2 = X_n^2 + hb(X_n^2) + \sigma(X_n^2)\Delta_{n+1}^2 \end{cases} \quad (3.1)$$

avec pour conditions initiales $(X_0^1, (\Delta_k^1)_{k \leq 0}) \sim \mu_0$ et $(X_0^2, (\Delta_k^2)_{k \leq 0}) \sim \mu_\star$.

Principe : On considère (X^1, X^2) solution du système :

$$\begin{cases} X_{n+1}^1 = X_n^1 + hb(X_n^1) + \sigma(X_n^1)\Delta_{n+1}^1 \\ X_{n+1}^2 = X_n^2 + hb(X_n^2) + \sigma(X_n^2)\Delta_{n+1}^2 \end{cases} \quad (3.1)$$

avec pour conditions initiales $(X_0^1, (\Delta_k^1)_{k \leq 0}) \sim \mu_0$ et $(X_0^2, (\Delta_k^2)_{k \leq 0}) \sim \mu_*$.

On a

$$\|\mathcal{L}((X_{n+k}^1)_{k \geq 0}) - \mathcal{S}\mu_*\|_{TV} \leq \mathbb{P}(\tau_\infty > n).$$

où $\tau_\infty := \inf\{n \geq 0 \mid X_k^1 = X_k^2, \forall k \geq n\}$.

Principe : On considère (X^1, X^2) solution du système :

$$\begin{cases} X_{n+1}^1 = X_n^1 + hb(X_n^1) + \sigma(X_n^1)\Delta_{n+1}^1 \\ X_{n+1}^2 = X_n^2 + hb(X_n^2) + \sigma(X_n^2)\Delta_{n+1}^2 \end{cases} \quad (3.1)$$

avec pour conditions initiales $(X_0^1, (\Delta_k^1)_{k \leq 0}) \sim \mu_0$ et $(X_0^2, (\Delta_k^2)_{k \leq 0}) \sim \mu_*$.

On a

$$\|\mathcal{L}((X_{n+k}^1)_{k \geq 0}) - \mathcal{S}\mu_*\|_{TV} \leq \mathbb{P}(\tau_\infty > n).$$

où $\tau_\infty := \inf\{n \geq 0 \mid X_k^1 = X_k^2, \forall k \geq n\}$.

On choisit

$$(\Delta_k^1)_{k \leq 0} = (\Delta_k^2)_{k \leq 0} \quad \Leftrightarrow \quad (\xi_k^1)_{k \leq 0} = (\xi_k^2)_{k \leq 0}.$$

Principe : On considère (X^1, X^2) solution du système :

$$\begin{cases} X_{n+1}^1 = X_n^1 + hb(X_n^1) + \sigma(X_n^1)\Delta_{n+1}^1 \\ X_{n+1}^2 = X_n^2 + hb(X_n^2) + \sigma(X_n^2)\Delta_{n+1}^2 \end{cases} \quad (3.1)$$

avec pour conditions initiales $(X_0^1, (\Delta_k^1)_{k \leq 0}) \sim \mu_0$ et $(X_0^2, (\Delta_k^2)_{k \leq 0}) \sim \mu_*$.

On a

$$\|\mathcal{L}((X_{n+k}^1)_{k \geq 0}) - \mathcal{S}\mu_*\|_{TV} \leq \mathbb{P}(\tau_\infty > n).$$

où $\tau_\infty := \inf\{n \geq 0 \mid X_k^1 = X_k^2, \forall k \geq n\}$.

On choisit

$$(\Delta_k^1)_{k \leq 0} = (\Delta_k^2)_{k \leq 0} \quad \Leftrightarrow \quad (\xi_k^1)_{k \leq 0} = (\xi_k^2)_{k \leq 0}.$$

On définit la suite de v.a $(g_n)_{n \in \mathbb{Z}}$ par

$$\forall n \in \mathbb{Z}, \quad \xi_{n+1}^1 = \xi_{n+1}^2 + g_n \quad \text{donc} \quad g_n = 0 \quad \forall n < 0.$$

Étapes du couplage

- ▷ **Étape 1** : Essayer de coller les trajectoires en “contrôlant le coût”.

Étapes du couplage

- ▷ **Étape 1** : Essayer de coller les trajectoires en “contrôlant le coût”.
- ▷ **Étape 2** : Essayer de maintenir les trajectoires collées (spécifique au cadre non markovien).

Étapes du couplage

- ▷ **Étape 1** : Essayer de coller les trajectoires en “contrôlant le coût”.
- ▷ **Étape 2** : Essayer de maintenir les trajectoires collées (spécifique au cadre non markovien).
- ▷ **Étape 3** : Si l'étape 2 échoue, imposer $g_n = 0$ suffisamment longtemps pour que l'étape 1 puisse être réalisée avec un coût contrôlé et une probabilité >0 .

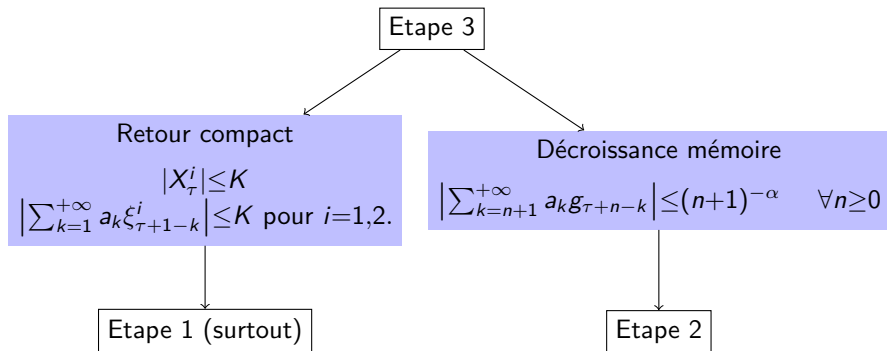
Etape 3

Étape 3

Retour compact

$$\begin{aligned} &|X_{\tau}^i| \leq K \\ &\left| \sum_{k=1}^{+\infty} a_k \xi_{\tau+1-k}^i \right| \leq K \text{ pour } i=1,2. \end{aligned}$$

Étape 1 (surtout)



À un instant $(\tau + 1)$, on veut construire $(\xi_{\tau+1}^1, \xi_{\tau+1}^2)$ pour que $X_{\tau+1}^1 = X_{\tau+1}^2$, i.e.

$$X_{\tau}^1 + hb(X_{\tau}^1) + \sigma(X_{\tau}^1) \sum_{k=0}^{+\infty} a_k \xi_{\tau+1-k}^1 = X_{\tau}^2 + hb(X_{\tau}^2) + \sigma(X_{\tau}^2) \sum_{k=0}^{+\infty} a_k \xi_{\tau+1-k}^2$$

$$\Longleftrightarrow \xi_{\tau+1}^2 = \Lambda_{\mathbf{X}}(\xi_{\tau+1}^1) \text{ où } \mathbf{X} = \left(X_{\tau}^1, X_{\tau}^2, \sum_{k=1}^{+\infty} a_k \xi_{\tau+1-k}^1, \sum_{k=1}^{+\infty} a_k \xi_{\tau+1-k}^2 \right) \quad (3.2)$$

À un instant $(\tau + 1)$, on veut construire $(\xi_{\tau+1}^1, \xi_{\tau+1}^2)$ pour que $X_{\tau+1}^1 = X_{\tau+1}^2$, i.e.

$$X_{\tau}^1 + hb(X_{\tau}^1) + \sigma(X_{\tau}^1) \sum_{k=0}^{+\infty} a_k \xi_{\tau+1-k}^1 = X_{\tau}^2 + hb(X_{\tau}^2) + \sigma(X_{\tau}^2) \sum_{k=0}^{+\infty} a_k \xi_{\tau+1-k}^2$$

$$\iff \xi_{\tau+1}^2 = \Lambda_{\mathbf{X}}(\xi_{\tau+1}^1) \text{ où } \mathbf{X} = \left(X_{\tau}^1, X_{\tau}^2, \sum_{k=1}^{+\infty} a_k \xi_{\tau+1-k}^1, \sum_{k=1}^{+\infty} a_k \xi_{\tau+1-k}^2 \right) \quad (3.2)$$

Lemme de couplage pour construire $(\xi_{\tau+1}^1, \xi_{\tau+1}^2)$:

- Assurer (3.2) avec probabilité strictement positive.
- $|\xi_{\tau+1}^1 - \xi_{\tau+1}^2| \leq M_K$ p.s.

Maintien des trajectoires collées : $X_{n+1}^1 = X_{n+1}^2 \quad \forall n \geq \tau + 1$, i.e.

$$X_n^{\textcolor{red}{1}} + hb(X_n^{\textcolor{red}{1}}) + \sigma(X_n^{\textcolor{red}{1}}) \sum_{k=0}^{+\infty} a_k \xi_{n+1-k}^1 = X_n^{\textcolor{red}{1}} + hb(X_n^{\textcolor{red}{1}}) + \sigma(X_n^{\textcolor{red}{1}}) \sum_{k=0}^{+\infty} a_k \xi_{n+1-k}^2$$

$$\Longleftrightarrow \quad \forall n \geq \tau + 1, \quad \xi_{n+1}^1 - \xi_{n+1}^2 = g_n^{(s)} = - \sum_{k=1}^{+\infty} a_k \textcolor{red}{g}_{n-k}$$

$$\Longleftrightarrow \quad \forall n \geq 1, \quad g_{\tau+n}^{(s)} = - \sum_{k=1}^n a_k g_{\tau+n-k}^{(s)} - \sum_{k=n+1}^{+\infty} \textcolor{blue}{a}_k \textcolor{blue}{g}_{\tau+n-k}. \quad (3.3)$$

Maintien des trajectoires collées : $X_{n+1}^1 = X_{n+1}^2 \quad \forall n \geq \tau + 1$, i.e.

$$X_n^1 + hb(X_n^1) + \sigma(X_n^1) \sum_{k=0}^{+\infty} a_k \xi_{n+1-k}^1 = X_n^1 + hb(X_n^1) + \sigma(X_n^1) \sum_{k=0}^{+\infty} a_k \xi_{n+1-k}^2$$

$$\Longleftrightarrow \quad \forall n \geq \tau + 1, \quad \xi_{n+1}^1 - \xi_{n+1}^2 = g_n^{(s)} = - \sum_{k=1}^{+\infty} a_k g_{n-k}$$

$$\Longleftrightarrow \quad \forall n \geq 1, \quad g_{\tau+n}^{(s)} = - \sum_{k=1}^n a_k g_{\tau+n-k}^{(s)} - \sum_{k=n+1}^{+\infty} a_k g_{\tau+n-k} \quad (3.3)$$

Lemme de couplage pour construire $((\xi_{\tau+n+1}^1, \xi_{\tau+n+1}^2))_{n \in \llbracket 1, T \rrbracket}$:

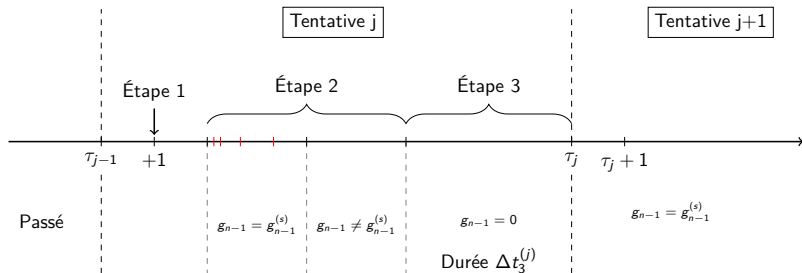
- Assurer (3.3) avec probabilité strictement positive contrôlée.
- $\|(g_{\tau+n})_{n \in \llbracket 1, T \rrbracket}\|$ contrôlé p.s.

But : Déterminer pour quelles valeurs de $p > 0$ on peut contrôler $\mathbb{E}[\tau_\infty^p]$ car :

$$\mathbb{P}(\tau_\infty > n) \leq \frac{\mathbb{E}[\tau_\infty^p]}{n^p}$$

où $\tau_\infty := \inf\{n \geq 0 \mid X_k^1 = X_k^2, \forall k \geq n\}$.

Merci de votre attention !



Étape 1

À un instant $(n+1)$, on veut construire $(\xi_{n+1}^1, \xi_{n+1}^2)$ pour que $X_{n+1}^1 = X_{n+1}^2$, i.e.

$$F\left(X_n^1, \xi_{n+1}^1 + \sum_{k=1}^{+\infty} a_k \xi_{n+1-k}^1\right) = F\left(X_n^2, \xi_{n+1}^2 + \sum_{k=1}^{+\infty} a_k \xi_{n+1-k}^2\right)$$

Lemme 1 (inspiré de version continue J.Fontbona & F.Panloup)

Soit $K > 0$ et $\mu := \mathcal{N}(0, I_d)$. Sous (\mathbf{H}_2) , il existe $\tilde{K} > 0$, tel que pour tout $(x, x', y, y') \in B(0, K)^4$, on peut construire (Z_1, Z_2) tel que

- (i) $\mathcal{L}(Z_1) = \mathcal{L}(Z_2) = \mu$,
- (ii) il existe $\delta_{\tilde{K}} > 0$ tel que

$$\mathbb{P}(F(x, Z_1 + y) = F(x', Z_2 + y')) \geq \delta_{\tilde{K}} > 0 \quad (3.4)$$

- (iii) il existe $M_K > 0$ tel que

$$\mathbb{P}(|Z_2 - Z_1| \leq M_K) = 1. \quad (3.5)$$

Étape 1

On veut coupler à l'instant $\tau_{j-1} + 1 \implies$ on applique le lemme 1 avec $(x, x', y, y') := \left(X_{\tau_{j-1}}^1, X_{\tau_{j-1}}^2, \sum_{k=1}^{+\infty} a_k \xi_{\tau_{j-1}+1-k}^1, \sum_{k=1}^{+\infty} a_k \xi_{\tau_{j-1}+1-k}^2 \right)$ et on pose

$$(\xi_{\tau_{j-1}+1}^1, \xi_{\tau_{j-1}+1}^2) = (\mathbb{1}_{\Omega_{K,\alpha,\tau_{j-1}}} Z_1 + \mathbb{1}_{\Omega_{K,\alpha,\tau_{j-1}}^c} \xi, \quad \mathbb{1}_{\Omega_{K,\alpha,\tau_{j-1}}} Z_2 + \mathbb{1}_{\Omega_{K,\alpha,\tau_{j-1}}^c} \xi)$$

où $\xi \sim \mathcal{N}(0, 1)$ indépendante de (Z_1, Z_2) .

- $\mathbb{P}(\text{succès de l'étape 1} | \Omega_{K,\alpha,\tau_{j-1}}) \geq \delta_K > 0$
- $|g_{\tau_{j-1}}| = |\xi_{\tau_{j-1}+1}^1 - \xi_{\tau_{j-1}+1}^2| \leq M_K \quad p.s$

On pose $\mathcal{A}_{j,\ell} := \{\text{échec étape 2 de la tentative } j \text{ après } \ell \text{ essais exactement}\}$

$$\begin{aligned} \mathbb{E}[|\Delta\tau_j|^p \mathbb{1}_{\{\Delta\tau_j < +\infty\}} \mid \{\tau_{j-1} < +\infty\}] \\ = \sum_{\ell=1}^{+\infty} \mathbb{E}[\mathbb{1}_{\mathcal{A}_{j,\ell}} |\Delta\tau_j|^p \mathbb{1}_{\{\Delta\tau_j < +\infty\}} \mid \{\tau_{j-1} < +\infty\}]. \end{aligned}$$

Sur l'événement $\mathcal{A}_{j,\ell}$,

$$\Delta\tau_j = c_2 2^{\ell+1} + \Delta t_3^{(j)} \leq C_\zeta j 2^{(\theta \vee 1)\ell}.$$

De plus, d'après le lemme de couplage de l'étape 2,

$$\mathbb{P}(\mathcal{A}_{j,\ell} \mid \{\tau_{j-1} < +\infty\}) = \mathbb{P}(\mathcal{B}_{j,\ell}^c \mid \mathcal{B}_{j,\ell-1}) \leq 2^{-\tilde{\alpha}\ell}$$

donc

$$\mathbb{E}[|\Delta\tau_j|^p \mathbb{1}_{\{\Delta\tau_j < +\infty\}} \mid \{\tau_{j-1} < +\infty\}] \leq C_\zeta j^p \iff p \in \left(0, \frac{\tilde{\alpha}}{\theta \vee 1}\right).$$