Definitions

(def) (S, S)를 measurable space라고 하자. $X_n: (\Omega, \mathcal{F}) \to (S, S)$ 이라고 하자. 편하게

$$(S, \mathcal{S}) = (\mathbb{R}, \mathcal{R})$$

이라고 생각해도 무방하다. 어떠한 확률변수열 $\{X_n\}$ 이 filtration $\mathcal{F}_n := \sigma(X_0, \ldots, X_n)$ 에서 정의되어 있다고 하자. 확률변수열 $\{X_n\}$ 이 마코프체 인이라는 것은 아래와 같이 정의한다.

 $\{X_n\}$ is Markovchain w.r.t. \mathcal{F}_n

$$\stackrel{def}{\Longleftrightarrow}$$
 for all $B \in \mathcal{S}$: $P(X_{n+1} \in B | \mathcal{F}_n) = P(X_{n+1} \in B | X_n)$

note: 확률변수열 X_1, X_2, \ldots 의 값이 바로 이전의 값에 의해서만 결정되면 마코프체인이라고 한다. 즉 X_2 의 값을 알기 위해서는 X_1 의 값에 대한 정보만 있으면 되고 X_3 의 값을 알기 위해서는 X_2 에 대한 정보만 있으면 될때 X_1, X_2, \ldots 을 마코프체인이라고 한다.

• 4 × 4 그리드 세계를 가정하자.

$$S = \Omega = \{(1, 1), \dots, (4, 4)\}$$

 X_1 은

$$X_1((1,1)) = 1, X_2((1,2)) = 2, \dots, X_1((4,4)) = 16$$

와 같이 정의하는 확률변수라고 하자. 따라서

$$X_1 = 1, X_2 = 2$$

가 의미하는 것은 처음에는 (1,1)의 위치에 있다가 그다음에는 (1,2)의 위치로 이동하였다는 것을 의미한다. 이제 (1,1)의 위치에서 (1,2)의 위치로 이동하는 transition probability를 p라고 정의하자. 여기에서 p는 확률공간을 구성하는 P이지 pmf를 의미하는 것이 아님을 기억하자. 즉 p는 아래와 같이 정의할 수 있다.

$$p:(S,\mathcal{S})\to\mathbb{R}$$

기호로는 아래와 같이 쓴다.

여기에서 $x \in S$, $A \in S$ 이다.

example: x = 1, $A = \{1, 2, 5\}$ 이라고 하자.

$$x = 1 \Leftrightarrow X(\omega) = 1 \Leftrightarrow \omega = (1, 1)$$

$$A = \{1, 2, 5\} \Leftrightarrow \{\omega : X(\omega) \in A\} = \{(1, 1), (1, 2), (2, 1)\}$$

임을 주목하라. 따라서

는 점 (1,1)에서 출발했는데 점 (1,1),(1,2),(2,1)중 하나에 도착할 확률 이므로

$$p(x, A) = 1$$

이라고 볼 수 있다.

• transition probability의 정의를 사용하면 아래를 만족하는 확률변수 열 $\{X_n\}$ 을 마코프체인이라 정의할 수 있다.

$$P(X_{n+1} \in B | \mathcal{F}_n) = p_n(X_n, B)$$

여기에서 p_n 은 n번째에 어떠한 위치 X_n 에서 B 의 부분집합중 하나의 위치로 이동할 확률을 의미한다.

(thm) 만약에 (1) (S,S)이 *nice space* 이고 (2) $\{p_n\}$ 이 잘 정의되며 (3) (S,S)에서의 initional distribution이 잘 정의되면 Kolmogorov's theorem에 의해서 우리는 임의의 j에 대하여서도 consistence set of finite dimensional distribution을 아래와 같이 잘 정의할 수 있다.

$$P(X_{j} \in B, 0 \leq j \leq n)$$

$$= P(X_{1} \in B_{1}, X_{2} \in B_{2}, \dots, X_{n} \in B_{n})$$

$$= \int_{B_{0}} \mu(dx_{0}) \int_{B_{1}} p_{0}(x_{0}, \mu(dx_{1})) \cdots \int_{B_{n}} p_{n-1}(x_{n-1}, \mu(dx_{n}))$$

Examples

Extensions of the Markov Property

Recurrence and Transience

Stationary Measures

• 아래식을 만족하는 measure μ 를 stationary measure라고 한다.

$$\sum_x \mu(x) p(x,y) = \mu(y)$$

 $\underline{\textit{note:}}\ p(x,y)$: 노드 x에서 다음 노드 y로 이동할 확률

 $\underline{note:}$ $\mu(x)$: 노드 x에 있을 확률

note: 따라서 stationary measure는 특정노드에 있을 확률을 측정하는 메져라 생각할 수 있다.

• stationary measure(=stationary distribution)가 (1) 존재하고 (2) 유일하다는 것이 조사되었다고 하자. 이제 다음 관심사는 아래식을 만족하는 staionary distribution π 이다.

$$\pi p = \pi$$

(정리 6.5.6.)

(정리 6.5.6.) *p*가 irreducible 하다는 것과 아래는 동치이다.

- **(1)** .
- (2) stationary distribution이 존재한다.
- (3) .

Asymptotic Behavior

(레마 6.6.3.) $d_x = 1$ 이라면 m_0 보다 큰 모든 m에 대하여

$$p^m(x,x) > 0$$

를 만족시킬 수 있다.

(정리 6.6.4.) p가 (1) irreducible 하고 (2) aperiodic 하며 (3) stationary distribution π 를 가진다고 하자. 그러면 아래가 성립한다.

$$p^n(x,y) \to \pi(y)$$
 as $n \to \infty$.

 $\underline{note:}$ p가 irreducible 인것만 보이면 stationary distribution π 를 가진다는 것은 정리 6.5.6에 의해서 성립한다. 따라서 (1)-(2)만 조건으로 사용해도 위의 정리는 성립한다.

note: p가 에이피리오딕하다는 의미는 모든 state가 $d_x = 1$ 을 가진다는 것을 의미한다 .

(pf)

- $S^2 = S \times S$ 라고 하자.
- 전이확률 \bar{p} 를 $S \times S$ 에서 아래와 같이 정의하자.

$$\bar{p}((x_1, y_1), (x_2, y_2)) = p(x_1, x_2)p(y_1, y_2)$$

note: 이는 각각의 coordinate가 독립적으로 움직인다는 것을 의미한다.

(step 1)

• 먼저 \bar{p} 가 이리듀시블임을 보이자. (이는 너무 당연해서 바보같은 증명으로 보이지만 정리의 에이피리오딕조건을 사용하는 유일한 과정이다.) 우선 p가 이리듀시블하다는 조건으로부터 아래를 만족하는 적당한 K,L이 존재함을 알 수 있다.

$$p^{K}(x_1, x_2) > 0$$
 and $p^{L}(y_1, y_2) > 0$.

그런데 레마 6.6.3에 의해서 M을 적당히 크게 설정한다면 아래를 만족시킬수 있음을 알 수 있다.

$$p^{L+M}(x_1, x_2) > 0$$
 and $p^{K+M}(y_1, y_2) > 0$.

따라서 아래가 성립한다.

$$\bar{p}^{K+L+M}((x_1,y_1),(x_2,y_2)) > 0$$

(step 2)

• 두 코디네이츠가 독립이므로 \bar{p} 의 stationary distribution을 아래와 같이 정의할 수 있다.

$$\bar{\pi}(a,b) = \pi(a)\pi(b).$$

- 정리 6.5.4에 의해서 \bar{p} 의 stationary distribution이 존재한다는 것은 \bar{p} 의 모든상태가 recurrent하다는 것을 의미한다.
- (X_n, Y_n) 을 $S \times S$ 에서의 체인이라고 하자.
- T를 이 체인이 처음으로 대각 $\{(y,y)\in S\}$ 을 치는 시간이라고 하자.
- T(x,x)를 (x,x)를 hit하는 시간이라고하자.
- \bar{p} 가 (1) irreducible 하고 (2) recurrent 하므로 $T(x,x)<\infty$ a.s. 이고 따라서 $T<\infty$ a.s. 이다.

(step 3)

- 우선 두개의 코디네이트 (X_n,Y_n) 가 $\{T\leq n\}$ 에서 같은 분포를 가진다는 것을 관찰하자.
- \bullet (X_n,Y_n) 이 첫 교차점을 가지는 시간과 장소를 고려하여보자. 마코프 성질을 이용하면

$$P(X_n = y, T \le n) = \sum_{m=1}^{n} \sum_{x} P(T = m, X_m = x, X_n = y)$$

Periodicity, Tail σ -field General State