

**Programme de colle n°12**  
**Semaine du 06/01**  
**Réduction des matrices**  
**Application aux chaînes de Markov et aux systèmes différentiels**

**Pour cette colle, ce qui tient lieu d'« exercice étoilé » est de savoir résoudre un système différentiel pour une matrice  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  diagonalisable, avec  $n$  pas trop grand.**

**Reprise du programme de réduction des matrices.**

**Chaînes de Markov**

- Rappels d'ECG1 sur les graphes : sommets, arêtes, graphes orientés, graphes pondérés.
- Matrice d'adjacence d'un graphe (orienté ou non).
- Graphe probabiliste : c'est un graphe
  - orienté et pondéré ;
  - pour tous  $(i, j) \in \llbracket 1, r \rrbracket^2$ , on a au plus une arête  $i \rightarrow j$  ;
  - pour tout  $i \in \llbracket 1, r \rrbracket$ , la somme des poids des arêtes sortant du sommet  $i$  est 1.

On notera  $r$  le nombre de sommets du graphe probabiliste considéré.

- Matrice de transition d'un graphe probabiliste.
- Définition : matrice stochastique. Une matrice est stochastique ssi c'est la matrice de transition d'un

graphe probabiliste. Si  $M$  est stochastique,  $1 \in \text{Sp}(M)$  et  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} \in E_1(M)$ .

- Chaîne de Markov associée à un graphe probabiliste de matrice de transition  $M$  : c'est une suite de variables aléatoires  $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ , à valeurs dans  $\llbracket 1, r \rrbracket$ , telles que

$$\forall (i, j) \in \llbracket 1, r \rrbracket^2, \mathbb{P}_{(X_n=i)}(X_{n+1} = j) = m_{i,j}$$

où  $m_{i,j}$  est le coefficient  $(i, j)$  de  $M$  (c'est donc le poids de l'arête  $i \rightarrow j$ ).

Interprétation : position au temps  $n$  d'un système sans mémoire « se déplaçant aléatoirement » sur le graphe en temps discret.

- On range la loi de  $X_n$  dans un vecteur de  $\mathcal{M}_{1,r}^t$  :

$$V_n = (\mathbb{P}(X_n = 1) \quad \dots \quad \mathbb{P}(X_n = r))$$

On a alors la relation  $V_{n+1} = V_n M$ .  $V_n$  est appelé  $n$ -ième état probabiliste de la chaîne.

- $\forall n \in \mathbb{N}, V_n = V_0 M^n$ .
- État probabiliste stable : c'est un état probabiliste  $V = (p_1 \quad \dots \quad p_r)$  (les  $p_i$  sont donc positifs et de somme 1) tel que  $VM = V$ .

Un état  $V = (p_1 \quad \dots \quad p_r)$  est stable ssi  $\begin{pmatrix} p_1 \\ \vdots \\ p_r \end{pmatrix}$  est vecteur propre de  ${}^t M$  pour la valeur propre 1.

## Systèmes différentiels linéaires

- Rappels d'ECG1 : résolution, pour  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$ , de  $y' + ay = 0$ ,  $y'' + ay' + by = 0$  (lorsque l'équation caractéristique a au moins une racine réelle).
- Résolution d'équations non homogènes (la recherche d'une solution particulière doit être guidée).
- Prise en compte d'une condition initiale.
- Systèmes différentiels  $X' = AX$  où  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  est diagonalisable.  
Résolution par diagonalisation de  $A$ , en posant  $X = PY$  ; ou en écrivant  $X(t) = \sum_{i=1}^n C_i e^{\lambda_i t}$  où  $(C_i)$  est une base de vecteurs propres.
- Théorème de Cauchy : existence et unicité d'une solution à un problème de Cauchy (cas scalaire d'ordre 1 ou d'ordre 2 ; cas vectoriel)
- Quelques aspects qualitatifs :
  - trajectoire (l'ensemble des  $(x_1(t), \dots, x_n(t))$  pour  $t \in \mathbb{R}$ )
  - trajectoire convergente (les  $x_i$  ont une limite finie pour  $t \rightarrow +\infty$ )
  - point d'équilibre (ce sont les solutions constantes).

Résultats associés : pour le système (S) :  $X' = AX$  :

- Les points d'équilibre de (S) sont les éléments de  $\text{Ker}(A)$ .
- Si  $\text{Sp}(A) \subset \mathbb{R}_-$ , toute trajectoire converge vers un point d'équilibre.
- Si  $\text{Sp}(A) \subset \mathbb{R}_*$ , toute trajectoire converge vers 0.
- Si  $A$  admet une vap  $> 0$  il existe des solutions divergentes.

## Python

- Simulation d'expériences aléatoires : pas de commandes spécifiques aux chaînes de Markov mais on peut demander de simuler des expériences aléatoires simples avec `rd.random`, `rd.randint` par exemple.
- Algèbre linéaire : on doit savoir utiliser les outils de `numpy.linalg`, notamment sur la matrice de transition. Ci-dessous les principales fonctions qui peuvent être utilisées :
  - `al.eig` : recherche d'éléments propres.
  - `al.rank` : rang d'une matrice.
  - `al.matrix_power` : mise à la puissance  $n$  d'une matrice.
  - `np.dot` : produit matriciel.
  - `np.eye` : matrice identité.
  - `np.transpose` : transposition
- Systèmes différentiels : rien n'a été vu en Python à ce sujet pour l'instant.