

## Chap.3 : Processus de Poisson - Processus de naissance et de mort - notion de file d'attente

### 3.1 Processus de Poisson - Simulation - Propriétés

**Rappel :**  $(X_i)_{i \geq 1}$  suite i.i.d. de loi  $\mathcal{E}(\lambda)$  (temps d'interoccurrence)

On définit les temps d'occurrence  $T_n$  par

$$T_0 = 0, \quad T_n = \sum_{i=1}^n X_i = T_{n-1} + X_n, \quad \forall n \geq 1$$

Alors le processus  $N = (N_t)_{t \geq 0}$  est défini par

$$N_t = \max\{n \geq 0 : T_n \leq t\}, \quad \forall t \geq 0.$$

C'est le "processus de Poisson d'intensité  $\lambda$ ". Il vérifie  $N_t \sim \mathcal{P}(\lambda t)$ ,  $\forall t > 0$ .  
(cf exercice 2.1.1)

### Définition (3.1.1)

Soit  $t > 0$ ,  $n \in \mathbb{N}^*$ , et  $U_1, \dots, U_n$  i.i.d. de loi  $\mathcal{U}([0, t])$ . Le vecteur

$$(U_{(1)}, U_{(2)}, \dots, U_{(n)})$$

est appelé "vecteur des statistiques d'ordre des  $U_i$ 's" (la notation  $U_{(i)}$  signifie que les  $U_i$  ont été ordonnés par ordre croissant).

On liste maintenant une série de propriétés du processus de Poisson.

### Proposition (3.1.1)

i) Conditionnellement à  $\{N_t = n\}$  le vecteur  $(T_1, \dots, T_n)$  est de même loi que la loi jointe des statistiques d'ordre de  $n$  v.a. i.i.d. de loi  $\mathcal{U}([0, t])$ .

ii)  $N$  est à accroissements indépendants : c'est à dire que pour tous  $0 < t_1 < \dots < t_k$  les v.a.  $N_{t_1}, N_{t_2} - N_{t_1}, \dots, N_{t_k} - N_{t_{k-1}}$  sont indépendantes.

iii)  $N$  est à accroissements stationnaires : c'est à dire que pour tous  $s, t > 0$  on a que  $N_{t+s} - N_t$  a même loi que  $N_s$ .

**Proposition (3.1.1, suite)**

iv) Pour tout  $h > 0$  on a

$$\mathbb{P}(N_{t+h} - N_t = 1) = \lambda h + o(h)$$

et

$$\mathbb{P}(N_{t+h} - N_t > 1) = o(h).$$

v)  $N$  est de Markov homogène.

**Preuve :** [cf p57 du poly de Hervé Guiol]

**Exercice 3.1.1 :** Soit un processus de Poisson  $N = (N_t)_{t \geq 0}$  d'intensité  $\lambda > 0$ . Soit  $0 < T < \infty$ . Proposer deux algorithmes de simulation d'une trajectoire de  $N$  sur  $[0, T]$ .

### Proposition (3.1.2)

Soient  $N_1$  et  $N_2$  deux processus de Poisson indépendants d'intensités respectives  $\lambda_1$  et  $\lambda_2$ .

i) Alors  $N = N_1 + N_2$  est un processus de Poisson de paramètre  $\lambda_1 + \lambda_2$ .

ii) On note  $T_n$  les instants de saut de  $N$ . On pose

$$G(T_n) = \begin{cases} 1 & \text{si } T_n \text{ est un instant de saut de } N_1 \\ 0 & \text{si } T_n \text{ est un instant de saut de } N_2 \end{cases}$$

Alors les v.a.  $(G(T_n))_{n \geq 1}$  sont i.i.d. de loi  $\text{Ber}(\frac{\lambda_1}{\lambda_1 + \lambda_2})$ .

#### Elements de démonstration : [au tableau]

Le processus de Poisson peut être vu comme modélisant le nombre de clients dans un magasin à l'instant  $t$ , ces clients arrivant avec une intensité  $\lambda$ .

On illustre maintenant les calculs qui peuvent être faits à l'aide du processus de Poisson, dans une série d'exercices.

☛ place à l'exercice 2 de la fiche 5.

## 3.2 Processus de naissance et de mort

Il s'agit d'une généralisation du processus de Poisson : les temps entre les sauts sont de loi exponentielle, mais les sauts peuvent s'effectuer vers le bas.

Plus précisément : le processus  $X = (X_t)_{t \geq 0}$ , de taux de naissance  $\lambda > 0$  et de taux de mort  $\mu > 0$ , à valeurs dans  $\mathbb{N}$ , est construit de la façon suivante ([dessins au tableau]) :

- $X_0 = 0$
- On tire  $\tau_1 \sim \mathcal{E}(\lambda)$ .  
 $T_1 = \tau_1$  est le temps de naissance du premier individu.
- Puis on tire  $\bar{\tau}_1 \sim \mathcal{E}(\mu)$  : le temps de vie du premier individu.  
 $\tau_2 \sim \mathcal{E}(\lambda)$  : le temps de naissance du deuxième individu.
  - ▶ Si  $\tau_2 < \bar{\tau}_1$  on a le début de trajectoire représenté à la Fig. 3.2.1.
  - ▶ Si  $\bar{\tau}_1 < \tau_2$  on a le début de trajectoire représenté à la Fig. 3.2.2 (la trajectoire "redescend").
- Etc...

**Remarque 3.2.1 :** Quand le processus touche zéro on repart comme à l'instant initial où  $X_0 = 0$ .

**Remarque 3.2.2 :**  $X$  peut être vu comme  $X = N_1 - \bar{N}_2$  où  $N_1$  est un processus de Poisson d'intensité  $\lambda$  et où  $\bar{N}_2$  est un processus de Poisson d'intensité  $\mu$ .

Mais où  $\bar{N}_2$  est "neutralisé" quand  $X$  touche zéro.

Le processus  $X$  est défini par la donnée de la loi de  $X_0$  (ici  $\mathbb{P}(X_0 = 0) = 1$ ) et du "générateur"

$$Q = \begin{pmatrix} -\lambda & \lambda & & & & & & & & & \\ \mu & (-\mu - \lambda) & \lambda & & & & & & & & \\ & \mu & (-\mu - \lambda) & \lambda & & & & & & & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots & & & & & & \\ & & & \ddots & \ddots & \ddots & & & & & \\ & & & & \ddots & \ddots & & & & & \\ & & & & & \ddots & \ddots & & & & \\ & & & & & & \ddots & \ddots & & & \\ & & & & & & & \ddots & \ddots & & \\ & & & & & & & & \ddots & \ddots & \\ & & & & & & & & & \ddots & \ddots \\ & & & & & & & & & & \infty \end{pmatrix} \begin{matrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ \vdots \\ \infty \end{matrix}.$$

**NB :** Par convention  $Q(x, x) = -\sum_{y \neq x} Q(x, y)$  pour tout  $x \in \mathbb{N}$ .

Le processus  $X$  est un "processus de Markov à sauts". En particulier il est Markov homogène (cf définition 2.1.2). On note alors

$$P_t = (p_t(x, y))_{(x, y) \in \mathbb{N}^2}$$

où  $p_t(x, y) = \mathbb{P}(X_{s+t} = y | X_s = x)$  pour tous  $x, y \in \mathbb{N}$  et  $t, s \geq 0$ .

Par une démonstration analogue à celle de la Proposition 2.2.1 on montre qu'on a les équations de Chapman-Kolmogorov

$$\forall s, t \geq 0 \quad \forall x, y \in \mathbb{N}, \quad p(t + s, x, y) = \sum_{z \in \mathbb{N}} p(t, x, z) p(s, z, y) \quad (3.2.1).$$

Cela permet de montrer la proposition suivante

### Proposition (3.2.1)

On a

$$\begin{cases} \frac{d}{dt} P_t &= Q P_t \\ P_0 &= Id \end{cases}$$

**Preuve :** [Au tableau]

Par analogie avec le cas discret on a

### Définition (3.2.1)

*Une mesure  $\pi$  est invariante pour  $X$  si*

$$\forall x \in \mathbb{N}, \forall t \geq 0, \sum_{y \in \mathbb{N}} \pi(y) p_t(y, x) = \pi(x),$$

*ou, écrit matriciellement,  $\pi P_t = \pi$ .*

### Théorème (3.2.1, Equations de la balance)

*Une mesure  $\pi$  est invariante pour  $X$  si et seulement si  $\pi Q = 0$ .*

**Elements de démonstration** : [au tableau]

Les équations de la balance permettent donc d'identifier une mesure invariante pour  $X$ . Il est alors en général facile de construire par normalisation une mesure de probabilités invariante pour  $X$ .



L'intérêt réside dans le théorème de convergence suivant, analogue au temps discret.

### Théorème (3.2.2)

*S'il existe une mesure de probabilités invariante  $\pi$  pour  $X$  elle est unique et on a*

$$\lim_{t \rightarrow \infty} p_t(x, y) = \pi(y), \quad x, y \in \mathbb{N}.$$

**Preuve** : Grimmet & Stirzaker, "Probability and random processes", Theorem 6.9.21.

### 3. Application : la file $M/M/1$

**Nomenclature** : le file  $M(\lambda)/M(\mu)/1$  ce la signifie que

- i) Les clients arrivent dans le magasin selon des temps de loi exponentielle, avec un taux  $\lambda > 0$ .
- ii) Ils sont servis ("meurent", disparaissent du magasin) selon des temps de loi exponentielle, avec un taux  $\mu > 0$ .
- iii) Il y a un et un seul serveur dans le magasin (il ne prend en charge qu'un client à la fois; le nombre de clients ne peut donc sauter vers le bas que d'une hauteur 1 à chaque saut).

☛ Le nombre de clients à l'instant  $t \geq 0$  dans le magasin c'est  $X_t$  où  $X = (X_t)_{t \geq 0}$  est le processus de taux de naissance  $\lambda$  et de taux de mort  $\mu$  décrit à la section 3.2.

**Question** : Combien de clients y a-t-il en moyenne en temps long dans le magasin ?

[calculs au tableau]