

IFT 3245

Simulation et modèles

Fabian Bastin
DIRO
Université de Montréal

Automne 2016

Intervalle basé sur une simulation unique

Supposons ici que le processus $\{C_j, j \geq 1\}$ est stationnaire, avec $E[C_j] = \mu$, (e.g., la partie “échauffement” a déjà été enlevée.)

Si nous estimons μ par \bar{C}_n , comment pouvons-nous estimer $\text{Var}[\bar{C}_n]$?

Deux techniques particulières:

- moyennes par lots;
- simulation régénérative.

Moyennes par lots (“batch means”)

C'est l'approche la plus simple et la plus populaire pour les systèmes complexes. L'idée de base consiste à regrouper les n observations en k lots de taille $\ell = n/k$. Nous pouvons alors écrire

- moyenne pour le lot i :

$$X_i = \frac{1}{\ell} \sum_{j=\ell(i-1)+1}^{\ell i} C_j.$$

- moyenne globale:

$$\bar{X}_k = \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k X_i = \bar{C}_n.$$

Moyennes par lots (“batch means”)

Si ℓ est grand, on s’attend à ce que les X_i soient très peu corrélés et suivent à peu près la loi normale.

Sous certaines conditions additionnelles, il est possible de prouver que c’est le cas pour $\ell \rightarrow \infty$, et k fixé. Nous pouvons alors calculer un intervalle de confiance en faisant l’hypothèse que les X_i sont i.i.d. $N(\mu, \sigma_X^2)$, et que donc $\sqrt{k}(\bar{X}_k - \mu)/S_k \sim \text{Student}(k - 1)$.

Il est souvent recommandé de choisir ℓ le plus grand possible et $k \leq 30$. Un k plus petit diminue le bias $E[S_k^2/k] - \text{Var}[\bar{X}_k]$, mais augmente la variance de S_k^2/k .

L'idée consiste à écrire la moyenne sur horizon infini comme un rapport de deux espérances sur horizon fini.

Définition

Processus régénératif Un processus stochastique $\{Y(t), t \geq 0\}$ est régénératif (au sens classique) s'il existe une variable aléatoire $\tau_1 > 0$ telle que $\{Y(\tau_1 + t), t \geq 0\}$ est stochastiquement équivalent à $\{Y(t), t \geq 0\}$ et indépendant de τ_1 et de $\{Y(t), t < \tau_1\}$.

La variable aléatoire τ_1 est un instant de régénération. La trajectoire du processus sur l'intervalle de temps $(0, \tau_1]$ est un cycle régénératif, et si $E[\tau_1] < \infty$, le processus est dit récurrent positif.

L'adaptation au cas discret est évidente.

Simulation régénérative

Si $\{Y(t), t \geq 0\}$ est régénératif, alors $\{Y(\tau_1 + t), t \geq 0\}$ est aussi régénératif avec un instant de régénération τ_2 , etc.

On a ainsi une suite infinie d'instants de régénération $0 = \tau_0 < \tau_1 < \tau_2 \dots$ et de cycles régénératifs i.i.d.

Parfois, le premier cycle est différent des autres: le processus est régénératif avec délai (à partir de τ_1), mais l'effet est négligeable à long terme.

Si $\{Y(t), t \geq 0\}$ est régénératif aux instants τ_1, τ_2, \dots et si $C(t) = f(Y(t))$, alors $\{C(t), t \geq 0\}$ est aussi régénératif aux mêmes instants.

Simulation régénérative: exemple

File $GI/G/1$ stable.

Si $W_1 = 0$, si les v.a. $S_i - A_i$ sont i.i.d. et $E[S_i - A_i] < 0$, alors $\{W_i, i \geq 1\}$ est régénératif et on peut prendre pour instants de régénération les époques i où $W_i = 0$.

Le processus $\{Q(t), t \geq 0\}$ régénère aussi, aux instants où un client arrive dans un système vide.

Mais peut-on prendre les instants où le système se vide comme instants de régénération? La réponse est positive seulement dans le cas $M/G/1$.

Simulation régénérative: exemple

Centre d'appels

Supposons qu'un centre d'appels opère pour une suite infinie de jours i.i.d.. Il ouvre à 8h et ferme à 21h.

Soit t le temps écoulé depuis le premier jour à minuit, en heures, et $Q(t)$ = le nombre d'appels dans la file au temps t . Le processus $\{Q(t), t \geq 0\}$ régénère à $\tau_j = 24j$ pour $j = 1, 2, \dots$.

Si X_j = nombre d'appels reçus au jour j , $\{X_j, j \geq 0\}$ régénère à $\tau_j = j$ pour tout j (processus de renouvellement).

Il en est de même pour $\{Z_j, j \geq 0\}$ si Z_j = nombre d'abandons au jour j .

Théorème du renouvellement avec gains

Soit $\{C_i, i \geq 0\}$ un processus régénératif aux instants $\tau_j, j \geq 0$, et $N(t)$ le nombre d'événements qui se sont produits au cours de l'intervalle $[0, t]$.

Posons

$$X_j = V_{N(\tau_j)} - V_{N(\tau_{j-1})},$$

le coût pour le cycle j , et

$$Y_j = \tau_j - \tau_{j-1},$$

la durée du cycle j .

Théorème du renouvellement avec gains

Théorème

Si $E[Y_j] > 0$ et $E[|X_j|] < \infty$, alors,

$$\bar{v} \stackrel{\text{def}}{=} \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{E[V_{N(t)}]}{t} = \frac{E[X_j]}{E[Y_j]} \quad (\text{version } \underline{\text{espérance}}),$$

et

$$\bar{v} \stackrel{\text{p.s.}}{=} \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{V_{N(t)}}{t} \quad (\text{version } \underline{\text{trajectoire}}).$$

Théorème du renouvellement avec gains

Une fois le nombre de cycles n fixé, nous retrouvons le problème d'estimation du quotient $\bar{v} = E[X_j]/E[Y_j]$ à partir des observations i.i.d. $(X_1, Y_1), \dots, (X_n, Y_n)$.

Toutefois, pour une durée de la simulation à t , le nombre de cycles $M(t) = \sup\{n \geq 0 : \tau_n \leq t\}$ est aléatoire.

Lorsque nous atteignons t , nous pouvons terminer le cycle en cours (nous aura $M(t) + 1$ cycles), ou ignorer le cycle en cours (nous en aurons $M(t)$). La variance est dans $O(1/t)$ dans les deux cas. Le biais sur \bar{v} est dans $O(1/t^2)$ pour la première approche, et $O(1/t)$ pour la seconde.

Théorème

Sous les conditions du théorème de la limite centrale pour un quotient, quand $t \rightarrow \infty$,

$$\begin{aligned} \frac{\sqrt{M(t)}(\hat{v}_{M(t)} - v)}{\hat{\sigma}_{g,M(t)}} &\xrightarrow{D} \frac{\sqrt{t/\bar{Y}_{M(t)}}(\hat{v}_{M(t)} - v)}{\hat{\sigma}_{g,M(t)}} \\ &\xrightarrow{D} \frac{\sqrt{t/E[Y_1]}(\hat{v}_{M(t)} - v)}{\hat{\sigma}_{g,M(t)}} \\ &\xrightarrow{D} N(0, 1), \end{aligned}$$

où σ_g est défini comme dans le cadre du théorème delta.

Le résultat demeure valide si nous remplaçons $M(t)$ par $M(t) + 1$.