

Processus de Contact avec Vieillissement et Théorème de Forme Asymptotique

Aurelia Deshayes

sous la direction d'Olivier Garet et Régine Marchand
Institut Elie Cartan - Université de Lorraine



Colloque Inter'Actions 2014 en Mathématiques
Lyon
19 mai 2014

La loi exponentielle

On considère une particule dont la durée de vie T est une variable aléatoire positive "**sans mémoire**" i.e. pour tout $s > 0$:

$$\mathbb{P}(T \geq t + s | T \geq t) = \mathbb{P}(T \geq s).$$

La loi exponentielle

On considère une particule dont la durée de vie T est une variable aléatoire positive "**sans mémoire**" i.e. pour tout $s > 0$:

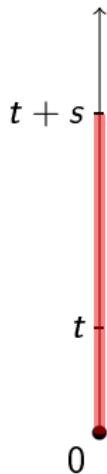
$$\mathbb{P}(T \geq t + s | T \geq t) = \mathbb{P}(T \geq s).$$



La loi exponentielle

On considère une particule dont la durée de vie T est une variable aléatoire positive "**sans mémoire**" i.e. pour tout $s > 0$:

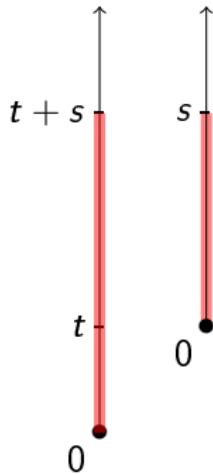
$$\mathbb{P}(T \geq t + s | T \geq t) = \mathbb{P}(T \geq s).$$



La loi exponentielle

On considère une particule dont la durée de vie T est une variable aléatoire positive "**sans mémoire**" i.e. pour tout $s > 0$:

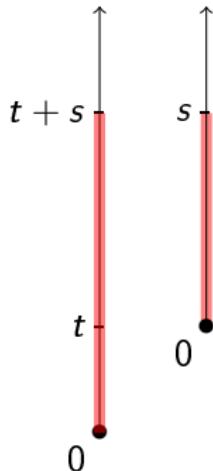
$$\mathbb{P}(T \geq t + s | T \geq t) = \mathbb{P}(T \geq s).$$



La loi exponentielle

On considère une particule dont la durée de vie T est une variable aléatoire positive "**sans mémoire**" i.e. pour tout $s > 0$:

$$\mathbb{P}(T \geq t + s | T \geq t) = \mathbb{P}(T \geq s).$$



Lemme

La durée de vie T d'une particule "sans mémoire" vérifie :

$$\mathbb{P}(T \geq t + s) = \mathbb{P}(T \geq t)\mathbb{P}(T \geq s).$$

Si T est continue, T est alors forcément une variable aléatoire exponentielle.

On parle aussi d'**horloge exponentielle**.

La loi exponentielle : propriétés

1 loi exponentielle

Soit $X \rightsquigarrow \exp(\lambda)$.

- ① Fonction de répartition $\mathbb{P}(X \leq t) = 1 - \exp(-\lambda t)$.
- ② $\mathbb{E}[X] = \frac{1}{\lambda}$.

La loi exponentielle : propriétés

1 loi exponentielle

Soit $X \rightsquigarrow \exp(\lambda)$.

- ① Fonction de répartition $\mathbb{P}(X \leq t) = 1 - \exp(-\lambda t)$.
- ② $\mathbb{E}[X] = \frac{1}{\lambda}$.

2 lois exponentielles

Soient $X \rightsquigarrow \exp(\lambda)$ et $Y \rightsquigarrow \exp(\mu)$ indépendantes.

- ① $\min(X, Y) \rightsquigarrow \exp(\lambda + \mu)$.
- ② $\mathbb{P}(X \leq Y) = \frac{\lambda}{\lambda + \mu}$.

Définition

Un processus $\{N(t), t \geq 0\}$ de Poisson de paramètre λ est une famille de variables aléatoires à valeurs dans \mathbb{N} telles que :

- ① $N(0) = 0$, N est croissant,
- ② si $t_1 < \dots < t_k$, alors $N(t_2) - N(t_1), \dots, N(t_k) - N(t_{k-1})$ sont indépendantes,
- ③ Pour $s < t$, la loi de $N(t) - N(s)$ est $\mathcal{P}(\lambda(t-s))$.

Processus de Poisson

Définition

Un processus $\{N(t), t \geq 0\}$ de Poisson de paramètre λ est une famille de variables aléatoires à valeurs dans \mathbb{N} telles que :

- ① $N(0) = 0$, N est croissant,
- ② si $t_1 < \dots < t_k$, alors $N(t_2) - N(t_1), \dots, N(t_k) - N(t_{k-1})$ sont indépendantes,
- ③ Pour $s < t$, la loi de $N(t) - N(s)$ est $\mathcal{P}(\lambda(t-s))$.

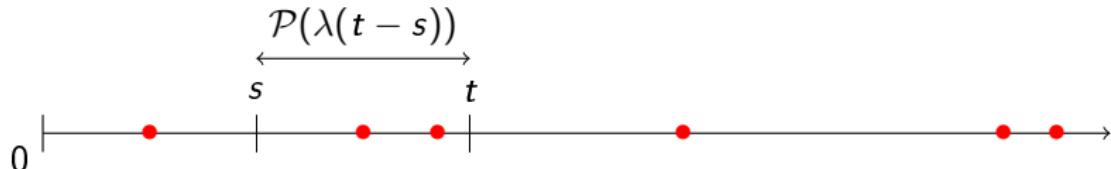


Processus de Poisson

Définition

Un processus $\{N(t), t \geq 0\}$ de Poisson de paramètre λ est une famille de variables aléatoires à valeurs dans \mathbb{N} telles que :

- ① $N(0) = 0$, N est croissant,
- ② si $t_1 < \dots < t_k$, alors $N(t_2) - N(t_1), \dots, N(t_k) - N(t_{k-1})$ sont indépendantes,
- ③ Pour $s < t$, la loi de $N(t) - N(s)$ est $\mathcal{P}(\lambda(t-s))$.

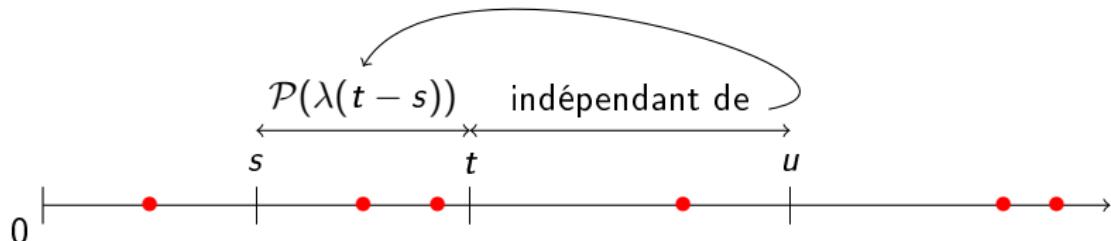


Processus de Poisson

Définition

Un processus $\{N(t), t \geq 0\}$ de Poisson de paramètre λ est une famille de variables aléatoires à valeurs dans \mathbb{N} telles que :

- ① $N(0) = 0$, N est croissant,
- ② si $t_1 < \dots < t_k$, alors $N(t_2) - N(t_1), \dots, N(t_k) - N(t_{k-1})$ sont indépendantes,
- ③ Pour $s < t$, la loi de $N(t) - N(s)$ est $\mathcal{P}(\lambda(t-s))$.

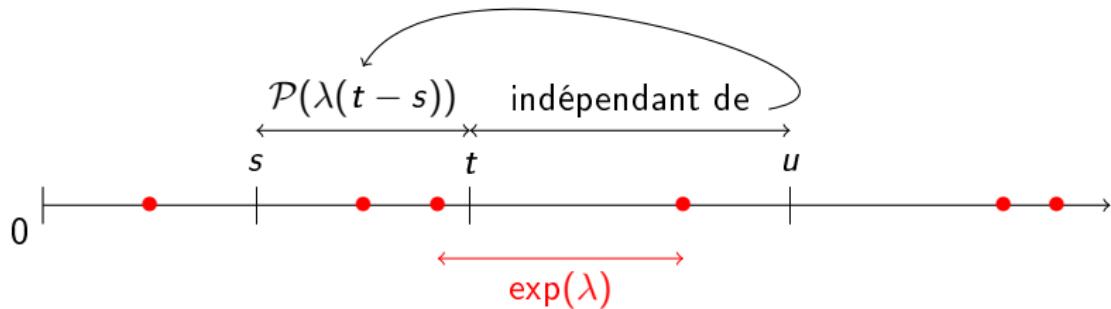


Processus de Poisson

Définition

Un processus $\{N(t), t \geq 0\}$ de Poisson de paramètre λ est une famille de variables aléatoires à valeurs dans \mathbb{N} telles que :

- 1 $N(0) = 0$, N est croissant,
- 2 si $t_1 < \dots < t_k$, alors $N(t_2) - N(t_1), \dots, N(t_k) - N(t_{k-1})$ sont indépendantes,
- 3 Pour $s < t$, la loi de $N(t) - N(s)$ est $\mathcal{P}(\lambda(t-s))$.

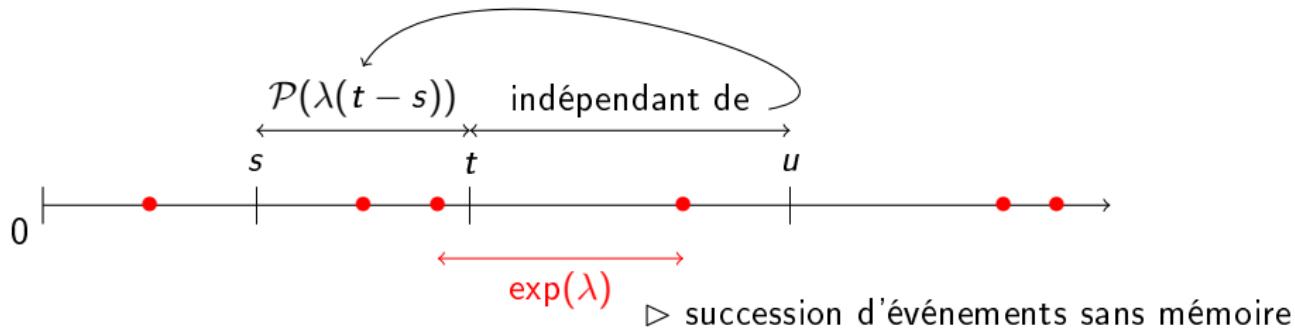


Processus de Poisson

Définition

Un processus $\{N(t), t \geq 0\}$ de Poisson de paramètre λ est une famille de variables aléatoires à valeurs dans \mathbb{N} telles que :

- 1 $N(0) = 0$, N est croissant,
- 2 si $t_1 < \dots < t_k$, alors $N(t_2) - N(t_1), \dots, N(t_k) - N(t_{k-1})$ sont indépendantes,
- 3 Pour $s < t$, la loi de $N(t) - N(s)$ est $\mathcal{P}(\lambda(t-s))$.



Processus de contact

Définition

Un **processus de contact** $\{\xi_t, t \geq 0\}$ est un processus de Markov à valeurs dans $\{0, 1\}^{\mathbb{Z}^d}$.

Processus de contact

Définition

Un **processus de contact** $\{\xi_t, t \geq 0\}$ est un processus de Markov à valeurs dans $\{0, 1\}^{\mathbb{Z}^d}$. Soit $z \in \mathbb{Z}^d$:

- z est mort (ou sain) si $\xi_t(z) = 0$.
- z est vivant (ou infecté) si $\xi_t(z) = 1$.

Processus de contact

Définition

Un **processus de contact** $\{\xi_t, t \geq 0\}$ est un processus de Markov à valeurs dans $\{0, 1\}^{\mathbb{Z}^d}$. Soit $z \in \mathbb{Z}^d$:

- z est mort (ou sain) si $\xi_t(z) = 0$.
- z est vivant (ou infecté) si $\xi_t(z) = 1$.

L'évolution du système est :

- un site vivant meurt avec un taux 1,
- un site mort naît avec un taux dépendant de son nombre de voisins vivants,

Processus de contact

Définition

Un **processus de contact** $\{\xi_t, t \geq 0\}$ est un processus de Markov à valeurs dans $\{0, 1\}^{\mathbb{Z}^d}$. Soit $z \in \mathbb{Z}^d$:

- z est mort (ou sain) si $\xi_t(z) = 0$.
- z est vivant (ou infecté) si $\xi_t(z) = 1$.

L'évolution du système est :

- un site vivant meurt avec un taux 1,
- un site mort naît avec un taux dépendant de son nombre de voisins vivants,
- Processus de Markov = (ici) construit à partir de Processus de Poisson.

Processus de contact

Définition

Un **processus de contact** $\{\xi_t, t \geq 0\}$ est un processus de Markov à valeurs dans $\{0, 1\}^{\mathbb{Z}^d}$. Soit $z \in \mathbb{Z}^d$:

- z est mort (ou sain) si $\xi_t(z) = 0$.
- z est vivant (ou infecté) si $\xi_t(z) = 1$.

L'évolution du système est :

- un site vivant meurt avec un taux 1,
- un site mort naît avec un taux dépendant de son nombre de voisins vivants,
- Processus de Markov = (ici) construit à partir de Processus de Poisson.
- Propriété de Markov = Pour connaître $(\xi_t)_{t \geq \tau}$, il suffit de connaître ξ_τ (et non $(\xi_t)_{t < \tau}$).

Processus de contact

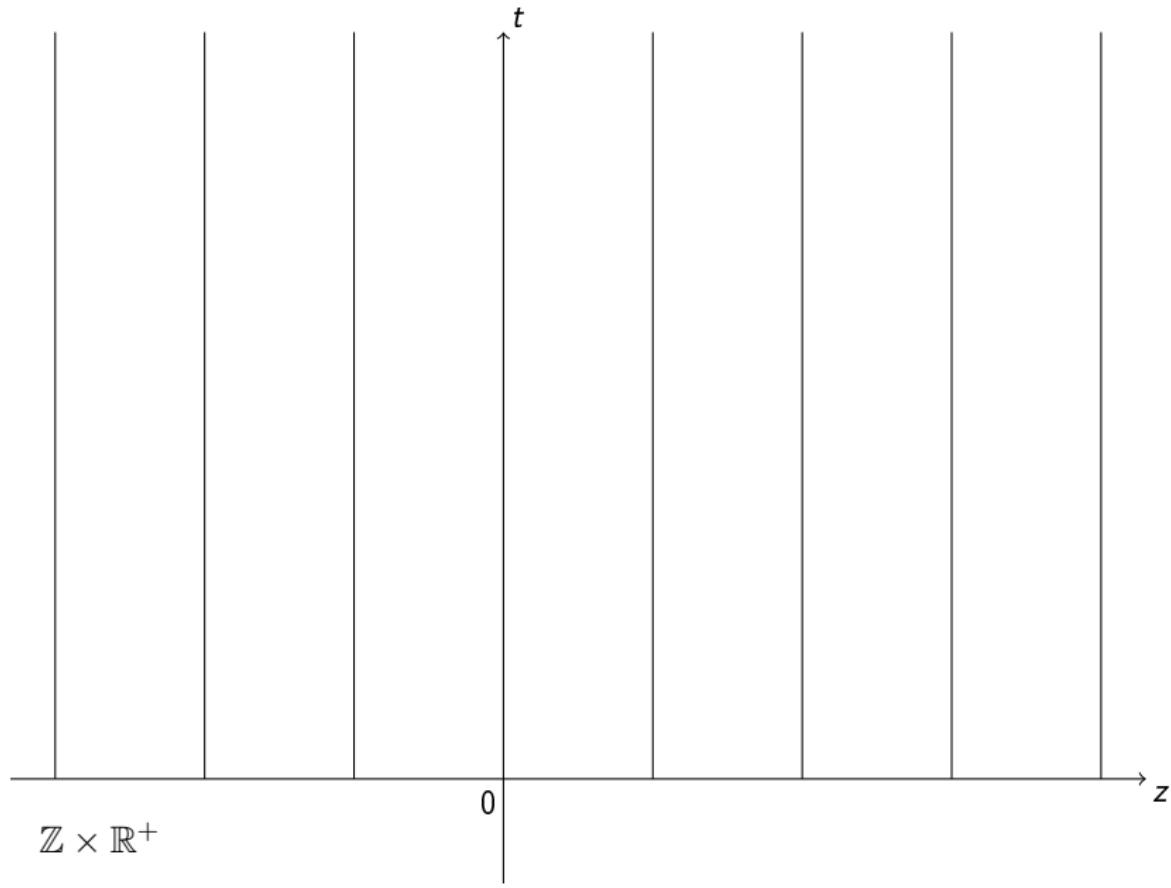
Définition

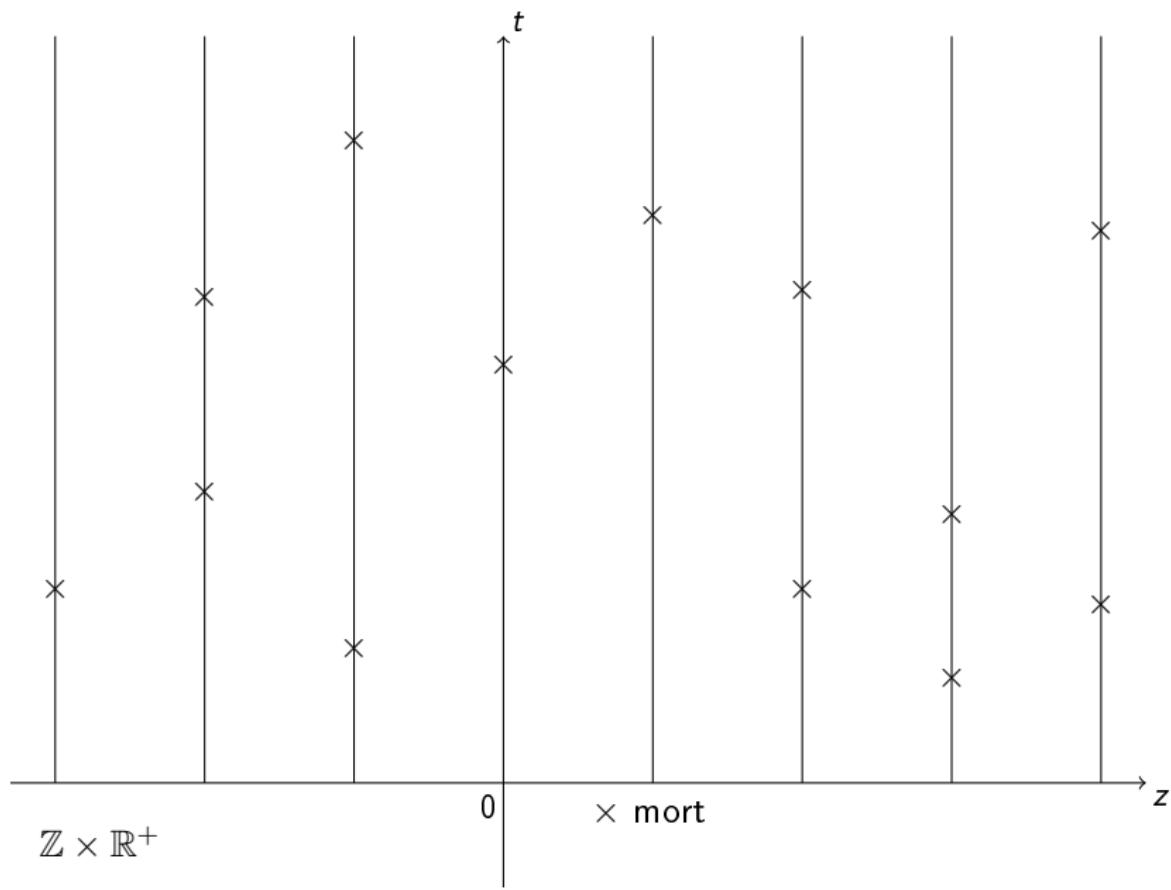
Un **processus de contact** $\{\xi_t, t \geq 0\}$ est un processus de Markov à valeurs dans $\{0, 1\}^{\mathbb{Z}^d}$. Soit $z \in \mathbb{Z}^d$:

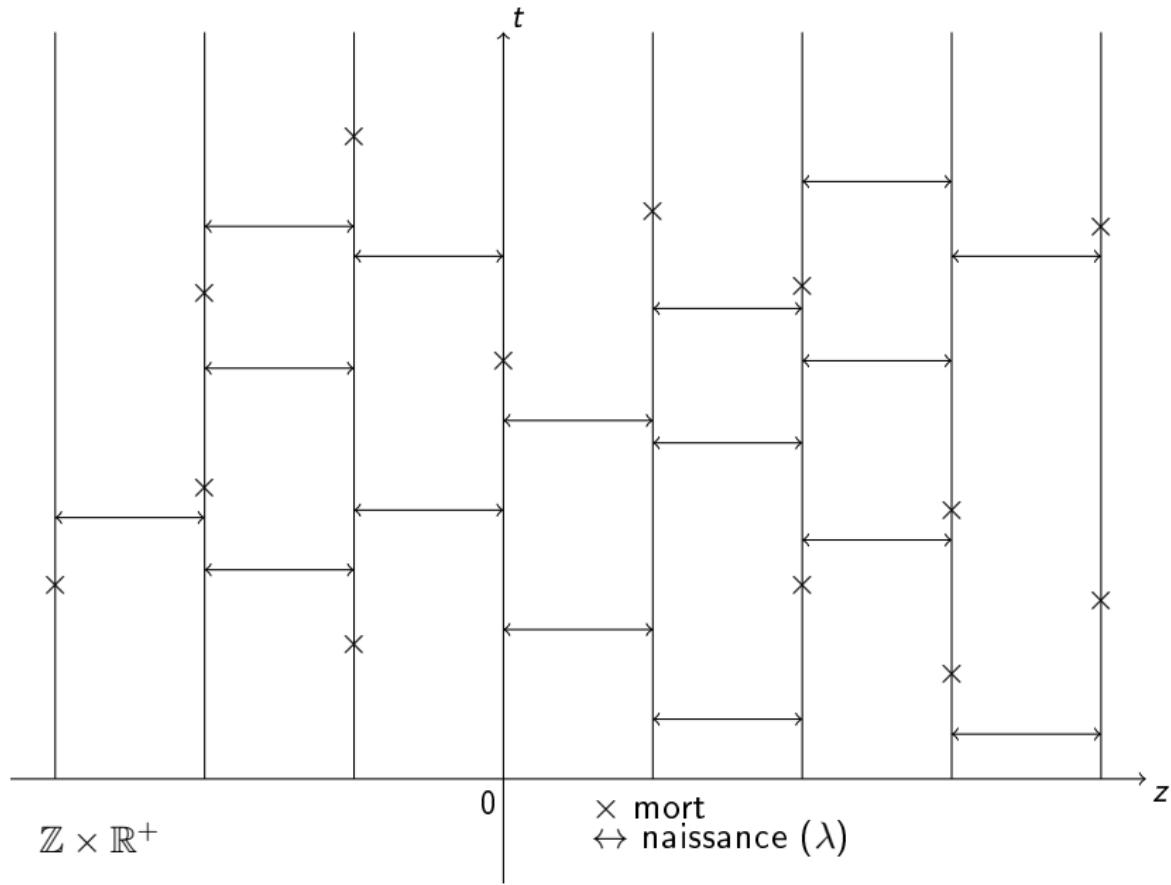
- z est mort (ou sain) si $\xi_t(z) = 0$.
- z est vivant (ou infecté) si $\xi_t(z) = 1$.

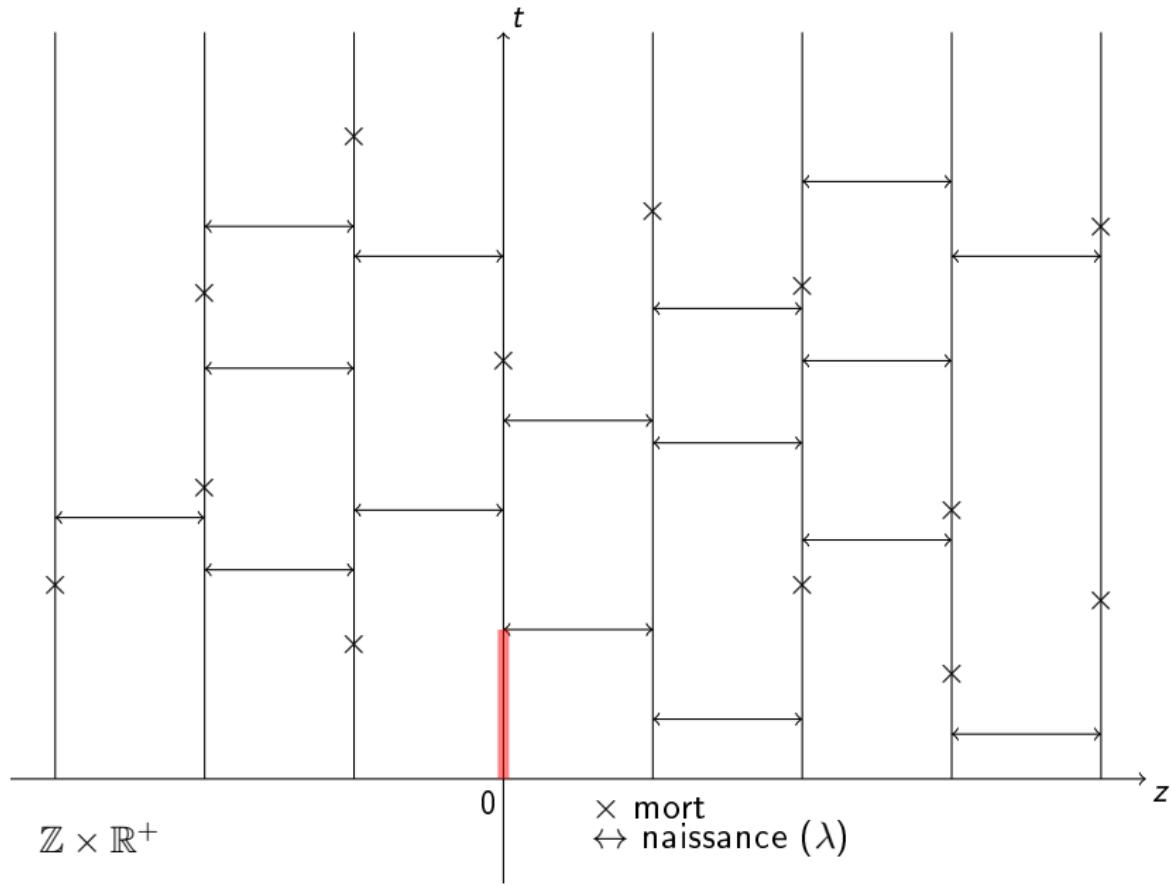
L'évolution du système est :

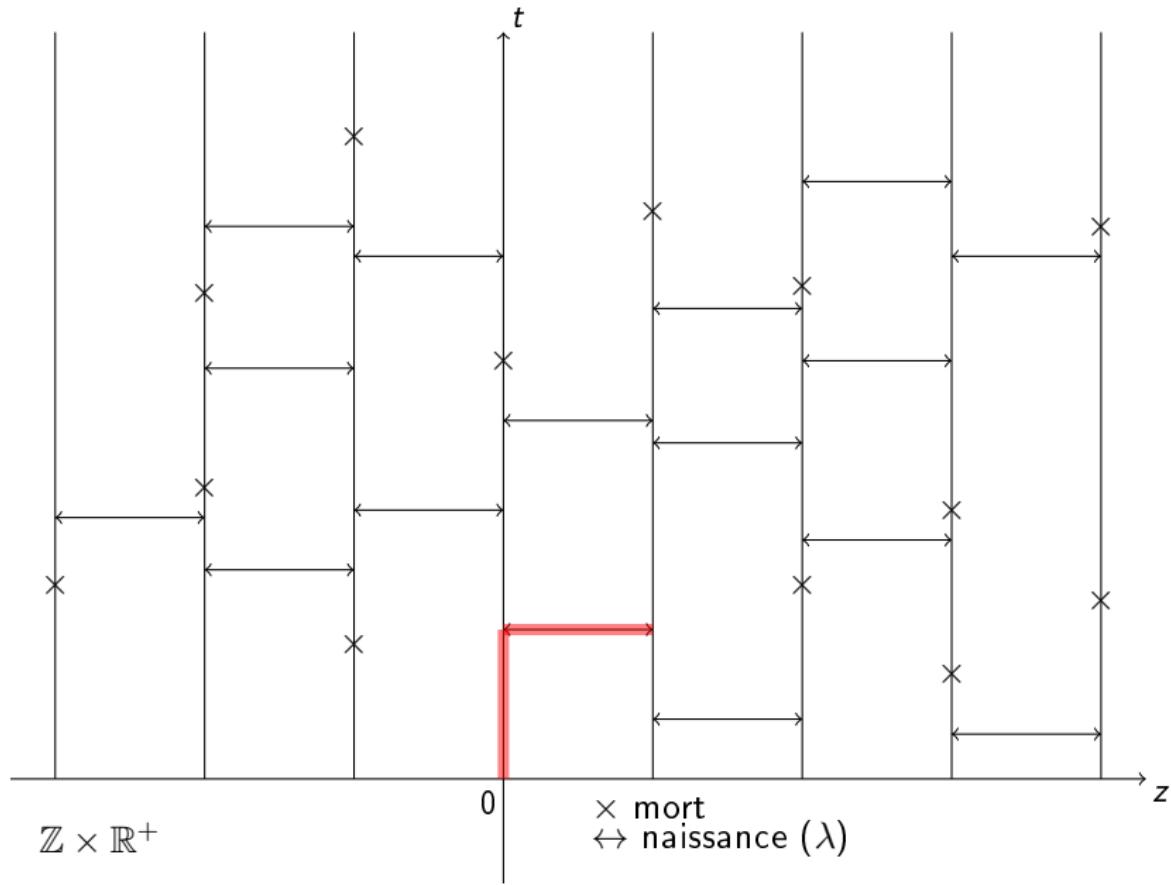
- un site vivant meurt avec un taux 1,
- un site mort naît avec un taux dépendant de son nombre de voisins vivants,
- Processus de Markov = (ici) construit à partir de Processus de Poisson.
- Propriété de Markov = Pour connaître $(\xi_t)_{t \geq \tau}$, il suffit de connaître ξ_τ (et non $(\xi_t)_{t < \tau}$).
- L'état initial ξ_0 du processus est un ensemble fini de \mathbb{Z}^d , souvent $\{0\}$.

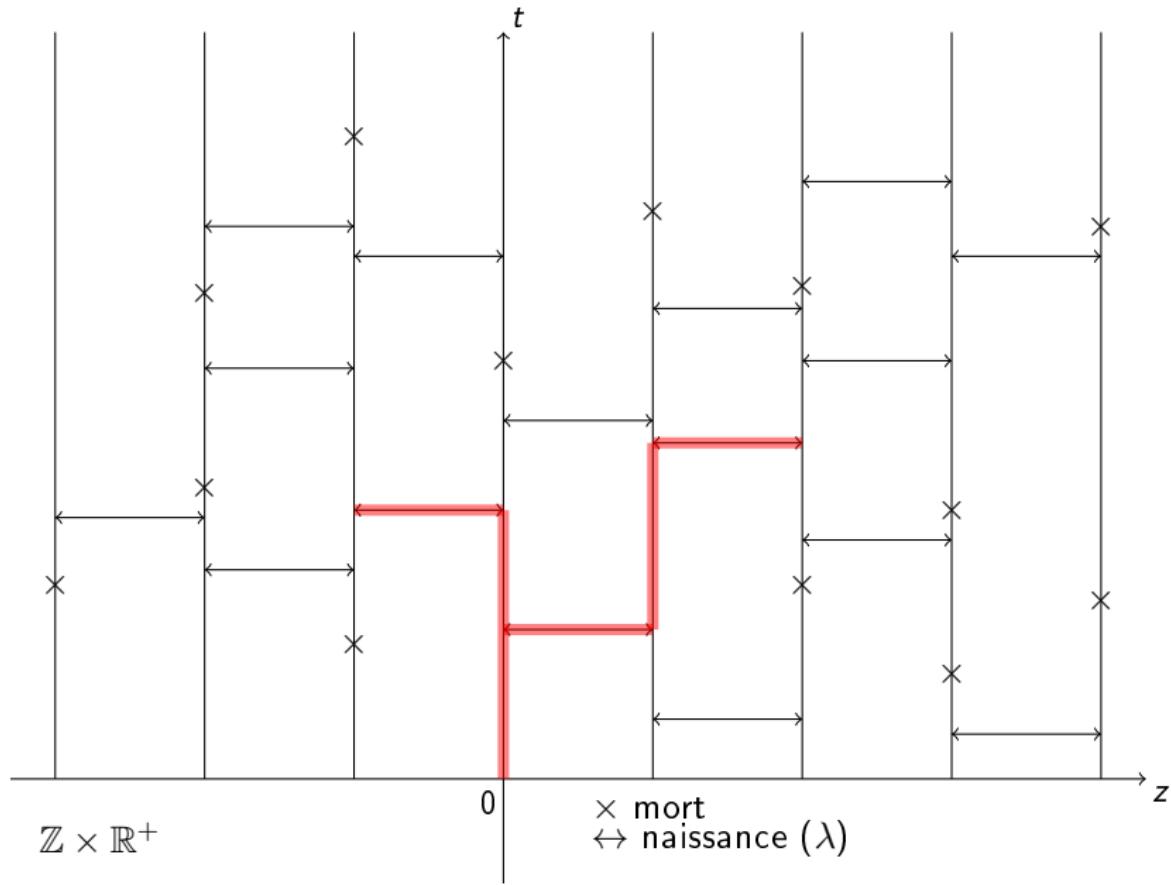


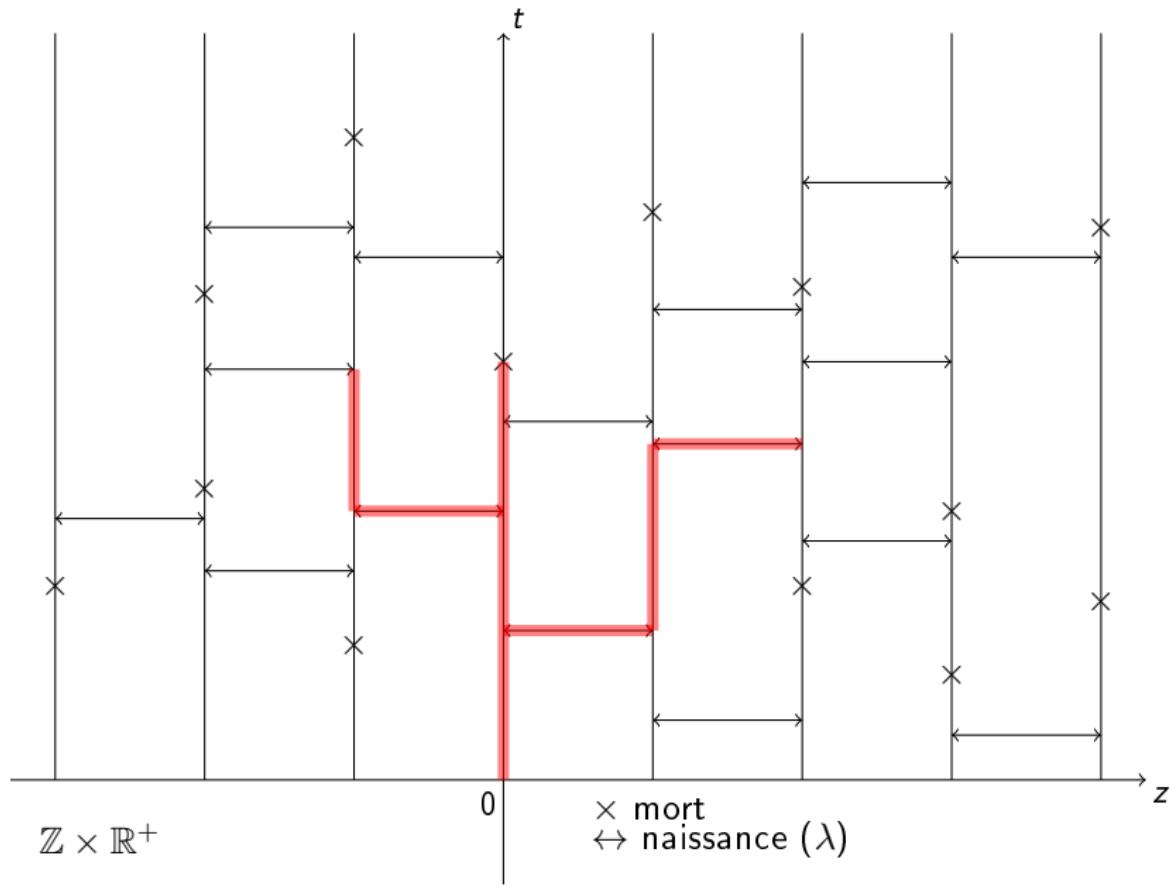


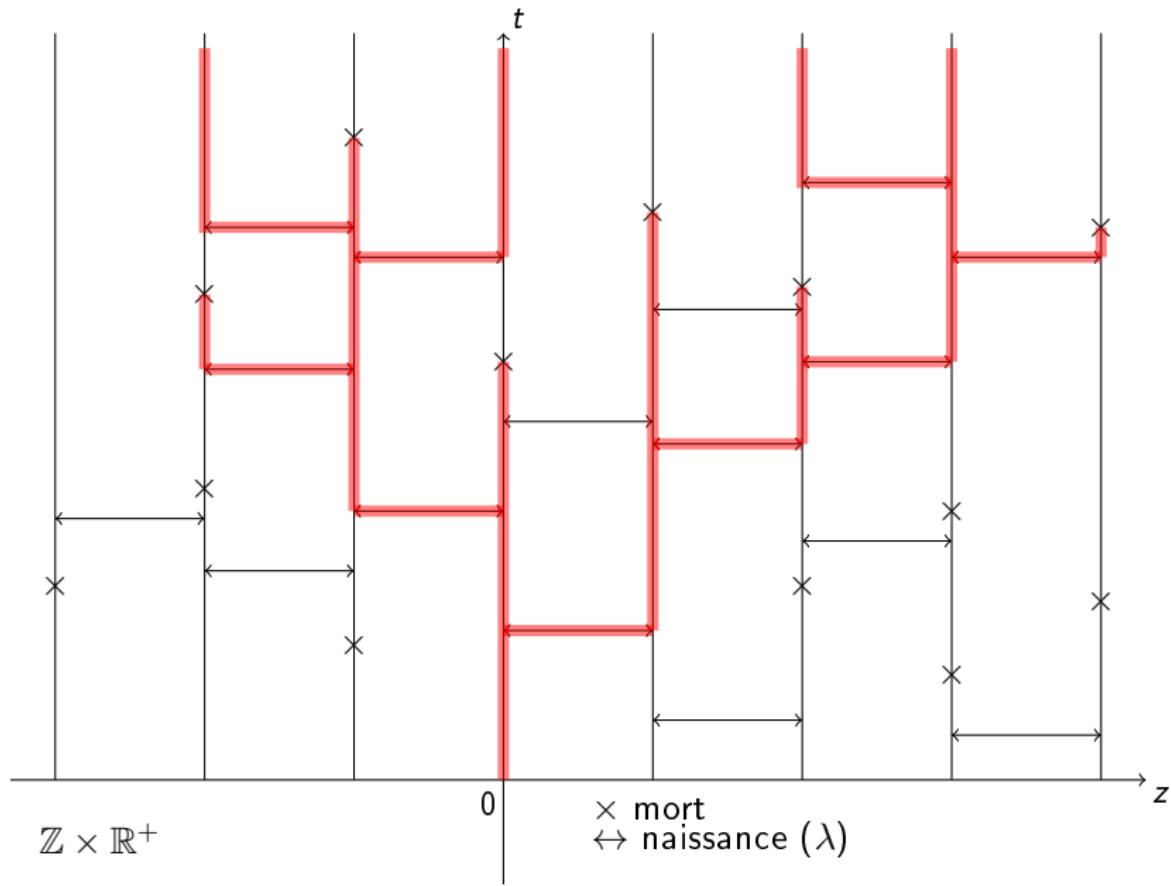


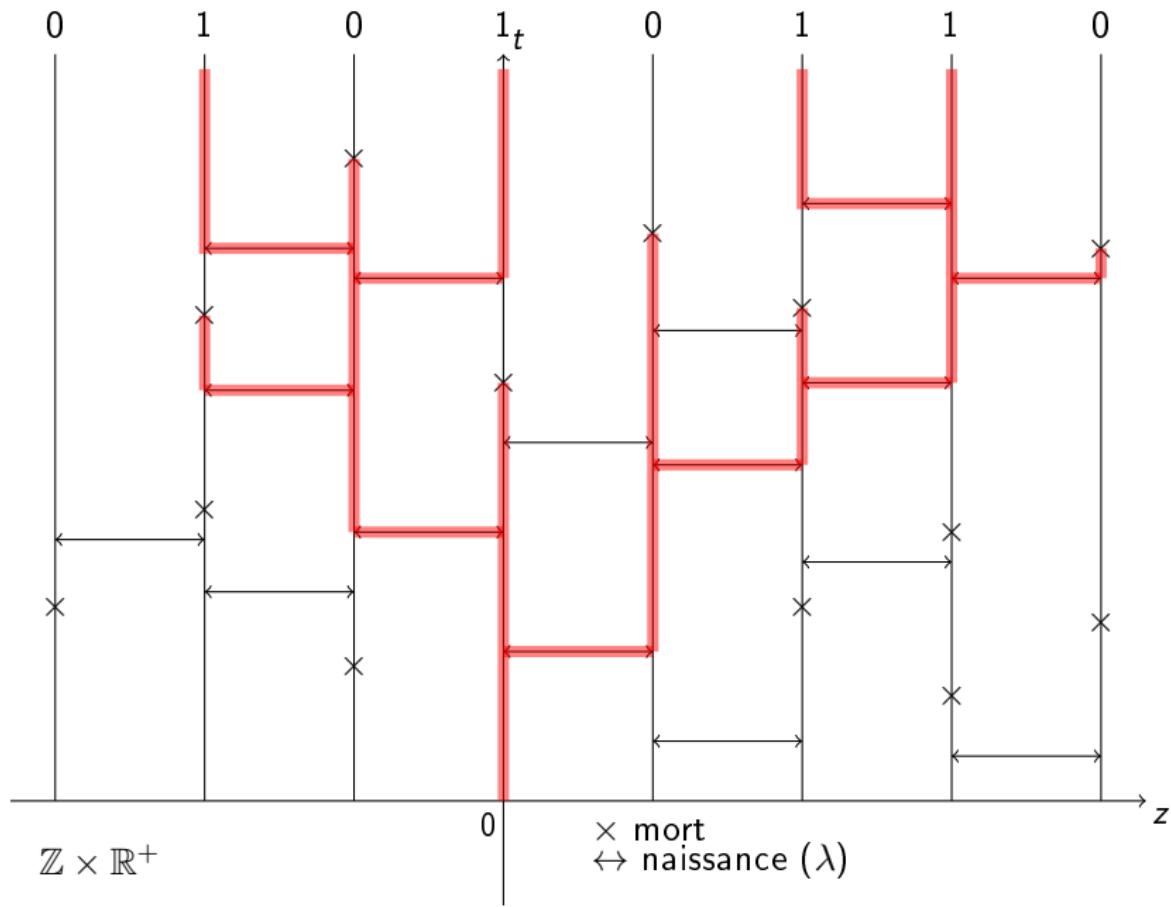


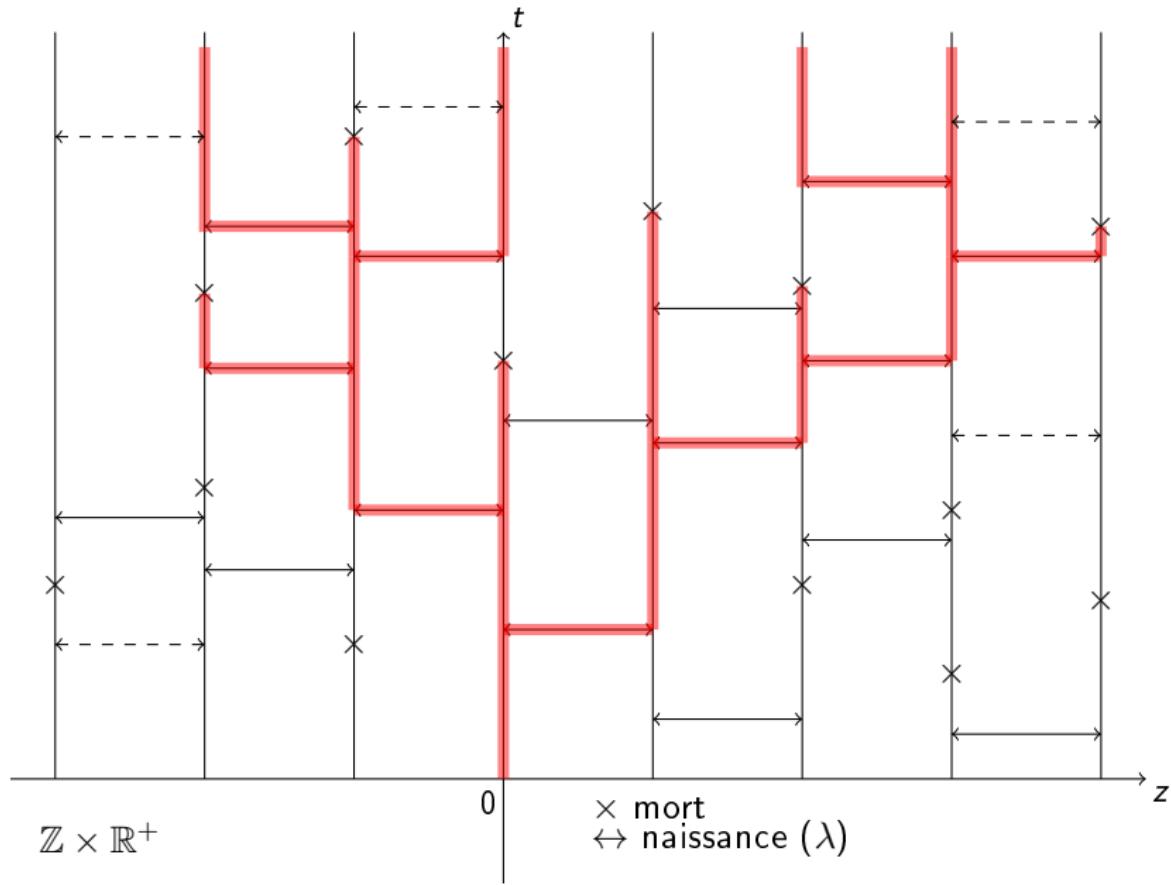


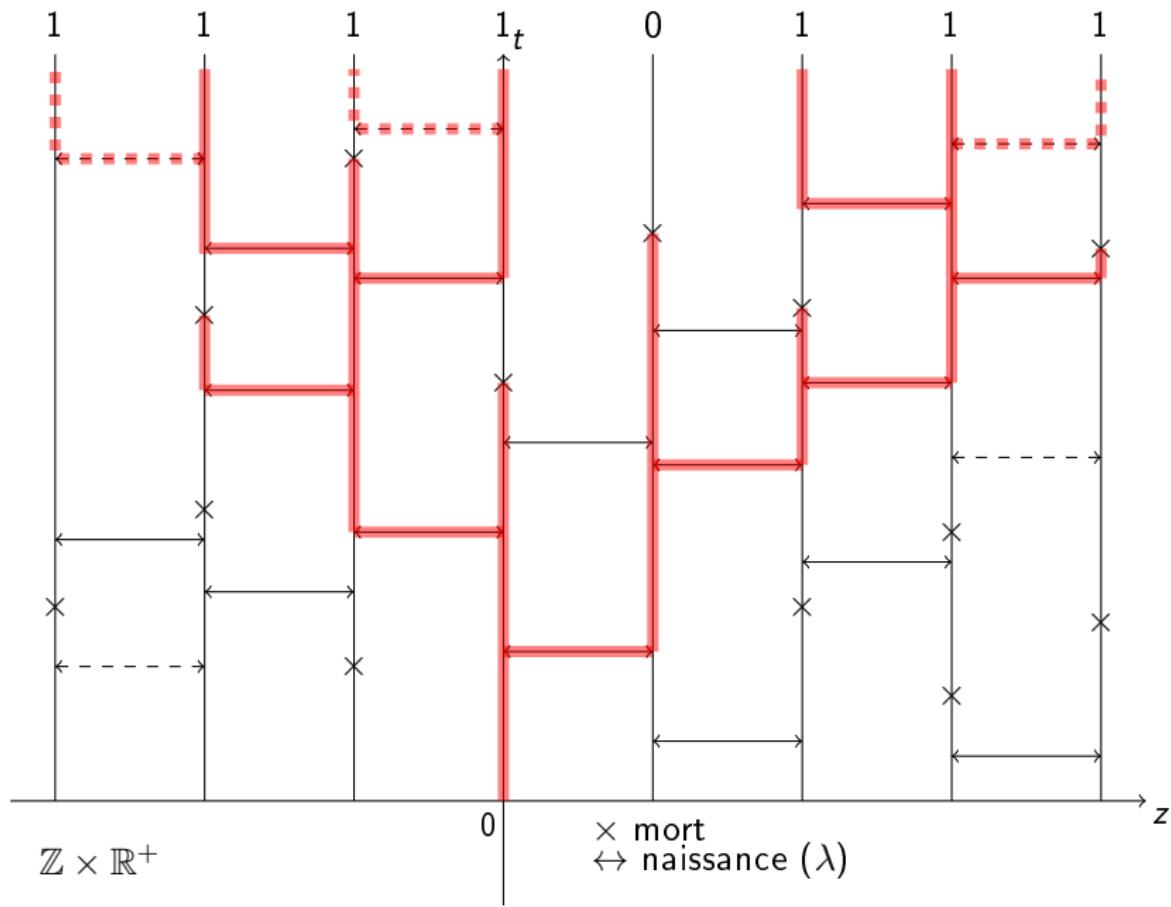


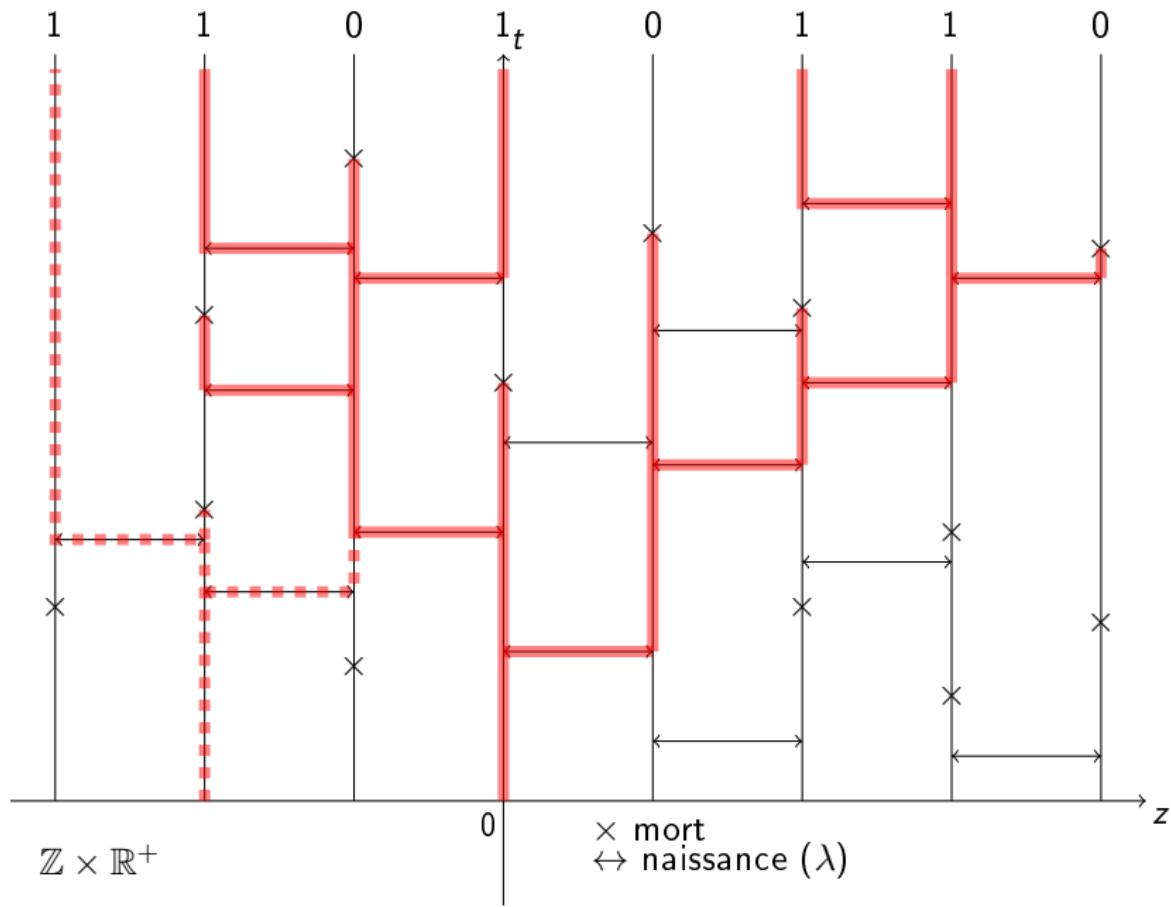


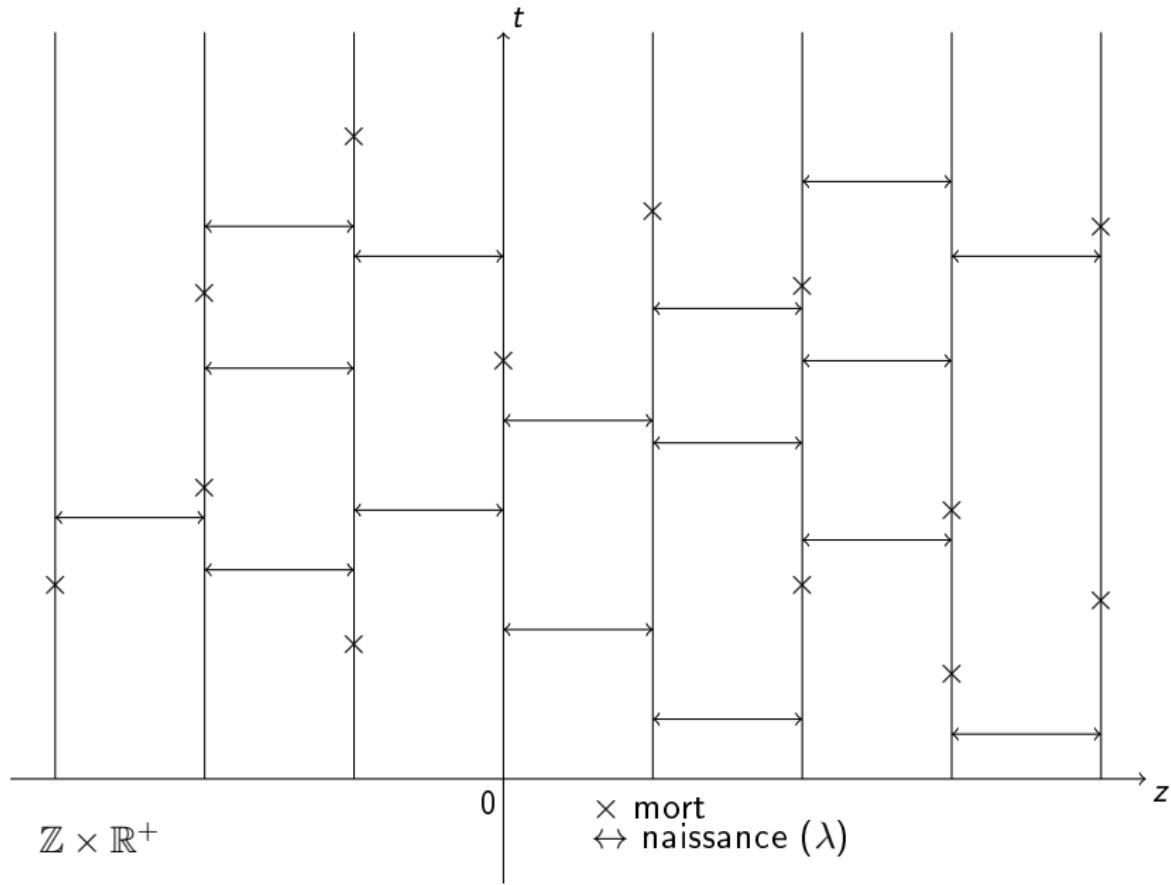


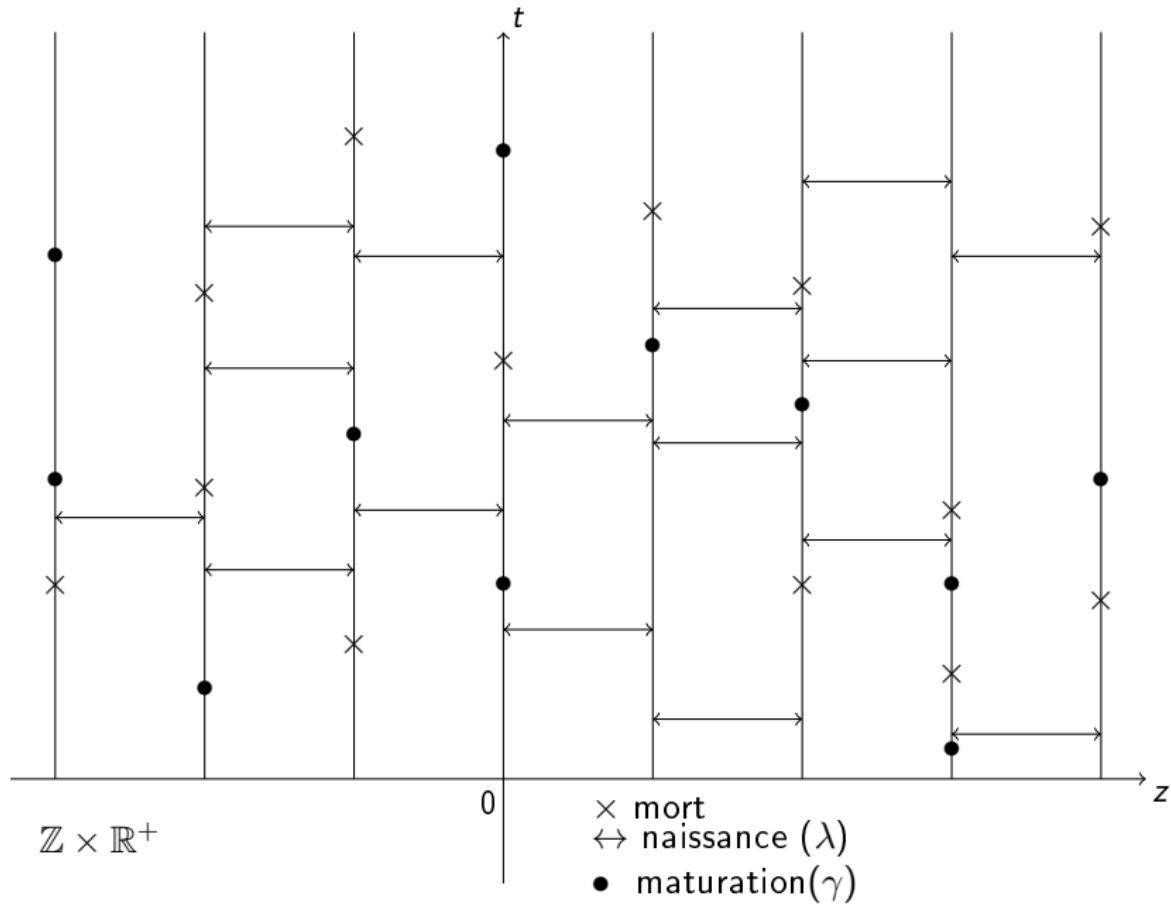


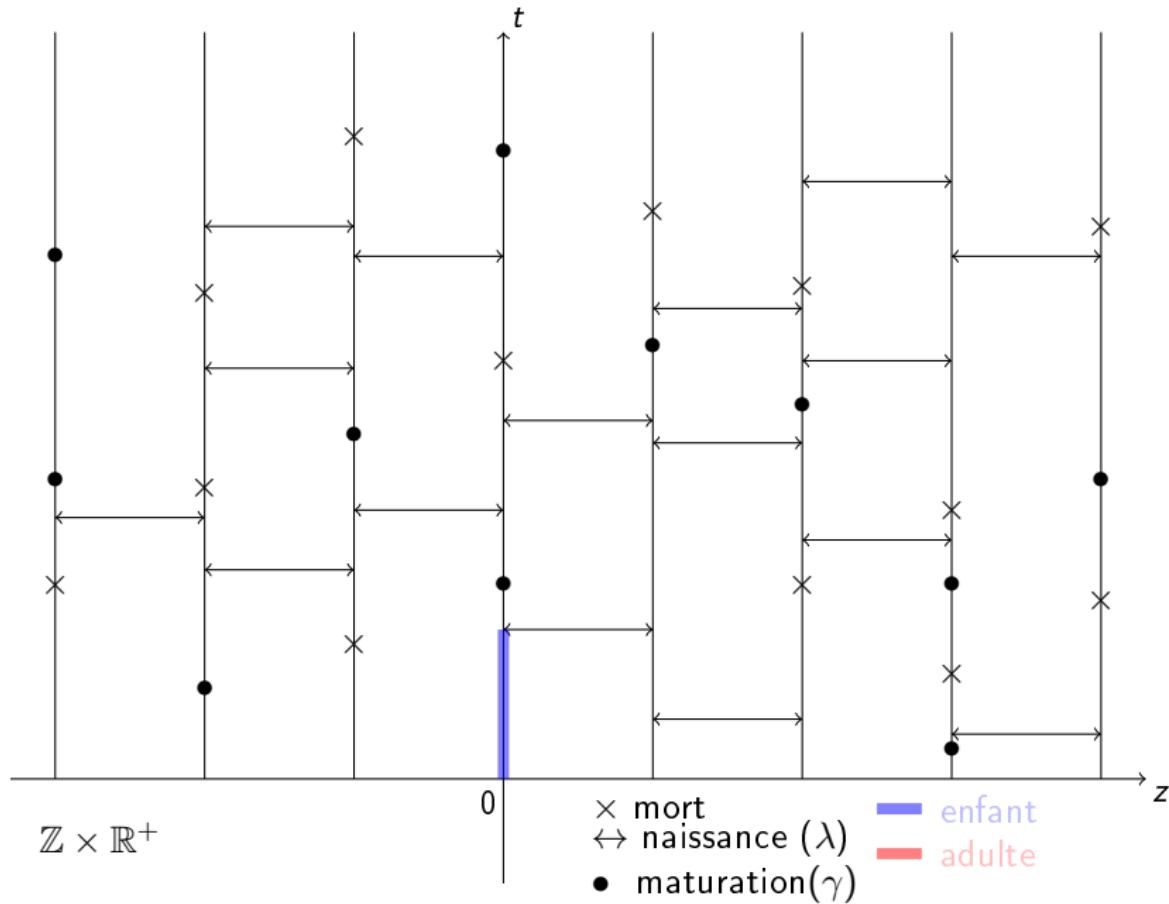


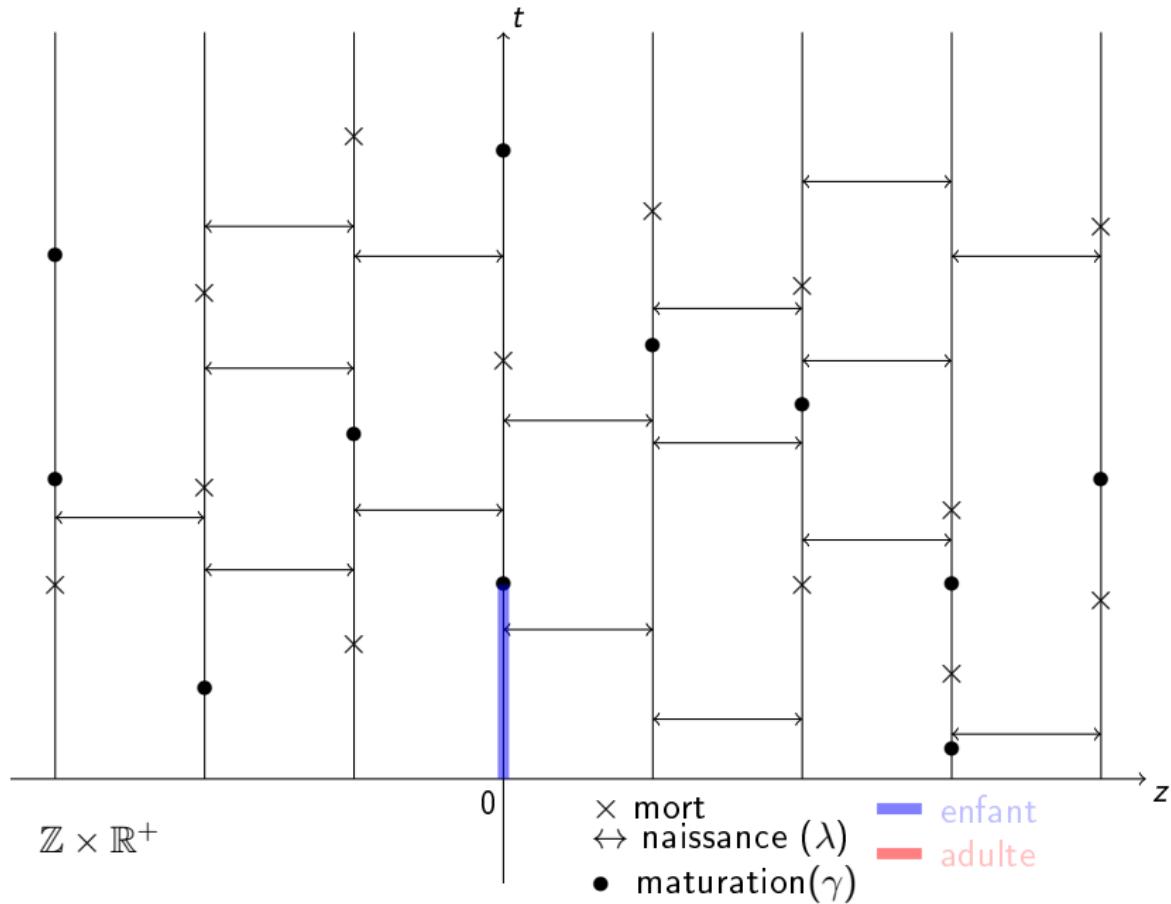


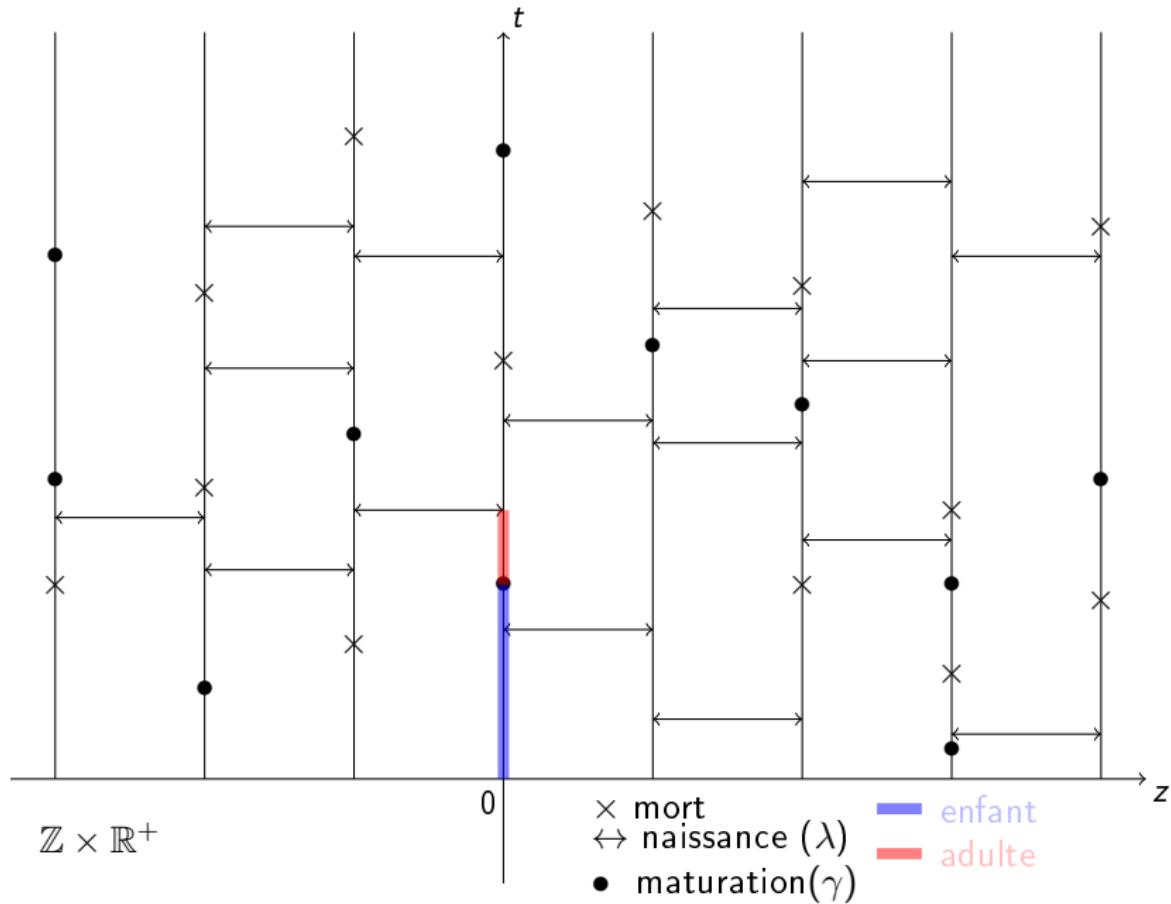


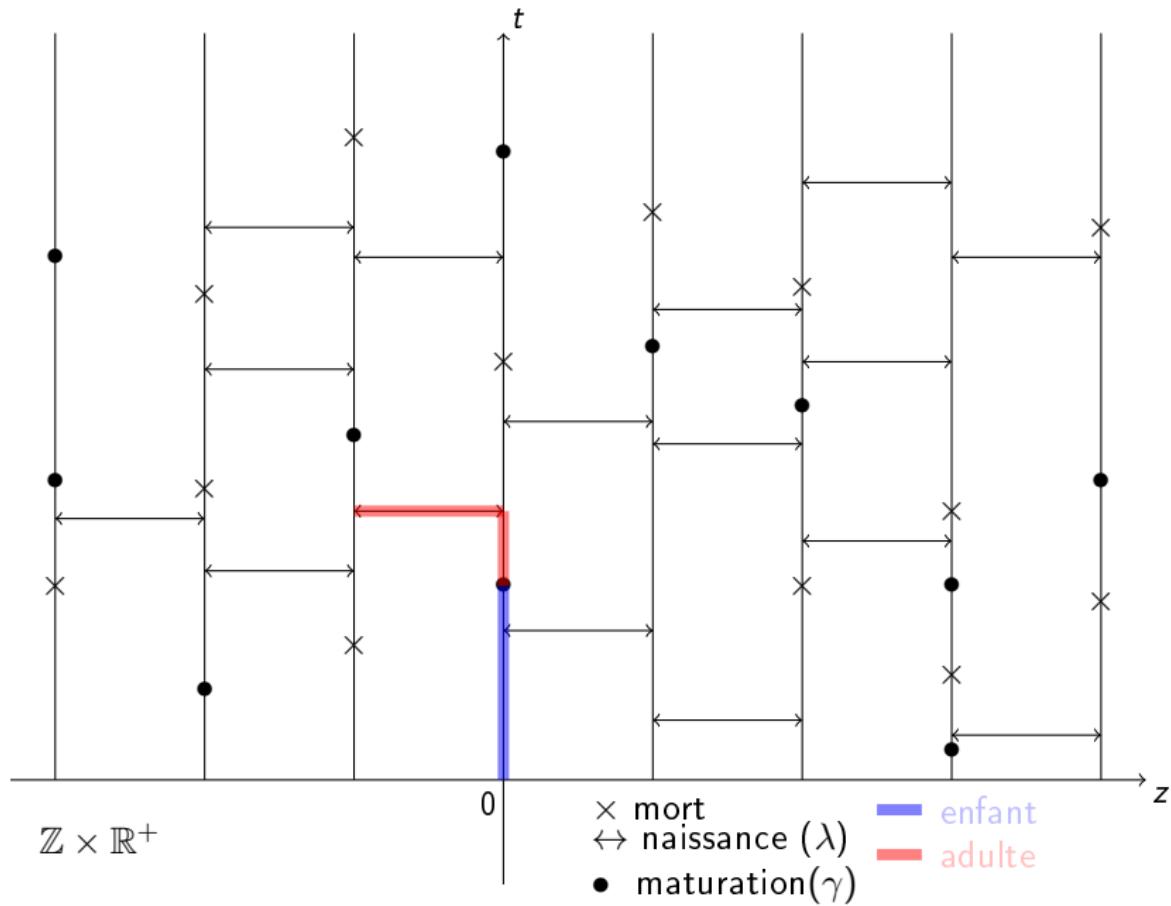


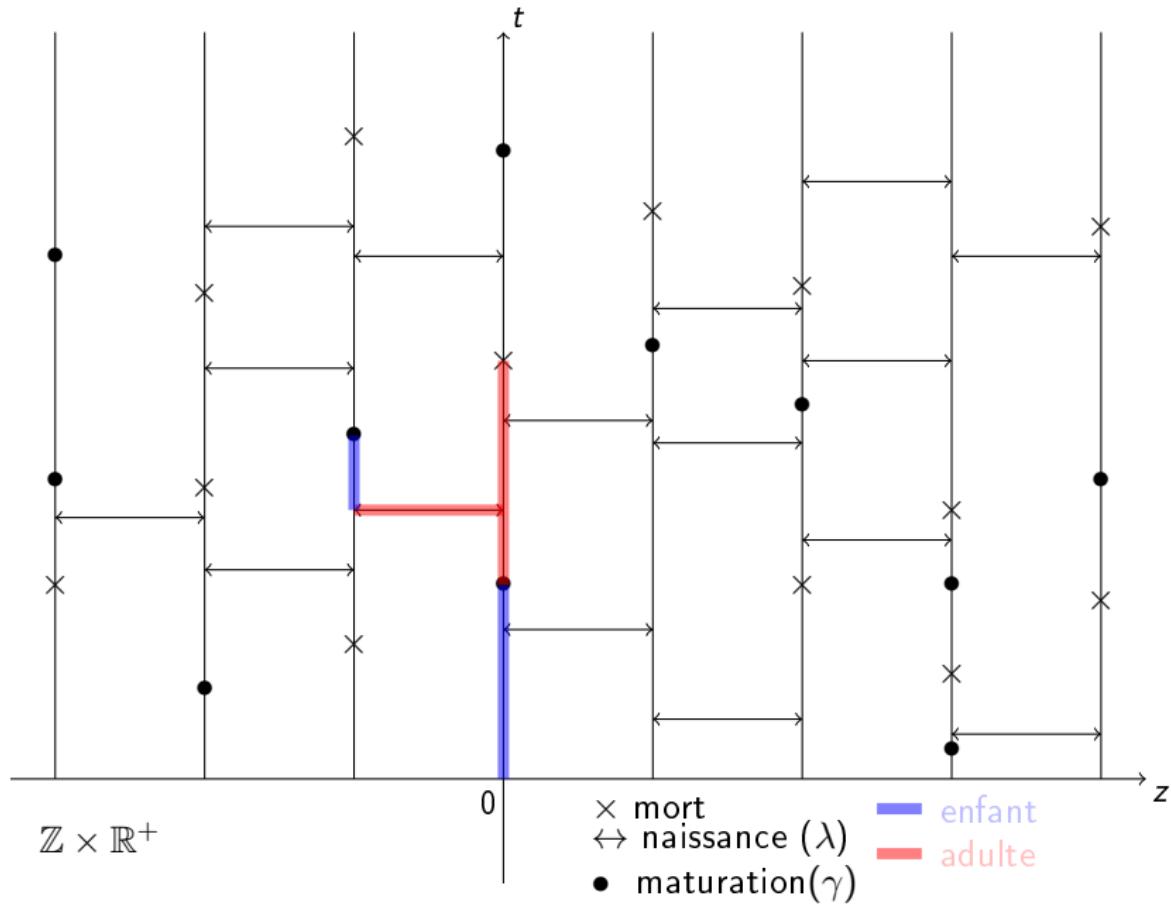


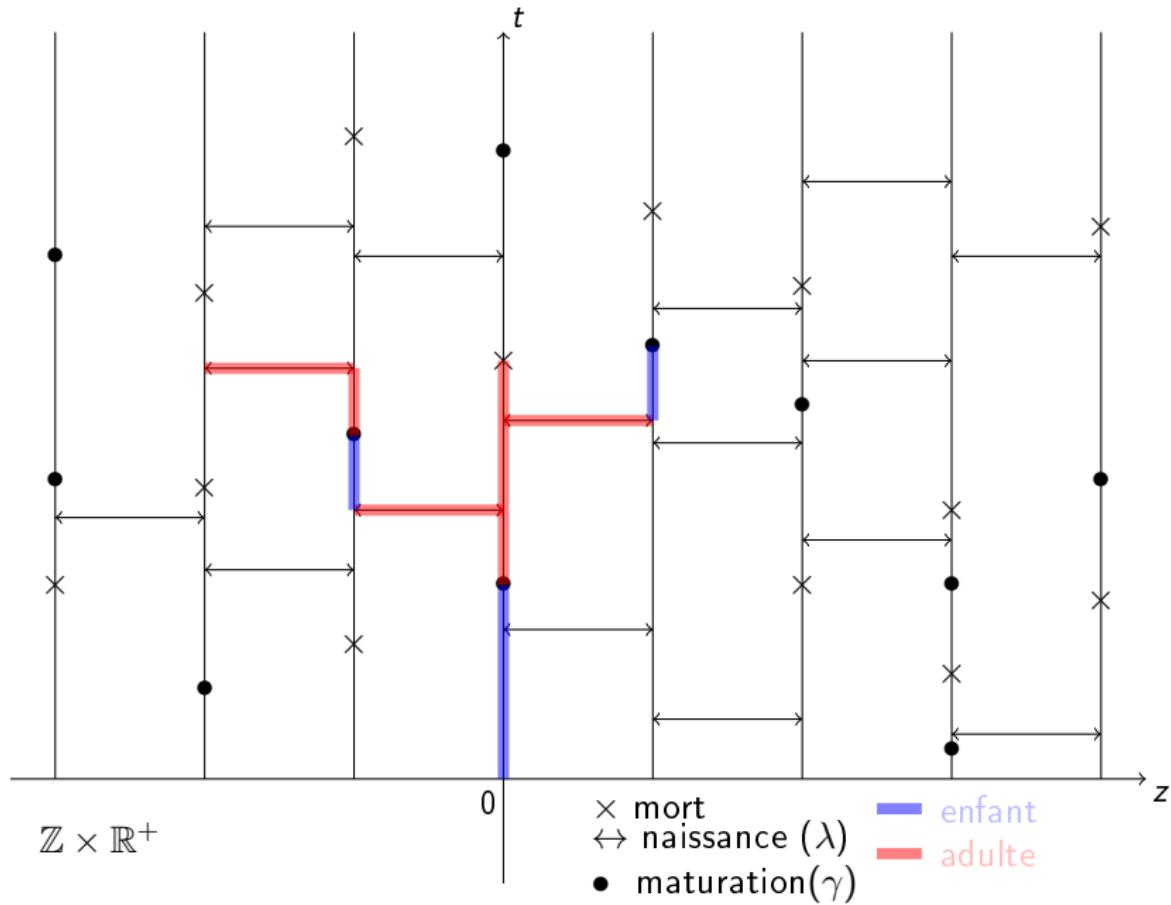


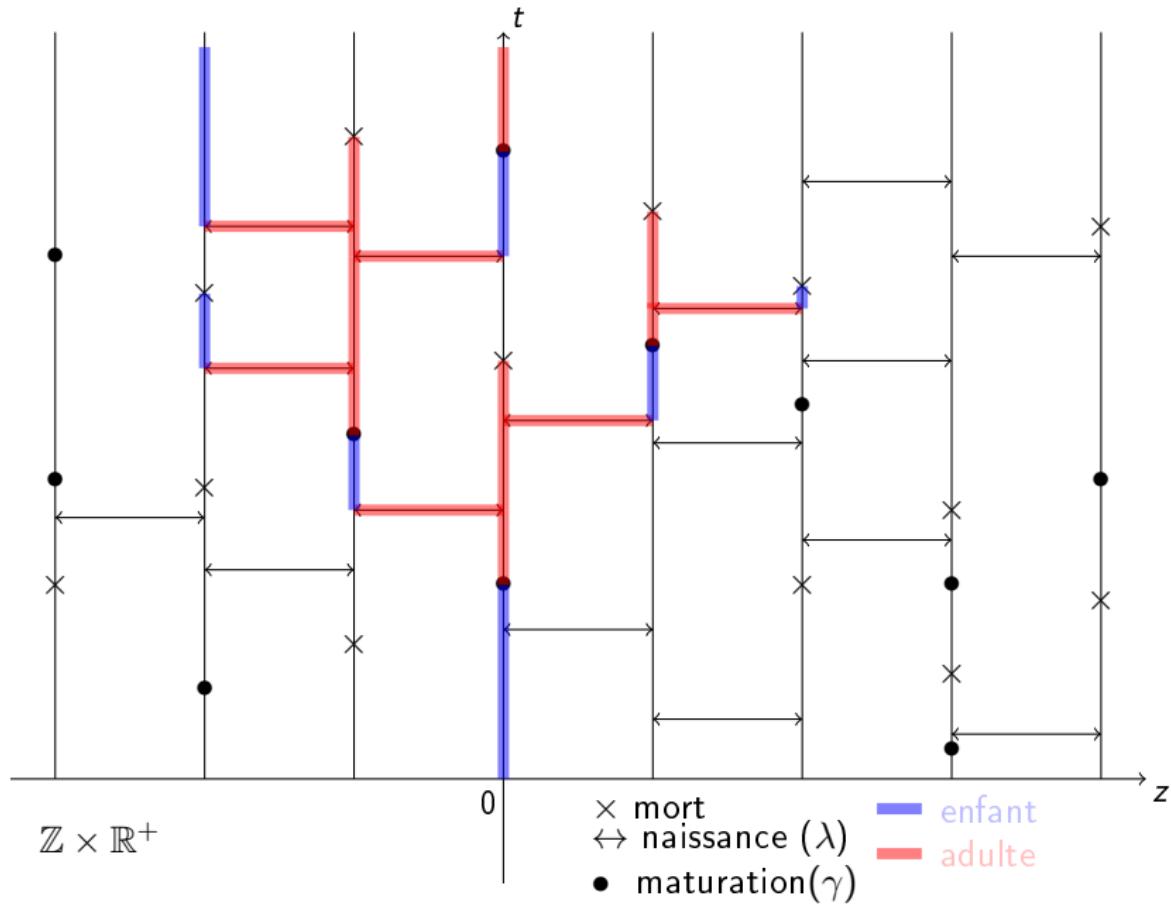


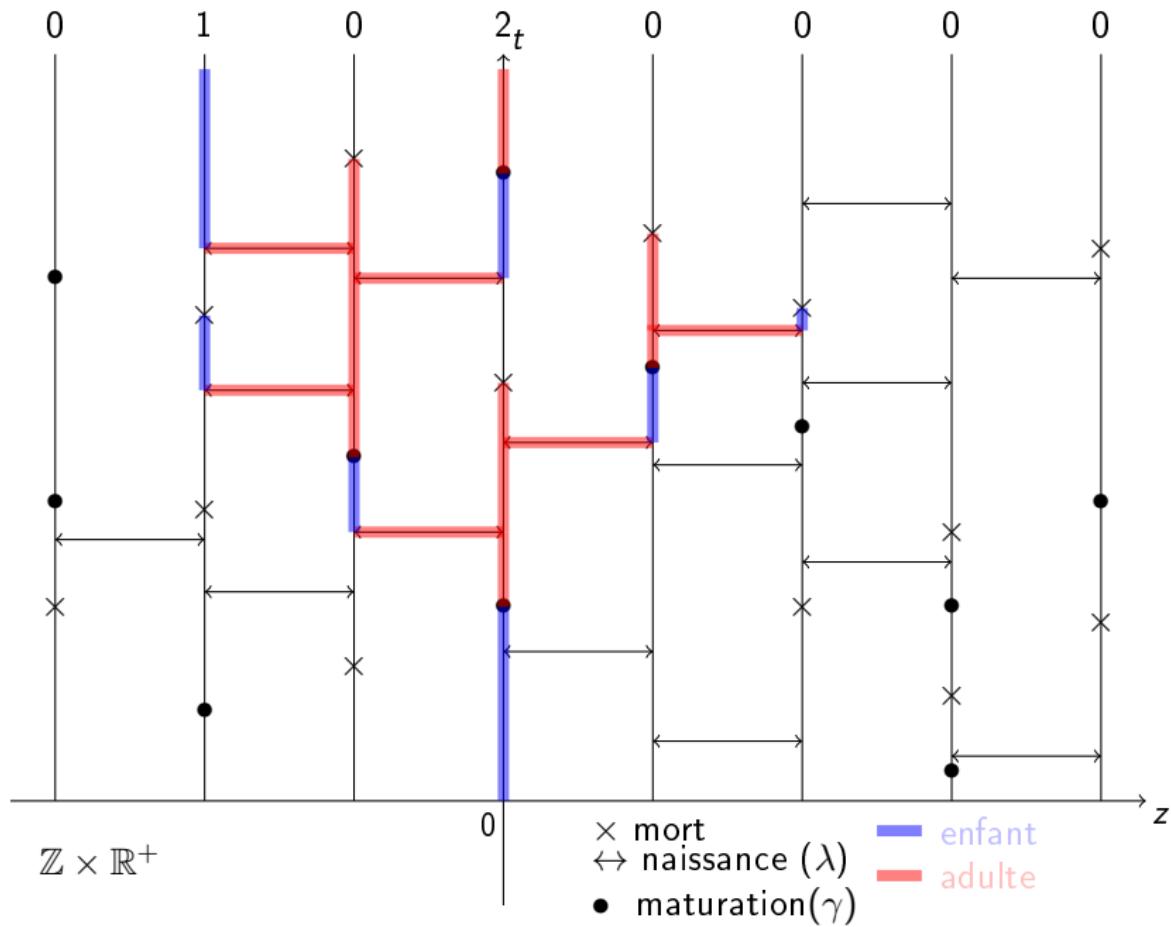


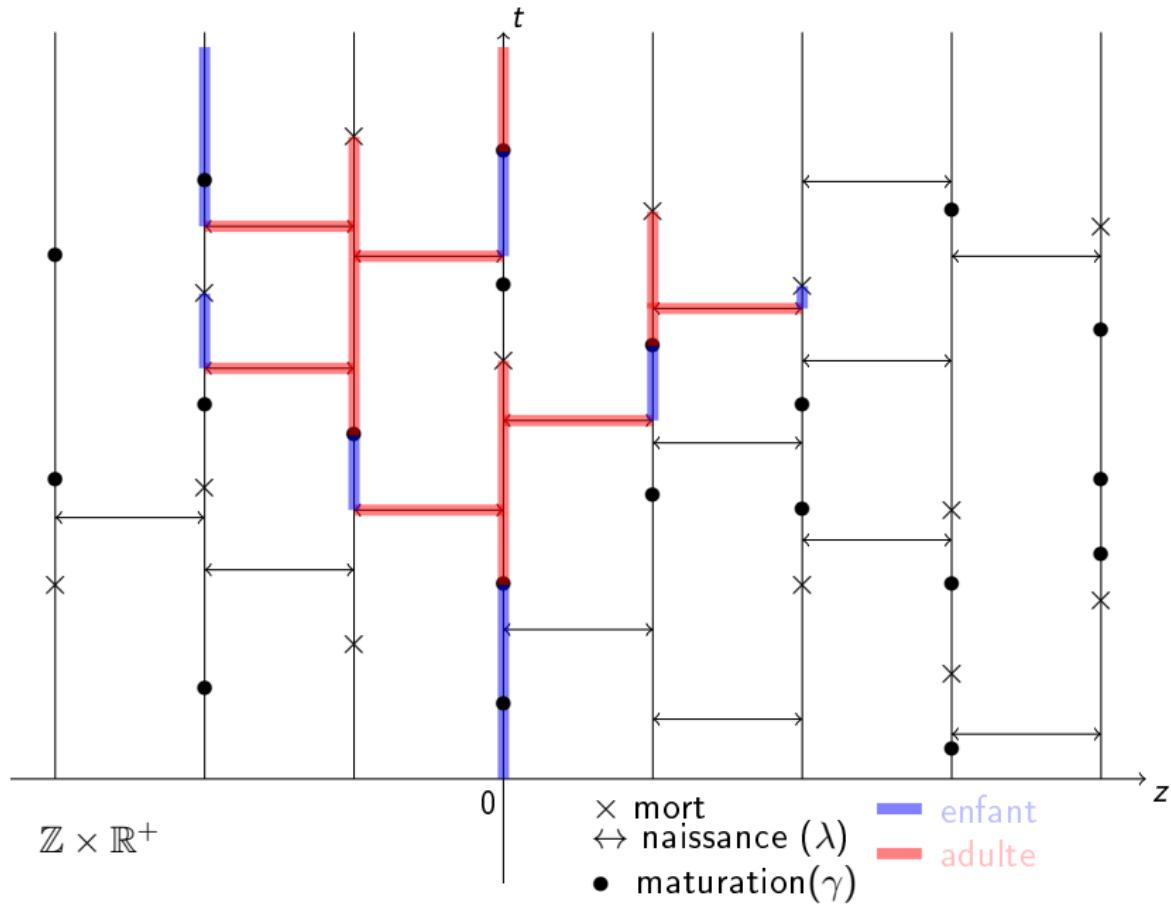


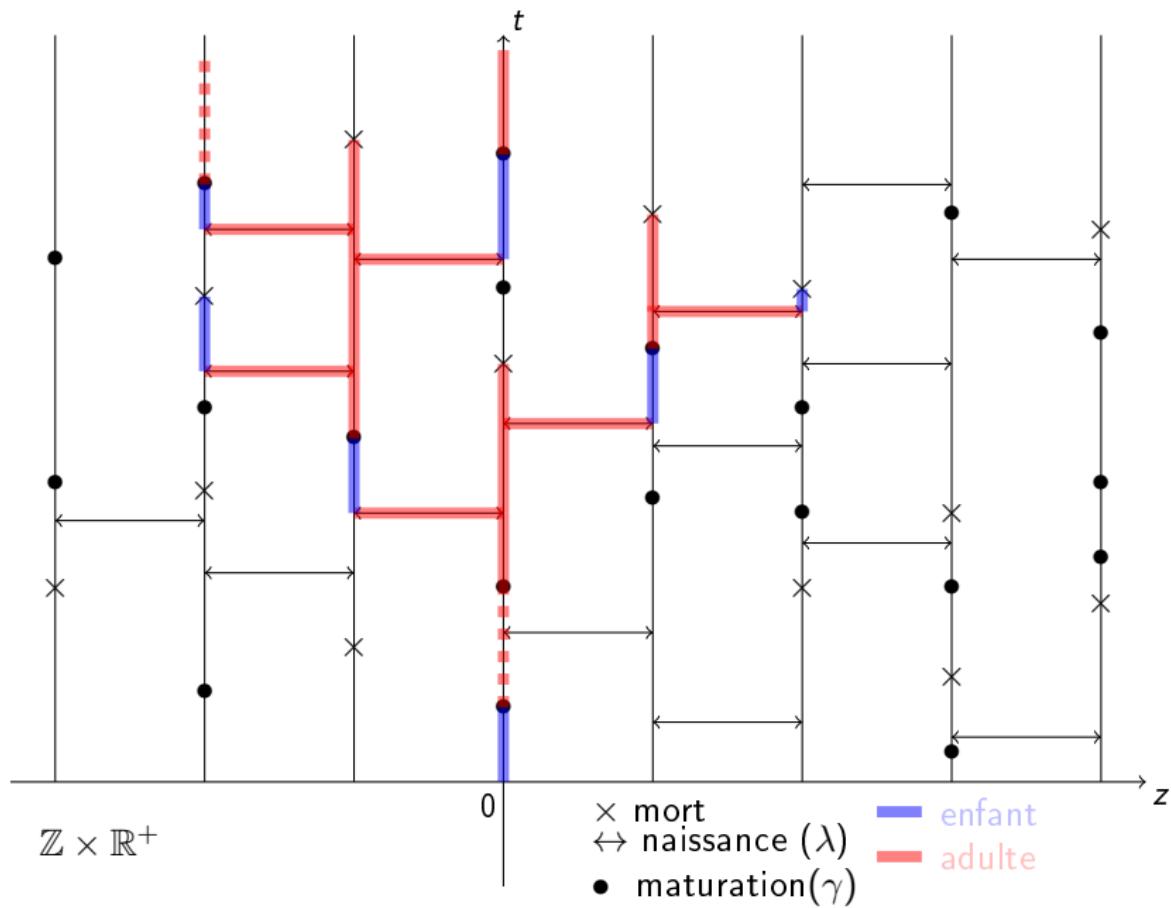


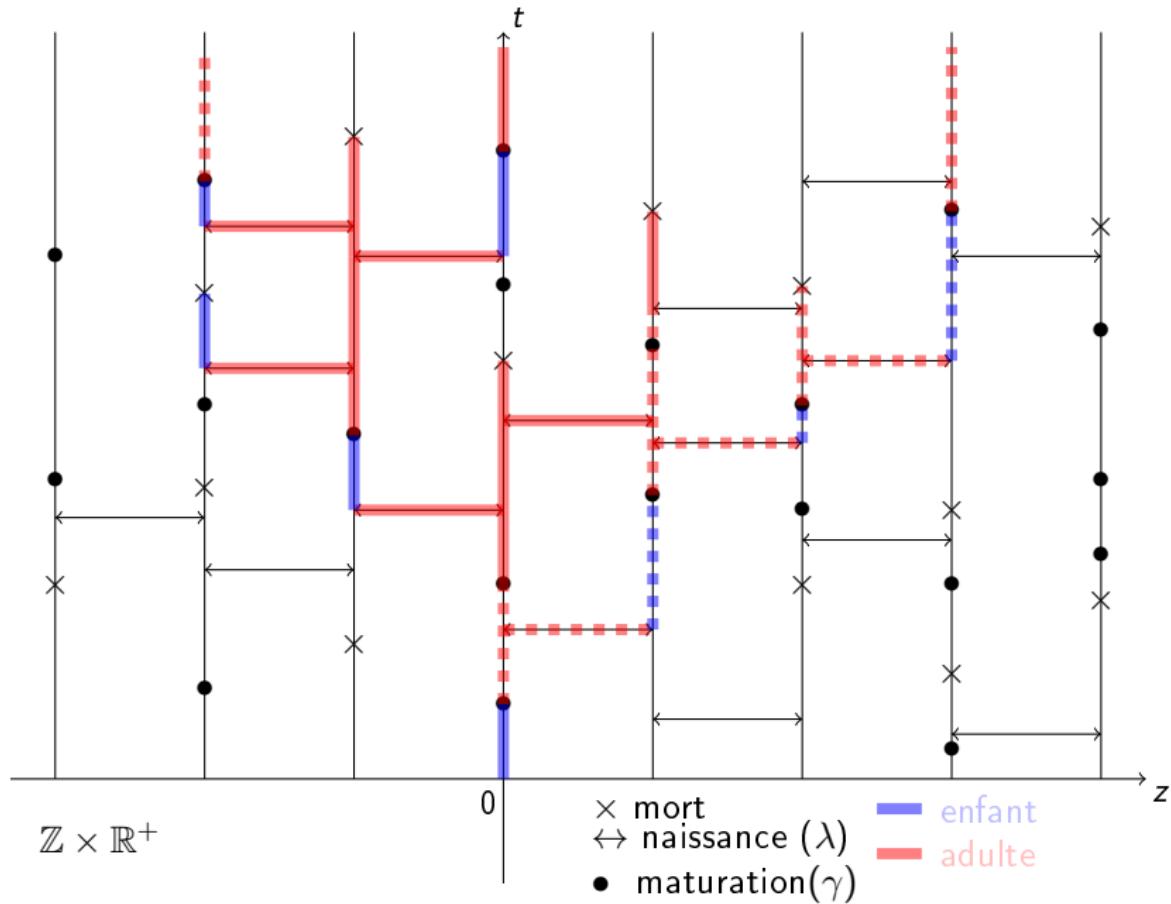


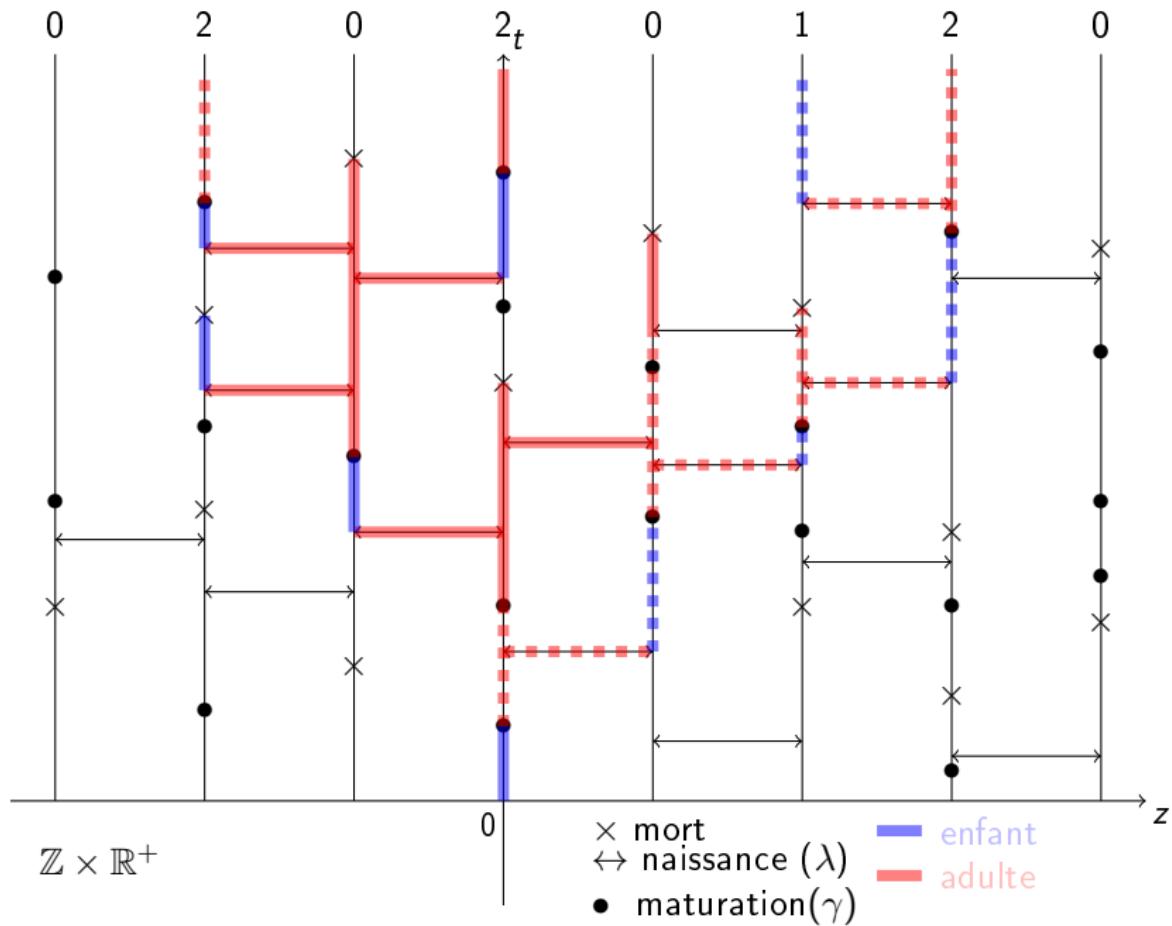


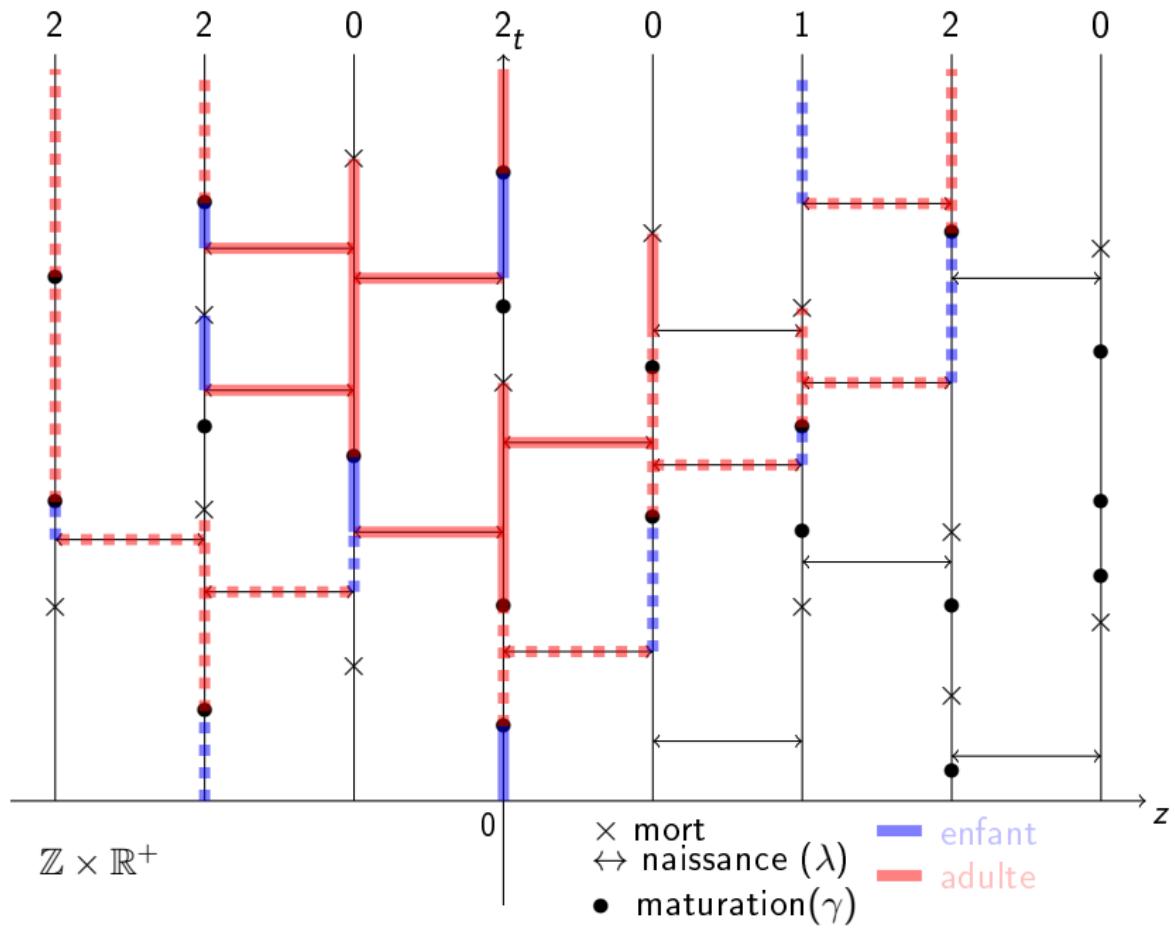


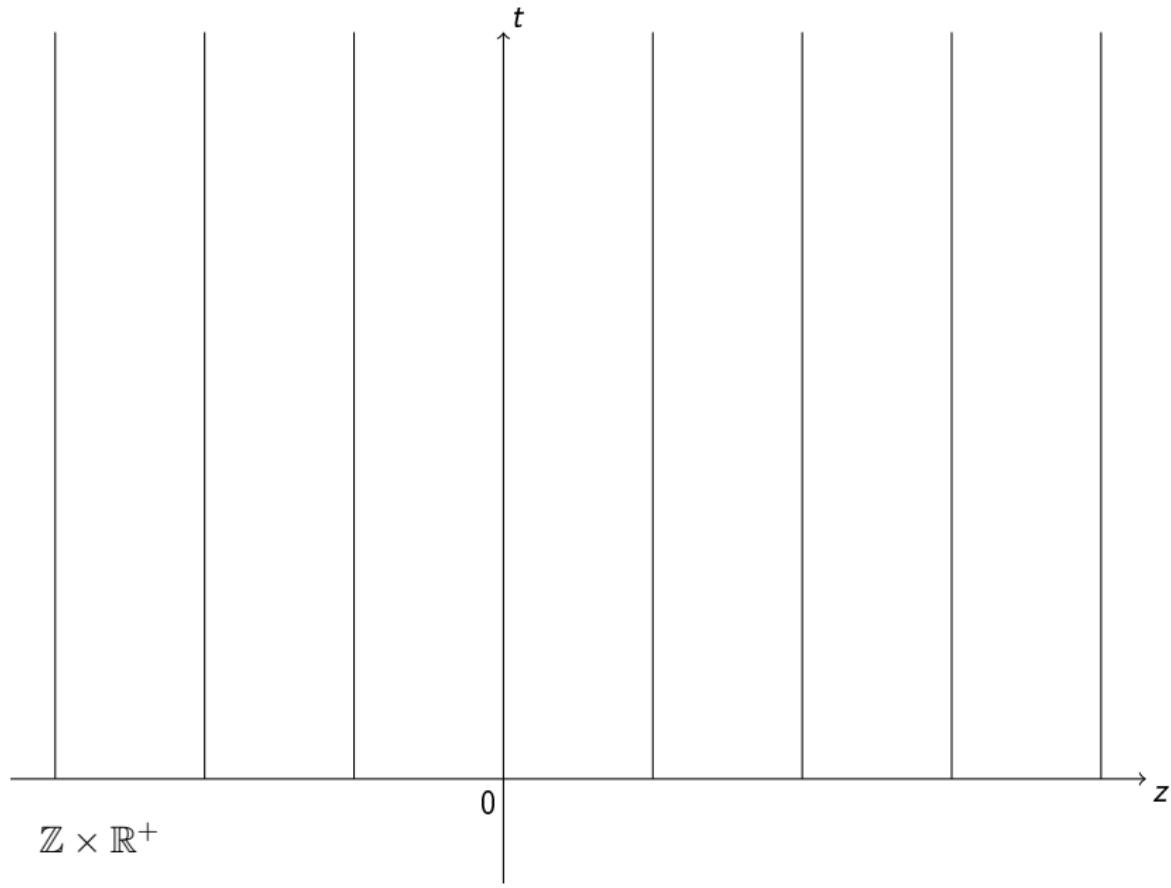


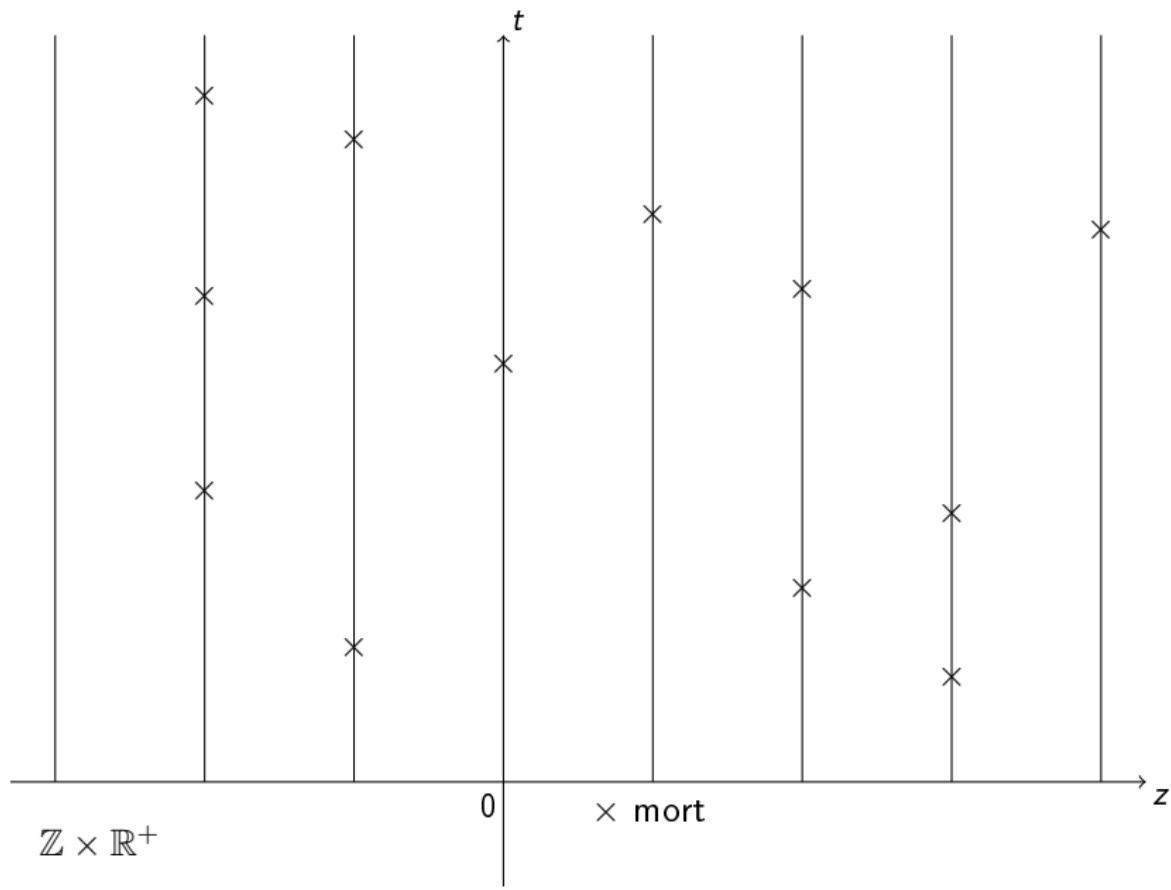


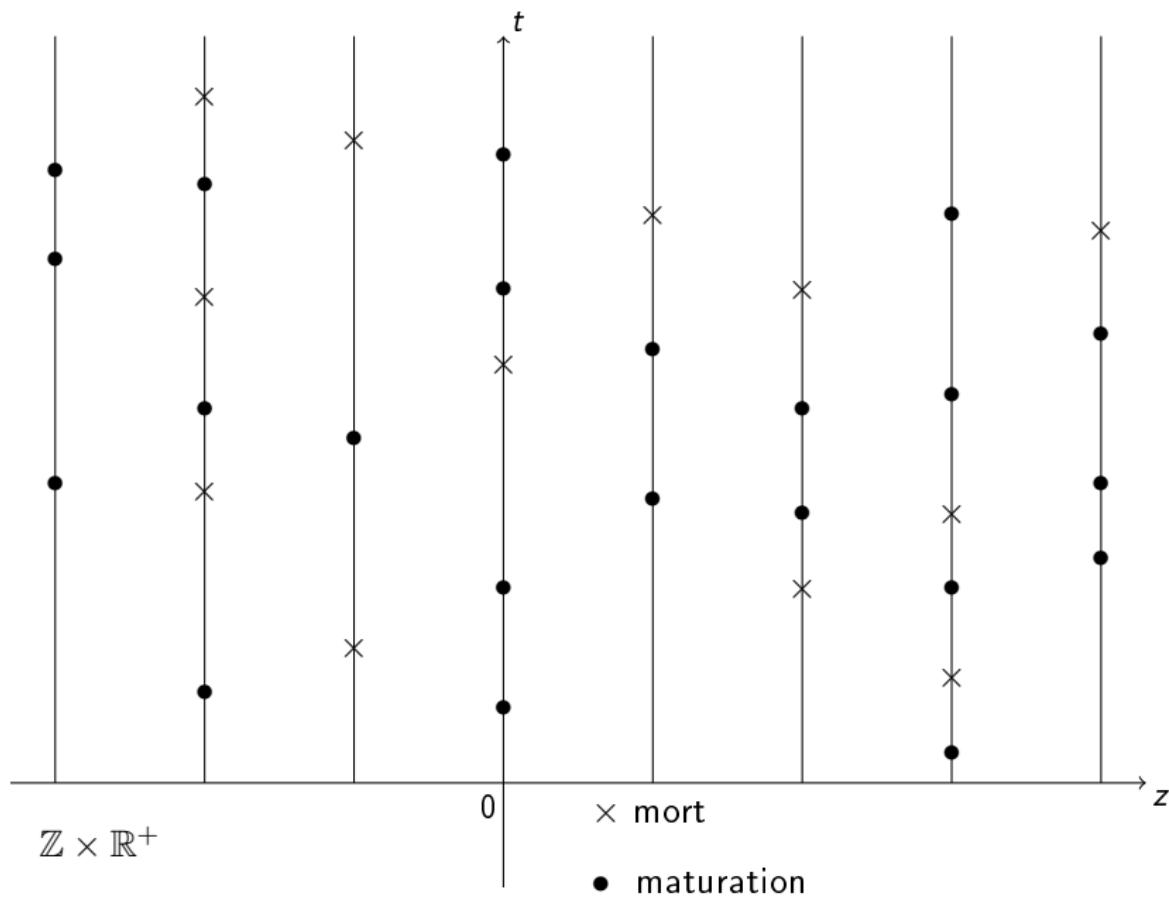


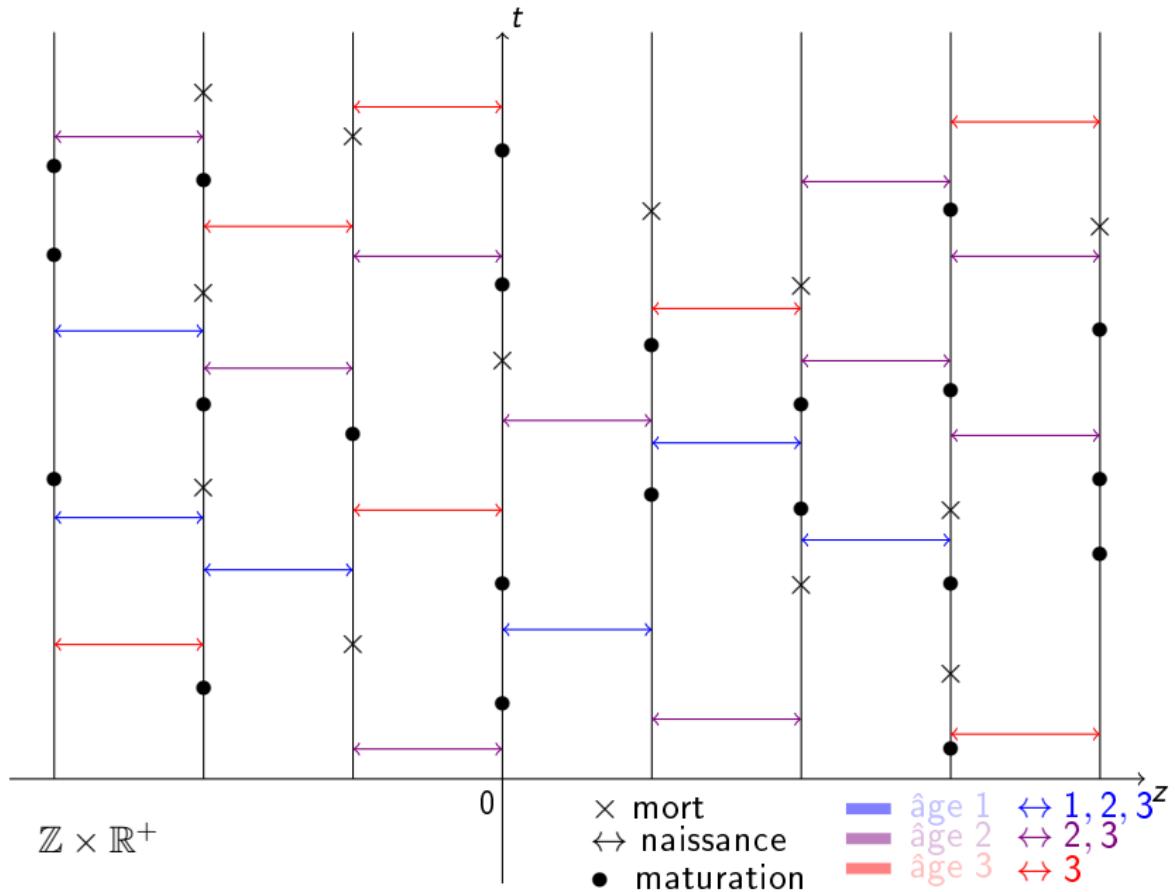


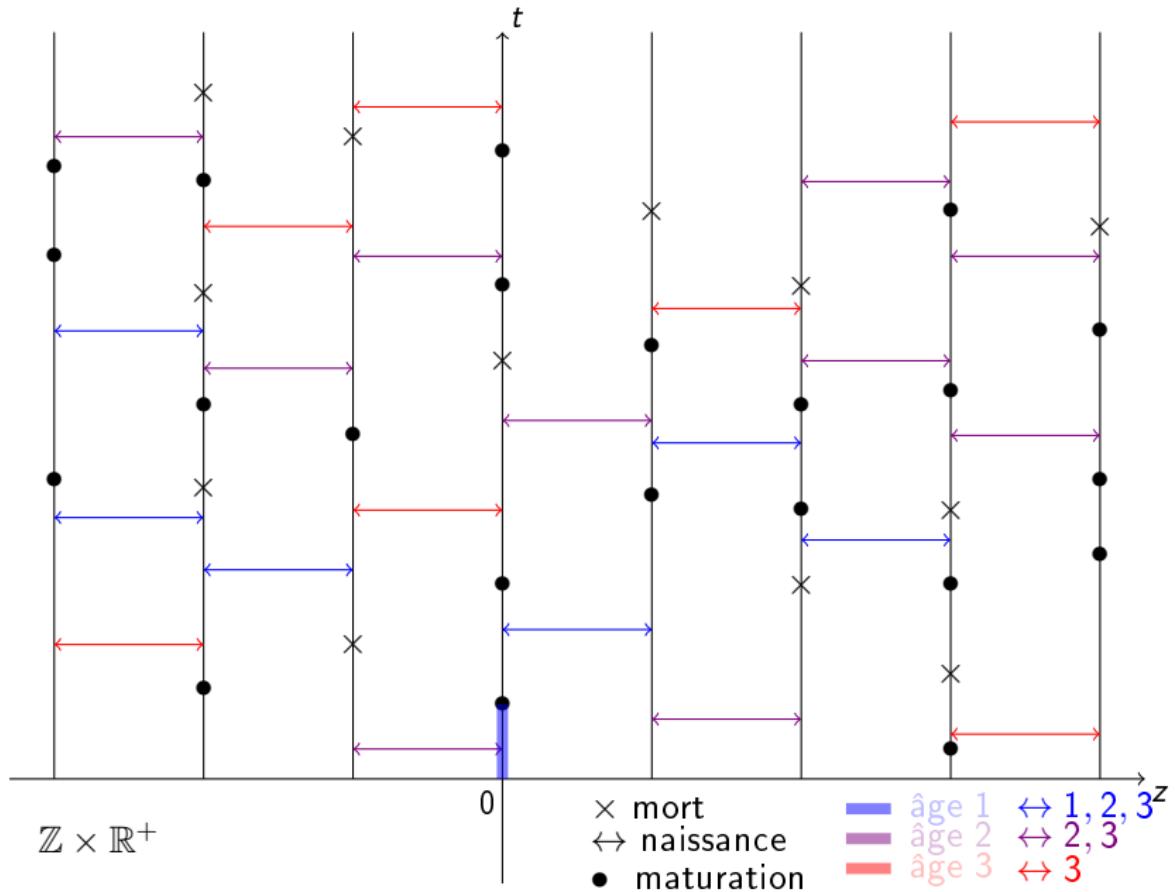


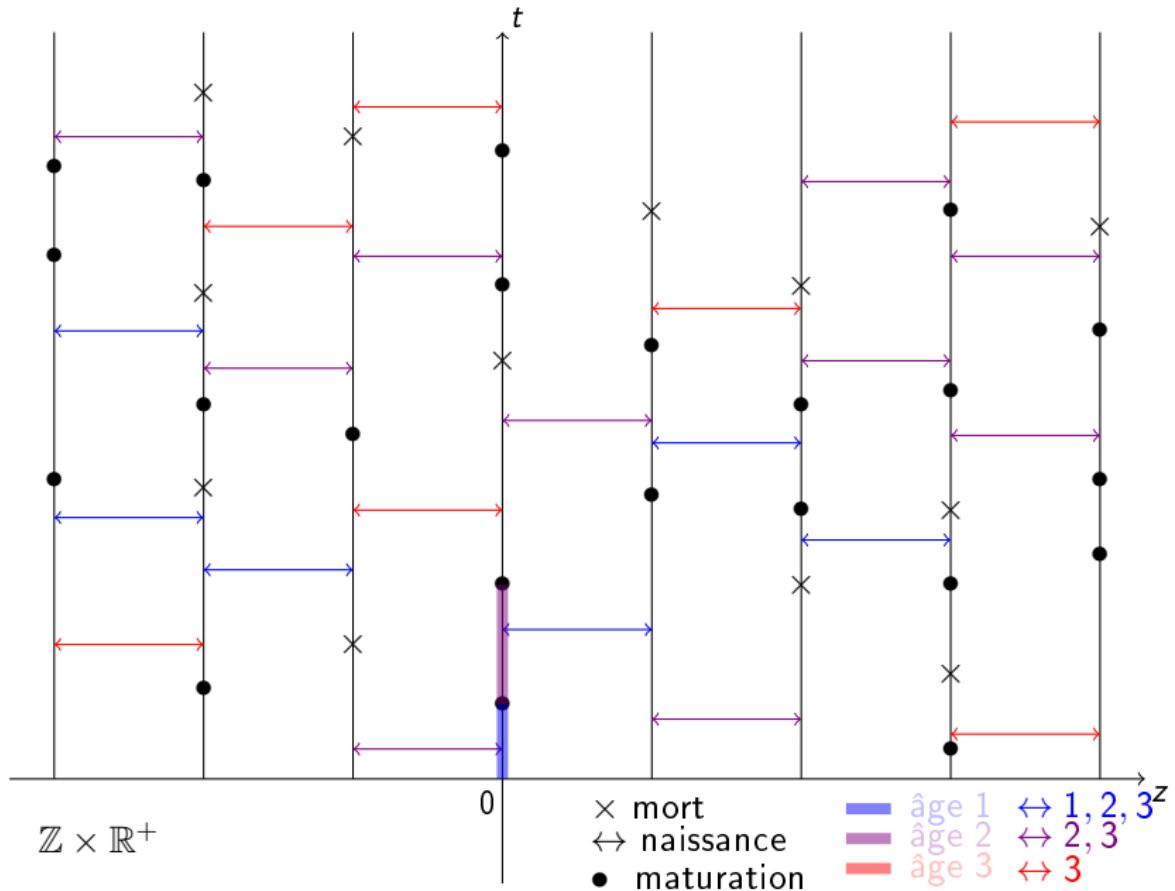


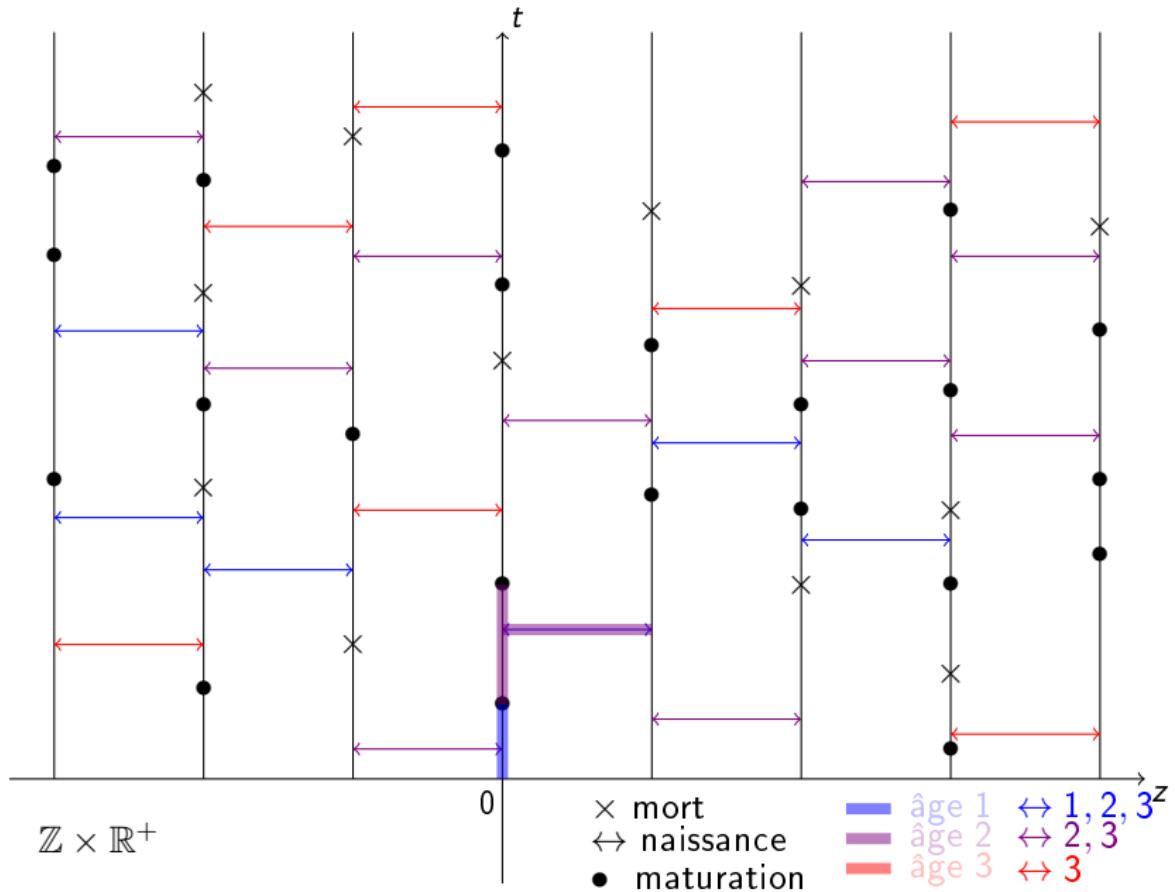


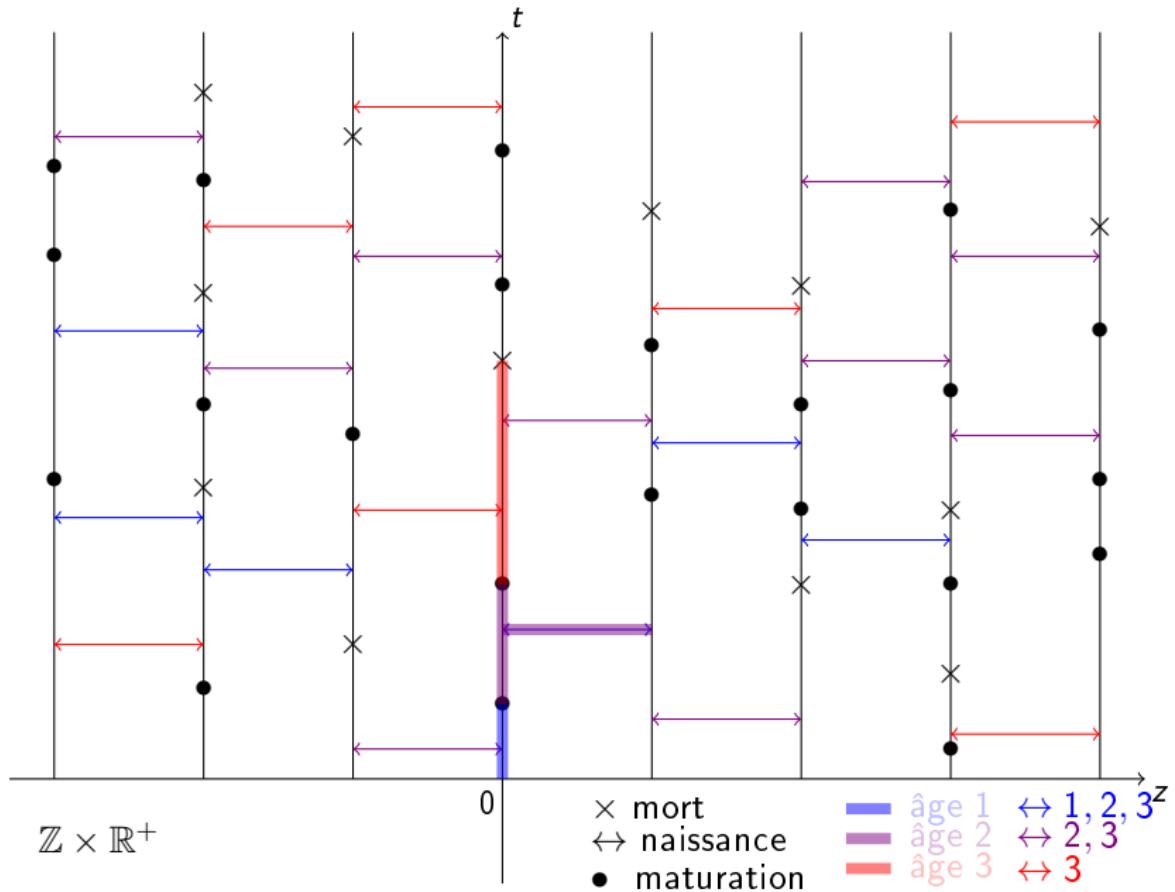


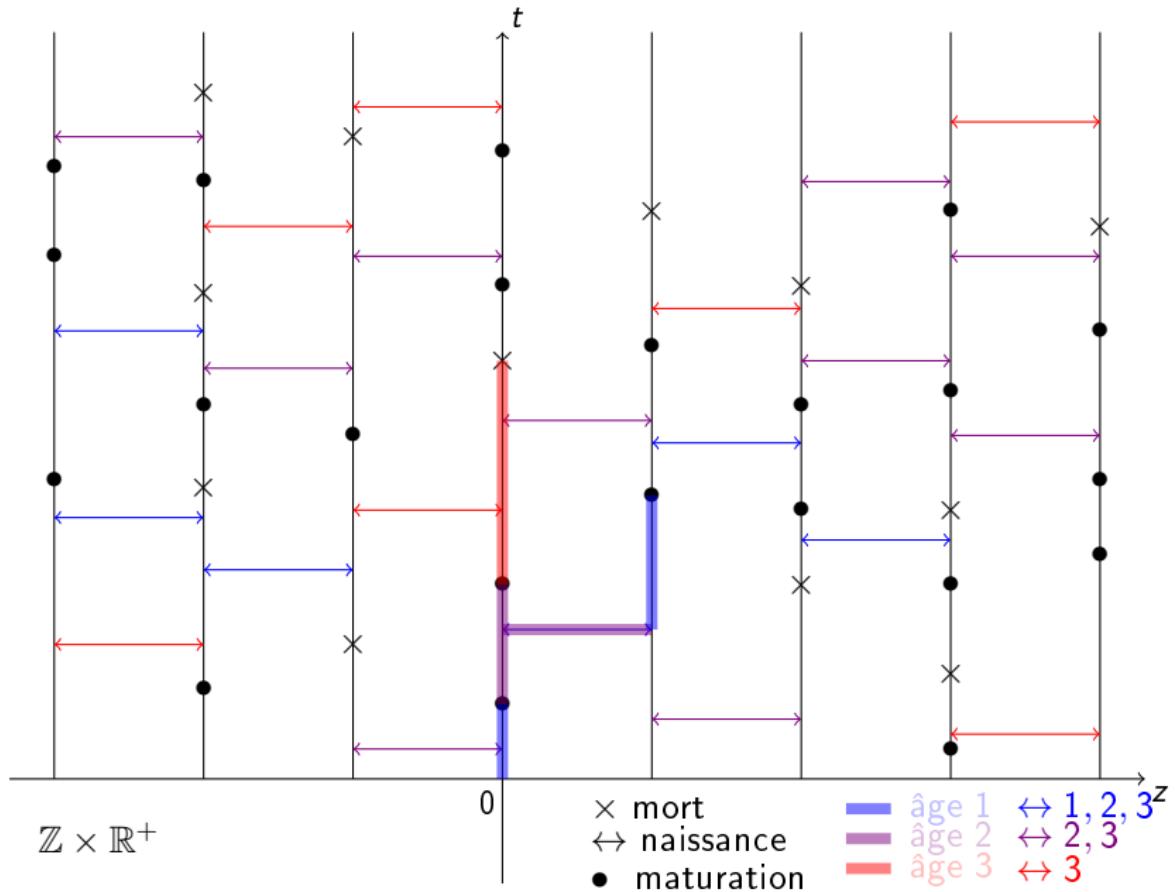


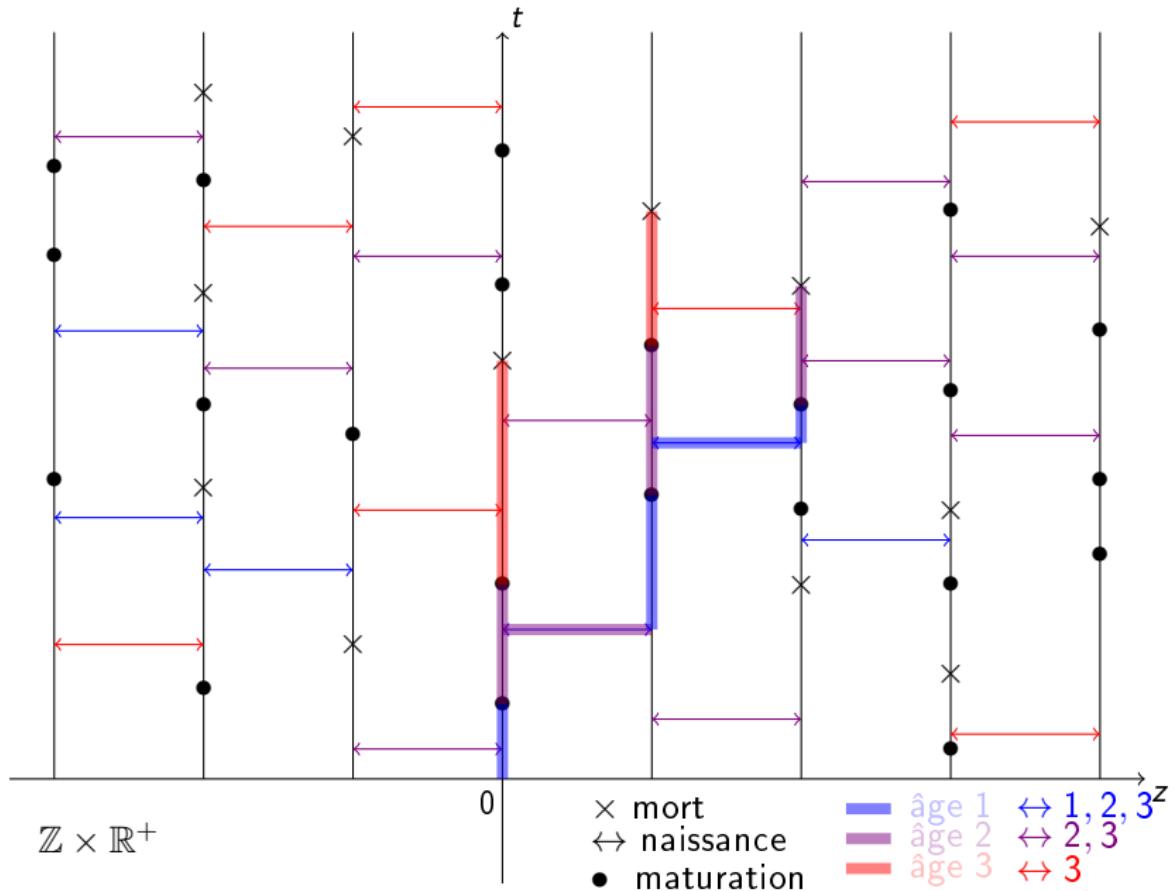


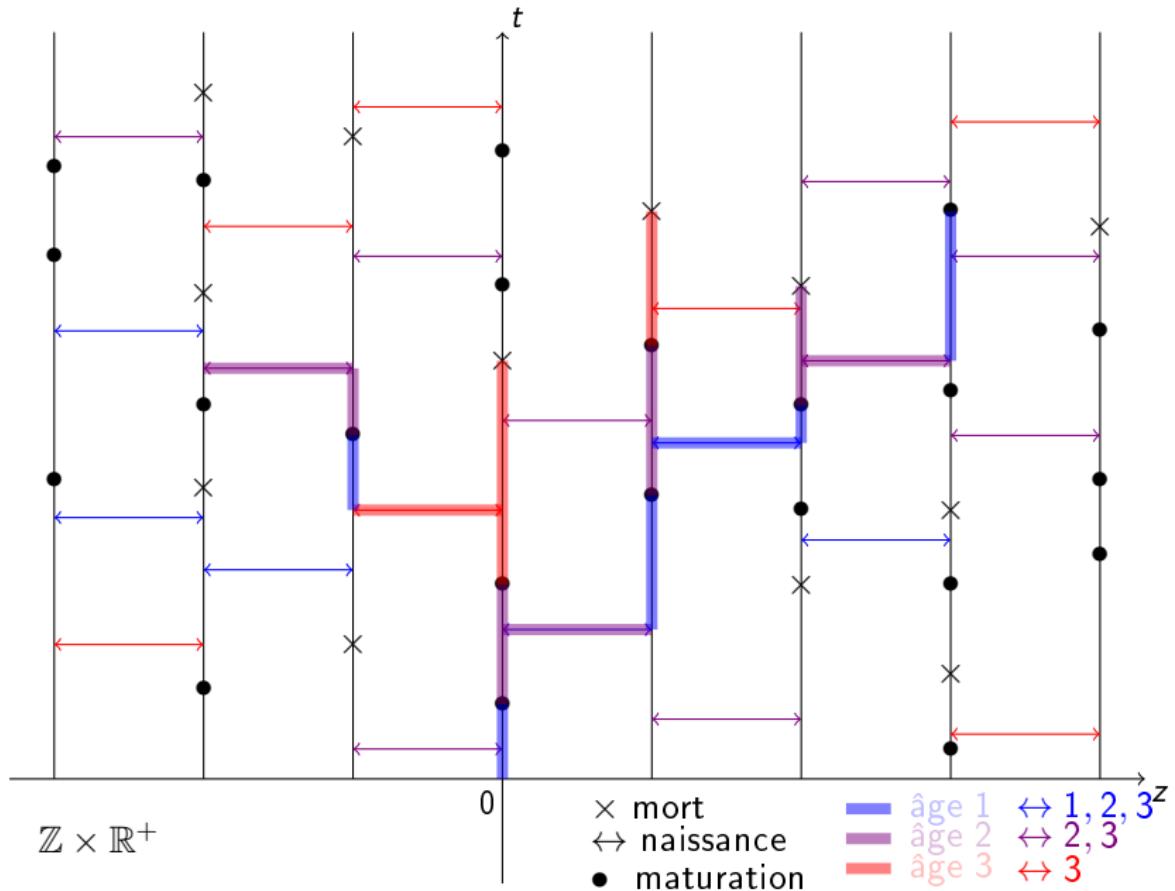


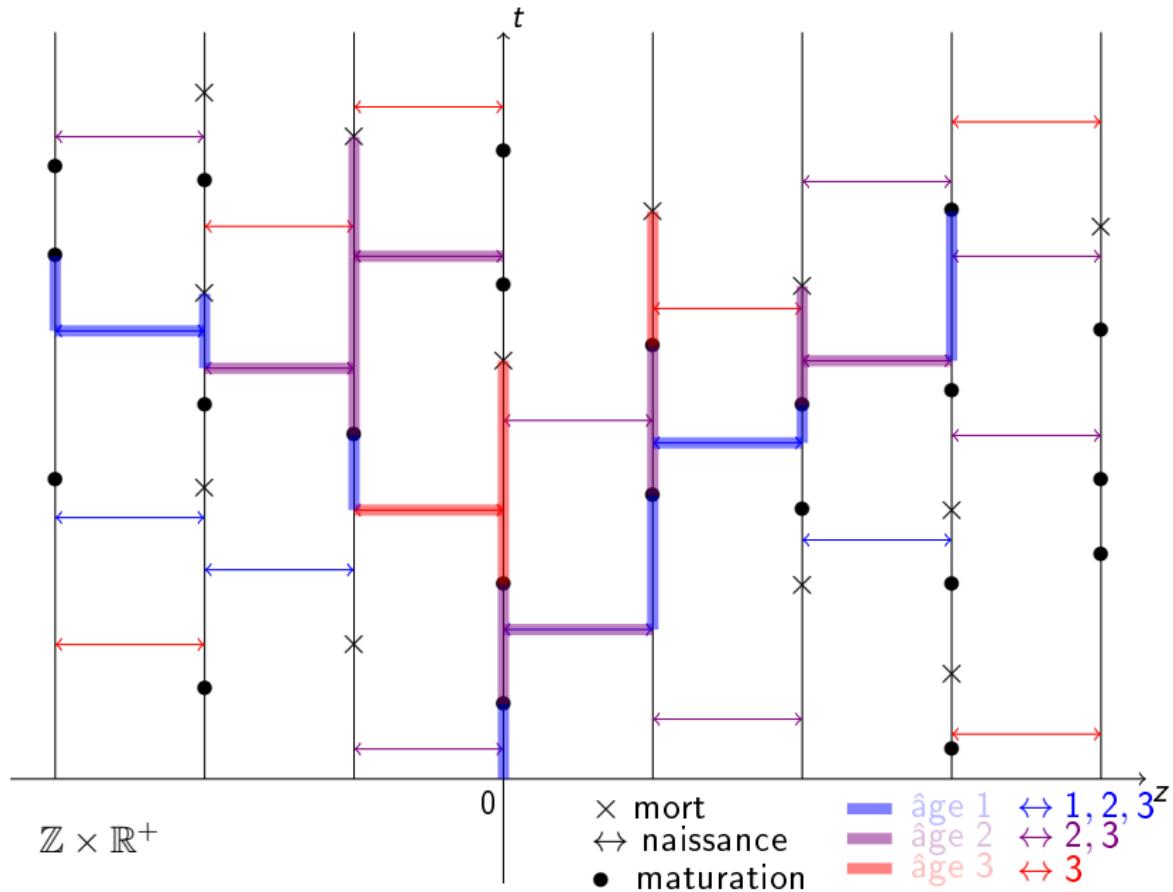


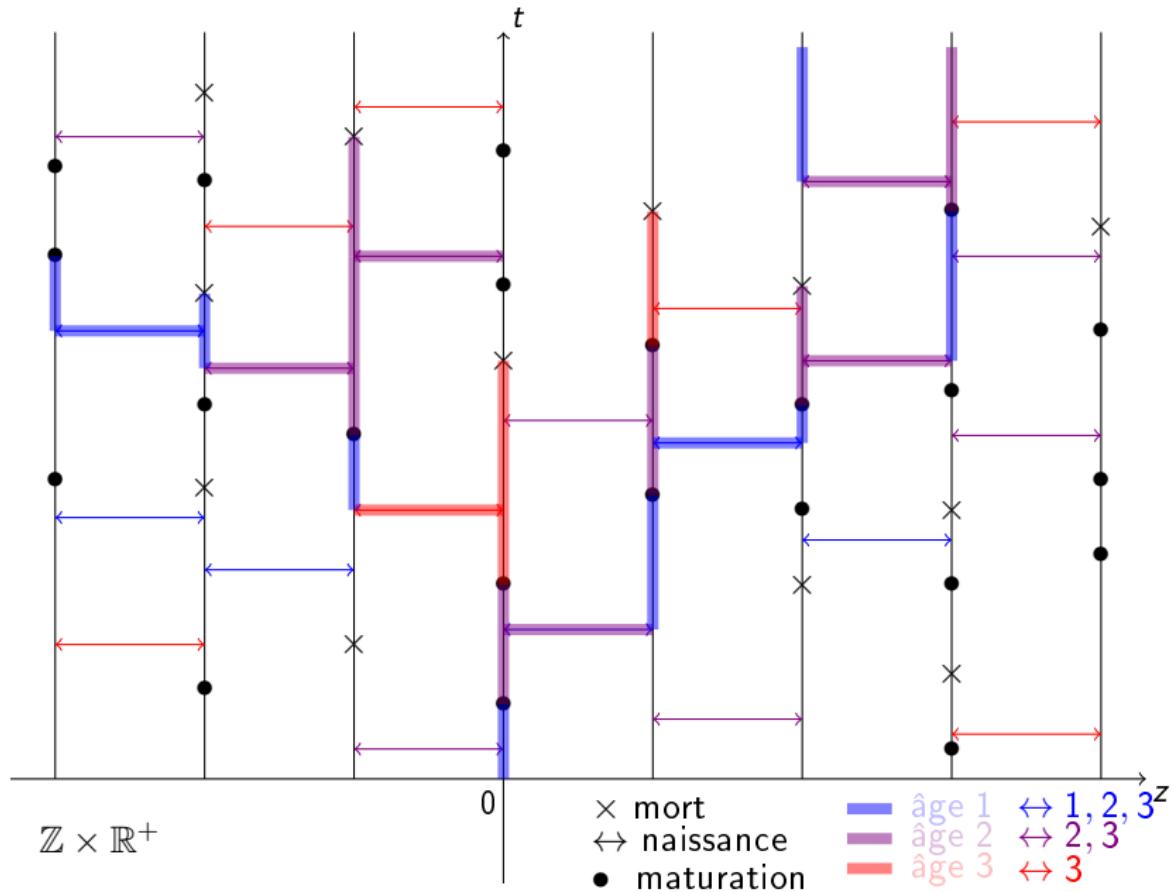


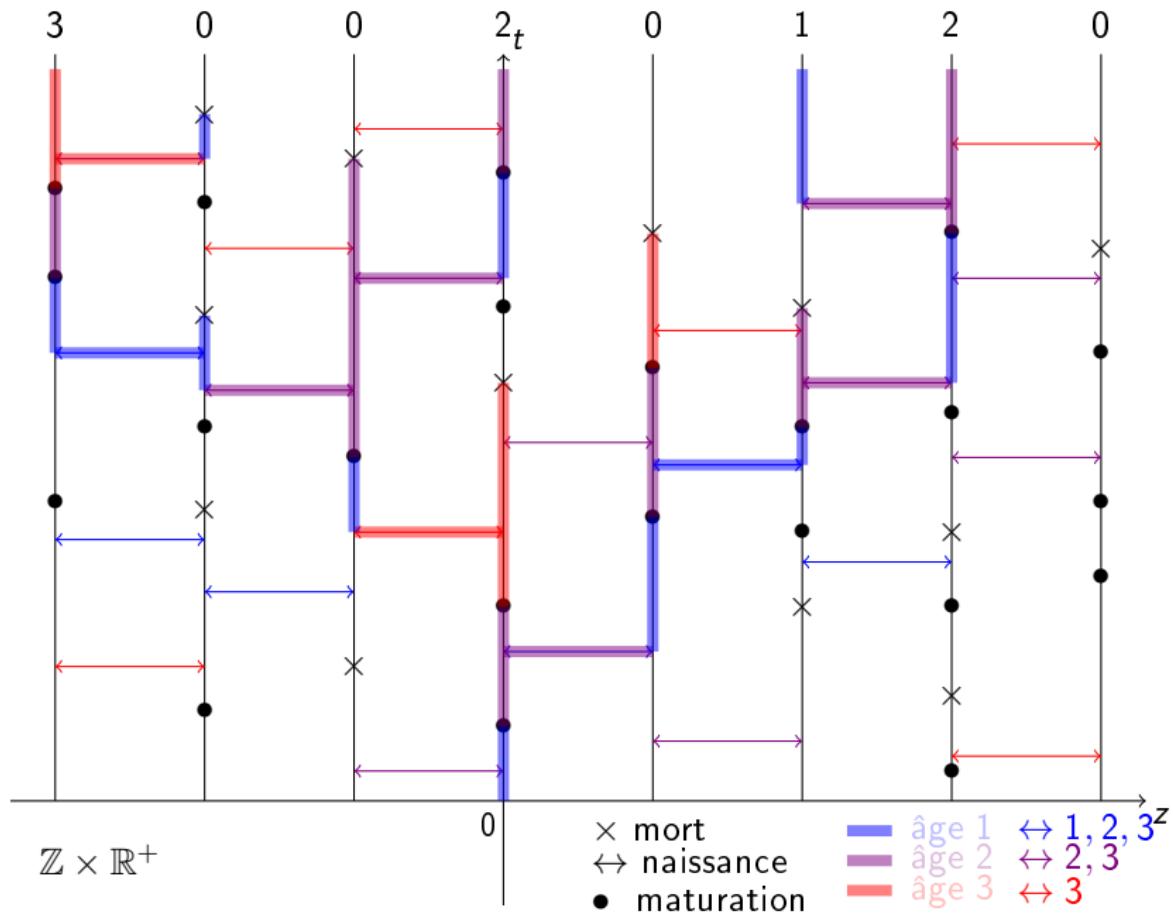


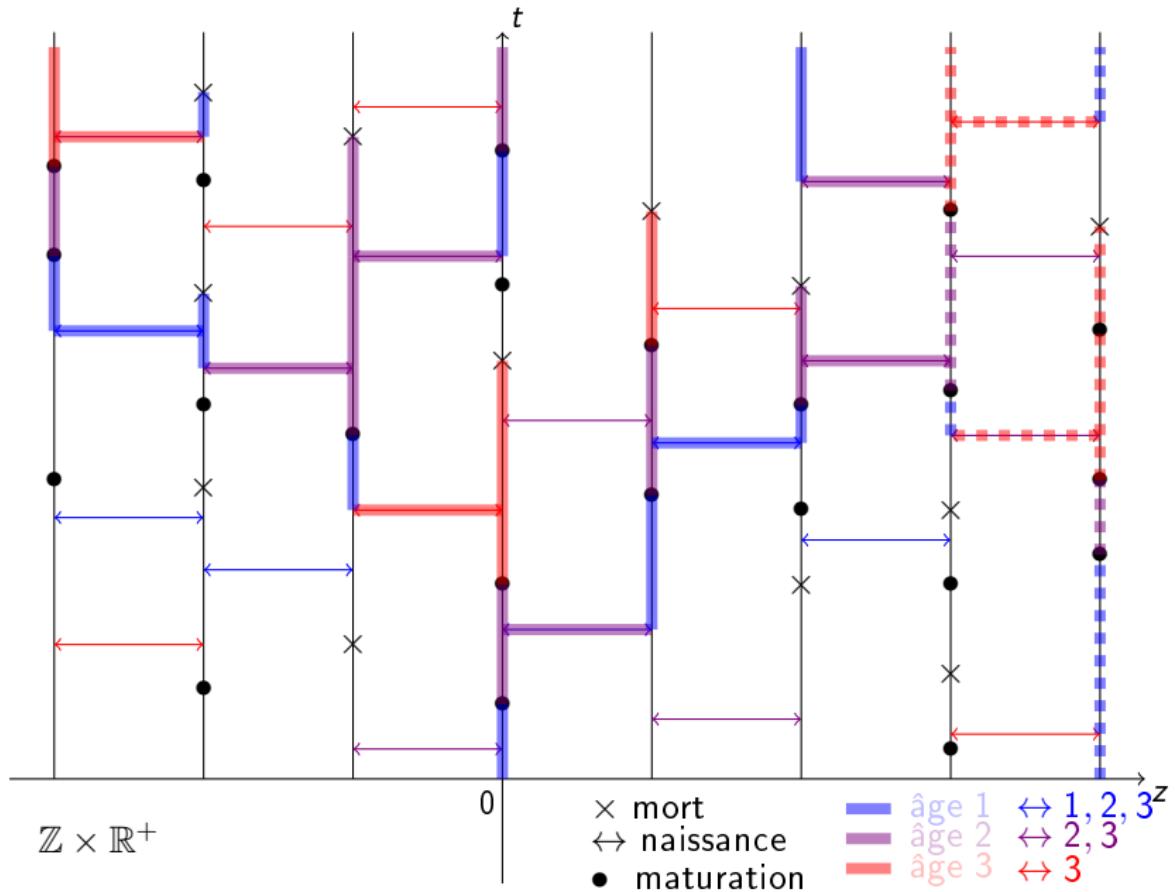


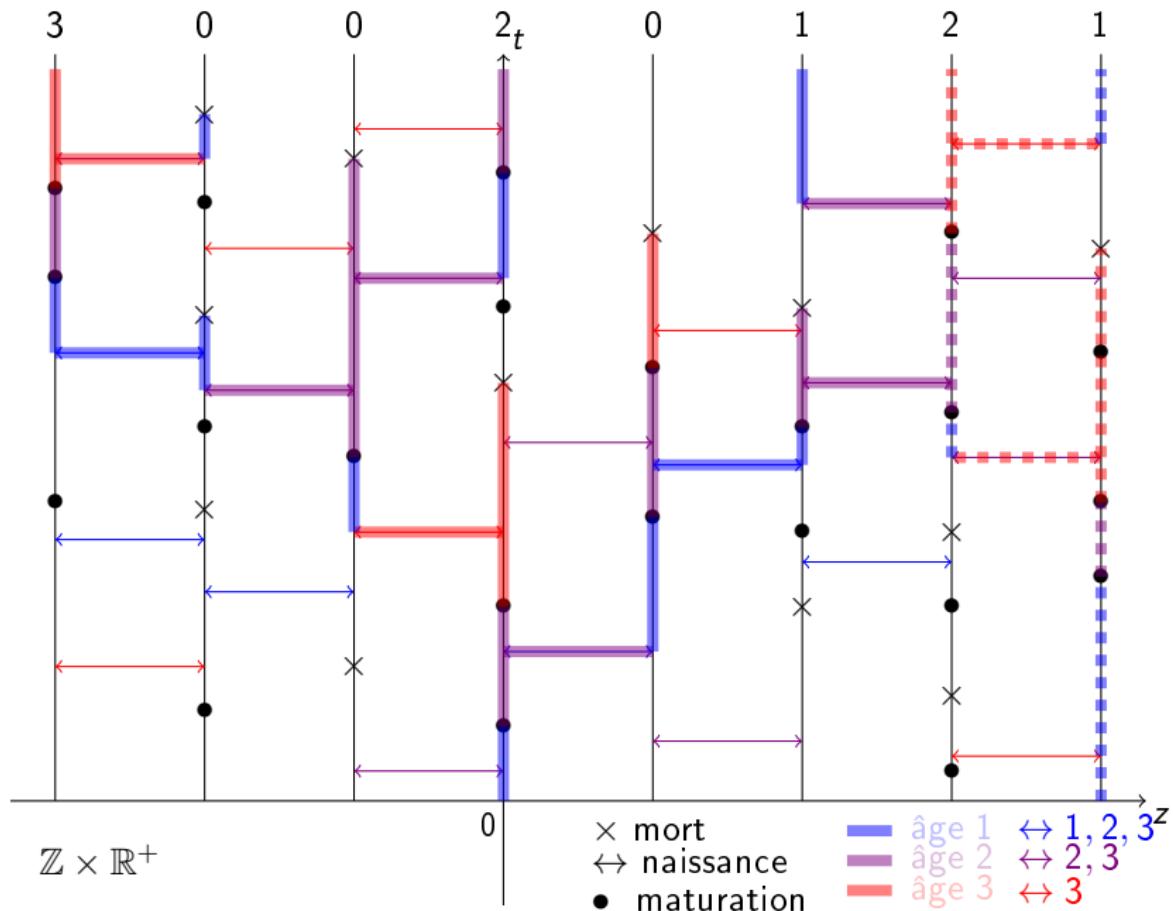












Pour $t \geq 0$ on note :

$$A_t^f = \text{supp } \xi_t^f = \{x \in \mathbb{Z}^d; \xi_t^f(x) \neq 0\},$$

= l'ensemble des points vivants au temps t .

Premières propriétés

Soient $f, g : \mathbb{Z}^d \rightarrow \mathbb{N}$ et $t > 0$.

- Le PCV est **attractif** i.e $f \leq g \implies \xi_t^f \leq \xi_t^g$ et $A_t^f \leq A_t^g$;
- Le PCV est **additif** i.e $\xi_t^{f \vee g} = \xi_t^f \vee \xi_t^g$;
- Le PCV est **monotone** par rapport à ses paramètres :
 - croissant par rapport aux paramètres de naissance et maturation.

But : Montrer un **théorème de forme asymptotique** pour $\bigcup_{s \leq t} A_s$.

Survie du processus de contact

Définition

On dit qu'il y a **survie** si $\mathbb{P}(\forall t, \xi_t^{\{0\}} \not\equiv 0) > 0$.
extinction si $\mathbb{P}(\forall t, \xi_t^{\{0\}} \not\equiv 0) = 0$.

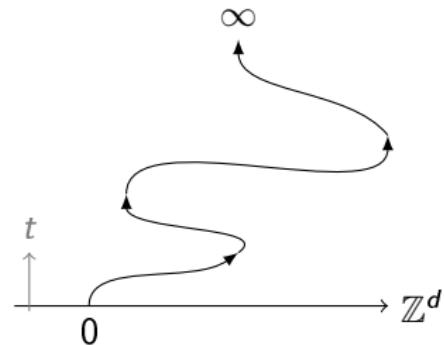
Valeur critique pour le PC : $\lambda_c(\mathbb{Z}^d)$

Survie du processus de contact

Définition

On dit qu'il y a **survie** si $\mathbb{P}(\forall t, \xi_t^{\{0\}} \geq 0) > 0$.
extinction si $\mathbb{P}(\forall t, \xi_t^{\{0\}} \geq 0) = 0$.

Valeur critique pour le PC : $\lambda_c(\mathbb{Z}^d)$

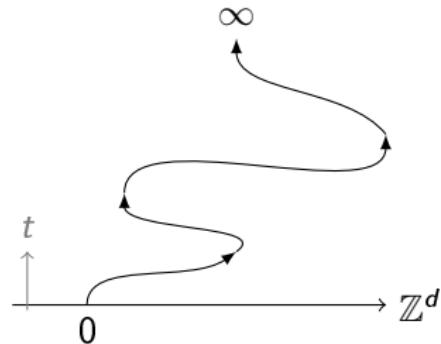


Survie du processus de contact

Définition

On dit qu'il y a **survie** si $\mathbb{P}(\forall t, \xi_t^{\{0\}} \geq 0) > 0$.
extinction si $\mathbb{P}(\forall t, \xi_t^{\{0\}} \geq 0) = 0$.

Valeur critique pour le PC : $\lambda_c(\mathbb{Z}^d)$



Transition de phase [Harris, 74]

Il existe une valeur critique $\lambda_c \in]0, +\infty[$ tel que :

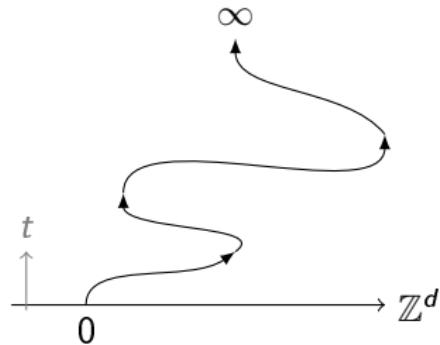
- si $\lambda < \lambda_c$, extinction,
- si $\lambda > \lambda_c$, survie.

Survie du processus de contact

Définition

On dit qu'il y a **survie** si $\mathbb{P}(\forall t, \xi_t^{\{0\}} \geq 0) > 0$.
extinction si $\mathbb{P}(\forall t, \xi_t^{\{0\}} \geq 0) = 0$.

Valeur critique pour le PC : $\lambda_c(\mathbb{Z}^d)$



Transition de phase [Harris, 74]

Il existe une valeur critique $\lambda_c \in]0, +\infty[$ tel que :

- si $\lambda < \lambda_c$, extinction,
- si $\lambda > \lambda_c$, survie.

Au point critique ? [Bezuidenhout et Grimmett, 91]

$$\lambda = \lambda_c, \text{ extinction.}$$

Krone définit une quantité similaire :

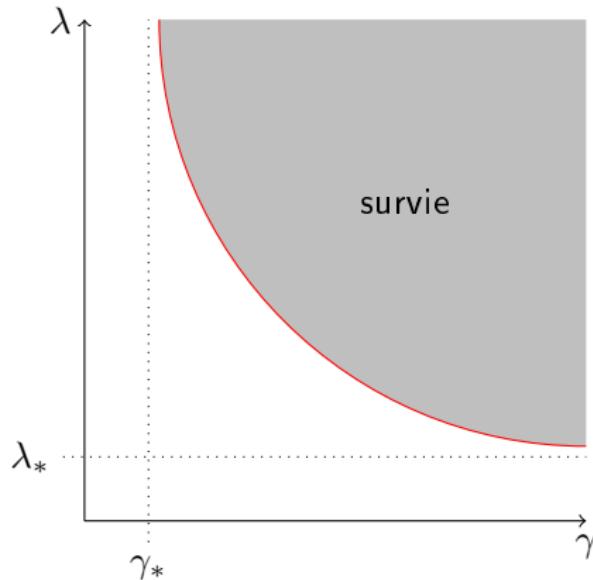
$$\lambda_c(\gamma) = \inf \left\{ \lambda : \mathbb{P}_{\lambda, \gamma} \left(\forall t > 0, \xi_t^{\{0(2)\}} \neq \emptyset \right) > 0 \right\}.$$

0(2) : le site 0 dans l'état adulte.

Krone définit une quantité similaire :

$$\lambda_c(\gamma) = \inf \left\{ \lambda : \mathbb{P}_{\lambda, \gamma} \left(\forall t > 0, \xi_t^{\{0(2)\}} \neq \emptyset \right) > 0 \right\}.$$

$0(2)$: le site 0 dans l'état adulte.



$\lambda_* = \lambda_c(PC)$. $\gamma_* > 0$ pour $d = 1$ par Krone (1999) et $d \geq 1$ par Foxall (2014).

un Théorème de Forme Asymptotique ?

- Un processus avec de “bonnes propriétés”

un Théorème de Forme Asymptotique ?

- Un processus avec de “bonnes propriétés” → PC, PC de Krone, mon PCV.

un Théorème de Forme Asymptotique ?

- Un processus avec de “bonnes propriétés” → PC, PC de Krone, mon PCV.
- Une “quantité d’interêt” H_t qui ne fait qu’augmenter

un Théorème de Forme Asymptotique ?

- Un processus avec de “bonnes propriétés” → PC, PC de Krone, mon PCV.
- Une “quantité d’interêt” H_t qui ne fait qu’augmenter → les points qui ont été vivants avant t

un Théorème de Forme Asymptotique ?

- Un processus avec de “bonnes propriétés” → PC, PC de Krone, mon PCV.
- Une “quantité d’interêt” H_t qui ne fait qu’augmenter → les points qui ont été vivants avant t
- Un contrôle de la croissance de cette quantité.

un Théorème de Forme Asymptotique ?

- Un processus avec de “bonnes propriétés” → PC, PC de Krone, mon PCV.
- Une “quantité d’interêt” H_t qui ne fait qu’augmenter → les points qui ont été vivants avant t
- Un contrôle de la croissance de cette quantité.

Théorème

Il existe une norme μ sur \mathbb{R}^d telle que pour tout $\epsilon > 0$, presque sûrement,

$$\forall t > 0, (1 - \epsilon)B_\mu \subset \frac{\tilde{H}_t}{t} \subset (1 + \epsilon)B_\mu,$$

avec B_μ la boule unité de μ .

un Théorème de Forme Asymptotique...

Soient λ, γ tels que $\mathbb{P}_{\lambda, \gamma} \left(\forall t > 0, \xi_t^{\delta_0} \not\equiv 0 \right) > 0$.

On se place sous $\overline{\mathbb{P}}_{\lambda, \gamma} \left(\bullet \mid \forall t > 0, \xi_t^{\delta_0} \not\equiv 0 \right)$.

un Théorème de Forme Asymptotique...

Soient λ, γ tels que $\mathbb{P}_{\lambda, \gamma} \left(\forall t > 0, \xi_t^{\delta_0} \not\equiv 0 \right) > 0$.

On se place sous $\bar{\mathbb{P}}_{\lambda, \gamma} \left(\bullet \mid \forall t > 0, \xi_t^{\delta_0} \not\equiv 0 \right)$.

Théorème de Forme Asymptotique pour le PCV

Il existe une norme μ sur \mathbb{R}^d telle que pour tout $\epsilon > 0$, $\bar{\mathbb{P}}$ -presque sûrement,

$$\forall t > 0, (1 - \epsilon)B_\mu \subset \frac{\tilde{H}_t^{\delta_0}}{t} \subset (1 + \epsilon)B_\mu,$$

avec $\tilde{H}_t^{\delta_0} = \cup_{s \leq t} A_s^{\delta_0} + [0, 1]^d$ et B_μ la boule unité de μ .

\tilde{H}_t est (presque) l'ensemble des points nés avant t .

un Théorème de Forme Asymptotique...

Soient λ, γ tels que $\mathbb{P}_{\lambda, \gamma} \left(\forall t > 0, \xi_t^{\delta_0} \not\equiv 0 \right) > 0$.

On se place sous $\bar{\mathbb{P}}_{\lambda, \gamma} \left(\bullet \mid \forall t > 0, \xi_t^{\delta_0} \not\equiv 0 \right)$.

Théorème de Forme Asymptotique pour le PCV

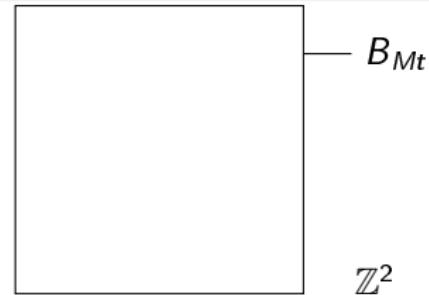
Il existe une norme μ sur \mathbb{R}^d telle que pour tout $\epsilon > 0$, $\bar{\mathbb{P}}$ -presque sûrement,

$$\forall t > 0, (1 - \epsilon)B_\mu \subset \frac{\tilde{H}_t^{\delta_0}}{t} \subset (1 + \epsilon)B_\mu,$$

avec $\tilde{H}_t^{\delta_0} = \cup_{s \leq t} A_s^{\delta_0} + [0, 1]^d$ et B_μ la boule unité de μ .

\tilde{H}_t est (presque) l'ensemble des points nés avant t .

- ➊ Croissance au plus linéaire



un Théorème de Forme Asymptotique...

Soient λ, γ tels que $\mathbb{P}_{\lambda, \gamma} \left(\forall t > 0, \xi_t^{\delta_0} \not\equiv 0 \right) > 0$.

On se place sous $\bar{\mathbb{P}}_{\lambda, \gamma} \left(\bullet \mid \forall t > 0, \xi_t^{\delta_0} \not\equiv 0 \right)$.

Théorème de Forme Asymptotique pour le PCV

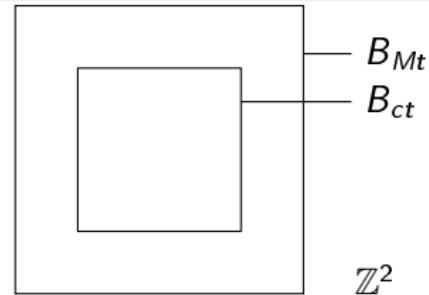
Il existe une norme μ sur \mathbb{R}^d telle que pour tout $\epsilon > 0$, $\bar{\mathbb{P}}$ -presque sûrement,

$$\forall t > 0, (1 - \epsilon)B_\mu \subset \frac{\tilde{H}_t^{\delta_0}}{t} \subset (1 + \epsilon)B_\mu,$$

avec $\tilde{H}_t^{\delta_0} = \cup_{s \leq t} A_s^{\delta_0} + [0, 1]^d$ et B_μ la boule unité de μ .

\tilde{H}_t est (presque) l'ensemble des points nés avant t .

- ① Croissance au plus linéaire
- ② Croissance au moins linéaire



un Théorème de Forme Asymptotique...

Soient λ, γ tels que $\mathbb{P}_{\lambda, \gamma} \left(\forall t > 0, \xi_t^{\delta_0} \not\equiv 0 \right) > 0$.

On se place sous $\bar{\mathbb{P}}_{\lambda, \gamma} \left(\bullet \mid \forall t > 0, \xi_t^{\delta_0} \not\equiv 0 \right)$.

Théorème de Forme Asymptotique pour le PCV

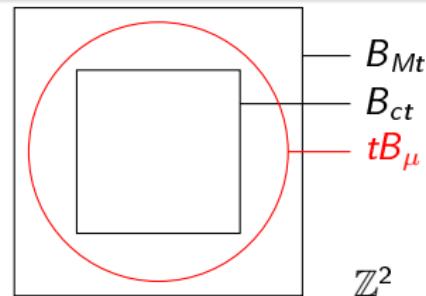
Il existe une norme μ sur \mathbb{R}^d telle que pour tout $\epsilon > 0$, $\bar{\mathbb{P}}$ -presque sûrement,

$$\forall t > 0, (1 - \epsilon)B_\mu \subset \frac{\tilde{H}_t^{\delta_0}}{t} \subset (1 + \epsilon)B_\mu,$$

avec $\tilde{H}_t^{\delta_0} = \cup_{s \leq t} A_s^{\delta_0} + [0, 1]^d$ et B_μ la boule unité de μ .

\tilde{H}_t est (presque) l'ensemble des points nés avant t .

- ① Croissance au plus linéaire
- ② Croissance au moins linéaire
- ③ Croissance exactement linéaire



Croissance exactement linéaire \rightarrow TFA

$t(x) = \inf\{t \geq 0 : \xi_t(x) \neq 0\}$ temps d'atteinte de x .

$$H_t = \{x \in \mathbb{Z}^d : t(x) \leq t\}.$$

Croissance exactement linéaire \rightarrow TFA

$t(x) = \inf\{t \geq 0 : \xi_t(x) \neq 0\}$ temps d'atteinte de x .

$$H_t = \{x \in \mathbb{Z}^d : t(x) \leq t\}.$$

- Soit $x \in \mathbb{Z}^d$. On veut montrer la convergence de $\frac{t(nx)}{n}$ quand $n \rightarrow \infty$.

Croissance exactement linéaire \rightarrow TFA

$$t(x) = \inf\{t \geq 0 : \xi_t(x) \neq 0\} \text{ temps d'atteinte de } x.$$

$$H_t = \{x \in \mathbb{Z}^d : t(x) \leq t\}.$$

- Soit $x \in \mathbb{Z}^d$. On veut montrer la convergence de $\frac{t(nx)}{n}$ quand $n \rightarrow \infty$.
- Théorème ergodique sous additif (ou presque) de Kingman :

$$t((n+p)x) \leq t(nx) + t(px) \circ \text{translation spatio-temporelle.}$$

Croissance exactement linéaire \rightarrow TFA

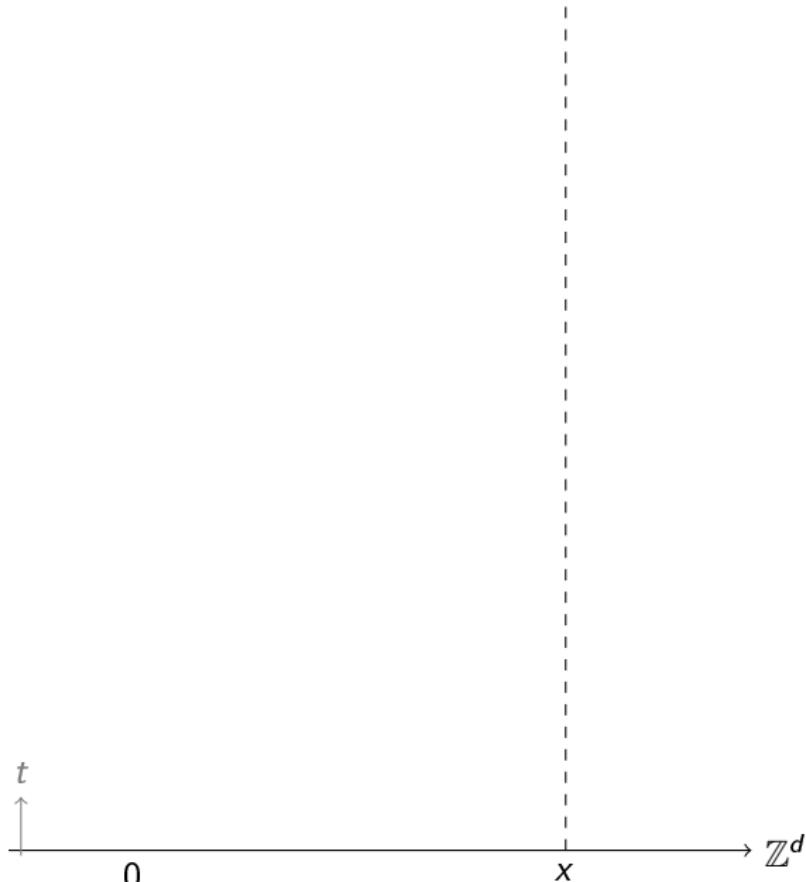
$t(x) = \inf\{t \geq 0 : \xi_t(x) \neq 0\}$ temps d'atteinte de x .

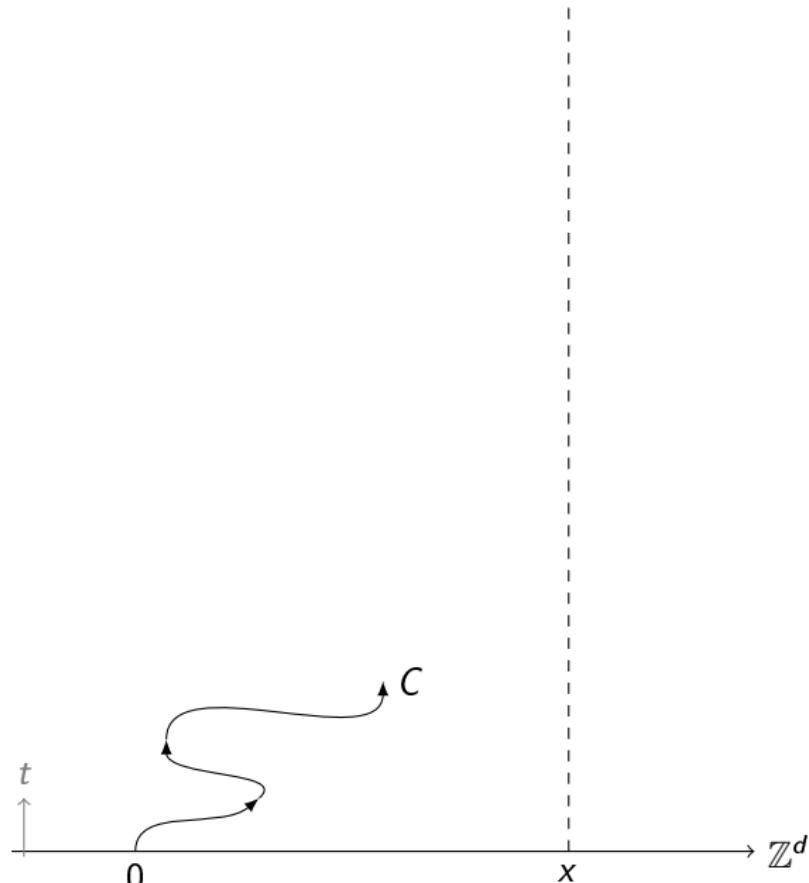
$$H_t = \{x \in \mathbb{Z}^d : t(x) \leq t\}.$$

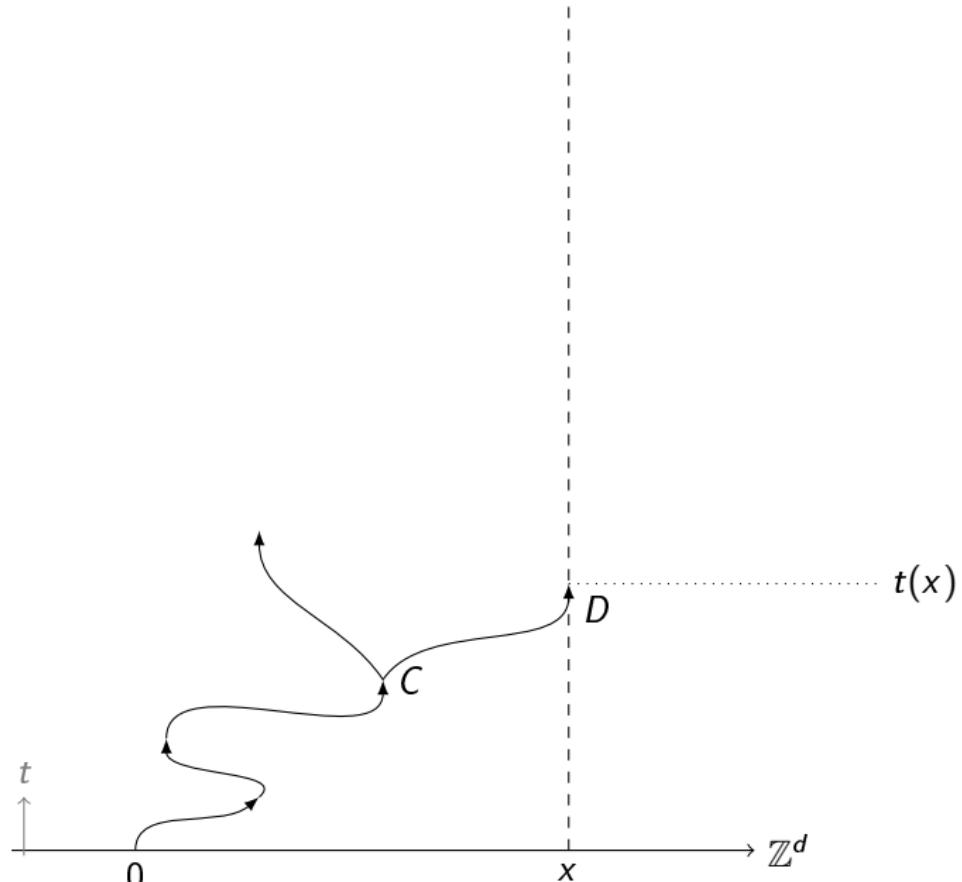
- Soit $x \in \mathbb{Z}^d$. On veut montrer la convergence de $\frac{t(nx)}{n}$ quand $n \rightarrow \infty$.
- Théorème ergodique sous additif (ou presque) de Kingman :

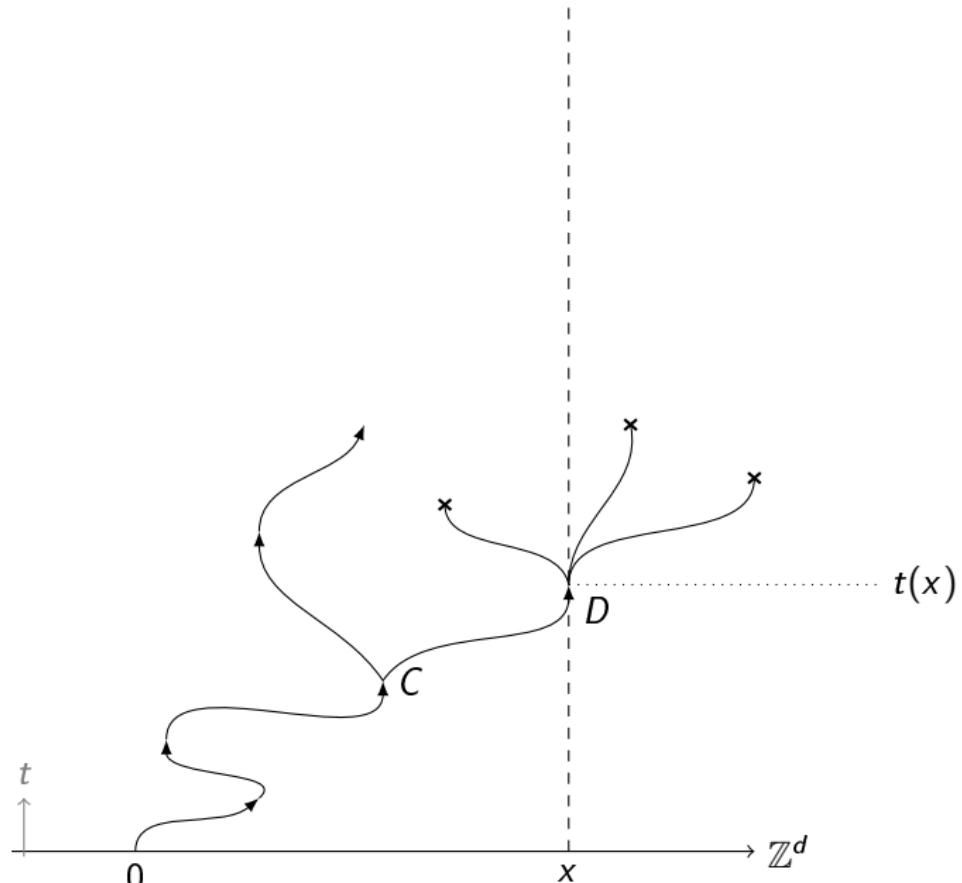
$$t((n+p)x) \leq t(nx) + t(px) \circ \text{translation spatio-temporelle.}$$

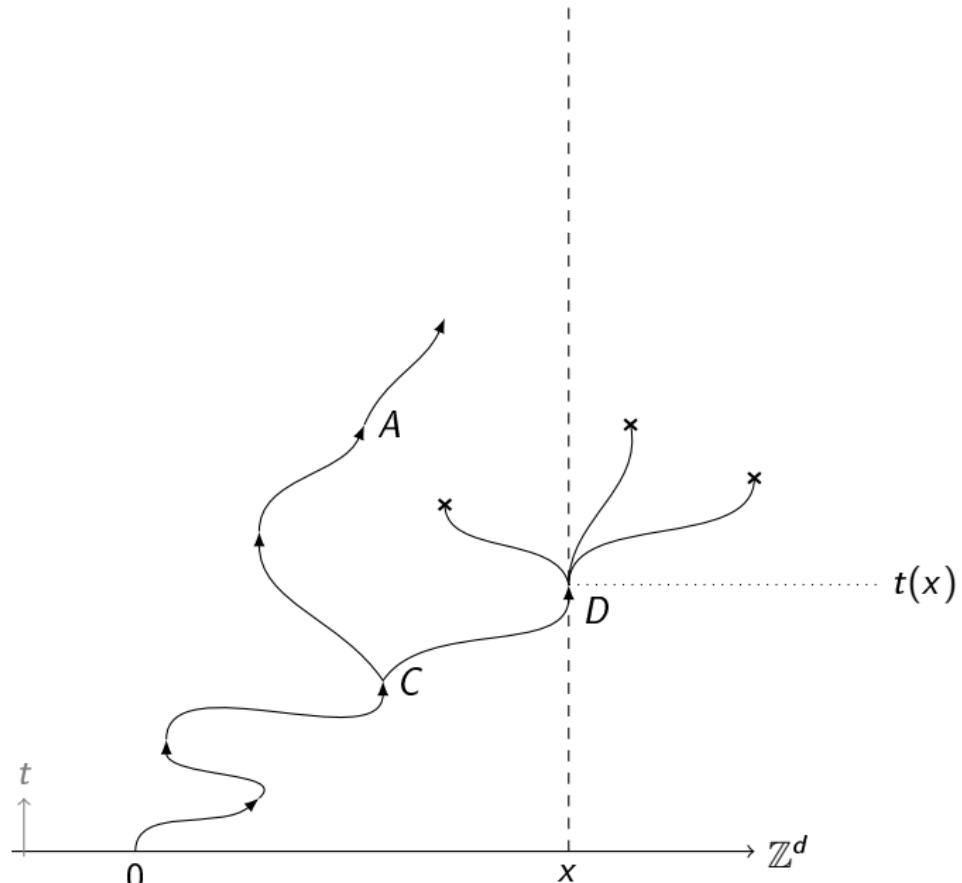
	$t(x)$	$t(x)$ sous $\bar{\mathbb{P}}$
intégrabilité	NON	OUI
stationnarité	OUI	NON
(presque) sous additivité	OUI	NON

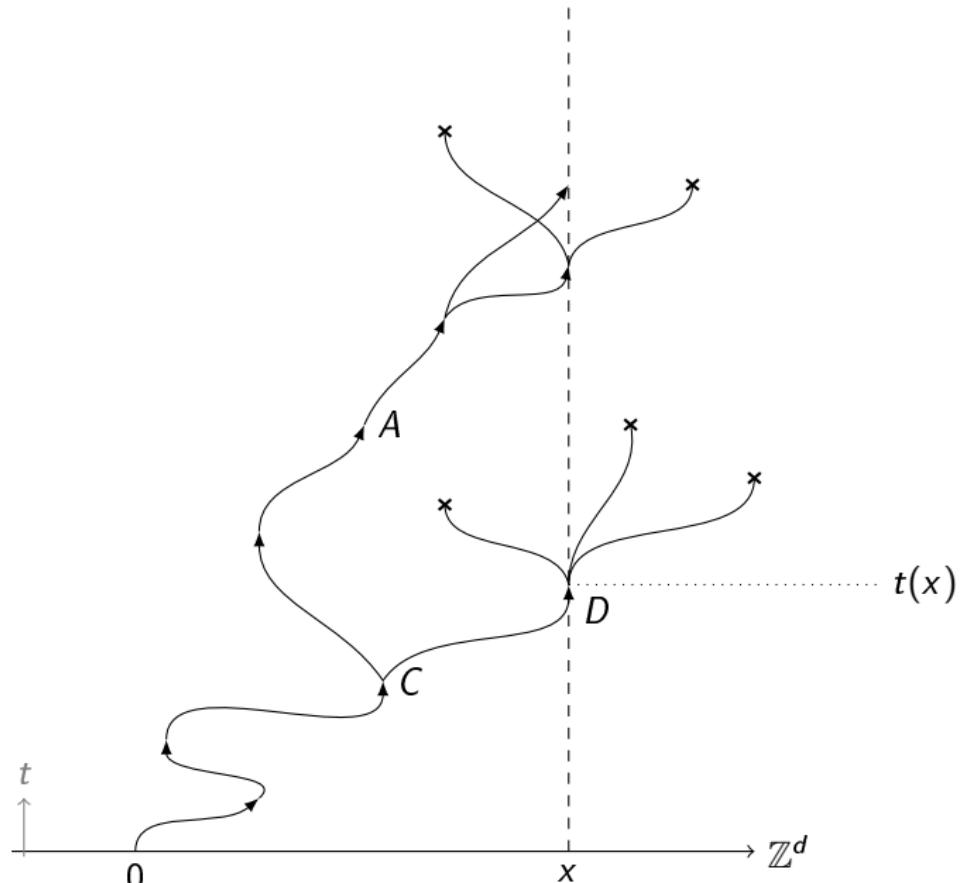


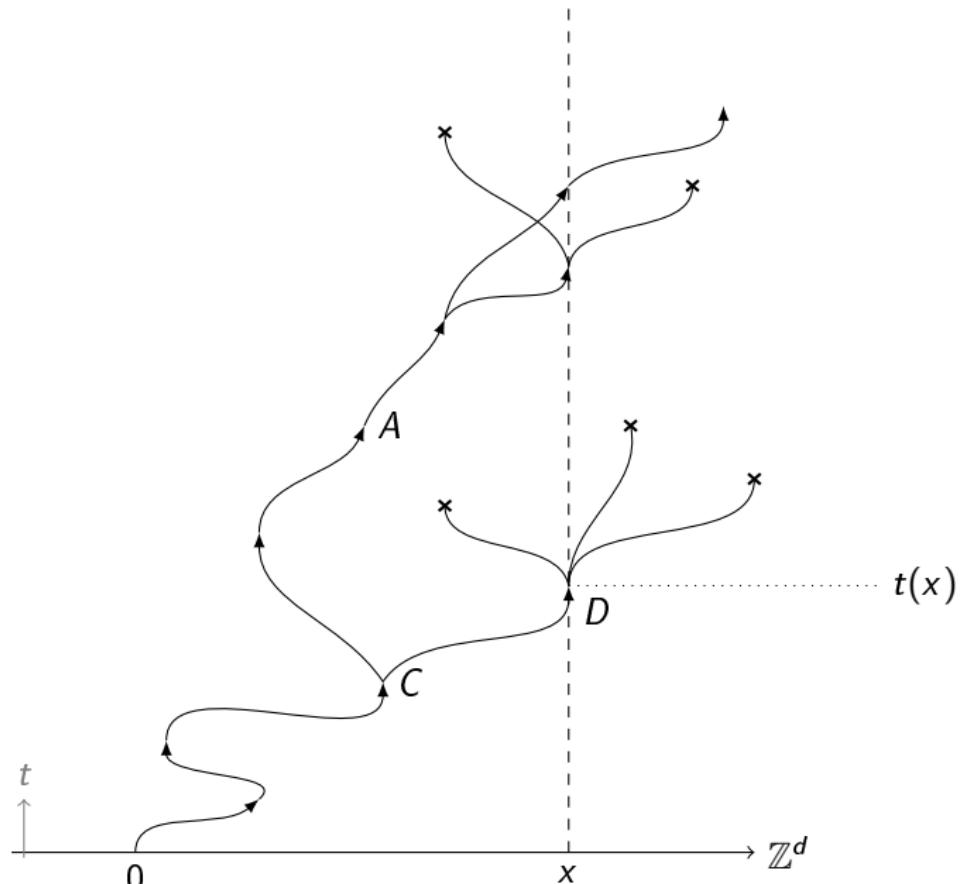


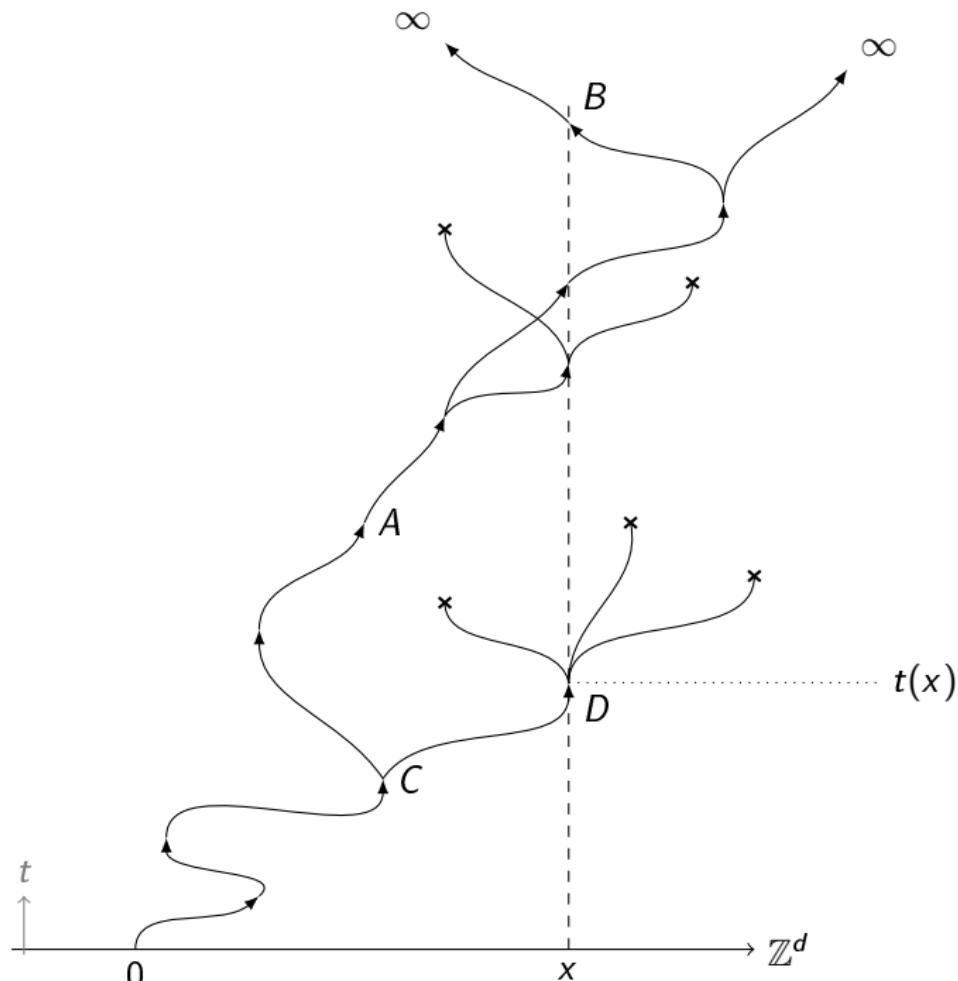


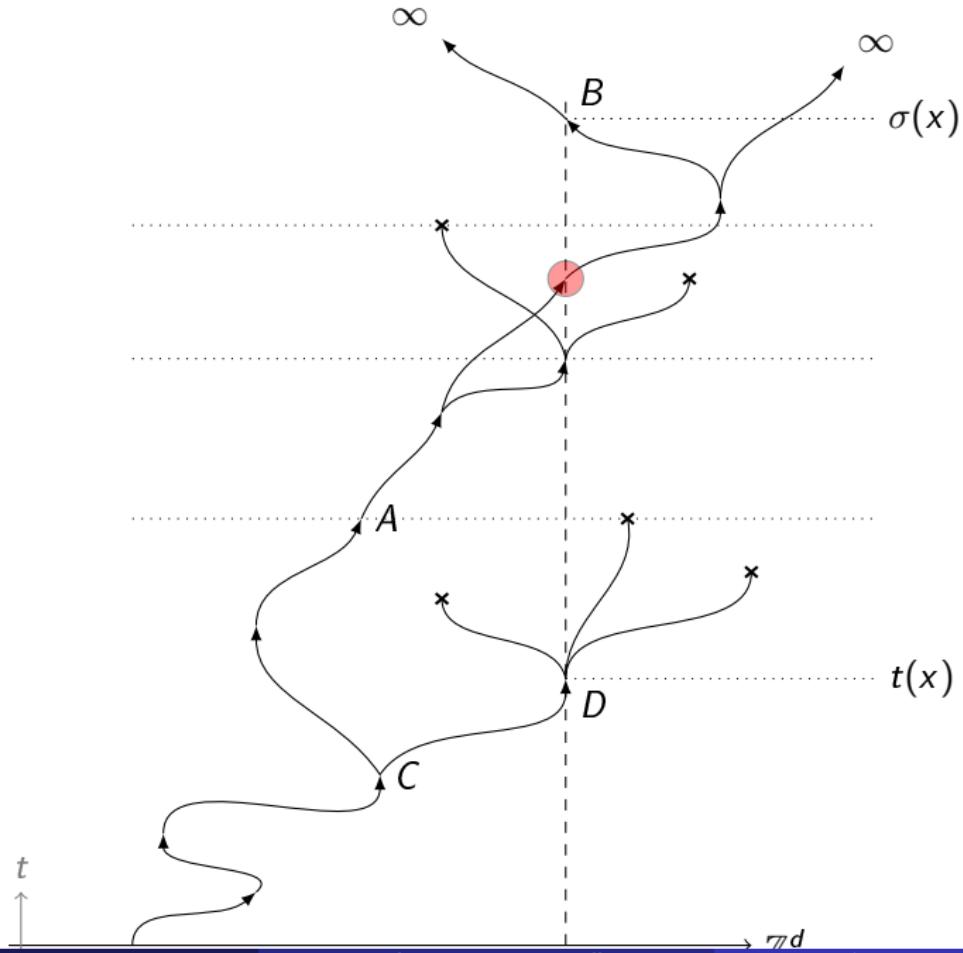












Croissance exactement linéaire \rightarrow TFA

	$t(x)$	$t(x)$ sous $\bar{\mathbb{P}}$	σ sous $\bar{\mathbb{P}}$
intégrabilité	NON	OUI	OUI
stationnarité	OUI	NON	OUI
presque sous additivité	OUI	NON	OUI

Croissance exactement linéaire \rightarrow TFA

	$t(x)$	$t(x)$ sous $\bar{\mathbb{P}}$	σ sous $\bar{\mathbb{P}}$
intégrabilité	NON	OUI	OUI
stationnarité	OUI	NON	OUI
presque sous additivité	OUI	NON	OUI

- σ vérifie les mêmes croissances d'ordre linéaire que t .

Croissance exactement linéaire \rightarrow TFA

	$t(x)$	$t(x)$ sous $\bar{\mathbb{P}}$	σ sous $\bar{\mathbb{P}}$
intégrabilité	NON	OUI	OUI
stationnarité	OUI	NON	OUI
presque sous additivité	OUI	NON	OUI

- σ vérifie les mêmes croissances d'ordre linéaire que t .
- TFA pour σ grâce au théorème presque sous additif de Kesten-Hammersley(74) :
$$\sigma((n+p)x) \leq \sigma(nx) + \sigma(px) \circ \text{translation spatio-temporelle} + \text{quantité contrôlée.}$$

Croissance exactement linéaire \rightarrow TFA

	$t(x)$	$t(x)$ sous $\bar{\mathbb{P}}$	σ sous $\bar{\mathbb{P}}$
intégrabilité	NON	OUI	OUI
stationnarité	OUI	NON	OUI
presque sous additivité	OUI	NON	OUI

- σ vérifie les mêmes croissances d'ordre linéaire que t .
- TFA pour σ grâce au théorème presque sous additif de Kesten-Hammersley(74) :
$$\sigma((n+p)x) \leq \sigma(nx) + \sigma(px) \circ \text{translation spatio-temporelle} + \text{quantité contrôlée.}$$
- « Uniforme Continuité » de σ .

Croissance exactement linéaire \rightarrow TFA

	$t(x)$	$t(x)$ sous $\bar{\mathbb{P}}$	σ sous $\bar{\mathbb{P}}$
intégrabilité	NON	OUI	OUI
stationnarité	OUI	NON	OUI
presque sous additivité	OUI	NON	OUI

- σ vérifie les mêmes croissances d'ordre linéaire que t .
- TFA pour σ grâce au théorème presque sous additif de Kesten-Hammersley(74) :
$$\sigma((n+p)x) \leq \sigma(nx) + \sigma(px) \circ \text{translation spatio-temporelle} + \text{quantité contrôlée.}$$
- « Uniforme Continuité » de σ .
- Contrôle de la différence entre t et $\sigma \rightarrow$ TFA pour t .

Merci pour votre attention