

# ANNALES DE L'I. H. P., SECTION B

C. HILICO

**Processus ponctuels marqués stationnaires.  
Application à l'interaction sélective de deux  
processus ponctuels stationnaires**

*Annales de l'I. H. P., section B*, tome 9, n° 2 (1973), p. 177-192

[http://www.numdam.org/item?id=AIHPB\\_1973\\_\\_9\\_2\\_177\\_0](http://www.numdam.org/item?id=AIHPB_1973__9_2_177_0)

© Gauthier-Villars, 1973, tous droits réservés.

L'accès aux archives de la revue « Annales de l'I. H. P., section B » (<http://www.elsevier.com/locate/anihpb>) implique l'accord avec les conditions générales d'utilisation (<http://www.numdam.org/conditions>). Toute utilisation commerciale ou impression systématique est constitutive d'une infraction pénale. Toute copie ou impression de ce fichier doit contenir la présente mention de copyright.

NUMDAM

Article numérisé dans le cadre du programme  
Numérisation de documents anciens mathématiques

<http://www.numdam.org/>

# **Processus ponctuels marqués stationnaires. Application à l'interaction sélective de deux processus ponctuels stationnaires**

par

**C. HILICO**

Université de Dijon.  
Département de Mathématiques, 2, bd Gabriel, 21-Dijon

---

RÉSUMÉ. — L'approche systématique de la structure de la mesure de Palm d'un processus ponctuel marqué stationnaire, à partir de la méthode de J. Neveu [1], permet de généraliser un résultat de Matthès [2]. Des relations du premier ordre entre processus ponctuels stationnaires, définis dans un processus donné, sont établies.

En particulier, l'étude de l'interaction sélective de deux processus ponctuels stationnaires quelconques, conduit à la formule de l'intensité du processus résultant, formule généralisant celle de Lawrence [5].

SUMMARY. — Using the work of J. Neveu [1], the structure of the Palm measure for a stationary marked point process is determined and Matthes's result [2] is generalised. First order relations between stationary point processes generated by an initial process are obtained.

The selective interaction of two general stationary point processes is studied and the explicit expression for the Intensity of the resulting process is derived.

---

## **I. NOTATIONS**

Soit  $(K, \mathcal{K})$  un espace mesurable non vide dit espace des marques.

## 1) Définitions

a)  $\Omega_K$  désigne l'espace formé par les parties non vides de  $\mathbb{R} \times K$  localement finies  $\omega_K$ .

Sur  $\Omega_K$ , on construit la  $\sigma$ -algèbre initiale  $\mathcal{A}_K$  associée aux applications  $N_A$ ,  $A \in \beta \otimes \mathcal{K}$ ;  $\beta$   $\neq$   $\sigma$ -algèbre des boréliens sur  $\mathbb{R}$

$$N_A(\omega_K) = \text{Card}(\omega_K \cap A)$$

$\varphi = (\varphi_t)_{t \in \mathbb{R}}$  désigne le groupe d'isomorphismes bimesurables :

$$\varphi_t(\omega_K) = \omega_K + t; \quad (x, k) \in \omega_K \Leftrightarrow (x + t, k) \in \omega_K + t$$

Lorsque l'ensemble  $K$  comporte un seul élément, l'espace mesurable  $\Omega_K$  est identifié à l'espace  $\Omega$  des parties non vides de  $\mathbb{R}$  localement finies muni de la  $\sigma$ -algèbre  $\mathcal{A}$  rendant mesurables les applications  $N_A$ ,  $A \in \beta$ .

On utilisera l'application mesurable  $t_L$  de  $\Omega_K$  dans  $\Omega$  appelée « trace du processus dans  $L$  »

$$t_L(\omega_K) = \omega_K \cap \mathbb{R} \times L \in \Omega_L \quad \text{où } \Omega_L \text{ est identifié à } \Omega$$

On a le diagramme :

$$\begin{array}{ccc} (\Omega_K, \mathcal{A}_K) & \xrightarrow{\varphi_t} & (\Omega_K, \mathcal{A}_K) \\ \downarrow t_L & & \downarrow t_L \\ (\Omega, \mathcal{A}) & \xrightarrow{\varphi_t} & (\Omega, \mathcal{A}) \end{array}$$

b) Soit  $X_K$  l'ensemble des suites finies ou infinies de  $\mathbb{R} \times K$  (ayant au moins deux éléments) d'éléments

$$x_K = (x_n, k_n); n \in J \subset \mathbb{Z}; \quad x_n \text{ strictement croissante}$$

$\mathcal{X}_K$  désigne la  $\sigma$ -algèbre naturelle sur  $X_K$ .

Sur  $(X_K, \mathcal{X}_K)$  on définit deux groupes de bijections bimesurables

$$\begin{aligned} \Phi &= (\Phi_t), t \in \mathbb{R}; [\Phi_t(x_K)]_n = (x_{n+t}, k_n), & n \in J \\ \Theta &= (\Theta_j), j \in \mathbb{Z}; [\Theta_j(x_K)]_n = (x_{n+j}, k_{n+j}), & n \in J - j \end{aligned}$$

Sur  $X_K$ ,  $\Phi$  et  $\Theta$  commutent.

On désigne par  $\alpha$  l'application de  $X_K$  dans  $\Omega_K$  telle que

$$\alpha(x_K) = \omega_K = \{(x_n, k_n), n \in J\}$$

PROPOSITION I. 1. —  $\alpha$  est surjective mesurable de  $(X_K, \mathcal{X}_K)$  sur  $(\Omega_K, \mathcal{A}_K)$

$$\alpha^{-1}(\alpha(x_K)) = \Theta(x_K)$$

Si  $f \in \mathcal{M}(X_K, \mathbb{R}^+)$ , il existe  $f_{\Omega_K}$  unique,  $f_{\Omega_K} \in \mathcal{M}(\Omega_K, \mathbb{R}^+)$  avec

$$f_{\Omega_K} \circ \alpha = \sum_{j \in \mathbb{Z}} f \circ \Theta_j$$

Le flot  $\Phi$  sur  $X_K$  est transporté par  $\alpha$  sur le flot  $\varphi$  sur  $\Omega_K$ .

c) Soit  $Y_K$  l'ensemble des suites non vides finies ou infinies de  $\mathbb{R}^+ \times K$

$$y_K = (y_n, k_n) \neq \emptyset \quad n \in J \subset \mathbb{Z} \quad y_n > 0$$

$\mathcal{Y}_K$  désigne la  $\sigma$ -algèbre naturelle; sur  $(Y_K, \mathcal{Y}_K)$   $\theta$  désigne le groupe de bijections bimesurables défini par

$$[\theta_j(y_K)]_n = (y_{n+j}, k_{n+j}) \quad j \in J - j$$

On désigne par  $\beta$  l'application de  $(X_K, \mathcal{X}_K)$  dans  $(Y_K, \mathcal{Y}_K)$  telle que

$$\beta(x_K) = y_K = (x_n - x_{n-1}, k_n), \quad n \in J, \quad n - 1 \in J$$

PROPOSITION I.2. —  $\beta$  est surjective de  $(X_K, \mathcal{X}_K)$  sur  $(Y_K, \mathcal{Y}_K)$

$$\beta^{-1}(\beta(x_K)) = \Phi(x_K)$$

Si  $f \in \mathcal{M}(X_K, \mathbb{R}^+)$  il existe une application unique  $f_{Y_K} \in \mathcal{M}(Y_K, \mathbb{R}^+)$  avec

$$f_{Y_K} \circ \beta = \int_{\mathbb{R}} f \circ \Phi_t dt$$

PROPOSITION I.3. — La formule

$$\int_{\Omega_K} f_{\Omega_K} d\lambda_K = \int_{X_K} f d\mu_K = \int_{Y_K} f_{Y_K} d\nu_K$$

établit une correspondance bijective entre les mesures  $\lambda_K$  positives  $\sigma$ -finies  $\varphi$ -invariantes sur  $\Omega_K$  et les mesures  $\nu_K$  positives  $\sigma$ -finies,  $\theta$  invariantes sur  $Y_K$ .

### 2) Flots induits

a) LES  $\sigma$ -ALGÈBRES  $\mathcal{X}'_K$  et  $\mathcal{Y}'_K$ . — Soit  $L \in \mathcal{X}$ . On désigne par  $X_K^{L,j}$  (resp.  $Y_K^{L,j}$ ) le sous-ensemble mesurable de  $X_K$  (resp.  $Y_K$ )

$$\begin{aligned} X_K^{L,j} &= \{ x_K ; k_{-j}(x_K) \in L \} & X_K^{L,0} &= X_K^L \\ Y_K^{L,j} &= \{ y_K ; k_{-j}(y_K) \in L \} & Y_K^{L,0} &= Y_K^L \end{aligned}$$

alors  $X_K^{L,j} = \beta^{-1}(Y_K^{L,j})$  et  $Y_K^{L,j} = \beta(X_K^{L,j})$

les  $X_K^{L,j}$  étant  $\Phi_t$  invariants.

Si  $\mathcal{X}'_K$  (resp.  $\mathcal{Y}'_K$ ) est la  $\sigma$ -algèbre engendrée par les  $X_K^{L,j}, j \in Z, L \in \mathcal{X}$  (resp.  $Y_K^{L,j}, j \in Z, L \in \mathcal{X}$ ) alors

$$\mathcal{X}'_K = \beta^{-1}(\mathcal{Y}'_K) \quad \text{et} \quad \mathcal{Y}'_K = \beta(\mathcal{X}'_K)$$

Enfin,  $\mathcal{X}'_K$  (resp.  $\mathcal{Y}'_K$ ) est engendrée par  $\{\Theta(\{X_K^L, L \in \mathcal{X}\})\}$  resp.  $\{\theta(\{Y_K^L, L \in \mathcal{X}\})\}$  où  $\{X_K^L, L \in \mathcal{X}\}$  (resp.  $\{Y_K^L, L \in \mathcal{X}\}$ ) est une sous  $\sigma$ -algèbre de  $\mathcal{X}'_K$  (resp.  $\mathcal{Y}'_K$ ) isomorphe à  $\mathcal{X}$ .

La bijection  $\Theta$  sur  $X_K$  définit un automorphisme de  $\mathcal{X}'_K$  et la bijection  $\theta$ , un automorphisme de  $\mathcal{Y}'_K$ .

b) PROPOSITION I.4. —  $\beta$  définit un isomorphisme  $\beta$  des  $\sigma$ -algèbres  $\mathcal{X}'_K$  et  $\mathcal{Y}'_K$  où les ensembles négligeables se correspondent.

De plus dès que  $\nu_K(T) > 0, T \in \mathcal{Y}'_K$  alors  $\mu_K(S) = \infty$  où

$$S \in \mathcal{X}'_K \quad \beta^{-1}(T) = S, \quad \beta(S) = T.$$

Démonstration. — Soit  $S \in \mathcal{X}'_K$  et  $T \in \mathcal{Y}'_K$  avec  $S = \beta^{-1}(T), T = \beta(S)$

$$\mu_K(S) = \int_{Y_K} f_{Y_K} d\nu_K \quad \text{où} \quad f_{Y_K} \circ \beta(x_K) = \int_{\mathbb{R}} 1_S[\Phi_t(x_K)] dt$$

donc

$$\begin{aligned} f_{Y_K} &= \infty & \text{si} & \quad y_K \in T \\ f_{Y_K} &= 0 & \text{si} & \quad y_K \notin T \end{aligned}$$

$$\text{Si } \mu_K(S) = 0 \text{ alors } 0 = \int_T f_{Y_K} d\nu_K \Rightarrow \nu_K(T) = 0.$$

La réciproque est immédiate.

Enfin  $\nu_K(T) > 0 \Rightarrow \mu_K(S) = \infty$ .

c) HYPOTHÈSE FONDAMENTALE. — Supposons que le flot  $\theta$  sur  $\mathcal{Y}'_K$  soit conservatif relativement à la restriction de la mesure  $\nu_K$  à  $\mathcal{Y}'_K$ . En particulier cette hypothèse peut être assurée par  $\nu_K(Y_K) < \infty$ .

De la proposition précédente, il résulte que le flot  $\Theta$  est conservatif sur  $\mathcal{X}'_K$  pour la restriction de  $\mu_K$  à  $\mathcal{X}'_K$ .

Rappelons que conservativité est équivalente à récurrence indéfinie.

Soit

$$\begin{aligned} S \in \mathcal{X}'_K &\Rightarrow S \subset X_K \cap (\mathbb{R} \times \mathbb{K})^Z & \mu_K \text{ ps} \\ T \in \mathcal{Y}'_K &\Rightarrow T \subset Y_K \cap (\mathbb{R}^+ \times \mathbb{K})^Z & \nu_K \text{ ps} \end{aligned}$$

L'hypothèse de conservativité assure l'existence de flots induits  $\Theta_S$  sur  $S$  et  $\theta_T$  sur  $T$  laissant invariante respectivement la trace de  $\mu_K$  sur  $S$  et de  $\nu_K$  sur  $T$ .

Si  $x_k \in S$ ; on désigne par  $n_S^j$  l'indice défini par récurrence

$$n_S^{j+1} = \inf (n > n_S^j \# \Theta_n(x_k) \in S) \quad |n_S^j| < \infty \quad \mu_k \text{ ps} \quad \forall j$$

alors  $x_k \in S$

$$\Theta_S^j(x_k) = \Theta^{n_S^j}(x_k) \quad j \in Z \quad \mu_k \text{ ps}$$

On définit  $n_T^j \# \nu_k$  ps finie sur T par

$$n_T^j = \inf (n > n_T^{j-1}, \theta_n(y_k) \in T)$$

alors

$$n_S^j = n_T^j \circ \beta \quad \text{si} \quad T = \beta(S)$$

On a le diagramme

$$\begin{array}{ccc} (S, \mathcal{X}_k \cap S) & \xrightarrow{\beta} & (T, \mathcal{Y}_k \cap T) \\ \Theta_S \downarrow & & \downarrow \theta_T \\ (S, \mathcal{X}_k \cap S) & \xrightarrow{\beta} & (T, \mathcal{Y}_k \cap T) \end{array}$$

d) PROPOSITION I. 5. — On notera  $\mu_k^S$  et  $\nu_k^T$  respectivement les traces des mesures  $\mu_k$  et  $\nu_k$  sur S et T, elles sont respectivement  $\Theta_S$  et  $\theta_T$  invariantes.

Pour toute fonction  $f$  mesurable positive, nulle en dehors de S,  $f_{Y_k}$  est nulle en dehors de T et l'on a :

$$\int_S f \# d\mu_k^S = \int_T f_{Y_k} d\nu_k^T$$

Démonstration :

$$\int_S f \# d\mu_k^S = \int_S f 1_S d\mu_k = \int_{Y_k} (f 1_S)_{Y_k} d\nu_k$$

avec

$$(f 1_S)_{Y_k} \circ \beta = \int_{\mathbb{R}} f \circ \Phi_t \cdot 1_S \circ \Phi_t dt = 1_S \int_{\mathbb{R}} f \circ \Phi_t dt$$

soit  $(f 1_S)_{Y_k} = 1_T f_{Y_k}$ .

### 3) Sous processus d'intervalles

On suppose dans ce qui suit que le flot  $\theta$  est conservatif relativement à la  $\sigma$ -algèbre  $\mathcal{Y}'_k$  et à la mesure  $\nu_k$ .

Lorsque l'espace des marques comporte un seul élément,  $Y_k$  est identifié à l'espace Y des suites finies ou infinies (non vides) d'élément de  $\mathbb{R}^+$  muni

de sa  $\sigma$ -algèbre naturelle ; alors  $\theta$  est le groupe de bijections bimesurables tel que :

$$y = (y_n) \in Y \Leftrightarrow y_n > 0 \quad n \in J \subset \mathbb{Z} \quad J \text{ non vide}$$

$$[\theta^j(y)]_n = (y_{n+j}, k_{n+j})_{n \in J-j}$$

Soit  $p_T$  l'application mesurable définie sur  $T \in \mathcal{Y}'_K$  à valeur dans  $Y$  :

$$y_T = p_T(y_K) = (y_{n_T^j}) \quad j \in J = \mathbb{Z} \quad v_K \text{ ps}$$

Lorsque  $T = Y_K^L$  l'application sera notée simplement  $p_L$

$$y_L = p_L(y_K) = (y_{n_L^j}) \quad j \in \mathbb{Z}$$

$$n_L^j \text{ écrit pour } n_{k_L^j}^j, \quad n_L^1 = n_L$$

Soit  $v_L$  la mesure image par  $p_L$  de la restriction de  $v_K$  à  $Y_K \cap Y_K^L$ , elle est invariante par  $\theta$  et

$$\forall L \quad v_K(Y_K^L) = v_K \circ k_0^{-1}(L) = v_L(Y)$$

THÉORÈME I. 1.

1) Quel que soit  $L$  tel que  $v_K(Y_K^L) > 0$ ,  $v_K$  ps tout point  $y_K$  de  $Y_K^L$  a une infinité de marques dans  $L$

$$v_K \{ Y_K^L - \overline{\lim} Y_K^{L,j} \} = 0 \quad j \text{ ou } -j \in \mathbb{N}$$

2) Si l'hypothèse de conservativité du flot  $\theta$  est assurée par  $v_K(Y_K) < \infty$ , alors la mesure  $v_L$  est portée par l'ensemble mesurable des suites doublement infinies de  $\mathbb{R}^+$  telles que

$$\sum_{-\infty}^0 y_n = \sum_1^{\infty} y_n = +\infty$$

d'où, dès que  $L$  a une mesure  $(v_K \circ k_0^{-1})$  positive, alors

$$\sum_{-\infty}^0 y_{n_L^j} = \sum_1^{\infty} y_{n_L^j} = +\infty \quad v_K \text{ ps}$$

3) *Généralisation.* — Les résultats précédents restent valables pour tout  $T$  de la  $\sigma$ -algèbre  $\mathcal{Y}'_K$ , moyennant l'hypothèse  $v_K(Y_K) < \infty$

$$T \in \mathcal{Y}'_K : v_K(T - \overline{\lim} \theta^j T) = 0 \quad j \text{ ou } -j \in \mathbb{N}$$

et

$$\sum_{-\infty}^0 y_{n_T^j} = \sum_1^{\infty} y_{n_T^j} = +\infty \quad v_K \text{ ps}$$

II. EXEMPLES

$$1) \quad f(x_K) = 1_{X_K^L}(x_K) 1_A \circ x_0(x_K) \begin{cases} f_{\Omega_K}(\omega_K) = N_{A \times L}(\omega_K) \\ f_{Y_K}(y_K) = 1_{Y_K^L}(y_K) \left( \int_A dt \right) \end{cases}$$

d'où 
$$\int_{\Omega_K} N_{A \times L}(\omega_K) d\lambda_K = \left( \int_A dt \right) v_K(Y_K^L)$$

On retrouve ainsi que l'intensité du processus à marques dans L s'exprime par

$$v_K(Y_K^L) = v_L(Y)$$

et  $v_K$  est bornée si et seulement si  $E_{\lambda_K}(N_{A \times K}) < \infty, \forall A$  borélien borné.

$$2) \quad f(x_K) = 1_{X_K^L}(x_K) 1_{(-\infty, 0)} \circ x_0(x_K) 1_{[0, \infty]} \circ x_{n_L}(x_K)$$

où  $n_L < \infty, v_K$  ps

$$\begin{cases} f_{\Omega_K}(\omega_K) = 1 \\ f_{Y_K}(y_K) = 1_{Y_K^L} y_{n_L} \\ \lambda_K(\Omega_K) = \int_{Y_K^L} y_{n_L} dv_K^L \end{cases}$$

$\lambda_K$  est une probabilité si et seulement si  $E_{v_K}(y_{n_L}) = E_{v_K}(y_{n_L'}) = 1$ .

$$3) \quad f(x_K) = 1_{X_K^L} 1_{x_0 < 0 \leq x_{n_L} < t}(x_K) \begin{cases} f_{\Omega_K}(\omega_K) = 1_{\{N([0t] \times L) > 0\}}(\omega_K) \\ f_{Y_K}(y_K) = 1_{Y_K^L} \inf(y_{n_L}, t) \end{cases}$$

$$\lambda_K[N([0t] \times L) > 0] = \int_{Y_K^L} \inf(y_{n_L}, t) dv_K^L$$

$$\frac{1}{t} \lambda_K[N([0t] \times L) > 0] \underset{t \rightarrow 0}{\uparrow} v_K(Y_K^L) \quad \forall L \in \mathcal{X}$$

donc  $v_K$  est bornée si et seulement si  $\lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \lambda_K[N([0t] \times K) > 0] < \infty$ .

L'intensité du processus dans L est alors donnée par

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \lambda_K[N[0t] \times L > 0]$$

4) Soit  $x_K \in X_K^L$  et

$$n_M = \begin{cases} \inf \{ n > 0, k_n(x_K) \in M, x_K \in X_K^L \} \\ \infty \quad \text{si le terme précédent n'existe pas} \end{cases}$$



alors

$$n_M = \inf \{ n > 0, k_n(y_K) \in M, y_K \in Y_K^L \} \text{ ou } \infty$$

$$f(x_K) = 1_{X_K^L}(x_K) 1_{(-\infty, 0)} \circ x_0(x_K) 1_{(0, \infty)} \circ x_{n_M}(x_K)$$

Désignons par  $\xi_{n_M}^0$  l'abscisse du point de  $\omega_K$  dont la marque est dans M le premier à gauche de 0 ( $\xi_{n_M}^0 < 0$ ) sinon  $\xi_{n_M}^0 = -\infty$

$$f_{\Omega_K} = \begin{cases} N \{ [\xi_{n_M}^0, 0) \times L \} \\ 0 \text{ lorsque } \xi_{n_M}^0 = -\infty \end{cases}$$

$$f_{Y_K} = 1_{Y_K^L}(y_K) y_{n_M}$$

$$E_{\lambda_K} [N \{ [\xi_{n_M}^0, 0) \times L \}] = \int_{Y_K^L} y_{n_M} dv_K^L$$

$$5) \quad f(x_K) = 1_{X_K^L}(x_K) 1_{(-\infty, 0)} \circ x_0(x_K) 1_{(0)} \circ x_{n_M}(x_K)$$

$$f_{\Omega_K} = N \{ [\xi_{n_M}^0, 0) \times L \} 1_{N(\{0\}) \times M} > 0$$

$$f_{Y_K} = 1_{Y_K^L}(y_K) \inf(y_{n_M}, t)$$

$$E_{\lambda_K} [N \{ [\xi_{n_M}^0, 0) \times L \} 1_{N(\{0\}) \times M} > 0}] = \int_{Y_K^L} \inf(y_{n_M}, t) dv_K^L$$

De cette dernière égalité nous tirons ainsi qu'en 3)

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} E_{\lambda_K} [N \{ [\xi_{n_M}^0, 0) \times L \} 1_{N(\{0\}) \times M} > 0}] = v_K(Y_K^L)$$

### III. MESURE DE PALM

Dans  $\Omega_K$  définissons les ensembles mesurables

$$\Omega_{0K} = \{ \omega_K, 0 \in t_K(\omega_K) \}$$

$$\Omega_{0K}^L = \{ \omega_K, 0 \in t_L(\omega_K) \}$$

Dans  $X_K$  définissons les ensembles mesurables

$$X_{0K} = \{ x_K, x_0(x_K) = 0 \}$$

$$X_{0K}^L = \{ x_K, x_0(x_K) = 0; k_0(x_K) \in L \}$$

Soit  $s_K$  l'application de  $Y_K$  sur  $X_{0K}$  définie par

$$S_K(y_K) = \left\{ \dots \left( \sum_{-(n-1)}^0 y_j k_{-n} \right), \dots, (0, k_0), \dots, \left( \sum_1^n y_j k_n \right), \dots \right\}$$

$s_K^L$  désigne la restriction de  $s_K$  à  $Y_K^L$  et envoie  $Y_K^L$  sur  $X_{0K}^L$ .

Soit  $\tau_K$  l'application de  $\Omega_{0K}$  sur  $X_{0K}$  qui a  $\omega_{0K}$  fait correspondre la suite des points de  $\omega_{0K}$ , ordonnée, avec  $x_0 = 0$ .

$$\tau_K(\omega_{0K}) = \{ \dots (\xi_{-(n-1)}, k_{-n}), \dots, (\xi_0, k_{-1}), (0, k_0), (\xi_1, k_1), \dots \}$$

ou encore

$$\tau_K(\omega_{0K}) = \left\{ - \left( \sum_{-(n-1)}^0 \eta_j, k_{-n} \right), \dots, (-\eta_0, k_1), (0, k_0)(\eta_1, k_1) \dots \left( \sum_1^n \eta_j, k_n \right) \dots \right\}$$

et  $\tau_K^L$  sa restriction à  $\Omega_{0K}^L$  à valeur dans  $X_{0K}^L$ .

Si  $\beta_{0K}^L$  et  $\alpha_{0K}^L$  désignent les restrictions de  $\beta$  et  $\alpha$  à  $X_{0K}^L$  on a le diagramme

$$\Omega_{0K}^L \xrightleftharpoons[\alpha_{0K}^L]{\tau_K^L} X_{0K}^L \xrightleftharpoons[s_K^L]{\beta_{0K}^L} Y_K^L$$

**1) Proposition III.1**

Soit  $(\Omega_K, \mathcal{A}_K, \lambda_K)$  un processus ponctuel marqué stationnaire vérifiant

$$\forall A \text{ borélien borné } E_{\lambda_K}(N_{A \times K}) < \infty$$

Il existe une mesure  $\nu'_K$  bornée unique portée par  $\Omega_{0K}$  telle que l'on ait la désintégration

$$N_{A \times L} \cdot d\lambda_K = \int_A \varphi_t[\nu_K^L] dt$$

ou encore  $\forall f \in \mathcal{M}(\Omega_K, \mathbb{R}^+)$

$$\int_{\Omega_K} f(\omega_K) N_{A \times L} d\lambda_K = \int_A dt \int_{\Omega_{0K}^L} f \circ \varphi_t(\omega_{0K}^L) d\nu_K^L$$

où  $\nu_K^L$  désigne la trace de la mesure  $\nu'_K$  sur  $\Omega_{0K}^L$  avec  $\nu_K^L = [\alpha_{0K}^L \circ s_K^L](\nu_K^L)$  mesure l'image de  $\nu_K^L$ .

**2) Propriétés de la mesure de Palm**

On suppose que  $\nu_K$  est bornée, soit  $E_{\lambda_K}(N_{A \times K}) < \infty, \forall A$  borélien borné.

a)  $\frac{\nu_K(\cdot)}{\nu_K(Y_K)}$  est une probabilité sur  $\Omega_{0K}$  notée  $\nu'_{0K}$ .

On posera  $m = \nu_K(Y_K) = \nu'_K(\Omega_{0K})$  : l'intensité du processus  $\omega_K$ .

On sait que  $\nu'_K(\Omega_{0K}^L) = \nu_K(Y_K^L) = m_L$  représente l'intensité du processus à marques dans L.

*Remarque.* — L'application  $L \rightarrow m_L$  de  $\mathcal{X}$  dans  $\mathbb{R}^+$  est une mesure positive bornée sur  $\mathcal{X}$ .

$m_L = 0$  s'exprime par le résultat que le processus à marques dans  $L$  s'éteint p. s.

### b) STATIONNARITÉ

On a déjà vu que chaque processus d'intervalle  $(y_{n_i^j})$  est stationnaire pour  $\nu_K^L$ . Mais on a le résultat plus général suivant :

**THÉORÈME III.1.** — Sur  $(Y_K^L, \mathcal{G}_K \cap Y_K^L, \nu_K^L)$ , soit  $y_{L,M,j,i}$  la v. a. représentant la longueur de l'intervalle séparant le  $j^{\circ}$  point à marques dans  $L$  ( $j \in Z$ ) du  $i^{\circ}$  point à marque dans  $M$  suivant.

Alors la suite  $y_{L,M,i} = (y_{L,M,j,i})_{j \in Z}$  est  $\nu_K^L$  stationnaire  $\forall i$ . Ceci résulte de l'invariance de  $\nu_K^L$  par  $\theta_L$  et de l'égalité :

$$(\theta_L^h)(y_{L,M,j,i}) = y_{L,M,h+j,i}$$

La suite  $\eta_{L,M,i}$  sur  $\Omega_{0K}^L$  est donc  $\nu_K^L$  stationnaire : car

$$\eta_{L,M,i}(\omega_{0K}^L) = y_{L,M,i} \circ \beta_{0K}^L \circ \tau_K^L(\omega_{0K}^L)$$

et la mesure  $\nu_K^L$  est image de la mesure  $\nu_{0K}^L$  par  $\beta_{0K}^L \circ \tau_K^L$ .

*Remarque.* — On retrouve le résultat suivant : l'intervalle moyen séparant deux points à marques dans  $L$  vaut l'inverse de l'intensité du processus à marques dans  $L$

$$\frac{1}{m_L} = \int_{\Omega_{0K}^L} \eta_L \frac{d\nu_K^L}{m_L}$$

où  $\frac{\nu_K^L(\cdot)}{m_L}$  est la probabilité déduite de la mesure de Palm  $\nu_K^L$ .

### c) MESURE DE PALM ET PROBABILITÉ CONDITIONNELLE

**THÉORÈME III.2.** — Soit  $f \in \mathcal{M}(\Omega_K, \mathbb{R}^+)$  telle que  $t \rightarrow f \circ \varphi_t(\omega_K)$  soit continue pour  $\omega_{0K} \in \Omega_{0K}$ .

Alors

$$E_{\lambda_K}[f(\omega_K)/N([0, t] \times L) > 0] \xrightarrow{t \rightarrow 0} E_{\nu_{0K}^L}(f(\omega_{0K}^L))$$

*Démonstration :*

$$E_{\lambda_K}[f(\omega_K)/N[0t] \times L > 0] = \frac{\frac{1}{t} E_{\lambda_K}[f(\omega_K) 1_{\{N([0t] \times L) > 0\}}(\omega_K)]}{\frac{1}{t} \lambda_K[N[0t] \times L > 0]}$$

le dénominateur tend vers  $\nu_K(Y_K^L) = m_L$ .

Posons

$$g(\omega_K) = \frac{f(\omega_K)1_{(N[0t] \times L > 0)}(\omega_K)}{N([0t] \times L)(\omega_K)}$$

Alors

$$E_{\lambda_K}[f(\omega_K)1_{(N[0t] \times L > 0)}(\omega_K)] = \int_{\Omega_K} g(\omega_K)N\{[0, t] \times L\} d\lambda_K$$

le second membre peut s'écrire

$$\int_{[0t]} du \int_{\Omega_{0K}^L} g \circ \varphi_u(\omega_{0K}^L) dv_K^L$$

si  $|u| < \inf\{y_{n_L}^0, y_{n_L}\}$  alors  $g \circ \varphi_u(\omega_{0K}^L) = f(\omega_{0K}^L + u)$ .

Avec l'hypothèse de continuité de  $f \circ \varphi_t$ , il résulte que

$$\frac{1}{t} \int_0^t g \circ \varphi_u(\omega_{0K}^L) du \xrightarrow{t \rightarrow 0} f(\omega_{0K}^L)$$

Le résultat du théorème s'obtient en utilisant le théorème de Lebesgue.

*Application.* — En particulier si la lettre  $\xi$  affectée des indices convenables désigne les abscisses des points de  $\omega_K$

$$E_{\lambda_K}[N([\xi_{n_L}^0, 0] \times M)/N[0t] \times L > 0] \xrightarrow{t \rightarrow 0} E_{\nu_{0K}^L}[N([\xi_{n_L}^0, 0] \times M)]$$

D'autre part, le premier membre vaut

$$\frac{\frac{1}{t} E_{\lambda_K}[N([\xi_{n_L}^0, 0] \times M)1_{(N[0,t] \times L > 0)}]}{\frac{1}{t} E_{\lambda_K}(N[0t] \times L > 0)} \xrightarrow{t \rightarrow 0} \frac{m_M}{m_L}$$

En utilisant la stationnarité de  $\nu_K^M$  sur  $\Omega_{0K}^M$  nous interprétons ce résultat :

le rapport  $\frac{m_M}{m_L}$  des intensités des processus à marque dans M et L respectivement donne la valeur du nombre moyen de points à marques dans M

entre deux points consécutifs à marques dans L. Rappelons que  $\frac{1}{m_L}$  est

l'intervalle moyen séparant deux points successifs à marque dans L.

Le nombre moyen de points à marques dans M entre deux points à marques dans L est le produit de la longueur à l'intervalle moyen entre deux points successifs à marques dans L et de l'intensité du processus à marques dans M.

## d) FORMULE D'INTÉGRATION DE RYLL-NARDZEWSKI

THÉORÈME III.3. —  $\forall L \in \mathcal{X} \quad g \in \mathcal{M}(\Omega_K, \mathbb{R}^+)$ 

$$\int_{\Omega_K} g(\omega_K) d\lambda_K = m_L \int_{\Omega_{0K}^L} dv_{0K}^{\prime L} \int_0^{\eta_{0K}^L} g \circ \varphi_t(\omega_{0K}^L) dt$$

Définissons les applications mesurables :

$$\begin{aligned} T_K : \Omega_K &\rightarrow X_K & x_0(T_K(\omega_K)) &= \xi_0(\omega_K) & \xi_0(\omega_K) < 0 \\ & & & & \xi_1(\omega_K) \geq 0 \\ T_K^L : \Omega_K &\rightarrow X_K^L & x_0(T_K^L(\omega_K)) &= \xi_{0K}^L & \xi_{0K}^L < 0 \\ & & & & \xi_{1K}^L \geq 0 \end{aligned}$$

Soit  $g \in \mathcal{M}(\Omega_K, \mathbb{R}^+)$ ; pour  $L \in \mathcal{X}$  définissons  $f$  sur  $X_K$  par

$$f(T_K^L(\omega_K)) = g(\omega_K)$$

$$f(\omega_K) = 0 \quad \text{si } x_K \notin T_K^L(\omega_K) \quad \text{avec } \alpha(x_K) = \omega_K$$

alors  $f$  est nulle en dehors de  $X_K^L$  et  $f_{\Omega_K}(\omega_K) = g(\omega_K)$ 

$$\begin{aligned} \int_{\Omega_K} g(\omega_K) d\lambda_K &= \int_{X_K^L} f \# d\mu_K^L = \int_{\mathbb{R}} dt \int_{\Omega_{0K}^L} f \circ \varphi_t \circ \tau_K^L(\omega_{0K}^L) dv_{0K}^{\prime L} \\ &= \int_{\mathbb{R}} dt \int_{\Omega_{0K}^L} f[\tau_K^L(\omega_{0K}^L) + t] dv_{0K}^{\prime L} \\ x_0[\tau_K^L(\omega_{0K}^L) + t] &= t + \xi_{0K}^L \end{aligned}$$

donc

$$\begin{aligned} f[\tau_K^L(\omega_{0K}^L) + t] &\neq 0 \quad \text{tant que } 0 \leq t < \eta_{0K}^L \\ \int_{\Omega_K} g(\omega_K) d\lambda_K &= \int_{\Omega_{0K}^L} dv_{0K}^{\prime L} \left( \int_0^{\eta_{0K}^L} g \circ \varphi_t dt \right) \end{aligned}$$

soit encore

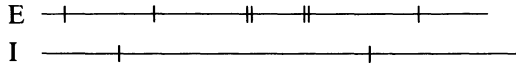
$$\int_{\Omega_K} g(\omega_K) d\lambda_K = m_L \int_{\Omega_{0K}^L} dv_{0K}^{\prime L} \left( \int_0^{\eta_{0K}^L} g \circ \varphi_t dt \right)$$

IV. UNE APPLICATION A L'INTERACTION  
SELON LAWRENCE

## 1) Définition de l'interaction [3, 4, 5, 6]

Soit  $\omega_1$  et  $\omega_2$  deux processus ponctuels n'ayant aucun point en commun.  $x_n \in \omega_1$  efface  $y_p \in \omega_2$  si  $y_{p-1} < x_n < y_p < x_{n+1}$ .

L'ensemble des points non effacés de  $\omega_2$  forme le processus résultant : un point de  $\omega_2$  non effacé est caractérisé par le fait qu'il est précédé, dans le processus obtenu par superposition de  $\omega_1$  et  $\omega_2$ , par un point de  $\omega_2$ .



2) Intensité du processus résultant

Soient L et M deux sous-ensembles de  $\mathcal{X}$ .

Soient

$$S = \Theta(X_K^M) \cap X_K^M \quad \text{et} \quad T = \theta(Y_K^M) \cap (Y_K^M) = \beta(S)$$

a) La trace de la mesure  $\nu_K$  sur T est invariante par  $\theta_T$  et la mesure de T donne l'intensité du processus résultant (effacement des points du processus à marque dans M par ceux du processus à marques dans L).

b) Prenons  $f(x_K) = 1_S 1_{(-\infty, 0)} \circ x_0 1_{[0, t)} \circ x_{n_L}(x_K)$

$$f_{\Omega_K} = \{ N([\xi_{n_L}; 0) \times M) - 1 \} 1_{\{N[0, t) \times L > 0\}} 1_{\{N([\xi_{n_L}^0, 0) \times M > 0\}}$$

$$f_{Y_K} = 1_T \inf(y_{n_L}, t)$$

d'où

$$E_{\lambda_K}(f_{\Omega_K}) = \int_T \inf(y_{n_L}, t) d\nu_K^T$$

donc

$$\frac{1}{t} E_{\lambda_K}(f_{\Omega_K}) \xrightarrow{t \rightarrow 0} \nu_K(T)$$

Prenons maintenant la limite au premier membre

$$E_{\lambda_K} \{ (N([\xi_{n_L}, 0) \times M) - 1) 1_{\{N[0, t) \times L > 0\}} - (N([\xi_{n_L}, 0) \times M) - 1) 1_{\{N([\xi_{n_L}, 0) \times M = 0\}} 1_{\{N[0, t) \times L > 0\}} \}$$

$$= E_{\lambda_K} \{ (N([\xi_{n_L}, 0) \times M) - 1) 1_{\{N[0, t) \times L > 0\}} + 1_{\{N([\xi_{n_L}, 0) \times M = 0\}} 1_{\{N[0, t) \times L > 0\}} \}$$

donc

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} E_{\lambda_K}(f_{\Omega_K}) = m_M - m_L$$

$$+ \lim_{t \rightarrow 0} \lambda_K \{ N([\xi_{n_L}, 0) \times M = 0 / N[0, t) \times L > 0 \} \cdot \frac{1}{t} \lambda_K \{ N[0, t) \times L > 0 \}$$

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} E_{\lambda_K}(f_{\Omega_K}) = m_M - m_L (1 - \nu_{0K}^L \{ N[\eta_{0K}^L, 0) \times M > 0 \})$$

d'où le :

THÉORÈME IV.1. —  $\nu_K(T) = m_M - m_L (1 - \nu_{0K}^L \{ N[\eta_{0K}^L, 0) \times M > 0 \})$

Cette formule donnant l'intensité du processus résultant contient celle donnée par Lawrence [6] dans le cas de l'effacement d'un processus de Poisson par un renouvellement.

### 3) Superposition de processus indépendants

Sur  $(\Omega_K, \mathcal{A}_K)$  soient  $\lambda_K$  et  $\lambda'_K$  deux processus ponctuels stationnaires  $\nu_{0K}$  et  $\nu'_{0K}$  leur mesure de Palm (probabilité).

#### a) DÉFINITION

Sur  $\Omega_K \times \Omega_K$  définissons l'application mesurable  $S$  à valeurs dans  $\Omega_K$  qui au couple  $(\omega_K, \omega'_K)$  fait correspondre  $\kappa = \omega_K + \omega'_K$ , telle que

$$\text{Card}(\omega_K + \omega'_K \cap A) = \text{Card}(\omega_K \cap A) + \text{Card}(\omega'_K \cap A) \quad A \in \beta \otimes \mathcal{H}$$

avec

$$\text{Card}(\Delta \cap (\omega_K, \omega'_K)) = 0 \quad \lambda_K \times \lambda'_K \text{ ps}$$

Alors la mesure  $\Lambda$  sur  $(\Omega_K, \mathcal{A}_K)$  convoluée des mesures  $\lambda_K$  et  $\lambda'_K$ ,  $\lambda_K * \lambda'_K$  est définie par la formule

$$\int_{\Omega} f(\kappa) d\Lambda_K = \iint_{\Omega^2} f(\omega_K + \omega'_K) d\lambda_K d\lambda'_K \quad f \in \mathcal{M}(\Omega_K, \mathbb{R}^+)$$

DÉFINITION. — Le processus stationnaire  $\Lambda_K$  est obtenu par superposition des 2 processus indépendants  $\lambda_K$  et  $\lambda'_K$ .

PROPOSITION IV.1. — La mesure (probabilité) de Palm associée à  $\Lambda$  s'écrit

$$(m_L + m'_L)N_{0K}^L = m_L \nu_{0K}^L * \lambda'_K + m'_L \lambda_K * \nu'_{0K}^L$$

Cette relation qui se montre en utilisant la formule de Ryll-Nardzewski se trouve dans Mecke [8] pour des processus sans marques et dans Matthès [2] pour les processus marqués.

#### b) APPLICATION AU PROCÉDÉ D'EFFACEMENT SELON LAWRENCE

La superposition de deux processus indépendants suivie de l'effacement permet de trouver la mesure de Palm du processus résultant en supposant dans la proposition IV.1 que  $M$  et  $L$  sont disjoints.

Les intensités et mesure de Palm du processus  $\lambda$  à marque dans  $L$  (effa-

ceur) seront notées  $m = m_L$  et  $v_0$ . Les mêmes expressions pour le processus  $\lambda'$  à marques dans M seront notées  $m' = m_M$  et  $v'_0$ .

Puisque  $m'_L = 0$  la mesure de Palm du processus de superposition débutant par un point à marques dans L s'écrit

$$m \mathcal{N}_{0K}^L = m v_0 * \lambda'$$

L'intensité du processus résultant s'écrit dans ces conditions

$$m' - m \{ 1 - \mathcal{N}_{0K}^L [N[\eta_{0K}^L, 0] \times M] > 0 \}$$

soit

$$m' - m \left( 1 - \int_{\Omega_0} \int_{\Omega} dv_0(\omega_0) d\lambda'(\omega) 1_{\text{Card}\{\omega' \cap [\eta_0(\omega_0), 0] > 0\}} \right)$$

Ce qui s'écrit encore si  $\eta_0(\omega_0)$  à la fonction de répartition F

$$m' - m \left\{ 1 - \int_0^\infty \lambda' [N(l) > 0] dF(l) \right\}$$

formule qui donne la formule de Lawrence lorsque F possède une densité  $\varphi$ .

#### 4) Les quatre processus

Le procédé d'effacement de Lawrence définit 4 sous-processus dont l'ensemble est stationnaire : le processus résultant  $r$ , l'effacé  $e$  dans le processus exciteur, le processus effaceur actif  $a$  et effaceur passif  $p$  dans l'inhibiteur. Le couple des processus  $a$  et  $e$  forme un « mouvement de processus ponctuels stationnaires au sens de Harris T. E. [7] ».

Nous savons qu'alors  $a$  et  $e$  ont même intensité d'où le tableau

$$\begin{aligned} r : & m' - m(1 - \mathcal{N}_{0K}^L \{ N[\eta_{0K}^L, 0] \times M > 0 \}) \\ e : & m(1 - \mathcal{N}_{0K}^L \{ N[\eta_{0K}^L, 0] \times M > 0 \}) \\ a : & m(1 - \mathcal{N}_{0K}^L \{ N[\eta_{0K}^L, 0] \times M > 0 \}) \\ p : & m \mathcal{N}_{0K}^L \{ N[\eta_{0K}^L, 0] \times M > 0 \} \end{aligned}$$

Or l'inversion du temps montre que les quatre processus s'échangent de la manière suivante :

$$\begin{aligned} r & \leftrightarrow p \\ e & \leftrightarrow a \end{aligned}$$

d'où l'intensité de  $p$  :

$$m - m' \left( 1 - \int_0^\infty \lambda [N(0l) > 0] dG(l) \right)$$



## BIBLIOGRAPHIE

- [1] J. NEVEU, Sur la structure des processus ponctuels stationnaires. *C. R. A. S.*, t. **267**, 1968, p. 561-564.
- [2] MATTHES, Stationäre zufällige Punkfolgen I. *J. Ber. Deutsch. Math. Veien*, t. **66**, 1963, p. 66-79.
- [3] TEN HOOPEN and REUVER, Selective Interaction of two independant recurrent processes. *J. Appl. Prob.*, t. **2**, 1965, p. 286-292.
- [4] TEN HOOPEN and REUVER, Recurrent Point processes with dependant Inference with reference to Neuronal Spike trains. *Math. Biosc.*, t. **2**, 1968, p. 1-10.
- [5] LAWRENCE, Selective interaction of a stationnary point processes and a renewal Process. *J. Appl. Prob.*, t. **7**, 1970, p. 483-489.
- [6] LAWRENCE, Selective interaction of a Poisson and renewal process First order stationnary point results. *J. Appl. Prob.*, t. **7**, 1970, p. 359-372.
- [7] T. E. HARRIS, Random Measures and Motion of Point Process. *Z. Wahrscheinlichkeitstheorie verw. Geb.*, t. **18**, 1971, p. 85-115.
- [8] J. MECKE, Stationäre zufällige Masse auf lokalkompakten abelschen gruppen. *Z. Wahrscheinlichkeitstheorie verw. Geb.*, t. **9**, 1967, p. 36-58.

(Manuscrit reçu le 15 janvier 1973).