

UNIVERSITÉ D'ORAN

CAHIERS MATHÉMATIQUES

Fascicule N° 2 Année 1987

Département de Mathématiques

Université d'Oran

B.P. 1524 ORAN - ALGÉRIE

CAHIERS MATHÉMATIQUES

Fasc. 2, 1987

ESTIMATION QUANTITATIVE DE LA NORME DE DÉVIATION DE L'OPÉRATEUR
DE TRANSITION D'UN SYSTÈME M/G/1.

D. AISSANI

Laboratoire de Modélisation Stochastique

I.N.E.S de Béjaïa (Algérie).

ABSTRACT: In this article, we obtain an estimate of the proximity of the transition kernel of the (non Markovian) process of the number of customers in the G/G/1 queueing system at the time of completion of the n -th service with respect to the same transition kernel of the imbedded Markov chain in an M/G/1 system. For this, we suppose that the inputs of the two systems are "sufficiently close" to each other and the distributions of service time coincide.

An exact computation of the constants has been done.

Reçu en juin 1987

1. Soit Q (respectivement \tilde{Q}) le noyau de transition du processus "nombre de demandes et du temps jusqu'à l'arrivée de la demande suivante" dans un système de files d'attente G/G/1 (respectivement M/G/1). Dans un précédent article [1], on a trouvé les conditions pour lesquelles il sera possible d'approximer les caractéristiques d'un système G/G/1 par les caractéristiques correspondantes d'un système M/G/1. Dans ce texte, on obtient l'estimation quantitative de la norme de déviation de l'opérateur Q par rapport à \tilde{Q} . En plus de son intérêt intrinsèque, ce résultat pourra être utilisé (par exemple dans [5]) pour démontrer des inégalités de stabilité avec un calcul exact des constantes.

2. Préliminaires et résultat:

Considérons un système de files d'attente G/G/1 (FIFO, ∞), de distribution de la durée de service F et de distribution des intervalles entre les arrivées des

demandes G. Notons T_n le moment d'arrivée de la n-ième demande et Z_n le temps entre les arrivées des demandes T_n et T_{n+1} . L'expression de l'opérateur de transition

$Q = \left\| Q_{ij}(x, dy) \right\|_{i,j=0}^{\infty}$ (voir [1]) est :

$$Q_{ij}(x, dy) = \begin{cases} q_j(dy) & \text{si } i=0 \\ q_{j-1}(x, dy) & \text{si } i \geq 1, j \geq 1 \\ P(x, dy) & \text{si } j=i-1, i \geq 1 \end{cases} \quad (1)$$

où,

$$q_j(dy) = \int_0^{\infty} P(T_j \leq u < T_{j+1}, T_{j+1} - u \in dy) dF(u),$$

$$q_j(x, dy) = \int_x^{\infty} P(T_j \leq u-x < T_{j+1}, T_{j+1} - (u-x) \in dy) dF(u).$$

On considère en même temps un système de files d'attente M/G/1, de flet des arrivées poissonien d'intensité λ et ayant les mêmes durées de service que le système G/G/1. On notera par \bar{E} la distribution exponentielle de paramètre λ , alors que T_n représente le moment d'arrivée de la n-ième demande. L'expression de l'opérateur de transition \bar{Q} de la chaîne de Markov incluse est donnée par la formule (1) [1].

Supposons que le flet des arrivées du système G/G/1 soit proche du flet poissonien. Pour caractériser cette proximité, utilisons une distance de variation,

$$W^x(G, \bar{E}) = \int \varphi^x(t) |G - \bar{E}|(dt), \quad (2)$$

où $\varphi^x(t)$ est une fonction poids et $|a|$ désigne la variation de la mesure a . Choisis-

sens une fonction quelconque $\varphi^x(t)$ telle que:

- $\varphi^x(t)$ soit non décroissante ;
- $\varphi^x(t+s) \leq \varphi^x(t) \cdot \varphi^x(s)$ pour tout $s, t \in \mathbb{R}^+$;
- $\varphi^x(0) = 1$.

Notons également

$$G^x = \int \varphi^x(t) \cdot G(dt) \quad \text{et}$$

$$w_0 = \int_0^1 |G - \bar{E}|(dt) \quad (3)$$

Soit $\mathcal{M} = \{\mu_j(dy)\}$ l'espace des mesures finies sur \mathbb{R}^n . Le noyau de transition $P_{kj}(x, dy)$ donne une application linéaire $P_{kj} : \mathcal{M} \longrightarrow \mathcal{M}$, dont la valeur au point $\mu \in \mathcal{M}$ est égale à

$$(\mu P)_k(dy) = \sum_{j \geq 0} \int_0^{\infty} \mu_j(dx) \cdot P_{jk}(x, dy) \dots$$

Notons \mathcal{F} l'espace des fonctions mesurables bornées sur \mathbb{R}^n . Si $f \in \mathcal{F}$, le symbole Pf désignera la fonction :

$$(Pf)(k, x) = \sum_{j \geq 0} \int_0^{\infty} f(i, y) \cdot P_{kj}(x, dy).$$

Introduisons à présent une classe spéciale de normes. Définissons :

$$\|\mu\|_{\mathcal{C}} = \sum_{n \geq 0} \left(\int_0^{\infty} \varphi^n(t) |\mu_n|(dt) \right)$$

Remarque 1: Par analogie, dans [1], une telle norme aurait été construite pour une fonction $V(n, t) = \int_0^{\infty} \varphi^n(t) \cdot \dots$

Cette norme induit dans la classe des opérateurs linéaires, l'espace \mathcal{B} des opérateurs linéaires bornés, de norme,

$$\|Q\|_{\mathcal{C}} = \sup_{k \geq 0} \sup_{x \geq 0} \int_0^{\infty} \varphi^{-k} \frac{1}{\varphi^k(t)} \sum_{j \geq 0} \int_0^{\infty} \varphi^j(y) \cdot |Q_{kj}(x, dy)| \quad (4)$$

Pour les notions et notations non définies dans ce travail, il faut se référer à [1]. De plus, toute intégrale sans précision du domaine d'intégration se fera dans \mathbb{R}^+ . Notons

$$\mathcal{C}_0 = \sup \{ \mathcal{C} : \hat{f}(\lambda \mathcal{C} - \lambda) < \mathcal{C} \}, \quad (5)$$

$$\text{où } \hat{f}(\lambda \mathcal{C} - \lambda) = E e^{-\lambda(\mathcal{C} - 1)^2} = \int_0^{\infty} e^{-\lambda(\mathcal{C} - 1)u} dF(u) \quad (6)$$

Théorème:

Soit Q (respectivement \bar{Q}) le noyau de transition de la chaîne incluse du système $G/G/1$ (resp. $M/G/1$) et pour tout \mathcal{C} , $1 < \mathcal{C} < \mathcal{C}_0$, pour tout G telle que $G^x < \infty$ et $w_0 \leq (\mathcal{C}_0 - \mathcal{C})/\mathcal{C}_0^2$, on a :

$$\|\bar{Q} - Q\|_{\mathcal{C}} \leq w^x (1 + \mathcal{C}) + w_0 \cdot G^x (1 + \lambda \mathcal{C}) \cdot \frac{\mathcal{C}_0^4}{(\mathcal{C}_0 - \mathcal{C})^2}$$

3. Résultats intermédiaires:

Introduisons les notations suivantes,

$$\begin{aligned} \mathcal{Y}_k(x, \Lambda) &= P(T_k \leq x < T_{k+1}, \quad T_{k+1} - x \in \Lambda), \\ \overline{\mathcal{Y}}_k(x, \Lambda) &= P(\overline{T}_k \leq x < \overline{T}_{k+1}, \quad \overline{T}_{k+1} - x \in \Lambda), \end{aligned} \quad (7)$$

$$\text{et } \Delta_k(x, \Lambda) = \mathcal{Y}_k(x, \Lambda) - \overline{\mathcal{Y}}_k(x, \Lambda).$$

Remarquons que les fonctions introduites dans (1) s'écrivent

$$\begin{aligned} q_j(dy) &= \int \mathcal{Y}_j(u, dy) dF(u), \\ q_j(x, dy) &= \int_x^\infty \mathcal{Y}_j(u-x, dy) dF(u). \end{aligned} \quad (8)$$

Lemme 1:

Soient Q et \overline{Q} les noyaux de transition des chaînes incluses des systèmes $G/G/1$ et $M/G/1$; alors

$$\Delta_j(x, \Lambda) = \sum_{i=0}^{j-1} \mathcal{Y}_i * G^{*i} * (G - \overline{E}) * \overline{E}^{*j-i-1} + \Delta_0 * \overline{E}^{*j},$$

où $*$ désigne le produit de convolution.

Preuve: Du fait que les $\{\tau_n\}$ sont indépendantes et identiquement distribuées,

$$\text{il est aisé de voir que: } \mathcal{Y}_j(x, \Lambda) = \int_0^x dG(s) \mathcal{Y}_{j-1}(x-s, \Lambda), \quad (9)$$

$$\text{denc } \Delta_j(x, \Lambda) = \int_0^x dG(s) \mathcal{Y}_{j-1}(x-s, \Lambda) - \int_0^x d\overline{E}(s) \overline{\mathcal{Y}}_{j-1}(x-s, \Lambda).$$

En ajoutant et en retranchant $\int_0^x \mathcal{Y}_{j-1}(x-s, \Lambda) d\overline{E}(s)$, on obtient:

$$\Delta_j(x, \Lambda) = \mathcal{Y}_{j-1} * (G - \overline{E})(x) + \Delta_{j-1} * \overline{E}(x).$$

De (9), on constate que: $\mathcal{Y}_j = \mathcal{Y}_{j-1} * G = \mathcal{Y}_0 * G^{*j-1}$.

$$\text{D'autre part, } \Delta_{j-1} * \overline{E} = \mathcal{Y}_{j-2} * (G - \overline{E}) * \overline{E} + \Delta_{j-2} * \overline{E}^{*2}, \quad (10)$$

d'où découle le résultat du lemme. ■

Notons $E_{\rho}(ds)$ la famille $\sum_{j \geq 0} \rho^j \bar{E}^{*j}(ds)$.

Lemme 2:

Soit \bar{Q} le noyau de transition de la chaîne de Markov incluse du système M/G/1.

Alors, pour tout ρ tel que $1 < \rho < \rho_0$,

$$E_{\rho}(ds) = \delta_0(ds) + \lambda \rho e^{-\lambda(\rho-1)s} ds$$

où $\delta_0(ds) = \bar{E}^{*0}(ds)$.

En effet:
$$\sum_{j \geq 0} \rho^j \bar{E}^{*j}(ds) = \bar{E}^{*0}(ds) + \sum_{j \geq 1} \rho^j e^{-\lambda s} \cdot \frac{(\lambda s)^{j-1} \cdot \lambda ds}{(j-1)!}$$

d'où le résultat. ■

A présent, posons $A_2 = \sup_{x \geq 0} \left\{ \frac{1}{\varphi^x(x)} \sum_{j \geq 0} \rho^j \int \varphi^x(y) \left| \int_x^\infty dF(u) \Delta_0 * \bar{E}^{*j} \right| \right\}$ (11)

Lemme 3:

Soient \bar{Q} et Q les opérateurs de transition des chaînes incluses des systèmes M/G/1 et G/G/1. Alors, pour tout ρ tel que $1 < \rho < \rho_0$, on a

$$A_2 \leq W^x(1+\rho)$$

Preuve:

Du fait que $\Delta_0 * \bar{E}^{*j} = \int_0^x \Delta_0(x-s, A) \cdot \bar{E}^{*j}(ds)$ et que :

$$\Delta_0(x, A) = P(\tau - x \in A) - P(\bar{\tau} - x \in A) = \int_{\{t-x \in A\}} [G(dt) - \bar{E}(dt)]$$

on en déduit que

$$\begin{aligned} A_2 &\leq \sup_{x \geq 0} \left\{ \frac{1}{\varphi^x(x)} \sum_{j \geq 0} \rho^j \int \varphi^x(y) \int_0^{u-x} (G-\bar{E})(dt) \int_0^{u-x} \mathbb{1}_{\{t+s+x-u \in dy\}} d\bar{E}^{*j}(s) \right\} \\ &\leq \sup_{x \geq 0} \left\{ \frac{1}{\varphi^x(x)} \int |G-\bar{E}|(dt) \int_x^\infty dF(u) \sum_{j \geq 0} \rho^j \int_0^{u-x} d\bar{E}^{*j}(s) \cdot \varphi^x(t+s+x-u) \right\} \end{aligned}$$

$t+s+x-u$ étant positif et $s+x-u$ négatif, on a :

$$\varphi^x(t+s+x-u) \leq \varphi^x(t) \quad \text{et} \quad \varphi^x(x) \geq 1 \dots \quad (12)$$

Par conséquent:
$$A_2 \leq \int \varphi^x(t) |G - \bar{E}|(dt) \cdot \sup_{x \geq 0} \int_x^\infty dF(u) \left[\sum_{j \geq 0} \beta^j \bar{E}^{*j}(ds) \right].$$

De (2), (5), (6) et en utilisant le lemme 2, on obtient le résultat. ■

Introduisons la famille de mesures
$$G_{\beta_0}(ds) = \sum_{i \geq 0} \beta^i \cdot G^{*i}(ds) \quad (13)$$

et posons:
$$g(u) = \int_0^u e^{-\alpha_0 s} \cdot G_{\beta_0}(ds), \quad \text{où } \alpha_0 = \lambda \beta_0 - \lambda.$$

Lemme 4: Dans les conditions du théorème:

$$g(u) \leq \sum_{n \geq 0} \beta^n \left(\frac{1}{\beta_0} + \frac{(\beta_0 - \beta)^n}{\beta_0^2} \right).$$

Preuve: Il est aisé de voir que:

$$g(u) = \sum_{j \geq 0} M^{*j}([0, u]) \quad \text{où } M(ds) = \beta \cdot e^{-\alpha_0 s} \cdot G(ds)$$

par conséquent :

$$\int g(ds) = \sum_{j \geq 0} \int M^{*j}(ds) = \sum_{j \geq 0} \left[\int M(ds) \right]^j$$

où $\int M(ds) = \beta \cdot \hat{g}(-\alpha_0)$. Supposons que $\beta \hat{g}(-\alpha_0) < 1$. Alors,

$$M(R_+) = \beta \hat{g}(-\alpha_0) < 1 \quad \text{et} \quad g(+\infty) = (1 - M(R_+))^{-1} < \infty,$$

c'est-à-dire que $g(u) \leq g(+\infty) = 1 / [1 - \beta \hat{g}(-\alpha_0)]$ pour tout u .

En ajoutant et en retranchant $\int e^{-\alpha_0 s} \cdot \bar{E}(ds)$ dans l'expression de $\hat{g}(-\alpha_0)$ et en utilisant l'inégalité $e^{-\lambda(1-\beta_0)s} < 1 \quad \forall s > 0, \beta_0 > 1$, on obtient

$$\hat{g}(-\alpha_0) \leq \frac{1}{\beta_0} + W_0.$$

D'ici et de la condition sur W_0 , on conclut que:

$$\hat{g}(-\alpha_0) \leq \frac{1}{\beta_0} + (\beta_0 - \beta) / \beta_0^2.$$

ce qui achève la démonstration. ■

Lemme 5: Dans les conditions du théorème:

$$\int dF(u) \int_0^u G_{\beta_0}(ds) \leq \frac{\beta_0^3}{(\beta_0 - \beta)^2} \quad \text{et} \quad \int dF(u) \lambda \beta \int_0^u e^{-\lambda(\beta-1)(u-s)} \cdot G_{\beta_0}(ds) \leq \lambda \beta_0^2$$

où G_{β} est définie dans (13) et $D = \beta^3 / (\beta_0 - \beta)^2$.

Preuve:

a. Du fait que $e^{-\alpha_0(u-s)} \geq 1$ pour $u \geq s$, on obtient

$$\int dF(u) \int_0^u G_{\beta}(ds) \leq \int e^{-\alpha_0 u} dF(u) \int_0^u e^{-\alpha_0 s} G_{\beta}(ds)$$

De la convexité de $\hat{f}(\lambda\beta - \lambda)$, on déduit que $\hat{f}(\lambda\beta - \lambda) \leq \beta$, $\forall \beta \in]1, \beta_0)$

et $\hat{f}(\lambda\beta_0 - \lambda) \leq \beta_0$. La première affirmation du lemme 5 est prouvée d'après le lemme 4.

b. D'autre part, :

$\int dF(u) \lambda \beta \int_0^u e^{-\lambda(\beta-1)(u-s)} G_{\beta}(ds) \leq \lambda \beta \int e^{-\alpha_0 u} dF(u) \int_0^u e^{-\alpha_0 s} G_{\beta}(ds)$, la deuxième affirmation du lemme 5 est prouvée d'après a). ■

Lemme 6: Dans les conditions du théorème,

$$\int dF(u) \int_0^u E_{\beta} * G_{\beta}(dt) \leq (1 + \lambda \beta) \cdot \frac{\beta^3}{(\beta_0 - \beta)^2}$$

En effet, $\int dF(u) \int_0^u E_{\beta} * G_{\beta}(dt) = \int dF(u) \int_0^u E_{\beta}(ds) \int_s^u G_{\beta}(dt - s) =$
 $= \int dF(u) \int_0^u [1 + \lambda \beta \int_0^u e^{-\lambda(\beta-1)(u-s)} ds] G_{\beta}(dt)$, d'où le résultat. ■

Notons par A_1 l'expression,

$$A_1 = \sup_{x \geq 0} \left\{ \frac{1}{\varphi^x(x)} \sum_{j \geq 0} \beta^j \int_0^{\infty} \varphi^x(y) dF(u) \sum_{i=0}^{j-1} \mathcal{L}_i * |G-E| * E^{*j-i-1} \right\} \quad (14)$$

Lemme 7: Dans les conditions du théorème,

$$A_1 \leq W_0 \cdot G^* \cdot \frac{\beta^4}{(\beta_0 - \beta)^2} (1 + \lambda \beta)$$

où G^x a été défini dans (3).

Preuve: De (10),

$$A_1 \leq \sup_{x \geq 0} \left\{ \frac{1}{\varphi^x(x)} \cdot \left(\int \varphi^x(y) dF(u) \right) \sum_{i=0}^{\infty} \left(\int \varphi^{j-i-1} \cdot \mathcal{T}_0 * G^{*i} * |G-\bar{E}| * \bar{E}^{*j-i-1} \right) \right\}$$

$$\leq \sup_{x \geq 0} \left\{ \frac{1}{\varphi^x(x)} \cdot \left(\int \varphi^x(y) dF(u) \right) \mathcal{T}_0 * |G-\bar{E}| * G \cdot * E \cdot (u-x, dy) \right\}.$$

Après transformation, on obtient

$$A_1 \leq \sup_{x \geq 0} \left\{ \frac{1}{\varphi^x(x)} \cdot \left(\int dF(u) \int_0^{u-x} [|G-\bar{E}| * G \cdot * E \cdot](dt) \int_{u-x-t}^{\infty} G(ds) \cdot \varphi^x(s+x+t-u) \right) \right\}.$$

De (12), on obtient directement que

$$A_1 \leq \left(\int dF(u) \int_0^{u-x} [|G - \bar{E}| * E \cdot * G \cdot](dt) \cdot G^x \right).$$

En utilisant le lemme 6, on trouve le résultat cherché. ■

4. Démonstration du théorème: D'après (4)

$$\| \bar{q} - q \|_{\mathcal{C}^k} = \sup_{x \geq 0} \sup_{x \geq 0} \varphi^{-k} \cdot \frac{1}{\varphi^x(x)} \sum_{j \geq 0} \left(\int \varphi^j(y) |\bar{q}_{kj}(x, dy) - q_{kj}(x, dy)| \right). \quad (15)$$

Pour estimer la partie droite de (15), on considèrera tout d'abord l'expression sous le signe du premier suprémum pour $k=0$, ensuite pour le cas $k>0$ et l'on choisira la plus grande de ces estimations. D'après (7) et (8), l'expression (15) pour $k=0$ sera égale à,

$$\sup_{x \geq 0} \frac{1}{\varphi^x(x)} \cdot \sum_{j \geq 0} \left(\int \varphi^j(y) \right) |\Delta_j(u, dy)| dF(u) \leq \sum_{j \geq 0} \left(\int \varphi^j(y) \right) |\Delta_j(u, dy)| dF(u). \quad (16)$$

D'autre part, pour $k \neq 0$, on obtient

$$\sup_{x \geq 0} \varphi^{-k} \cdot \frac{1}{\varphi^x(x)} \cdot \left[\left(\int \varphi^{k-1}(y) |P(x, dy) - P(x, dy)| + \sum_{j=k}^{\infty} \left(\int \varphi^j(y) |\bar{q}_{j-k}(x, dy) - q_{j-k}(x, dy)| \right) \right) \right]$$

$$\leq \sup_{x \geq 0} \left\{ \frac{1}{\varphi^x(x)} \cdot \sum_{j \geq 0} \left(\int \varphi^j(y) \right) \left| \mathcal{T}_j(u-x, dy) - \mathcal{T}_j(u-x, dy) \right| dF(u) \right\}.$$

Pour $x=0$, cette dernière expression coïncide avec l'expression (16), alors elle n'est

pas inférieure à (16). Par conséquent, on a

$$\| \bar{q} - q \|_{\mathcal{C}} \leq \sup_{x \geq 0} \frac{1}{\varphi^x(x)} \sum_{j \geq 0} \int \mathbb{E}^j \varphi^x(y) \left| |\Delta_j(u-x, dy)| \right| dF(u).$$

En utilisant le lemme 1, on obtient une estimation où figure les expressions A_1 et A_2 définies dans (11) et (14). d'après les lemmes 3 et 7, le théorème est démontré. ■

REFERENCES

- [1] . Afssani D., Sur les conditions d'approximation d'un système G/G/1 par un système M/G/1, Journal of Technology N°4, 1987, pp. 96-107.
- [2] . Cox D. and Smith V., Renewal theory, London, 1962.
- [3] . Afssani D., Estimation de la stabilité forte dans un système M/G/1., Moscow VINITI N° 4119-82 RJ. Matematika IB 83, 1982 (Langue Russe).
- [4] . Afssani D., Estimation de la norme de déviation des noyaux de transition des chaînes incluses des systèmes M/G/1 et G/G/1, C.R Séminaire du dept de Proba. Inst. Math. U.S.T.H.B, mars 1987.
- [5] . Afssani D., Estimations quantitatives de l'ergodicité et de la stabilité des chaînes de Markov quelconques. Preprint I.N.E.S Béjaïa (à paraître).
- [6] . Kleinrock L., Queueing systems, J. Wiley and Sons, 1975.

S O M M A I R E

	Pages
L.MINTCHENKO & L.KAIDI. Sur les propriétés des fonctions marginales.	1
L.MINTCHENKO & N.RAHALI. Méthodes de l'analyse convexe dans l'estimation des sous-différentielles des fonctions de minimum.	11
D.BOULARAS & D.DALI. Sur les bases de concomittants centro-affines des systèmes différentiels plans.	25
D.BOULARAS & K.DEMMAD. Concomittants affines des systèmes différentiels plans.	31
M.MECHAB. Sur le problème de Cauchy associé à une classe d'opérateurs à caractéristiques de multiplicité variable au plus trois.	45
M.KATEB. Iterations of algorithms for accelerating convergence.	59
R.TARRES. Contrôle stochastique ergodique stationnaire non contraint et conditions asymptotiques de Neumann pour l'équation d'Hamilton-Jacobi-Bellman (dimension 1).	71
M.EL OSMANI. Etude d'un problème de contrôle stochastique ergodique.	107
D.AISSANI. Estimation quantitative de la norme de déviation de l'opérateur de transition d'un système M/G/1.	125

CAHIERS MATHÉMATIQUES

Fascicule N°2 Année 1987

INSTRUCTIONS AUX AUTEURS

Les "CAHIERS MATHÉMATIQUES" de l'Université d'Oran sont édités par l'Unité de Recherche de Mathématiques. Ils publient des travaux originaux dans tous les domaines des mathématiques.

Le Comité de Rédaction donne son avis sur les articles à publier, néanmoins, seule la responsabilité des auteurs est engagée.

Les articles sont soumis en 3 exemplaires et prêts à être tirés. Le texte doit être inséré dans un cadre 18x25, en double interligne. La première page doit comporter le titre, les noms des auteurs, leur adresse professionnelle et un résumé en anglais de 10 lignes. La rédaction met à la disposition des auteurs un guide-type pour la préparation de leur publication.

Les auteurs recevront 50 exemplaires de tirés-à-part.

Adresse de la Rédaction

"CAHIERS MATHÉMATIQUES", Département de Mathématiques, Université d'Oran
B.P. 1524 Oran, Algérie.