

Модели формирования многомерных мнений с ограниченным доверием

Забарянская Ирина

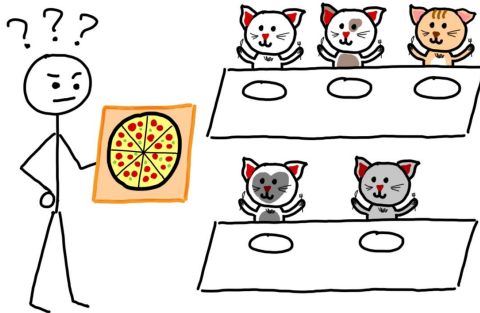
Московский физико-технический институт
кафедра интеллектуальных систем

Научно-исследовательская работа
21 декабря 2024 года

Многомерные мнения и ограниченное доверие

Многомерное мнение: набор мнений по различным темам.

Например: как распределить ресурс



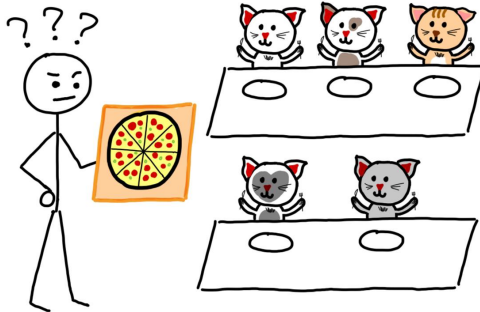
Ограниченное доверие: склонность индивидуума доверять только мнениям, которые близки к его собственному.

Близость – ?

Многомерные мнения и ограниченное доверие

Многомерное мнение: набор мнений по различным темам.

Например: как распределить ресурс



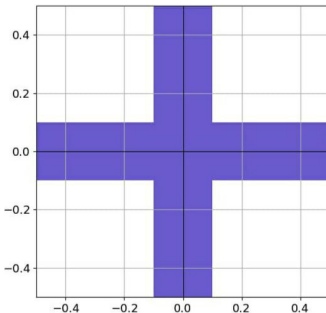
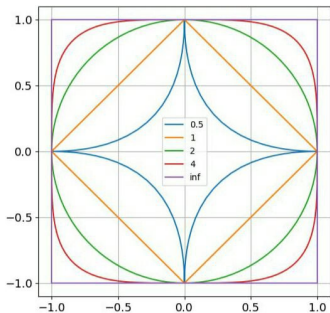
Ограниченное доверие: склонность индивидуума доверять только мнениям, которые **близки** к его собственному.

Близость – ?

Модель

- 1 Множество агентов $\mathcal{V} \triangleq \{1, \dots, n\}$
- 2 Дискретное время $t = 0, 1, \dots$
- 3 Мнение агента $i \in \mathcal{V}$ в момент времени t это вектор $\xi^i(t) = (\xi_1^i(t), \dots, \xi_d^i(t)) \in \mathbb{R}^d$
- 4 “Близость” мнений ξ и ξ' характеризуется доверительным множеством $\mathcal{O} \subseteq \mathbb{R}^d$: $\xi' - \xi \in \mathcal{O}$

Примеры доверительных множеств (слева направо): шары в ℓ_p метрике, неограниченное множество $\mathcal{O} = \{\xi : \min_{i \in \{1,2\}} |\xi_i| \leq 0.1\}$.

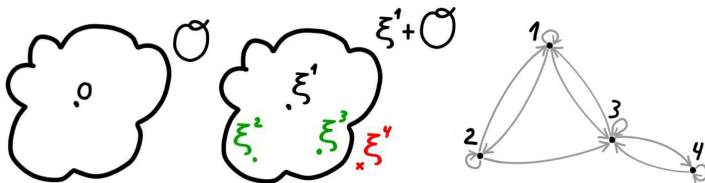


Граф доверия

Обозначение: $\xi \triangleq (\xi_k^i)_{k=1, \dots, d}^{i \in \mathcal{V}}$ – семейство мнений.

Агент i принимает во внимание мнения агентов из множества $\mathcal{N}_i(\xi) \triangleq \{j : \xi^j \in \xi^i + \mathcal{O}\}$.

Предположение: $0 \in \mathcal{O}$, то есть агент доверяет собственному мнению: $i \in \mathcal{N}_i(\xi)$.



Граф доверия $\mathcal{G}(\xi) \triangleq (\mathcal{V}, \mathcal{E}(\xi))$:

- 1 Вершины = агенты
- 2 Ребра: $i \rightarrow j$, если $j \in \mathcal{N}_i(\xi)$ (агент i доверяет агенту j)

Система A (generalized Hegselmann-Krause)

Агенты **синхронно** обновляют свои мнения.

Новое мнение агента i – среднее “близких” мнений:

$$\xi^i(t+1) = \frac{1}{|\mathcal{N}_i(\xi(t))|} \sum_{j \in \mathcal{N}_i(\xi(t))} \xi^j(t), \quad i \in \mathcal{V} \quad (\text{A})$$

Динамическая система с **рывковой** правой частью!

Решение может сходиться к **неравновесной** точке!

Hegselmann R., Krause U. Opinion Dynamics and Bounded Confidence Models, Analysis, and Simulation // Journal of Artificial Societies and Social Simulation. 2002.

Система A (generalized Hegselmann-Krause)

Агенты **синхронно** обновляют свои мнения.

Новое мнение агента i – среднее “близких” мнений:

$$\xi^i(t+1) = \frac{1}{|\mathcal{N}_i(\xi(t))|} \sum_{j \in \mathcal{N}_i(\xi(t))} \xi^j(t), \quad i \in \mathcal{V} \quad (\text{A})$$

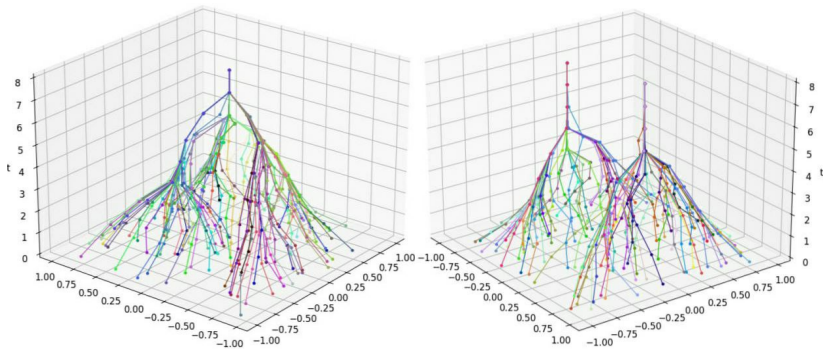
Динамическая система с **рывковой** правой частью!

Решение может сходиться к **неравновесной** точке!

Hegselmann R., Krause U. Opinion Dynamics and Bounded Confidence Models, Analysis, and Simulation // Journal of Artificial Societies and Social Simulation. 2002.

Консенсус и рассогласование

Начальные $2d$ -мнения: сгенерированы случайно из $[-1, 1] \times [-1, 1]$.
Доверительное множество: $\mathcal{O} = \{\xi : \|\xi\|_2 \leq 0.6\}$.



Сходимость за конечное число шагов!

Дополнительные предположения:

A1. Доверительное множество симметрично: $\mathcal{O} = -\mathcal{O}$.

A2. $0 \in \mathbb{R}^d$ внутренняя точка \mathcal{O} .

Теорема (о сходимости мнений при всех $\xi(0)$)

Из A1 следует:

$$\blacksquare \exists \xi^i(\infty) \triangleq \lim_{t \rightarrow \infty} \xi^i(t) \in \mathbb{R}^d, \quad \forall i \in \mathcal{V}$$

Из $A1 \wedge A2$ следует:

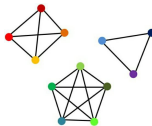
- $\xi(\infty)$ – равновесие (A)
- мнения сходятся за конечное число шагов

Классификация положений равновесия

Кластер агента i : множество $\{j \in \mathcal{V} : \xi^i = \xi^j\}$.

Семейство мнений ξ **кластеризовано**, если агенты из разных кластеров не доверяют друг другу: $\xi^i = \xi^j$ или $\xi^j - \xi^i \notin \mathcal{O}$.

Граф доверия разбивается на **клики**.



Теорема (классификация положений равновесия)

Если ξ^* кластеризовано, то ξ^* – равновесие (А).

Если \mathcal{O} замкнуто, то любое кластеризованное равновесие устойчиво по Ляпунову.

Если $\mathcal{O} = -\mathcal{O}$, то все равновесия кластеризованы.

Система В (инерциальная)

В модели (А) агент i присваивает своему мнению вес $\frac{1}{|\mathcal{N}_i(\xi)|}$.

Вес собственного мнения может быть $\frac{1}{n}$ (зависит от графа).

Инерциальная модель (вес своего мнения не меньше константы):

$$\xi^i(t+1) = (1 - h_i)\xi^i(t) + \frac{h_i}{|\mathcal{N}_i(\xi(t))|} \sum_{j \in \mathcal{N}_i(\xi(t))} \xi^j(t), \quad i \in \mathcal{V} \quad (\text{В})$$

- 1 “Упрямый” агент: $h_i = 0$ (не рассматриваем)
- 2 Модель (А): $h_i = 1, \quad \forall i \in \mathcal{V}$
- 3 Без “упрямых” агентов равновесия (А) и (В) совпадают

B. Chazelle and C. Wang, Inertial Hegselmann–Krause systems // IEEE Trans. Autom. Control. 2017.

Система В (инерциальная)

В модели (А) агент i присваивает своему мнению вес $\frac{1}{|\mathcal{N}_i(\xi)|}$.

Вес собственного мнения может быть $\frac{1}{n}$ (зависит от графа).

Инерциальная модель (вес своего мнения не меньше константы):

$$\xi^i(t+1) = (1 - h_i)\xi^i(t) + \frac{h_i}{|\mathcal{N}_i(\xi(t))|} \sum_{j \in \mathcal{N}_i(\xi(t))} \xi^j(t), \quad i \in \mathcal{V} \quad (\text{B})$$

- 1 “Упрямый” агент: $h_i = 0$ (не рассматриваем)
- 2 Модель (А): $h_i = 1, \quad \forall i \in \mathcal{V}$
- 3 Без “упрямых” агентов равновесия (А) и (В) совпадают

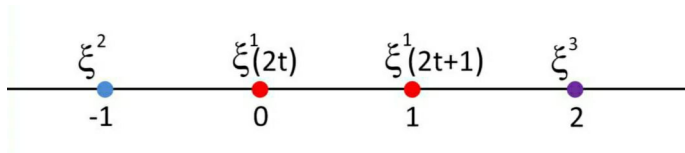
B. Chazelle and C. Wang, Inertial Hegselmann–Krause systems // IEEE Trans. Autom. Control. 2017.

Упрямые агенты: периодическая траектория

С упрямыми агентами мнения могут **расходиться!**

Пример

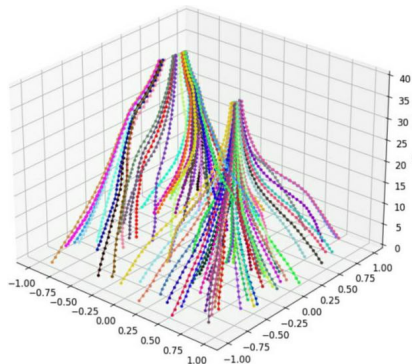
- 1 $n = 3$ агентов
- 2 Начальные мнения: $\xi^1(0) = 0$, $\xi^2(0) = -1$, $\xi^3(0) = 2$
- 3 Доверительное множество: $\mathcal{O} = (-3, 3) \setminus \{-1, 1\}$
- 4 Коэффициенты инерции: $h_1 = 1$, $h_2 = h_3 = 0$



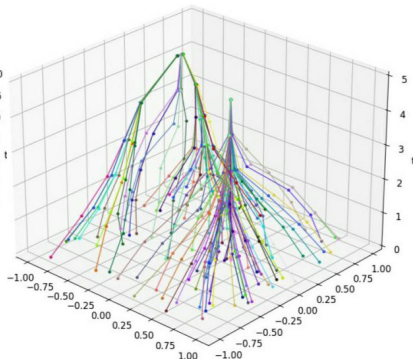
Мнение агента 1: $\xi^1(t) = (t \bmod 2)$.

Инерция и скорость сходимости

Начальные $2d$ -мнения: сгенерированы случайно из $[-1, 1] \times [-1, 1]$.
Доверительное множество: $\mathcal{O} = \{\xi : \|\xi\|_2 \leq 0.6\}$.



$$h_i = h = 0.1$$



$$h_i = h = 0.9$$

Асимптотическая сходимость. Скорость зависит от h !

Дополнительные предположения:

A1. Доверительное множество симметрично: $\mathcal{O} = -\mathcal{O}$.

A2. $0 \in \mathbb{R}^d$ внутренняя точка \mathcal{O} .

Теорема (о сходимости мнений для всех $\xi(0)$)

Из A1 следует:

- $\exists \xi^i(\infty) \triangleq \lim_{t \rightarrow \infty} \xi^i(t) \in \mathbb{R}^d, \quad \forall i \in \mathcal{V}$

Из $A1 \wedge A2$ следует:

- граф перестает меняться через конечное время
- экспоненциально быстрая сходимость мнений

Если \mathcal{O} открыто и $A1 \wedge A2$, то

- $\xi(\infty)$ – равновесие (B)

Система С (с упрямыми агентами)

Модель (С) = Модель (А) + упрямые агенты

1 Упрямый агент не меняет свое мнение:

$$\mathcal{N}_i(\xi) \triangleq \begin{cases} \{j : \xi^j \in \xi^i + \mathcal{O}\}, & \text{если } i \text{ обычный агент} \\ \{i\}, & \text{если } i \text{ упрямый агент} \end{cases}$$

2 Динамическая система:

$$\xi^i(t+1) = \frac{1}{|\mathcal{N}_i(\xi(t))|} \sum_{j \in \mathcal{N}_i(\xi(t))} \xi^j(t), \quad i \in \mathcal{V} \quad (\text{C})$$

Q1: Iryna Zabarianska and Anton V. Proskurnikov. Opinion Dynamics with Set-Based Confidence: Convergence Criteria and Periodic Solutions // IEEE Control Systems Letters. 2024.

Дополнительные предположения:

- A1. Доверительное множество симметрично: $\mathcal{O} = -\mathcal{O}$.
- A2. $0 \in \mathbb{R}^d$ внутренняя точка \mathcal{O} .
- A3. Упрямые агенты имеют одинаковое мнение ξ^* .

Теорема (о сходимости мнений при всех $\xi(0)$)

Из $A1 \wedge A3$ следует:

- $\exists \xi^i(\infty) \triangleq \lim_{t \rightarrow \infty} \xi^i(t) \in \mathbb{R}^d, \quad \forall i \in \mathcal{V}$

Из $A1 \wedge A2 \wedge A3$ следует:

- $\xi(\infty)$ – равновесие (C)
- $\xi^i(t)$ либо сходится к ξ^* , либо перестает меняться через конечное время

- 1 Исследованы некоторые из новых классов моделей динамики мнений с ограниченным доверием.
- 2 Получены результаты о сходимости мнений для (A), (B) и (C).
- 3 При дополнительных предположениях для (A) установлена сходимость мнений за конечное время.
- 4 Дается классификация положений равновесия систем (A) и (B) и условия устойчивости.
- 5 Дополнительные предположения в теоремах существенны.