



Министерство науки и высшего образования Российской Федерации  
Федеральное государственное бюджетное образовательное  
учреждение  
высшего образования  
«Московский государственный технический университет  
имени Н.Э. Баумана  
(национальный исследовательский университет)»  
(МГТУ им. Н.Э. Баумана)

---

ФАКУЛЬТЕТ ИНФОРМАТИКА И СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

КАФЕДРА «ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ЭВМ И ИНФОРМАЦИОННЫЕ  
ТЕХНОЛОГИИ» (ИУ7)

НАПРАВЛЕНИЕ ПОДГОТОВКИ 09.03.04 Программная инженерия

**О Т Ч Е Т**

по лабораторной работе № 2

Название: Цепи Маркова

Дисциплина: Моделирование

Студент

ИУ7-72Б

(Группа)

\_\_\_\_\_  
(Подпись, дата)

Е.В. Брянская

(И.О. Фамилия)

Преподаватель

\_\_\_\_\_  
(Подпись, дата)

И.В. Рудаков

(И.О. Фамилия)

Москва, 2021

## 1 Задание

Написать программу, позволяющую определить время прибывания сложной системы в каждом из состояний. Количество состояний не более 10. При  $t \rightarrow \infty$ .

Граф задаётся матрицей. На пересечении вводятся значения интенсивностей. Разработать соответствующий интерфейс.

## 2 Теоретическая часть

Случайный процесс, протекающий в некоторой системе  $S$ , называется **марковским**, если он обладает свойством: для каждого момента времени  $t_0$  вероятность любого состояния системы в будущем (при  $t > t_0$ ) зависит только от её состояния в настоящем, и не зависит от того, когда и каким образом система пришла в это состояние, т. е. не зависит от того, как процесс развивался в прошлом.

Для Марковских процессов обычно составляют уравнения Колмогорова.

Общий вид:

$$F = (p'(t), p(t), \Lambda) = 0,$$

где  $\Lambda = \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$  - набор коэффициентов.

Вероятностью  $i$ -го состояния называется вероятность  $p_i(t)$  того, что в момент  $t$  система будет находиться в состоянии  $S_i$ . К системе может быть добавлено условие нормировки: для любого момента  $t$  сумма вероятностей всех состояний равна единице:

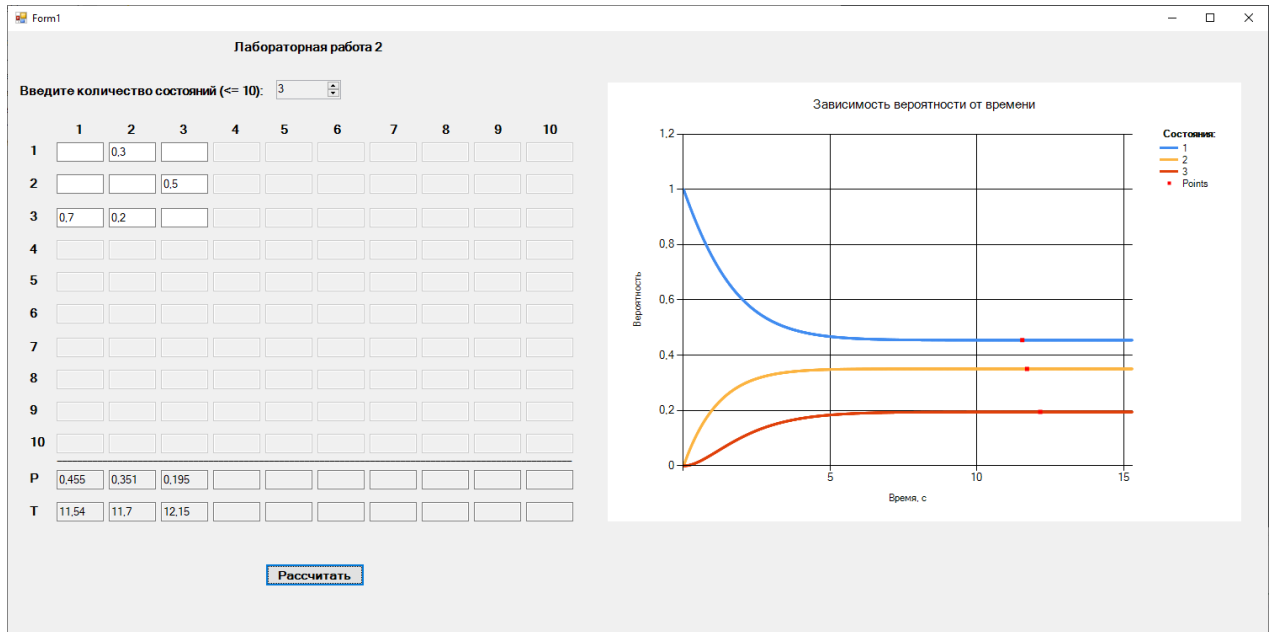
$$\sum_{i=1}^n p_i = 1.$$

Для того, чтобы решить поставленную задачу, необходимо составить систему уравнений Колмогорова. Все уравнения составляются по определённым правилам.

- В левой части каждого уравнения стоит производная вероятности  $i$ -ого состояния.
- В правой части содержится столько членов, сколько переходов, связанных с данным состоянием. Если переход из состояния, то соответствующий член имеет знак минус, а, если наоборот, то плюс.
- Каждый член равен произведению плотности вероятности перехода (т.е. интенсивности), соответствующей рассматриваемой стрелки, на вероятность того состояния, из которого исходит стрелка.

### 3 Результаты работы программы

На Рис. 3.1 представлен пример для 3 состояний.



Посчитаем  $P_i$  самостоятельно:

$$\begin{cases} 0 = 0.7 \cdot p_3 - 0.3 \cdot p_1; \\ 0 = 0.3 \cdot p_1 + 0.2 \cdot p_3 - 0.5 \cdot p_2; \\ 0 = 0.5 \cdot p_2 - 0.2 \cdot p_3 - 0.7 \cdot p_3; \\ p_1 + p_2 + p_3 = 1. \end{cases} \quad (1)$$

$$\begin{cases} p_1 = \frac{7}{3}p_3; \\ p_2 = \frac{9}{5}p_3; \\ \frac{7}{3}p_3 + \frac{9}{5}p_3 + p_3 = 1. \end{cases} \quad (2)$$

$$\begin{cases} p_1 \approx 0,4545 \approx 0,455; \\ p_2 \approx 0,3506 \approx 0,351; \\ p_3 \approx 0,1948 \approx 0,195. \end{cases} \quad (3)$$

Результаты приблизительно равны.

На Рис. 3.2 представлен пример из лекции для 8 состояний.

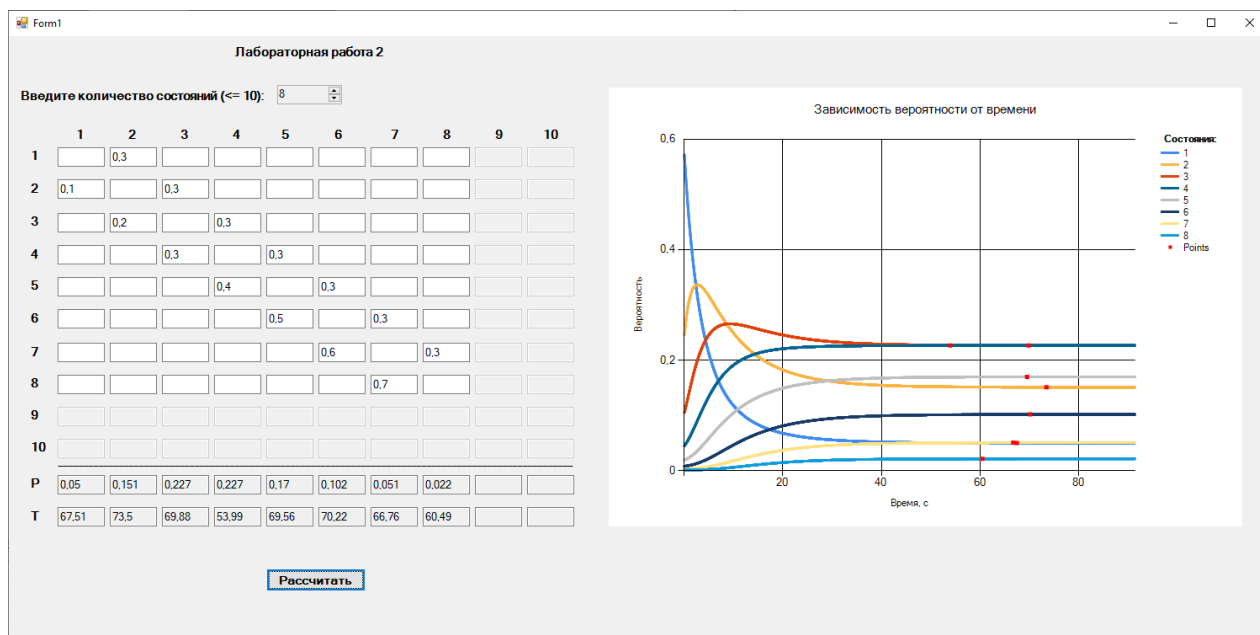


Рисунок 3.2 — Пример 2 (8 состояний)

На Рис. 3.3 представлен пример для 4 состояний, из последнего узла нет переходов в другие состояния.

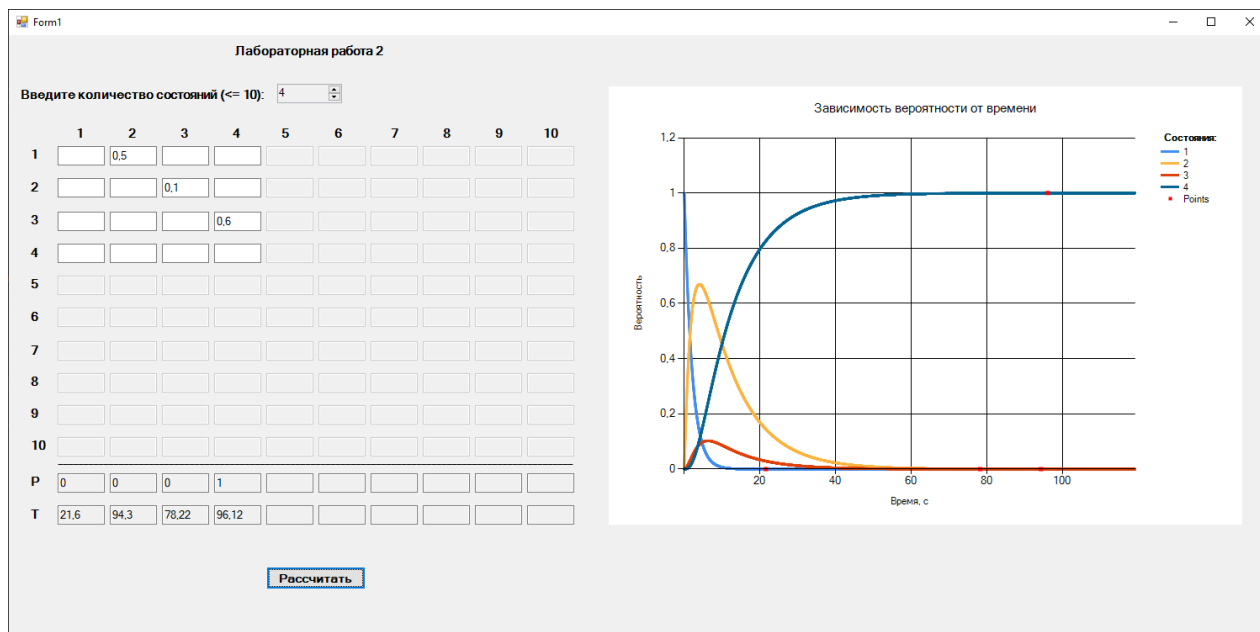


Рисунок 3.3 — Пример 3 (4 состояний)

## 4 Код программы

На Листинге 1 представлены основные методы.

Листинг 1 — Основные методы

```
1 class SModel
2 {
3     public int numState { get; }
4     public int defaultNum { get; }
5
6     public static int inputNum;
7     public double[,] mtr;
8
9     public double[] pArr;
10    public double[] timeArr;
11
12    public SModel() {
13        numState = 10;
14        defaultNum = 5;
15        pArr = new double[numState];
16        inputNum = defaultNum;
17        mtr = new double[numState, numState];
18
19        _initP();
20    }
21
22    public void Emulate(ref Chart chart) {
23        double[] tempArr = new double[inputNum];
24        timeArr = new double[inputNum];
25        double step = 0.01, t = step, temp;
26
27        _initSeries(ref chart);
28
29        while (true) {
30            double[] klmArr = new double[inputNum];
31
32            _draw(t, pArr, ref chart);
33
34            for (int i = 0; i < inputNum; i++)
35                for (int j = 0; j < inputNum; j++) {
36                    temp = mtr[j, i] * pArr[j] - mtr[i, j] * pArr[i];
37                    tempArr[i] += temp * step;
38                    klmArr[i] += temp;
39                }
40
41            for (int i = 0; i < inputNum; i++)
42                pArr[i] += tempArr[i];
43
44            _checkStab(t, klmArr, ref timeArr);
45        }
```

```

46         if (_allZero(tempArr))
47             break;
48
49         _resetArr(ref tempArr);
50
51         t += step;
52     }
53
54     _drawPoints(timeArr, pArr, ref chart);
55 }
56
57 private void _initP()
58 {
59     pArr[0] = 1;
60     for (int i = 1; i < numState; i++)
61         pArr[i] = 0;
62 }
63
64 private static void _initSeries(ref Chart chart)
65 {
66     chart.Series.Clear();
67     for (int i = 0; i < inputNum; i++) {
68         chart.Series.Add((i + 1).ToString());
69         chart.Series[i].ChartType = SeriesChartType.Line;
70         chart.Series[i].BorderWidth = 3;
71     }
72
73     chart.Series.Add("Points");
74     chart.Series[inputNum].ChartType = SeriesChartType.Point;
75     chart.Series[inputNum].Color = Color.Red;
76 }
77
78 private void _resetArr(ref double[] arr)
79 {
80     for (int i = 0; i < arr.Length; i++)
81         arr[i] = 0;
82 }
83
84 private static bool _allZero(double[] arr)
85 {
86     double temp = 1e-8;
87
88     for (int i = 0; i < arr.Length; i++)
89         if (arr[i] > temp)
90             return false;
91     return true;
92 }
93
94 private static void _checkStab(double t, double[] klmArr, ref double[] timeArr)
95 {
96     double cntr = 1e-5;

```

```

97
98     for (int i = 0; i < inputNum; i++) {
99         if (Math.Abs(klmArr[i]) > cntr && timeArr[i] != 0)
100             timeArr[i] = 0;
101         else if (Math.Abs(klmArr[i]) < cntr && timeArr[i] == 0)
102             timeArr[i] = t;
103     }
104 }
105
106 private static void _draw(double t, double[] arr, ref Chart chart)
107 {
108     for (int i = 0; i < inputNum; i++)
109         chart.Series[i].Points.AddXY(t, arr[i]);
110 }
111
112 private static void _drawPoints(double[] x, double[] y, ref Chart chart)
113 {
114     for (int i = 0; i < inputNum; i++)
115         chart.Series[inputNum].Points.AddXY(x[i], y[i]);
116 }
117
118 private static void _printMtr(double[,] m)
119 {
120     for (int i = 0; i < inputNum; i++) {
121         for (int j = 0; j < inputNum; j++)
122             Console.Write(m[i, j] + " ");
123         Console.WriteLine();
124     }
125     Console.WriteLine();
126 }
127
128 private static void _printArr(double[] arr)
129 {
130     for (int i = 0; i < inputNum; i++)
131         Console.WriteLine($"{i}, {arr[i]}");
132     Console.WriteLine();
133 }
134 }

```