

# 1 Введение

Рассматривается модель коллективного принятия решений, где каждый из  $n$  участников голосует за один из двух возможных вариантов. Данную модель можно описать как случайный марковский процесс

## 2 Определение модели

Мы рассматриваем вероятностное пространство  $(\{0, 1\}^N, \mathcal{F}_{\{0,1\}^N}, P)$

**Обозначение 1:**  $\xi(t) = (\xi_1(t), \dots, \xi_n(t)) \in \{0, 1\}^N$  – вектор голосов в момент времени  $t$ , где  $\xi_i(t) \in \{0, 1\} \forall i \in \overline{1, n}$ .

**Обозначение 2:**  $W = (w_{ij})_{i,j=1}^k$  - матрица весов, каждый элемент которой

Пусть  $x$  участник голосования,  $\xi_x(t) \in \{0, 1\}$  (0 – ”против”, 1 – ”за”)

Пусть, например, при  $t = 0$  имеем начальный вектор:  $(0, 1, 1, 0, 0, \dots, 1)$

Для каждого следующего момента времени определим динамику:

1.  $\xi(t)$  – Цепь маркова с дискретным временем и множеством состояний

$$X = \{0, 1\}^N,$$

Пусть  $y_1, y_2 \in X$

Обозначим  $p_{y_1 y_2}(t)$  за вероятность перейти из конфигурации  $y_1$

в  $y_2$  в момент времени  $t$  то есть:  $p_{y_1 y_2}(t) = P(\xi(t) = y_2 \mid \xi(t-1) = y_1)$

2.  $\xi(t) = (\xi_i(t), i \in 1 \dots n)$  условно независимы, то есть

$$P(\xi_i(t) = y_i \mid \xi(t-1) = \theta) = \prod_{i=1}^n P(\xi_i(t) = y_i \mid \xi(t-1) = \theta)$$

3.  $P(\xi_x(t) = 1 \mid \xi(t-1) = \theta) = \sum_{x \in \overline{1, n}} \omega_{xy} \cdot \theta_y(t)$

**Замечание 1:**  $W$  — стохастическая, то есть:  $\omega_{xy} > 0, \sum_y \omega_{xy} = 1$

**Замечание 2:**  $\theta^0 = (0, \dots, 0), \theta^1 = (1, \dots, 1)$  - поглощающие состояния.

Из  $2^N$  состояний - 2 поглощающих

### 3 Модель на круге(циферблате)

Рассмотрим более подробно модель голосования на круге. Графически её можно определить следующим образом:

**Пример 1:** Пусть рассматривается конфигурация из 5 человек, каждый смотрит на соседа слева и справа. Тогда графически отношения между соседями выглядят следующим образом

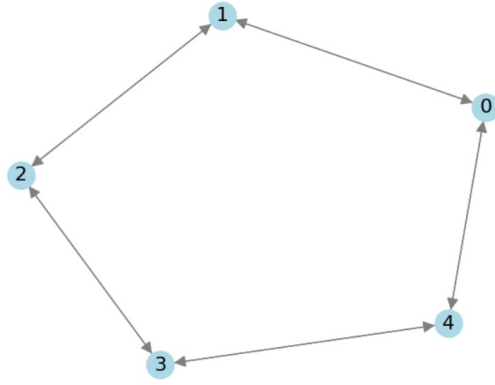


Рис. 1: К примеру 1

**Обозначение 3:** Сдвиги  $s = (s_i)_{i=1}^K$  - вектор, каждый элемент которого указывает на какого соседа ориентируется тот или иной участник

**Замечание 1:** В модели на круге матрица весов  $W = (\omega_{ij})_{i,j=1}^N$  является вырожденной, ввиду того, что у каждого человека есть соседи при любом сдвиге

**Пример:** Пусть  $s$  - набор сдвигов, тогда для человека под номером  $j$  важны мнения людей под номерами  $(j + s_i) \bmod n + 1, \forall i \in \{1, \dots, n\}$

Тогда для вычисления  $P(\xi_i(t) \mid \xi(t-1)) \forall i \in \{1, \dots, n\}$  справедлива следующая формула:

$$P(\xi_i(t) = 1 \mid \xi(t-1)) = \sum_{j=1}^K \omega_{i, (i+s_j) \bmod N+1} \cdot \xi_{(i+s_j) \bmod N+1}(t-1)$$

## 4 Свойства модели

Основными свойствами модели являются:

1. Оценивание моментов остановки модели при заданной конфигурации
2. Изучения поведения модели при заданной конфигурации
- 3.

$$H_0 : E\xi_1(t) \neq \frac{\sum_{i=1}^N I(\xi_i(0) = 1)}{N}$$

Против альтернативы

$$H_1 : E\xi_1(t) = \frac{\sum_{i=1}^N I(\xi_i(0) = 1)}{N}$$

## 5 Оценивание моментов остановки модели при заданной конфигурации

**Обозначение 4:**  $\tau_1$  - момент остановки в состоянии  $(1, \dots, 1)$ ,  $\tau_0$  - момент остановки в состоянии  $(0, \dots, 0)$

При заданной конфигурации  $(\xi_0, W, s)$ , где  $\xi_0$  - начальный вектор голосов, при переходе в состояние  $x$  за  $t$  шагов есть вероятность:

$$P(\xi(t) = x \mid \xi(0)) = \sum_{k \in J} \left( \prod_{i=1}^{t-1} P(\xi(i) = k_i \mid \xi(i-1)) \cdot P(\xi(t) = x \mid \xi(t-1) = k_{t-1}) \right) \quad (1)$$

где  $k = (k_1, \dots, k_{t-1})$ ,  $k_i \in \{0, 1\}^N$  - всевозможные наборы состояний за  $t-1$  шагов и вероятность перехода в момент  $T$  равна:

$$P(\xi(T) = v \mid \xi(T-1)) = \prod_{i=1}^N P(\xi_i(T) = v_i \mid \xi(T-1)) \quad (2)$$

$$P(\xi_i(T) = v_i \mid \xi(T-1)) = \begin{cases} \sum_{j=1}^K w_{i, (i+s_j) \bmod N+1} \cdot \xi_{(i+s_j) \bmod N+1}(T-1), v_i = 1 \\ 1 - \sum_{j=1}^K w_{i, (i+s_j) \bmod N+1} \cdot \xi_{(i+s_j) \bmod N+1}(T-1), v_i = 0 \end{cases} \quad (3)$$

тогда среднее время момента  $\tau_0$  и  $\tau_1$  равны соответственно:

$$\begin{aligned} E\tau_0 &= \sum_{i=0}^{\infty} i \cdot P(\tau_0 = i) = \\ &= \sum_{i=0}^{\infty} i \cdot P(\xi(t) = \mathbf{0} \mid \xi(0), \xi(j) \neq \mathbf{0} \forall j \in \{0, i-1\}) \quad (4) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
E\tau_1 &= \sum_{i=0}^{\infty} i \cdot P(\tau_1 = i) = \\
&= \sum_{i=0}^{\infty} i \cdot P(\xi(t) = \mathbf{1} \mid \xi(0), \xi(j) \neq \mathbf{1} \ \forall j \in \{0, i-1\}) \quad (5)
\end{aligned}$$

Ввиду сложности прямого вычисления данных мат ожиданий,  $E\tau_i$ ,  $i = 0, 1$  оцениваются методом Монте-Карло

## 6 Дальнейшее развитие

Ближайшие задачи, которые предстоит изучить:

1. Оценка функции распределения момента остановки  $\tau$  при заданной конфигурации
2. Определение критерия приводимости случайного графа, порождённого конфигурацией