# Oblig1 mat1120

Elsie Mestl

22. september 2015

Generell antagelse for obligen er at når jeg har vist en matlabkommando, og dens respektive output en gang er det ikke nødvendig å gjøre dette senere i oppgaven. Da er det nok å si "løst via matlab" og så fortsette med oppgaven.

### Oppgave 1:

Matlabkoden:

```
P = \begin{bmatrix} 1 & 0.7 & 0 & 0 & 0 \\ \end{bmatrix}; 0 & 0 & 0.5 & 0 & 0 \end{bmatrix}
     Pn = P;
k = [3 \ 4 \ 40 \ 80];
for n = 1 : 4;
     start = [0; 0; 0; 1; 0]; %only s4 = 1, this is the
         state of intrest
     for a = 1 : k(n); \% start a = 1
         Pn = P * Pn;
     end
     prob = Pn*start;
     fprintf('For n = %d n ', a)
     disp ('P = ')
     disp (Pn)
     fprintf('get the followin matrix with start in s4 \n'
     disp(prob)
     fprintf('probability to go from s4->s2 after n=%d is:
         \%f \setminusn',a, prob(2))
end
```

#### Gir følgende output:

```
diary on
opgv1
For n = 3
P =
               0.8050
                                     0.2275
    1.0000
                          0.5162
                                                     0
               0.0713
                                     0.1544
                                                     0
         0
                          0.2256
                                                     0
                    0
                                          0
         0
               0.0713
                                     0.1544
                                                     0
                               0
                                                1.0000
         0
               0.0525
                          0.2581
                                     0.4637
get the followin matrix with start in s4
    0.2275
    0.1544
    0.1544
    0.4637
probability to go from s4->s2 after n=3 is: 0.154375
For n = 4
P =
    1.0000
               0.8786
                          0.6327
                                     0.3869
                                                     0
               0.0161
                                     0.0348
                                                     0
         0
                               0
         0
                          0.0509
                                                     0
         0
               0.0161
                                     0.0348
                                                     0
               0.0893
                          0.3164
                                                1.0000
         0
                                     0.5434
get the followin matrix with start in s4
    0.3869
    0.0348
         0
    0.0348
    0.5434
probability to go from s4->s2 after n=4 is: 0.034831
For n = 40
P =
               0.9000
                          0.6667
                                     0.4333
    1.0000
                                                     0
               0.0000
                                     0.0000
                                                     0
         0
                               0
                          0.0000
                                                     0
         0
                    0
                                          0
               0.0000
                                     0.0000
         0
                                                     0
         0
               0.1000
                          0.3333
                                     0.5667
                                                1.0000
get the followin matrix with start in s4
    0.4333
    0.0000
         0
    0.0000
    0.5667
```

Der hvor det i matlab-outputen viser P = "matrise" tilsvarer det  $P^n$ , n gitt linjen før. Vektroen som vises under tilsvarer sansylighetsfordelingen etter n kjøringer. Så sansynligheten for å gå fra  $s_4$  til  $s_2$  er posisjon 2 i vektoren og

#### Oppgave 2:

presisert i teksten under.

En matriser er A regulær hvis alle elementene i  $A^n$  for alle n, er strengt større enn 0. Har

$$P - I = \begin{bmatrix} 0 & 0.7 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0.5 & 0 & 0 \\ 0 & 0.3 & -1 & 0.65 & 0 \\ 0 & 0 & 0.5 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0.35 & 0 \end{bmatrix}$$

For å finne  $Nul(P-I_5)$  løser vi likingssettet:

$$(P - I_5)\vec{x} = \vec{0}$$

Som gir den utvidede matrisen:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0.7 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0.5 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0.3 & -1 & 0.65 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0.5 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0.35 & 0 & 0 \\ \end{bmatrix}$$

Radreduserer denne, via matlab, og får:

$$\begin{vmatrix} P = \begin{bmatrix} 0 & 0.7 & 0 & 0 & 0 & 0; & 0 & -1 & 0.5 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0.3 & -1 & 0.65 & 0 & 0; & 0 & 0 & 0.5 & -1 & 0 & 0; & 0 & 0 & 0.35 & 0 & 0 \end{bmatrix}; \\ \frac{\text{disp}\left( \ 'P\text{-I} = ' \right)}{\text{disp}\left( \ \text{ref}\left( P \right) \right)}$$

Tar hensyn til de fri variablene og får følgende likningssytemer:

$$x_2 = 0$$
$$x_3 = 0$$
$$x_4 = 0$$

Som kan skrives som:

diary off

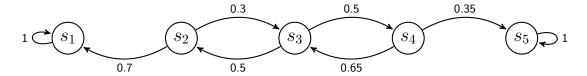
$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ x_5 \end{bmatrix} = x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + x_5 \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = x_1 \vec{u} + x_5 \vec{v}$$

Hvor  $x_1$  og  $x_5$  er fri variabler. Ser dermed at  $\vec{u}$  og  $\vec{v}$  spenner Nul(P-I). De er også lineært uavhengige og dermed danner de også en basis for Nul(P-I).

Siden summen av alle elementene i  $\vec{u}$  og  $\vec{v}$  summeres til 1 så er dette likevektsvektorer for matrisen P. Men siden  $\vec{u}$  og  $\vec{v}$  ikke er lineært uavhengige er finnes det heller ikke en unik (men to) likevektsvektorer, og P er dermed ikke en regulær matrise.

Ja, ser at  $P^n$  ikke bare inneholder strengt positive, men også, null elementer, og kan dermed ikke være regulær.

#### Oppgave 3:



**a**)

Har at klassene som utgjør S er:

$$K_1 = \{s_1\}$$
  
 $K_2 = \{s_2, s_3, s_4\}$   
 $K_3 = \{s_5\}$ 

Ser at både  $K_1$  og  $K_3$  er lukkede klasser, for de leder ingen noder som er utenfor sin egen klasse. Mens  $K_2$  er en ikke lukket klasse pga  $s_2 \leadsto s_1$  og  $s_4 \leadsto s_5$ 

Siden  $K_1$  og  $K_3$  er lukkede og inneholder kun et element vil ethvert "signal" som kommer inn i disse klassene aldri komme ut. Ser dermed at  $s_1$  og  $s_5$  er absorberende.

b)

Velger å se veldig generelt på denne oppgaven.

La P være en regulær  $n \times n$  matrise. Har at  $P^k$  er strengt støre enn 0 for alle  $k \in \mathbb{N}$ . Elementene i P,  $p_{ij}$ , utgjør i hvilken grad tilstadene  $s_j \leadsto s_i$  og siden  $p_{ij} \neq 0$  for alle i, j har vi at tilstandene leder hverandre. Kan dermed si at alle elementene kommuniserer med hverandre. Og ugjør dermed en klasse.

## Oppgave 4:

Gjør samme regneoperasjon som i Oppgave 1. Men hvor startvektoren vår istedenfor er:

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ og } \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

som tilsvarer hendoldsvis  $\vec{x_2}$  og  $\vec{x_3}$ 

 $x_2^{K_1}$  tilsvarer da det 1. elementet fra vektoren som matrise-vektor multiplikasjonen utgjør:  $P^n \cdot \vec{x_2}$ 

 $\boldsymbol{x}_2^{K_3}$ utgjør det 5 elementet i den samme vektoren.

Det tilsvarende stemmer også for  $x_3^{K_1}$  og  $x_3^{K_3}$ men hvor starttilstanden istedenfor er  $\vec{x_3}$ 

Får:

$$P^{100} \cdot \vec{x_2} = \begin{bmatrix} 0.9\\0\\0\\0\\0.1 \end{bmatrix}, \quad P^{100} \cdot \vec{x_3} = \begin{bmatrix} \frac{2}{3}\\0\\0\\0\\\frac{1}{3} \end{bmatrix}$$

Altså er:

$$x_2^{K_1} = 0.9$$
  $x_3^{K_3} = \frac{2}{3}$   $x_2^{K_3} = 0.1$   $x_3^{K_3} = \frac{1}{3}$ 

#### Oppgave 5:

$$P = \begin{bmatrix} 1 & p_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & p_3 & 0 & 0 \\ 0 & q_2 & 0 & p_4 & 0 \\ 0 & 0 & q_3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & q_4 & 1 \end{bmatrix}$$

**a**)

Tilstanden  $s_1$  tilsvarer kolonne 1 i P. Og ser at det kun er det første elementet som har en verdi, verdien 1. Altså vil alt som kommer inn i  $s_1$  loope tilbake til seg selv. Tilstanden kommuniserer heller ikke med noen andre tilstander så  $\{s_1\}$  utgjør en lukket klasse, og  $s_1$  er dermed absorberende.

Det samme ser vi for tilstand  $s_5$ , kommuniserer bare med seg selv. Og leder ingen andre tilstander. Altså er også  $s_5$  absorberende.

b)

 $x_1=1$  fordi  $s_1$  er absorberende og  $x_1$  er et element i  $s_1$   $x_5=0$  fordi  $s_5$  er absorberende og  $x_5$  er et element i denne tilstande. Kan dermed ikke "unslippe" og gå over til en annen tilstand.

Har gitt at:

$$x_j^K = \sum_{i=1}^n p_{ij} x_i^K$$

Skriver vi ut likningssettet for n = 1 til n = 5 vha likningen og det beskrevet

over får vi:

$$\begin{aligned} x_1^2 &= 1 \\ x_2^2 &= p_{12}x_1^2 + p_{22}x_2^2 + p_{32}x_3^2 + p_{42}x_4^2 + p_{52}x_5^2 \\ x_3^2 &= p_{13}x_1^2 + p_{23}x_2^2 + p_{33}x_3^2 + p_{43}x_4^2 + p_{53}x_5^2 \\ x_4^2 &= p_{14}x_1^2 + p_{24}x_2^2 + p_{34}x_3^2 + p_{44}x_4^2 + p_{54}x_5^2 \\ x_5^2 &= 0 \end{aligned}$$

Som vi leser ut av matrisen P og ser at blir:

$$x_1^2 = 1$$

$$x_2^2 = p_2 + q_2 x_3^2$$

$$x_3^2 = p_3 x_2^2 + q_3 x_4^2$$

$$x_4^2 = p_4 x_3^2$$

$$x_5^2 = 0$$

Flytter vi xene over på en side får vi likningene:

$$x_2^2 - q_2 x_3^2 = p_2$$
$$x_3^2 - p_3 x_2^2 - q_3 x_4^2 = 0$$
$$x_4^2 - p_4 x_3^2 = 0$$

Setter inn i en matrise får vi følgende:

$$\begin{bmatrix} 1 & -q_2 & 0 & p_2 \\ -p_3 & 1 & -q_3 & 0 \\ 0 & -p_4 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Ser at dette er matrise A, og har at for  $\vec{y} = (x_2, x_3, x_4)$  vil svaret  $\vec{b}$  tilsvare høyre kolonne, altså  $(p_2, 0, 0)$ 

 $\mathbf{c}$ 

En matrise er definert som øvre trianguler dersom alle elementene under diagonalen er 0.

Utfører operasjonene som ville blitt brukt for å lage pivot søyler av de to første søylene i A, altså:

Legger til  $p_3$ Rad<br/>I til Rad II. Da er de to elementene under diagonalen i kolonne en 0.

Legger til  $p_4 \mathrm{RadII}$  til RadIII. Det fjerner det tredje elementet som ligger i kolonne 2.

Altså er A radredusert til en øvre diagonal matrise.

```
\mathbf{d}
```

Walk.m:

```
function [y] = Walk(p2, p3, p4)
    P = [p2, p3, p4];
     for n = 1: 3
          if(P(n) > 1 || P(n) < 0)
              printf('Illeagal input value')
              return
         end
     end
    Q = [];
     for n = 1: 3
         Q(n) = 1 - P(n);
     end
     A = \begin{bmatrix} 1 & -Q(1) & 0 & ; & -P(2) & 1 & Q(2) & ; & 0 & -P(3) & 1 \end{bmatrix};
     b = [P(1); 0; 0];
     extendedA = ref([A b]);
     y = extendedA(:,4);
end
Gir følgende output:
diary on
Walk(0.2, 0.5, 0.3)
ans =
     0.3067
     0.1333
     0.0400
diary off
```

Som tilsvarer verdien til  $\vec{y}$