



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»

---

## ОТЧЕТ

по Лабораторной работе №2

по курсу «Моделирование»

на тему: «Марковские процессы»

Студент группы ИУ7И-74Б

\_\_\_\_\_  
(Подпись, дата)

\_\_\_\_\_  
Динь Вьет Ань  
(Фамилия И.О.)

Преподаватель

\_\_\_\_\_  
(Подпись, дата)

\_\_\_\_\_  
Рудаков И. В.  
(Фамилия И.О.)

2023 г.

# Содержание

<b>1</b>	<b>Задание</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Теоретическая часть</b>	<b>4</b>
2.1	Марковский процесс . . . . .	4
2.2	Предельная вероятность . . . . .	4
2.3	Точки стабилизации состояния системы . . . . .	4
<b>3</b>	<b>Результаты работы</b>	<b>5</b>
3.1	Листинги программы . . . . .	5
3.2	Демонстрация работы программы . . . . .	8

# 1 Задание

Разработать графический интерфейс, который позволяет по заданной матрице интенсивностей перехода состояний определить время пребывания системы в каждом состоянии в установившемся режиме работы системы. Для каждого состояния также требуется рассчитать предельную вероятность. Количество состояний не более десяти.

## 2 Теоретическая часть

### 2.1 Марковский процесс

Случайный процесс называется марковским процессом, если для каждого момента времени  $t$  вероятность любого состояния системы в будущем зависит только от ее состояния в настоящем и не зависит от того, как система пришла в это состояние.

### 2.2 Предельная вероятность

Для определения предельной вероятности необходимо решить систему уравнений Колмагорва, в которой все производные приравняются к нулю, а одно из уравнений заменяется на условие нормировки:

$$\sum_{j=1}^n p_j(t) = 1. \quad (2.1)$$

### 2.3 Точки стабилизации состояния системы

Для определения точек стабилизации состояния системы нужно определить вероятности нахождения в определённых состояниях с некоторым малым шагом  $\Delta t$ . В тот момент, когда разница между вычисленной на данном шаге вероятностью и предельной вероятности будет достаточно мала ( $< EPS$ ), то точка стабилизации считается найденной.

## 3 Результаты работы

### 3.1 Листинги программы

В листинге 3.1 представлен класс *MarkovChains*, отвечающий за определение времени пребывания системы в каждом состоянии в установленном режиме работы системы и за расчет предельных вероятностей.

Листинг 3.1 – class MarkovChains

```
1 import numpy as np
2 from scipy.integrate import odeint
3 import matplotlib.pyplot as plt
4
5 EPS = 1e-3
6 class MarkovChains():
7     matrix: list
8     matrixSize: int
9
10    initProbs: list
11    dt: float
12
13    def __init__(self, matrix: int, matrixSize: int, dt: float):
14        self.matrix = matrix
15        self.matrixSize = matrixSize
16        self.initProbs =
17            self.createInitProbabilities(matrixSize)
18        self.dt = dt
19
20    def createInitProbabilities(self, arraySize):
21        return [1 if i == 0 else 0 for i in range(arraySize)]
22
23    def getProbabilities(self):
24        freeMembers = [0 for _ in range(self.matrixSize - 1)]
25        freeMembers.append(1)
26
27        matrixCoeffs = [
28            [
29                -sum(self.matrix[i]) + self.matrix[i][j] if j
30                    == i else self.matrix[j][i]
31                for j in range(self.matrixSize)
```

```

30         ]
31         for i in range(self.matrixSize - 1)
32     ]
33     matrixCoeffs.append([1 for _ in range(self.matrixSize)])
34
35     # Стабильное состояние
36     probsSteady = np.linalg.solve(matrixCoeffs, freeMembers)
37
38     return probsSteady
39
40 def solveOde(self, initProbs: list, _, matrixCoeffs: list):
41     dydt = [0 for _ in range(self.matrixSize)]
42
43     for i in range(self.matrixSize):
44         dydt[i] = sum(initProbs[j] * matrixCoeffs[i][j] for
45                        j in range(self.matrixSize))
46
47     return dydt
48
49 def getTimes(self, probsSteady: list, buildGraph: bool):
50     matrixCoeffs = [
51         [
52             -sum(self.matrix[i]) + self.matrix[i][j] if j
53             == i else self.matrix[j][i]
54             for j in range(self.matrixSize)
55         ]
56         for i in range(self.matrixSize)
57     ]
58     times = np.arange(0, 20, self.dt)
59
60     resOde = odeint(self.solveOde, self.initProbs, times,
61                     args=(matrixCoeffs,))
62     resOde = np.transpose(resOde)
63
64     timesSteady = list()
65
66     for i in range(self.matrixSize):
67         if buildGraph:
68             plt.plot(times, resOde[i], label =
69                      "p{}".format(i))

```

```

67         for j in range(len(resOde[i]) - 1, -1, -1):
68             if abs(probsSteady[i] - resOde[i][j]) > EPS:
69                 # Времена достижения стабильного состояния
70                 timesSteady.append(times[j])
71                 break
72     if buildGraph:
73         plt.legend()
74         plt.grid()
75         plt.show()
76
77     return timesSteady
78
79 def solve(self, buildGraph: bool):
80     probsSteady = self.getProbabilities()
81     timesSteady = self.getTimes(probsSteady, buildGraph)
82
83     return [probsSteady, timesSteady]

```

## 3.2 Демонстрация работы программы

На рисунках 3.1 - 3.4 представлены примеры работы программы.



Рисунок 3.1 – Система из 3 состояний

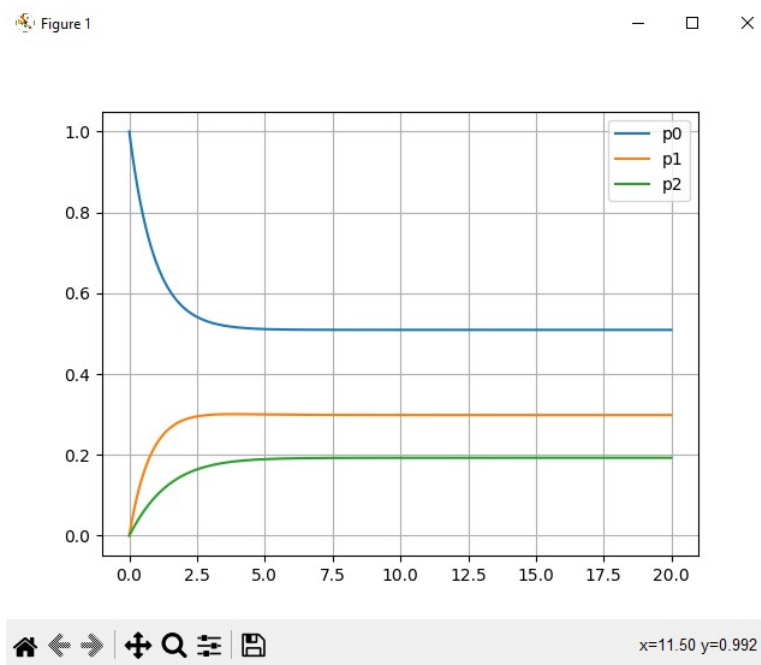


Рисунок 3.2 – График вероятности от времени для системы из 3 состояний





Рисунок 3.3 – Система из 10 состояний

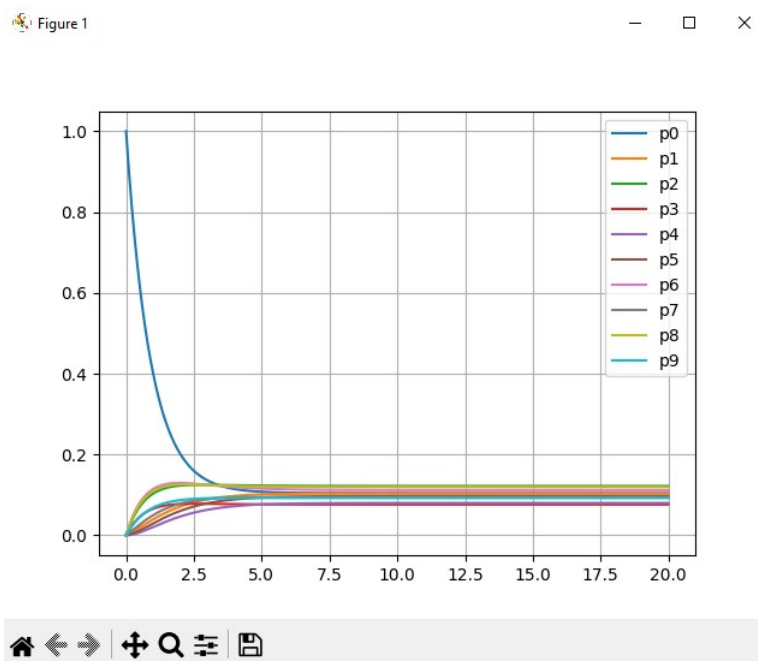


Рисунок 3.4 – График вероятности от времени для системы из 10 состояний