



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»

Тема: «Марковские процессы»

Студент:

Ле Ни Куанг

Группа:

ИУ7И-76Б

Преподаватель:

Рудаков И. В.

Москва

2021

1 Задание

Написать программу позволяет определить время стабилизации сложной системы для каждого состояния. Количество состояний не более 10. На вход подается граф-матрица, на пересечении строк и столбцов которой находится интенсивность перехода.

2 Теоритическая часть

Случайный процесс, протекающий в сложной системе S , называется марковским, если для каждого момента времени t_0 вероятность любого состояния системы в будущем зависит только от состояния системы в настоящем (т.е. не зависит от того, когда и каким образом система перешла в это состояние).

В системе n состояний $\{S_1, \dots, S_n\}$.

Матрица интенсивностей:

$$\Lambda = \begin{pmatrix} \lambda_{11} & \lambda_{12} & \dots & \lambda_{1n} \\ \lambda_{21} & \lambda_{22} & \dots & \lambda_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \lambda_{n1} & \lambda_{n2} & \dots & \lambda_{nn} \end{pmatrix}$$

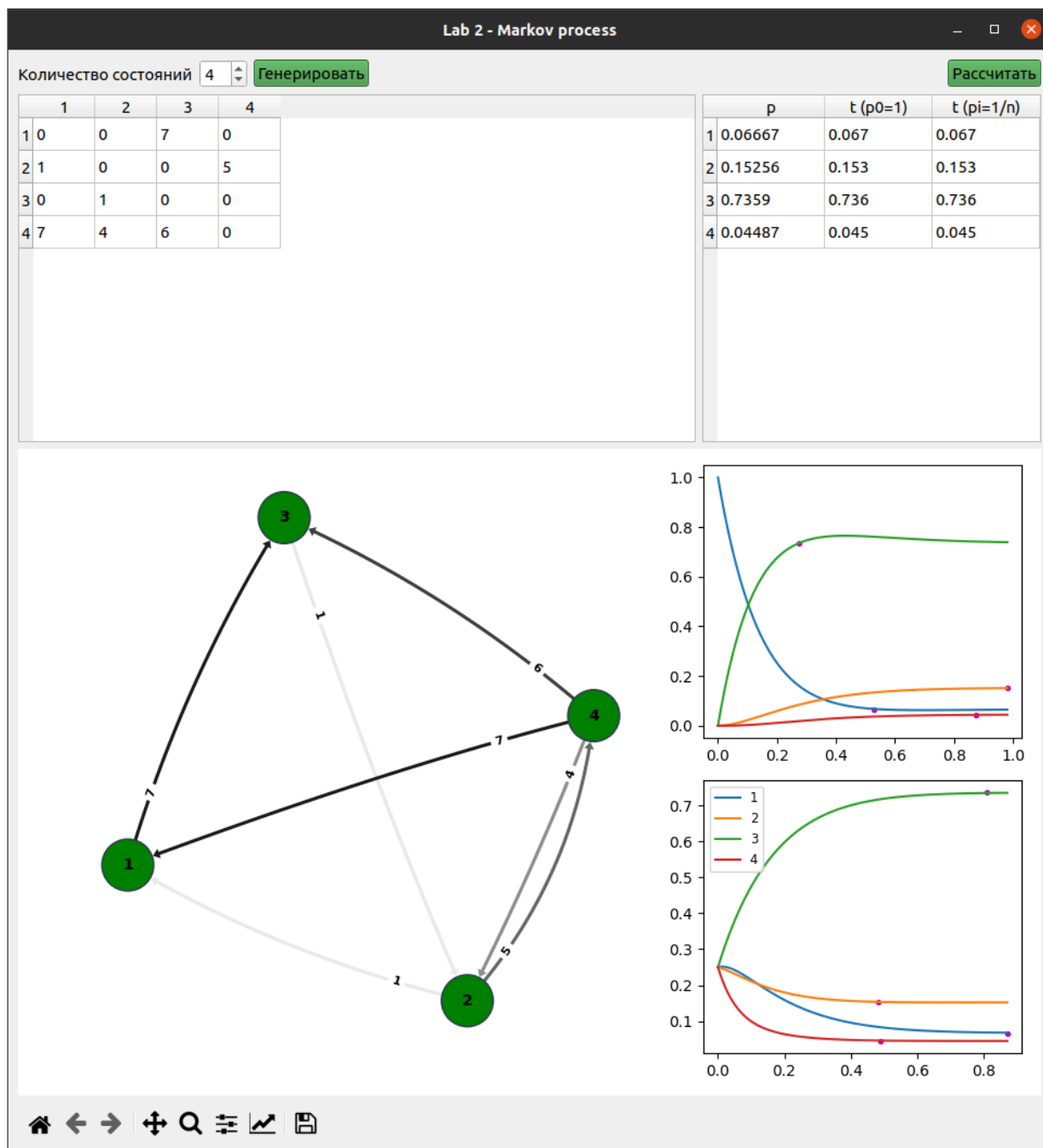
Уравнение Колмогорова:

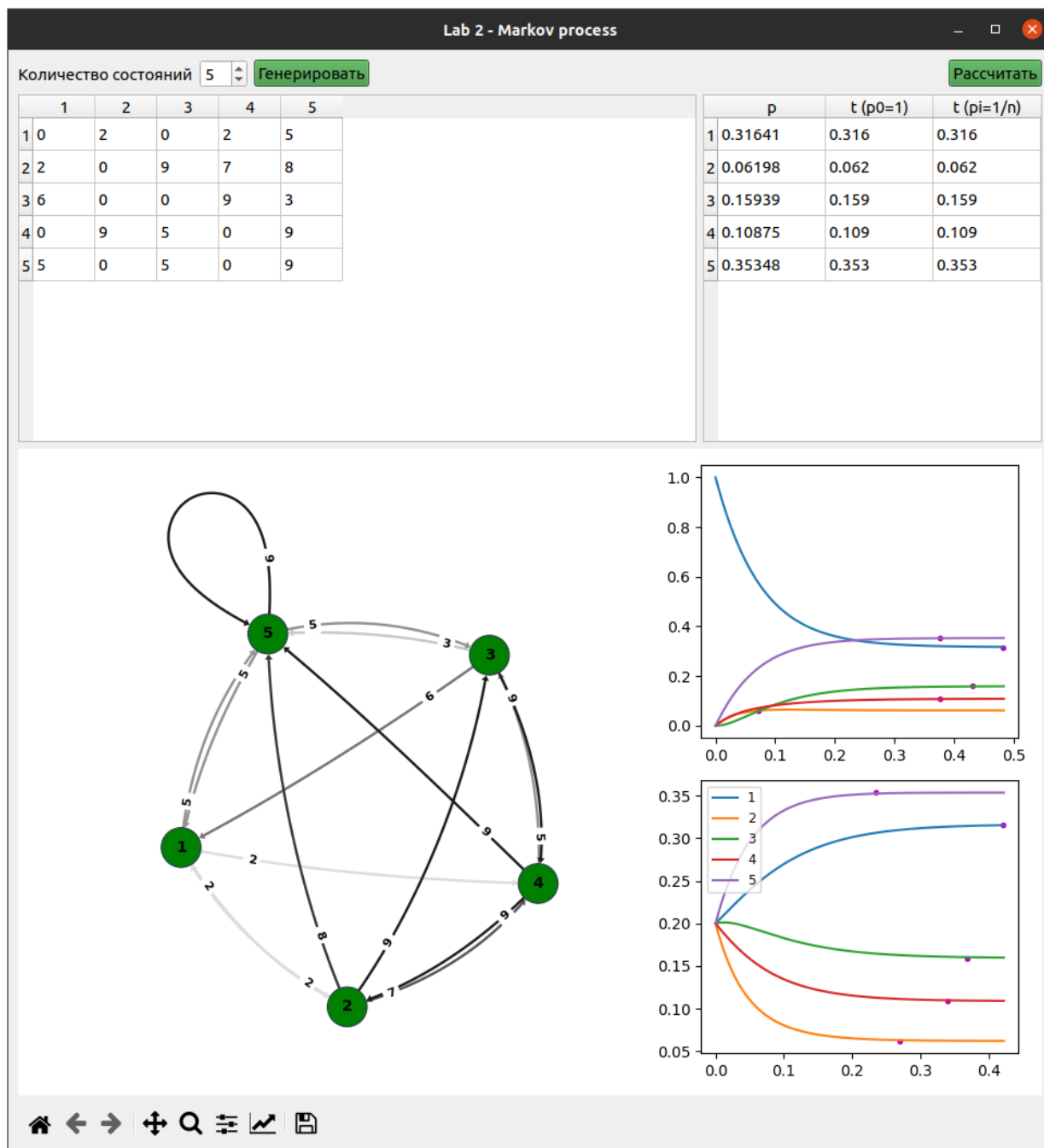
$$\frac{dp_i(t)}{dt} = \sum_{j=1}^n \lambda_{ji} p_j(t) - p_i(t) \sum_{j=1}^n \lambda_{ij}.$$

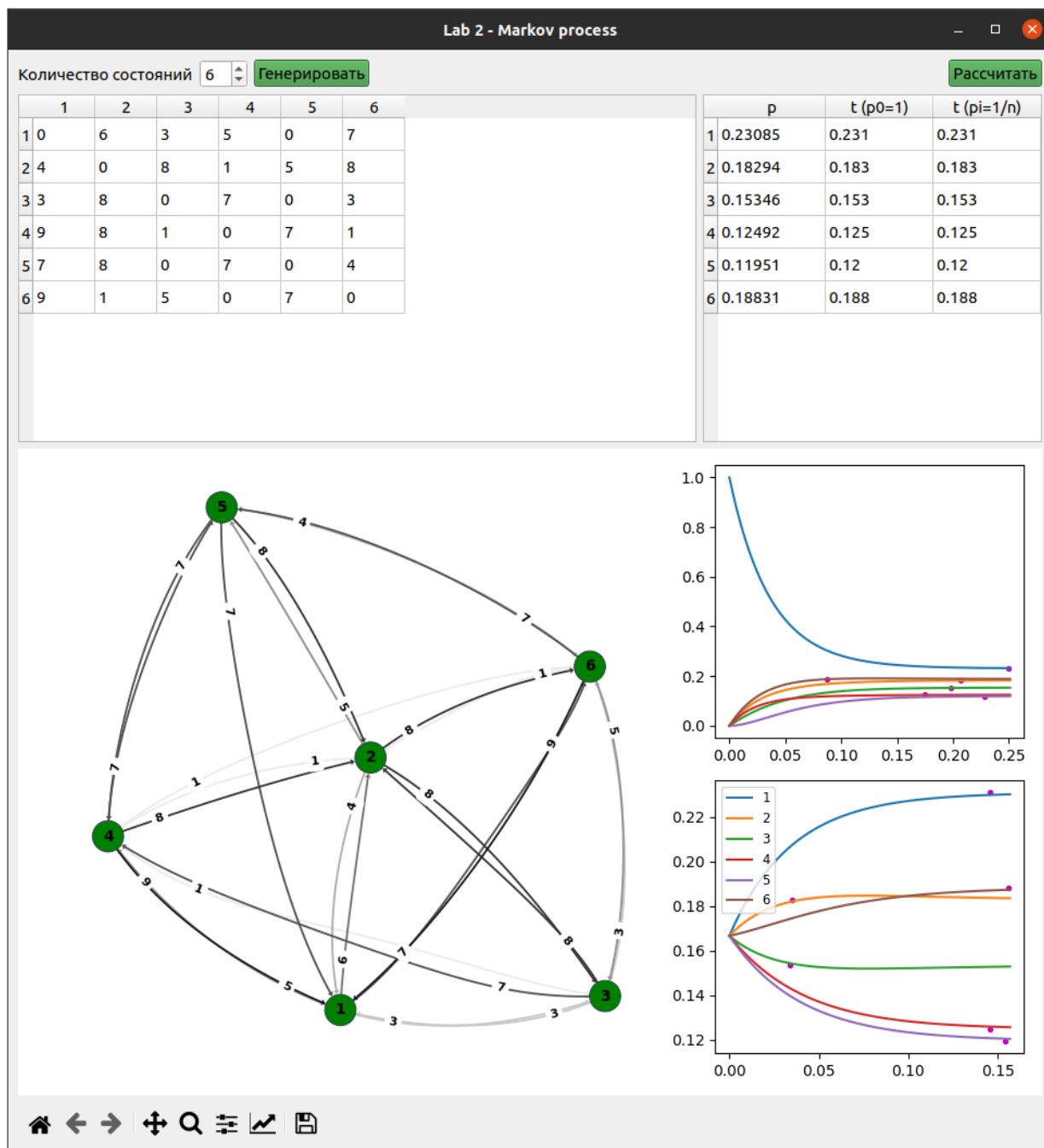
Уравнение нормировки:

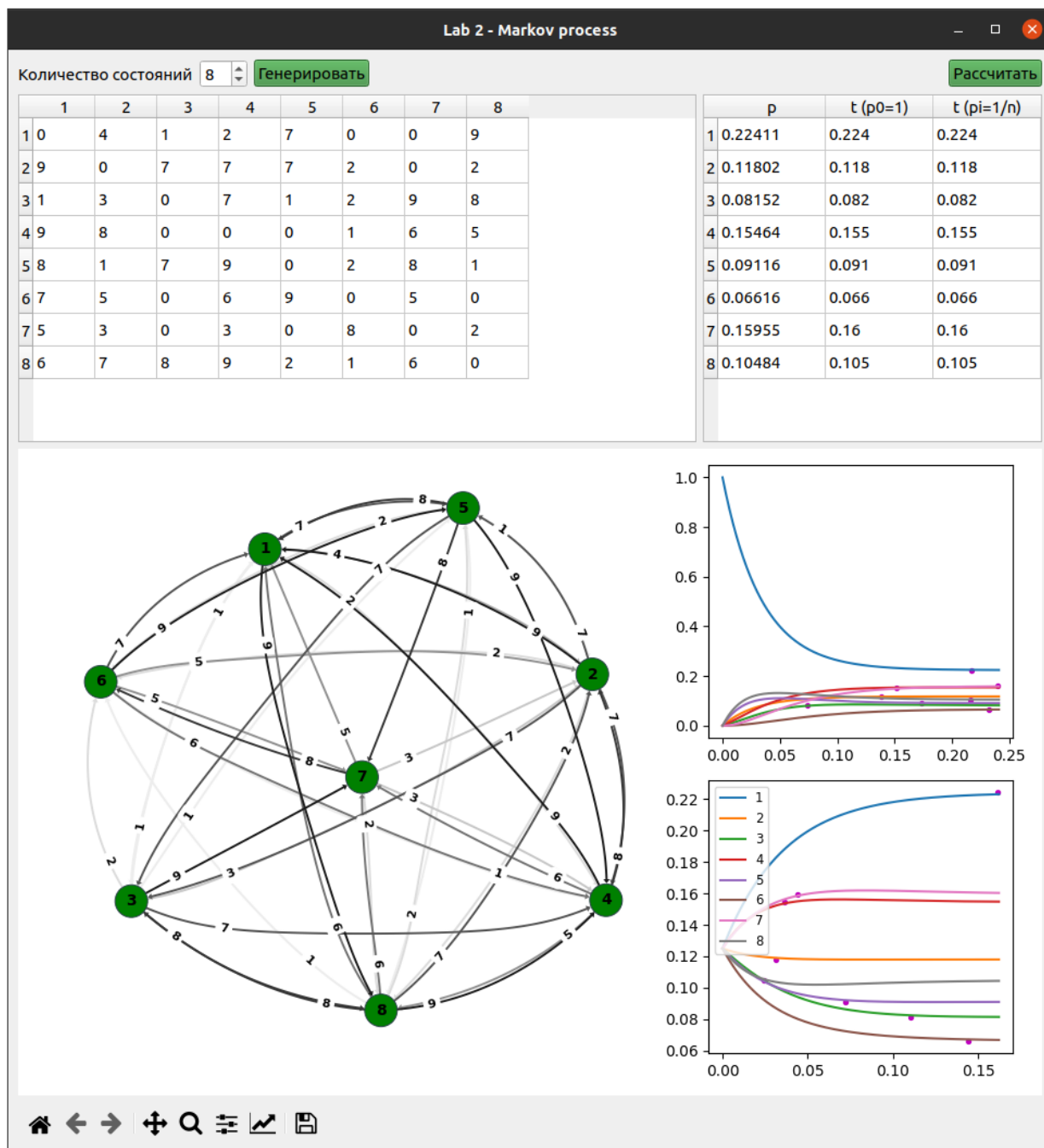
$$\sum_{i=1}^n p_i(t) = 1$$

3 Результаты









4 Листинг кода

Листинг 1 – Программная реализация определения времени пребывания сложной системы в каждом из состояний

```
import numpy as np
from random import random, randrange
from matplotlib import pyplot as plt

EPS = 1e-3
DT = 1e-3

class Markov:
    MaxSize = 10

    def __init__(self):
        self.graph = np.array([])
        self.result = np.array([])

    def gen_state_graph(self, size):
        size = size if size < self.MaxSize else self.MaxSize
        self.result = np.zeros((size, 3))
        self.graph = np.random.randint(10, size=(size, size),
                                         dtype=np.int)
        for i in range(size):
            if random() > 0.2:
                self.graph[i, i] = 0
            # randomly reduce number of edges
            self.graph[randrange(size), randrange(size)] = 0

    def solve(self, axs=[]):
        m = self.graph
        n = m.shape[0]

        coeff_kolmogorov = m.copy().T
        for i in range(n):
            coeff_kolmogorov[i, i] -= sum(m[i])

        p_stable = self.solve_p(m, coeff_kolmogorov.copy())
        self.result[:, 0] = p_stable.round(5)

        p_init = np.array([1] + [0] * (n - 1), dtype=float)
        t1, p1 = self.solve_t(coeff_kolmogorov.copy(), p_stable, p_init)
        self.result[:, 1] = p_stable.round(3)

        p_init = np.array([1 / n] * n)
        tn, pn = self.solve_t(coeff_kolmogorov.copy(), p_stable, p_init)
```

```

self.result[:, 2] = p_stable.round(3)

if len(axes) == 2:
    label = list(range(1, n + 1))

    n = p1.shape[0]
    t = np.linspace(0, DT * n, n)
    self.plot(t, p1, axes[0], label=label)
    axes[0].scatter(t1, p_stable, s=8, c='m')
    n = pn.shape[0]
    t = np.linspace(0, DT * n, n)
    axes[1].scatter(tn, p_stable, s=8, c='m')
    self.plot(t, pn, axes[1], label=label)

@staticmethod
def plot(x, y, axes, *, label=None):
    lines = axes.plot(x, y)
    plt.legend(lines, label, loc='upper left', fontsize='small')

@staticmethod
def solve_p(graph, coeff_kolmogorov) -> np.ndarray:
    n = graph.shape[0]
    a = coeff_kolmogorov
    b = np.zeros(n)

    s0 = sum(graph[0])
    b[0] = s0
    for i in range(n):
        a[0, i] += s0
    return np.linalg.solve(a, b)

@staticmethod
def solve_t(coeff_kolmogorov, p_stable, p_init):
    n = coeff_kolmogorov.shape[0]
    t_stable = [0] * n
    p_cur = p_init
    p_trace = np.array([p_cur])

    def update_stability(p_c, dp, p_s, t):
        if abs(dp) < EPS and abs(p_c - p_s) < EPS:
            return t
        return 0

    t = 0
    while not all(t_stable):
        t += DT
        dp = (coeff_kolmogorov @ p_cur) * DT
        p_cur += dp
        p_trace = np.append(p_trace, [p_cur], axis=0)

```



```
    for i in range(n):
        if t_stable[i] == 0:
            t_stable[i] = update_stability(p_cur[i], dp[i],
                                           p_stable[i], t)

    return t_stable, p_trace
```