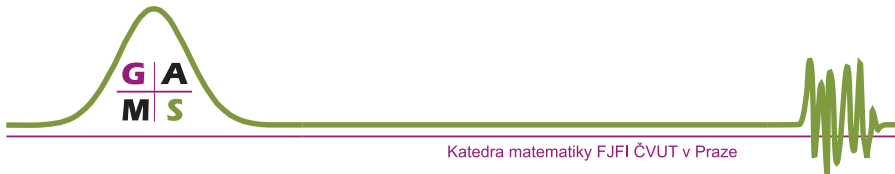


Celulární modely - představení a příklady

Sociální systémy a jejich simulace
Jana Vacková

20.10.2021



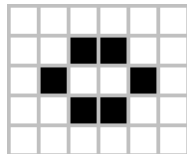
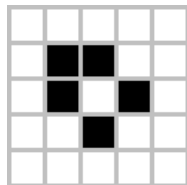
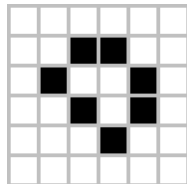
Katedra matematiky FJFI ČVUT v Praze

- Celulární modely - první z nich
- Celulární pravděpodobnostní modely v 1D
 - Updaty a okrajové podmínky
 - TASEP a další příklady



Celulární modely - Game of Life

- Jednotkou celulárních modelů je **buňka** s konečným počtem stavů
- 1. celulární model: **Game of Life** (* John Horton Conway)
- John **von Neumann**
- Pravidla:
 - 1 Každá živá buňka s méně než dvěma živými sousedy zemře.
 - 2 Každá živá buňka se dvěma nebo třemi živými sousedy zůstává žít.
 - 3 Každá živá buňka s více než třemi živými sousedy zemře.
 - 4 Každá mrtvá buňka s právě třemi živými sousedy oživne.
- Bochník, loď, včelín ...



Celulární modely - Game of Life - Příklad

- Pravidla:

- 1 Každá živá buňka s méně než dvěma živými sousedy zemře.
- 2 Každá živá buňka se dvěma nebo třemi živými sousedy zůstává žít.
- 3 Každá živá buňka s více než třemi živými sousedy zemře.
- 4 Každá mrtvá buňka s právě třemi živými sousedy ožive.

Celulární modely - Game of Life - Příklad

- Pravidla:
 - 1 Každá živá buňka s méně než dvěma živými sousedy zemře.
 - 2 Každá živá buňka se dvěma nebo třemi živými sousedy zůstává žít.
 - 3 Každá živá buňka s více než třemi živými sousedy zemře.
 - 4 Každá mrtvá buňka s právě třemi živými sousedy oživne.
- Stavová množina: $S = \{0, 1\}$
- Mřížka (lattice): \mathbb{L}
- Buňka $x \in \mathbb{L}$ je ve stavu $s \in S$
- Živá buňka: $x = 1$, mrtvá buňka: $x = 0$
- Okolí buňky na pozici (i, j) : $N = \{(i + \delta, j + \delta) : \delta \in \{0, \pm 1\}\}$

Celulární modely - Game of Life - Příklad

- Pravidla:

- 1 Každá živá buňka s méně než dvěma živými sousedy zemře.
- 2 Každá živá buňka se dvěma nebo třemi živými sousedy zůstává žít.
- 3 Každá živá buňka s více než třemi živými sousedy zemře.
- 4 Každá mrtvá buňka s právě třemi živými sousedy oživne.

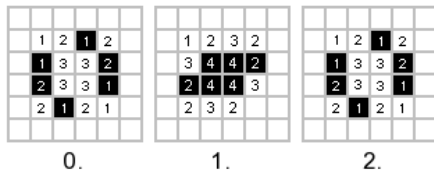
- Stavová množina:** $S = \{0, 1\}$

- Mřížka** (lattice): \mathbb{L}

- Buňka** $x \in \mathbb{L}$ je ve stavu $s \in S$

- Živá buňka: $x = 1$, mrtvá buňka: $x = 0$

- Okolí buňky** na pozici (i, j) : $N = \{(i + \delta, j + \delta) : \delta \in \{0, \pm 1\}\}$



- Video:** The Acorn, The Eater, Web: Conway LifeWiki

- Obecný pojem **okolí buňky** $x \in \mathbb{L}$

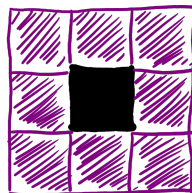
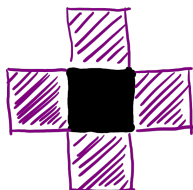
$$N_x = \{y \in \mathbb{L} : \text{dist}(x, y) \leq d\}$$

- Obecný pojem **okolí buňky** $x \in \mathbb{L}$

$$N_x = \{y \in \mathbb{L} : \text{dist}(x, y) \leq d\}$$

- Používané:

- **Von Neumannovo** okolí: sousedí hranou, $|x_1 - y_1| + |x_2 - y_2| \leq 1$
- **Moorovo** okolí: sousedí rohem, $\max\{|x_1 - y_1|, |x_2 - y_2|\} \leq 1$

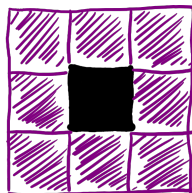
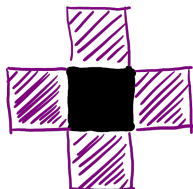


- Obecný pojem **okolí buňky** $x \in \mathbb{L}$

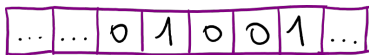
$$N_x = \{y \in \mathbb{L} : \text{dist}(x, y) \leq d\}$$

- Používané:

- **Von Neumannovo** okolí: sousedí hranou, $|x_1 - y_1| + |x_2 - y_2| \leq 1$
- **Moorovo** okolí: sousedí rohem, $\max\{|x_1 - y_1|, |x_2 - y_2|\} \leq 1$



- **Stav buňky** $x \in \mathbb{L}$ ozn. jako $\tau(x) \in S$
- **Stav celé mřížky** $\tau \in S^{\mathbb{L}}$, kde $S^{\mathbb{L}} := \{f : f : \mathbb{L} \rightarrow S\}$

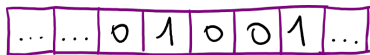


- 1D mřížka $\mathbb{L} \subset \mathbb{Z}$
- Stavová množina $S = \{0, 1\}$
- $N_x = (x - 1, x, x + 1) \in \{0, 1\}^3$
- Použití: dopravní proud, balistické srážky částic
- Wolfram code
- TASEP s pravděpodobností přeskočení částice rovnou jedné a paralelním updatem

Překladová tabulka:

N_x		nová x
111	→	1
110	→	0
101	→	1
100	→	1
011	→	1
010	→	0
001	→	0
000	→	0

Celulární modely - Rule 184



- 1D mřížka $\mathbb{L} \subset \mathbb{Z}$
- Stavová množina $S = \{0, 1\}$
- $N_x = (x-1, x, x+1) \in \{0, 1\}^3$
- Použití: dopravní proud, balistické srážky částic
- Wolfram code
- TASEP s pravděpodobností přeskočení částice rovnou jedné a paralelním updatem

Překladová tabulka:

N_x		nová x
111	→	1
110	→	0
101	→	1
100	→	1
011	→	1
010	→	0
001	→	0
000	→	0

$$2^7 + 2^5 + 2^4 + 2^3 = 184$$

- Pravděpodobnost přechodu

$$w(x \rightarrow y | \tau) = P(\text{částice v } x \text{ přeskočí do } y \mid \text{system je ve stavu } \tau)$$

- Pravděpodobnost přechodu

$$w(x \rightarrow y | \tau) = P(\text{částice v } x \text{ přeskočí do } y \mid \text{system je ve stavu } \tau)$$

- **Update** (aktualizace):

- **Plně paralelní** = simultánní volba nových pozic částic v mřížce
- **Sekvenční** = aktualizace mřížky v daném pořadí (dopředný, zpětný)
- **Náhodný** = náhodný výběr buňky z mřížky
- **Spojité čas** = částice v buňce čeká $\Delta t \sim \text{Exp}(\lambda)$

- Pravděpodobnost přechodu

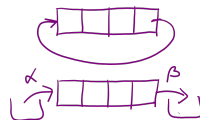
$$w(x \rightarrow y | \tau) = P(\text{částice v } x \text{ přeskočí do } y \mid \text{system je ve stavu } \tau)$$

- **Update** (aktualizace):

- **Plně paralelní** = simultánní volba nových pozic částic v mřížce
- **Sekvenční** = aktualizace mřížky v daném pořadí (dopředný, zpětný)
- **Náhodný** = náhodný výběr buňky z mřížky
- **Spojité čas** = částice v buňce čeká $\Delta t \sim \text{Exp}(\lambda)$

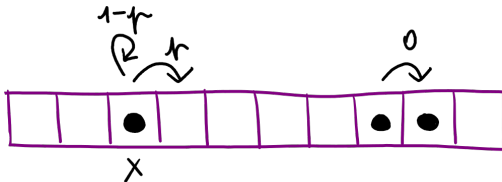
- **Okrajové podmínky:**

- Periodické: kruh
- Otevřené: zásobník na vstupu
- Segment: úsečka
- Nekonečná mřížka: přímka, polopřímka



Celulární modely - Pravděpodobnostní - TASEP

- **T**otally **A**symmetric **S**imple **E**xclusion **P**rocess
- Tj. v jedné buňce nesmí být více než jedna částice

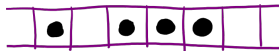


- $\mathbb{L} \subset \mathbb{Z}$, $S = \{0, 1\}$, počet buněk $|\mathbb{L}|$
- Stav buňky $x \in \mathbb{L}$:

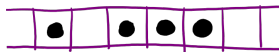
$$\tau(x) = \begin{cases} 0 & \dots & x \text{ je prázdná} \\ 1 & \dots & x \text{ je obsazená} \end{cases}$$

- Pravděpodobnost přeskoků p , můžeme tedy psát $10 \xrightarrow{p} 01$

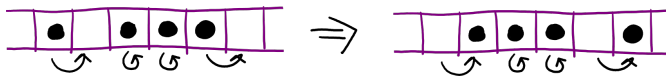
Počáteční stav mřížky:



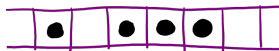
Počáteční stav mřížky:



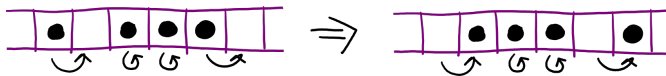
Paralelní update:



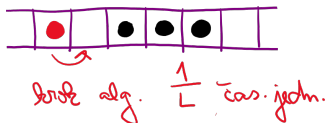
Počáteční stav mřížky:



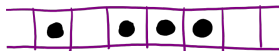
Paralelní update:



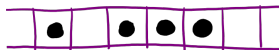
Náhodný update:



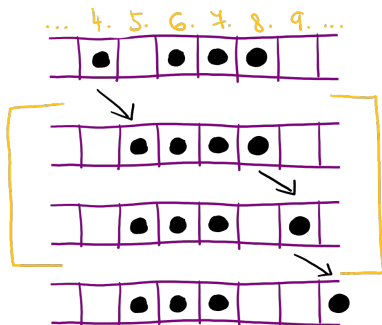
Počáteční stav mřížky:



Počáteční stav mřížky:

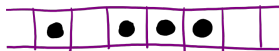


Dopředný update:

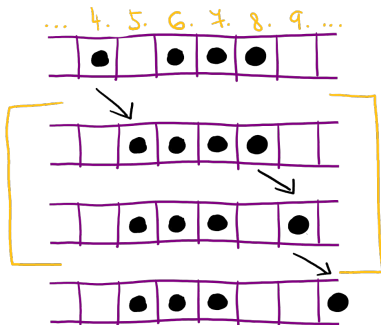


Celulární modely - Pravděpodobnostní - TASEP - Update

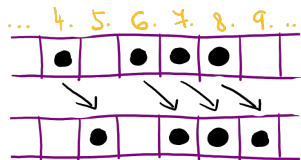
Počáteční stav mřížky:



Dopředný update:



Zpětný update:



- **Slow-to-Start:** $p_1 > p_2$

$$010 \xrightarrow{p_1} 001$$

$$110 \xrightarrow{p_2} 101$$

- **Slow-to-Start:** $p_1 > p_2$

$$010 \xrightarrow{p_1} 001$$

$$110 \xrightarrow{p_2} 101$$

- **Next-Nearest-Neighbour:** $p_1 > p_2$

$$100 \xrightarrow{p_1} 010$$

$$101 \xrightarrow{p_2} 011$$

- **Slow-to-Start:** $p_1 > p_2$

$$010 \xrightarrow{p_1} 001$$

$$110 \xrightarrow{p_2} 101$$

- **Next-Nearest-Neighbour:** $p_1 > p_2$

$$100 \xrightarrow{p_1} 010$$

$$101 \xrightarrow{p_2} 011$$

- **KLS** (Katz, Lebowitz, Spoku): kombinace předchozích

- $p_1 + p_4 = p_2 + p_3$, kde $p_1 > p_2 > p_3 > p_4$

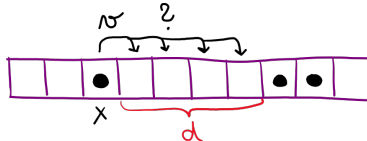
$$0100 \xrightarrow{p_1} 0010$$

$$0101 \xrightarrow{p_2} 0011$$

$$1100 \xrightarrow{p_3} 1010$$

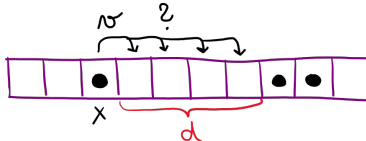
$$1101 \xrightarrow{p_4} 1011$$

- Nagel-Schreckenberg (NaSch)



- Pro $v_{max} = 1$ jde o paralelní TASEP s $p = 1 - q$
- Aktualizační kroky:
 - 1 Zrychlení: $v \rightarrow \min \{v + 1, v_{max}\}$
 - 2 Bezkoliznost: $v \rightarrow \min \{v, d\}$
 - 3 Brzdění: $v \rightarrow \max \{0, v - X_q\}$, kde $X_q \sim Be(q)$
 - 4 Posun o v buněk kupředu: $x \rightarrow x + v$

- **Nagel-Schreckenberg (NaSch)**



- Pro $v_{max} = 1$ jde o paralelní TASEP s $p = 1 - q$
- Aktualizační kroky:
 - 1 Zrychlení: $v \rightarrow \min \{v + 1, v_{max}\}$
 - 2 Bezkoliznost: $v \rightarrow \min \{v, d\}$
 - 3 Brzdění: $v \rightarrow \max \{0, v - X_q\}$, kde $X_q \sim Be(q)$
 - 4 Posun o v buněk kupředu: $x \rightarrow x + v$

- **Fukui-Ishibashi (FI): zjednodušený NaSch**

- $v \rightarrow \min \{v_{max}, d\}$
- $v \rightarrow \max \{0, v - X_q\}$, kde $X_q \sim Be(q)$
- $x \rightarrow x + v$

- **Velocity Dependent Randomization (VDR)**
- Jako možný nultý aktualizací krok pro NaSch a FI

$$q(v) = \begin{cases} q_0 & \dots & v = 0, \\ q_1 & \dots & v \in \{1, 2, \dots, v_{max} - 1\}, \\ q_{max} & \dots & v = v_{max}, \end{cases}$$

kde $q_0 \geq q_1 \geq q_{max}$

- Pro $q_{max} = 0$ se jedná o tempomatovou limitu

Konec dnešní přednášky. :-)