ГУАП

КАФЕДРА № 42

ОТЧЕТ ЗАЩИЩЕН С ОЦЕНКОЙ							
ПРЕПОДАВАТЕЛЬ							
Профессор должность, уч. степень, звание	подпись, дата	Татарникова Т. М. инициалы, фамилия					
ОТЧЕТ О ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ №2							
МОДЕЛИРОВАНИЕ БАЗОВОЙ СЛУЧАЙНОЙ ВЕЛИЧИНЫ							
Вариант 5							
	-						
по кур	су: Моделирование с	истем					

РАБОТУ ВЫПОЛНИЛ

СТУДЕНТ ГР. №	4128		Воробьев В. А.
СТУДЕНТТТ.У.	1120	подпись, дата	инициалы, фамилия

СОДЕРЖАНИЕ

1	Пос	тановка задачи	3
	1.1	Цель работы	3
	1.2	Содержание отчета	3
		Вариант	
2	Выг	полнение работы	4
	2.1	Математическая модель	4
	2.2	Реализация модели	۷
	2.3	Анализ	7
3	Выя	вол	(

1 Постановка задачи

1.1 Цель работы

Построить датчик базовой случайной величины по заданному алгоритму и выполнить тестирование датчика на соответствие основным свойствам базовой случайной величины.

1.2 Содержание отчета

- 1. Цель, задание и последовательность выполнения работы.
- 2. Результаты сравнений математического ожидания и дисперсии псевдослучайных значений z_i с теоретическими значениями M и D.
- 3. Гистограмма распределения относительных частот попаданий псевдослучайных величин в отрезки интервала [0, 1].
- 4. Графики зависимости коэффициента корреляции для s=2, s=5, s=10.
- 5. Выводы о результатах моделирования БСВ.

1.3 Вариант

5 Вариант, аддитивный генератор Fish:

$$A_{i} = (A_{i-55} + A_{i-24}) \mod (2^{32})$$

$$B_{i} = (B_{i-52} + B_{i-19}) \mod (2^{32})$$

$$z_{i} = \frac{A_{i}}{2^{32}}, z_{i+1} = \frac{B_{i}}{2^{32}}$$

$$(1.1)$$

Состоит из двух аддитивных генераторов A_i и B_i , начальные состояния которых создаются Random. Эти последовательности прореживаются попарно в зависимости от случая: если значение младшего значащего бита B_i равно 1, то пара используется, если 0 - игнорируется.

2 Выполнение работы

2.1 Математическая модель

$$M(z) = 0.5, D(z) = 1/12,$$
 (2.1)

где:

- M(z) математическое ожидание;
- D(z) дисперсия.

$$f(z) = 1, (0 \le z \le 1),$$
 (2.2)

где:

- f(z) плотность распределения;
- z непрерывная случайная величина.

$$z_{i+1} = f(z_i), (2.3)$$

где:

• $f(z_i)$ - функция программного датчика БСВ.

$$\hat{R} = 12 \frac{1}{T - s} \left(\sum_{i=1}^{T - s} z_i \cdot z_{i+s} \right) - 3, \tag{2.4}$$

где:

• \hat{R} - коэффициент корреляции для значений БСВ.

2.2 Реализация модели

Для расчета характеристик был написан скрипт на Python, который изображен ниже. Выбор пал на Python ввиду его простоты, удобства и хорошей поддержке математических операций.

Листинг lcg.py:

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from fish_generator import FishGenerator

def plot_histogram(generated_values, K):
    bins = [i/K for i in range(K+1)]
```

```
8
        values_A = [value[0] for value in generated_values]
9
10
        counts, = np. histogram (values A, bins=bins)
11
12
        frequencies = counts / len(values A)
        plt.bar(bins[:-1], frequencies, width=1/K, align='edge')
13
14
        plt.xlabel('Значение')
15
        plt.ylabel('Частота')
16
        plt.show()
17
18
19
    def calculate correlation (generated values, s, T):
20
        values A = [value[0] for value in generated values[:T]]
21
22
        values A1 = values A[:-s]
23
        values A2 = values A[s:]
24
25
        sum product = sum(a*b for a, b in zip(values A1,
           values A2))
        if T - s != 0:
26
            R hat = 12 * sum product / (T - s) - 3
27
28
        else:
29
            R hat = None
30
        return R hat
31
32
33
    length = 10000
34
    fish_gen = FishGenerator().generate()
    generated values = [next(fish gen) for in range(length)]
35
36
37
   # 2 task
38
   values A, values B = zip(*generated values)
39
   mean A = np.mean(values A)
40
    variance A = np.var(values A)
41
42
   mean B = np.mean(values B)
43
    variance B = np.var(values B)
44
45
    print (f"Ошибка MO A: {0.5 - mean A}")
46
    print (f"Ошибка MO B: {0.5 - mean_B}")
    print (f"Ошибка дисперсии A: {1/12 - variance A}")
47
```

```
print (f"Ошибка дисперсии В: {1/12 - variance_B}")
48
49
50
   # 3 task
    plot histogram (generated values, K=10)
51
52
53
   # 4 task
   s values = [2, 5, 10]
54
    T values = range(10, len(generated_values), 10)
55
56
57
    correlations = [
58
        [calculate_correlation(generated_values, s, T) for T in
           T values]
59
        for s in s values
60
    1
61
    for s, correlation in zip(s_values, correlations):
62
        plt.plot(T_values, correlation, label=f's={s}')
63
64
    plt.xlabel('T')
65
    plt.ylabel('R_hat')
66
    plt.legend()
67
   plt.show()
68
```

Листинг fish_generator.py:

```
1
    import random
2
3
4
    class FishGenerator:
        def __init__(self, seed=None):
5
6
            self.A = [random.randint(0, 2**32 - 1)] for in range
               (55)]
7
            self.B = [random.randint(0, 2**32 - 1)] for _ in range
               (52)1
            self.index A = 0
8
9
            self.index B = 0
10
            random.seed(seed)
11
12
        def generate (self):
13
            while True:
                 self.A[self.index A] = (
14
15
                     self.A[(self.index_A - 55) \% 55] + self.A[(
                        self.index_A - 24) % 55]) % (2**32)
```

2.3 Анализ

В процессе выполнения данной работы был проведен анализ аддитивного генератора Fish и создание датчика базовой случайной величины (БСВ) на его основе. Оценка разработанного датчика включала в себя несколько важных аспектов, которые теперь следует проанализировать.

Важным шагом в анализе является проверка соответствия математического ожидания и дисперсии полученных псевдослучайных значений теоретическим значениям. Результаты показывают, что датчик демонстрирует согласованность с теоретическими характеристиками, что является положительным моментом. Это подтверждает его пригодность для генерации случайных последовательностей с желаемыми статистическими свойствами.

Гистограмма распределения относительных частот подтверждает равномерность распределения полученных значений в интервале [0,1]. Равномерное распределение является важным качеством для многих приложений, таких как симуляции и статистические исследования.

Графики зависимости коэффициента корреляции для различных сдвигов *s* также предоставляют важную информацию о корреляционных свойствах последовательности псевдослучайных величин. Устойчивость к корреляции при различных значениях *s* свидетельствует о надежности датчика при моделировании случайных процессов.

В целом, полученные результаты и анализ указывают на успешную разработку и тестирование датчика базовой случайной величины на основе аддитивного генератора Fish. Этот датчик представляет собой эффективный инструмент для генерации псевдослучайных последовательностей с удовлетворительными статистическими характеристиками.

В результате проведенного анализа работы следует отметить, что разработанный датчик базовой случайной величины, основанный на аддитивном генераторе Fish, успешно соответствует теоретическим ожиданиям. Согласованность математического ожидания (M) и дисперсии (D) полученных псевдослучайных значений с соответствующими теоретическими значениями подтверждает высокую степень точности и эффективности данного датчика.

Значительное внимание уделено равномерности распределения, что является критическим аспектом для различных практических применений. Гистограмма распределения относительных частот попаданий в интервал [0,1] демонстрирует, что значения псевдослучайных величин равномерно распределены в указанном интервале. Это имеет важное значение в симуляциях, моделировании случайных процессов и других областях, где необходимо обеспечить надежное и равномерное распределение случайных чисел.

Практическое применение разработанного датчика базовой случайной величины охватывает широкий спектр областей, включая численное моделирование, статистические исследования, криптографию и другие области, где требуется высокая степень случайности и статистической независимости. Надежность и качество полученных псевдослучайных последовательностей подтверждают применимость данного датчика в разнообразных практических сценариях.

Таким образом, разработанный датчик представляет собой эффективный инструмент, который может быть успешно применен в различных областях, где требуются высокие стандарты случайности и статистической независимости.

3 Вывод

В результате выполнения данной работы был разработан и исследован датчик базовой случайной величины (БСВ) на основе аддитивного генератора Fish. В ходе построения датчика был реализован алгоритм, объединяющий два аддитивных генератора A_i и B_i , их начальные состояния создаются с использованием функции Random. Последовательности затем прореживаются попарно в зависимости от значения младшего значащего бита B_i . Результаты тестирования данного датчика на соответствие основным свойствам БСВ позволяют сделать вывод о его эффективности в создании псевдослучайных последовательностей.

Для оценки качества полученных псевдослучайных значений проведено сравнение математического ожидания и дисперсии с соответствующими теоретическими значениями. Предложенный датчик демонстрирует согласованность с теоретическими характеристиками, что подтверждает его пригодность для моделирования случайных величин. Гистограмма распределения относительных частот попаданий в отрезки интервала [0,1] дополнительно подтверждает равномерность распределения, что является важным свойством для многих приложений в области статистики и моделирования.

Графики зависимости коэффициента корреляции для различных сдвигов s позволяют оценить корреляционные свойства последовательности псевдослучайных величин. Обнаруживается устойчивость к корреляции при различных значениях s, что является положительным результатом. В целом, разработанный датчик базовой случайной величины на основе аддитивного генератора Fish успешно соответствует поставленной цели, предоставляя надежный инструмент для генерации случайных последовательностей в различных областях применения.