



广东工业大学

QG 中期考核详细报告书

题 目	<u>论文复现</u>
学 院	<u>计算机学院</u>
专 业	<u>人工智能</u>
年级班别	<u>23 人工智能创新班</u>
学 号	<u>3123004832</u>
学生姓名	<u>李圣</u>

2024 年 4 月 5 日

目录

一、论文采用模型解析.....3

二、论文第 II 节略解析.....4

 命题一：如果 $x_i(0) \leq x_j(0)$, 那么对于所有 t , $x_i(t) \leq x_j(t)$ 4

 命题二.....4

 • 定理一.....5

三、实验效果图的复现.....6

 Fig.2:7

 Fig.3.....8

 Fig. 4.....9

 Fig. 5.....10

一、论文采用模型解析

论文使用的模型为

$$x_i(t+1) = \frac{\sum_{j:|x_i(t)-x_j(t)|<1} x_j(t)}{\sum_{j:|x_i(t)-x_j(t)|<1} 1}. \quad (1)$$

其中 $x_i(t)$ 是代理 i 在时间 (或迭代次数) t 的观点值

$j:|x_i(t)-x_j(t)|<1$ 表示满足该条件 (观点值差值至多为 1) 的代理 i 和代理 j 互为邻居,

$x_i(t+1)$ 等于所有邻居的观点值的平均值

二、论文第 II 节略解析

命题一：如果 $x_i(0) \leq x_j(0)$, 那么对于所有 t ,
 $x_i(t) \leq x_j(t)$

即每次迭代中 $x_i(t) \leq x_j(t)$ 恒成立, 作者在此处证明使用了数学归纳法, 他用 $N_i(t)$ 表示所有代理 i 的集合, $N_j(t)$ 代表所有代理 j 的集合, $N_{ij}(t)$ 代表所有代理 i 和代理 j 的集合, 对于任意 $k_1 \in N_i(t)$, $k_2 \in N_{ij}(t)$, $k_3 \in N_j(t)$, 已知 $x_i(0) \leq x_j(t)$, 易得 $x_{k_1}(t) \leq x_{k_2}(t) \leq x_{k_3}(t)$, 因此 $\bar{x}_{N_i} \leq \bar{x}_{N_{ij}} \leq \bar{x}_{N_j}$, 即三个集合的平均数同样满足不等式, 根据模型 (1) 可得

$$x_i(t+1) = \frac{|N_{ij}|\bar{x}_{N_{ij}} + |N_i|\bar{x}_{N_i}}{|N_{ij}| + |N_i|} \leq \bar{x}_{N_{ij}},$$

and

$$x_j(t+1) = \frac{|N_{ij}|\bar{x}_{N_{ij}} + |N_j|\bar{x}_{N_j}}{|N_{ij}| + |N_j|} \geq \bar{x}_{N_{ij}}$$

其中论文使用 $|A|$ 来表示集合 A 的基数, 即集合元素的个数

由此可得该模型一般性排列结论: 当 $i < j$ 时, $x_i(t) \leq x_j(t)$

命题二: 将 $x(t)$ 排序, 最小的 x_1 不会随迭代次数而变小, 最大的 x_n 不会随迭代次数而变大, 如果在某一次迭代后 $x_i(t)$ 与 $x_i(t+1)$ 的距离大于或等于 1, 整个智能体系统将被分为两个子系统(一个是 $1 \sim i$, 一个是 $i+1 \sim n$)

与其他模型不同的是, 该模型的意见值的平均值不一定会被保存, 且方差偶尔会上升

由此命题引出了定理一

- **定理一：**假如 $x(t)$ 出自于模型(1)，那么对于任何 i ， $x_i(t)$ 都将在有限的次数内收敛到一个极限 x_i^* ，此外，对于任意 i 和 j ，我们都会有 $x_j^*=x_i^*$ 或 $|x_j^*-x_i^*| \geq 1$ (后者即为分为两个子系统的情况)

作者在此处使用反证法，假设 $x(0)$ 已被排序，隐含条件是此时 $x(0)$ 相邻两个互为邻居。

由于 x_i 不会随迭代次数增加而减小，且 $x_n(0)$ 为其上界，因此它会收敛到一个值 x_i^* ，设 p 是 $x(0)$ 收敛到 x_i^* 的最大索引，即 x_i 到 x_p 能收敛到 x_i^* ，而 x_{p+1} 及其之后的代理均不能收敛到 x_i^*

作者需要证明如果 $p < n$ ，将会有一次迭代会使 $x_{p+1}(t) - x_p(t) \geq 1$ ，因此作者假设 $x_{p+1}(t) - x_p(t) < 1$ 恒成立，即该模型将始终为一个系统

随后作者根据上述附加条件推导：

设定某值 $\epsilon > 0$ ，并选定一个时间点，在这时间点之后对于 i 从 1 到 p ， x_i 到 x_i^* 的距离小于 ϵ ($|x_i - x_i^*| < \epsilon$)。因为 x_{p+1} 不会收敛到 x_i^* ，对于某值 $\delta > 0$ ，将会有更多的迭代次数时 $x_{p+1} > x_i^* + \delta$

对于这样的时间 t ，将会有 $x_p(t+1)$ 至少为

$$\frac{1}{p+1} \left(\sum_{i=1}^{p+1} x_i(t) \right) \geq \frac{1}{p+1} (p(x_1^* - \epsilon) + (x_1^* + \delta))$$

三、实验效果图的复现

关键有两个函数：

```
def update_opinions(opinions):# 更新代理观点
    new_opinions = np.zeros_like(opinions)
    for i, opinion in enumerate(opinions):
        neighbors = [neighbor for neighbor in opinions
if abs(opinion - neighbor) < 1]
        if neighbors: # 如果存在邻居
            new_opinions[i] = np.mean(neighbors)
        else: # 如果不存在, 则保持不变
            new_opinions[i] = opinion
    return new_opinions
```

```
def simulate_model(L, agents_num, max_t=15):#迭代模拟
    opinions = np.linspace(0, L, agents_num) # 初始观点
    在[0, L]上均匀间隔
    opinion_t = [] # 存储每次迭代后的观点
    opinion_t.append(opinions.copy())
    for t in range(max_t):
        new_opinions = update_opinions(opinions)
        opinion_t.append(new_opinions.copy())
        opinions = new_opinions
    return np.array(opinion_t)
```

Fig.2:

描述为: 不同簇在平衡时的位置, 对于一个 L , 有初始观点均匀分布在 $[0, L]$ 的 $5000L$ 智能体, 及利表现出它们相对于 $L/2$ 的位置。虚线表示初始观点在 0 到 L 分布的端点。

该图可以很好的展现出智能体收敛的稳定性, 直观体现出每个 L 智能体分散情况

复现代码主要思想是循环遍历 L , 对每个 L 算出最终收敛的集合 $opinions$, 再遍历 $opinions$ 通过计算每个智能体的邻居的平均数放入 $temp$, 放前检查是否有重复, 迭代完后将所得的坐标画为散点图

```
for t in range(max_t):
    new_opinions = update_opinions(opinions)
    opinions = new_opinions
    for opinion in opinions:
        neighbors = [neighbor for neighbor in opinions if abs(opinion - neighbor) < 1]
        if neighbors: # 检查邻居列表是否为空
            n = np.mean(neighbors)
            if np.any(x == n): # 检查x中是否已经存在n
                continue
            x = np.append(x, L)
            y = np.append(y, n - L * 0.5)
```

由于设备和耗时限制, 我在此每个 L 仅用 $500L$ 个智能体, L 仅选取 0 到 25 , 复现图如下:

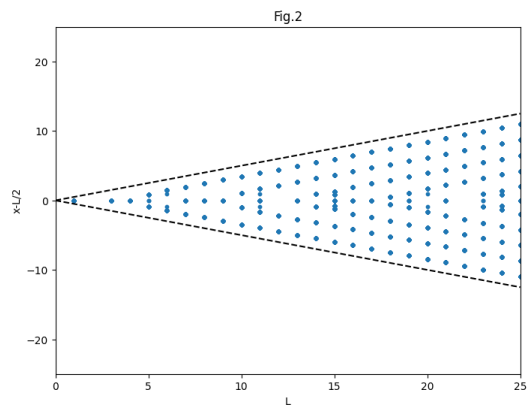


Fig.3

描述为：当初始意见在半无限区间上均匀分布时，每单位长度的密度为 100 的时间演化。代理组与其余代理分离，并收敛到相隔约 2.2 的集群

复现代码采用上限为 100 进行迭代，图只选取 0 到 8，传入参数 $L=100$, $\text{agents_num}=100*L$,

复现图如下：

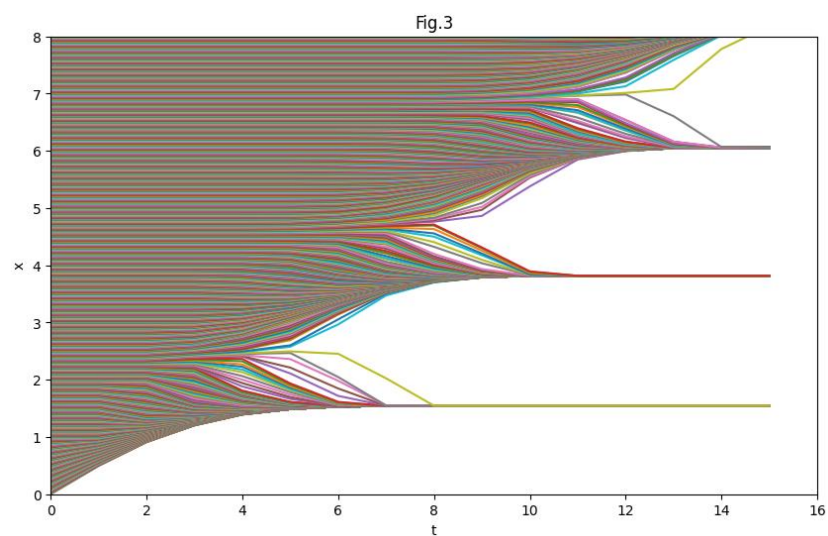


Fig. 4

描述为：临时“元稳定”状态的示例。最初，形成了两个彼此不相互作用的群体，但它们都与介于两者之间的少数代理相互作用。结果，两组之间的距离缓慢减小，最终小于 1。在这一点上，这些群体直接相互吸引并合并成一个集群。

复现代码传入参数 $L=4$, $agents_num=1000$, 复现图如下：

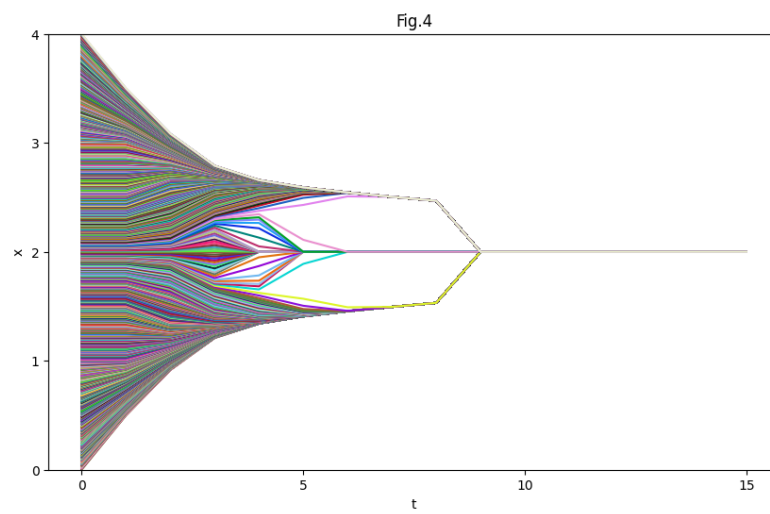


Fig. 5

描述为：一个收敛到稳定平衡状态的例子，其中集群间的距离小于 2。初始的意见分布是通过在区间 $[0, 2.5]$ 上取 251 个均匀间隔的意见，以及在区间 $[2.5, 3]$ 上取 500 个均匀间隔的意见获得的。意见最终收敛到两个集群，分别有 153 和 598 个智能体，这两个集群之间相隔的距离是 1.6138，大于 1.2559（等于 1 加上 $153/598$ ）。当使用更多的智能体时，如果初始意见以相同的方式分布，即区间 $[2.5, 3]$ 上的密度是区间 $[0, 2.5]$ 上密度的十倍，那么会得到类似的结果。

复现代码将初始意见按描述进行分布

```
opinions = np.concatenate([np.linspace(0, 2.5, 251), np.linspace(2.5, 3, 500)])
```

复现图如下：

