



نظریه صف

محمد مدرس یزدی



Queuing Theory

Mohammad Modarres Yazdi



نظریه صف
تألیف دکتر محمد مدرس بزدی
ویراسته علیرضا حساری
مرکز نشر دانشگاهی، تهران
چاپ اول ۱۳۷۰
تعداد ۳۰۰۰
حروفچینی: مهدی
لیتوگرافی: بهزاد
چاپ و صحافی: معراج
۱۸۰۰ ریال
حق چاپ برای مرکز نشر دانشگاهی محفوظ است

مدرس بزدی، محمد
نظریه صف
محمد به انگلیسی Mohammad Modarres Yazdi. Queuing theory
واژه نامه ص
کتابنامه ص
۱ صفحه بندی. نظریه الف مرکز نشر دانشگاهی. عنوان
۵۱۹/۸۲ ۱۵۷/۹

فهرست

صفحه	عنوان
هفت	پیشگفتار
۱	فصل ۰.۱. سیستمهای صف
۲	۱.۱ اجزای سیستم صف
۳	۲.۱ معادله های ارزیابی يك سیستم صف
۳	۳.۱ ورودیهای سیستم
۷	۴.۱ نحوه نمایش يك سیستم صف
۸	۵.۱ زمینه های کاربرد نظریه صف
۱۰	مسائل
۱۱	فصل ۰.۲. مروری بر احتمالات
۱۱	۱.۲ فضای نمونه، پشامد و احتمال
۱۳	۲.۲ متغیر تصادفی
۱۹	۳.۲ امید ریاضی
۲۰	۴.۲ تابع توزیع نرمال
۲۲	۵.۲ احتمال شرطی
۲۵	۶.۲ امید شرطی
۲۶	۷.۲ به کارگیری احتمال شرطی در محاسبه امید ریاضی يك متغیر تصادفی
۲۸	۸.۲ کاربرد احتمال شرطی در محاسبه احتمال يك پشامد
۳۰	۹.۲ فرمول بیز
۳۱	۱۰.۲ تابع مرادگشتاور

صفحه	عنوان
۱۲۳	فصل ۶. مدل‌های نمایی در سیستم‌های صف
۱۲۲	۱.۶ فرایند تولد و مرگ
۱۲۵	۲.۶ بیان فرایند تولد و مرگ در چارچوب زنجیره مارکوف
۱۲۸	۳.۶ مدل $M/M/1$
۱۳۴	۴.۶ مدل $M/M/1/K$. سیستم با ظرفیت منتهی
۱۳۶	۵.۶ مدل $M/M/m$
۱۴۲	۶.۶ مدل $M/M/m/K$
۱۴۲	۷.۶ مدل $M/M/\infty$
۱۴۲	۸.۶ مدل $M/M/m/C$. مدل نمایی با جمعیت منتهی
۱۴۶	۹.۶ مدل‌های نمایی با آهنگ ورود یا آهنگ خدمت‌دهی متغیر
۱۴۸	۱۰.۶ دوره مشغول بودن و بیکاری سیستم در مدل $M/M/1$
۱۴۹	۱۱.۶ دوره گذرا در مدل‌های نمایی
۱۵۲	مسائل
۱۶۰	فصل ۷. سیستم‌های مارکوفی
۱۶۱	۱.۷ یک مثال
۱۶۳	۲.۷ مدل $M/M/1$ با ورود گروهی
۱۶۸	۳.۷ مدل $M/M/1$ با خدمت گروهی
۱۷۲	۴.۷ مدل $M/E_r/1$
۱۷۶	۵.۷ مدل $E_r/M/1$
۱۷۹	۶.۷ نظم اولویت
۱۹۰	۷.۷ شبکه‌های صف
۲۰۱	مسائل
۲۱۰	فصل ۸. دسته‌های صف در مارکوفی
۲۱۰	۱.۸ مدل $M/G/1$
۲۱۹	۲.۸ مدل $M/G/1$ با ورود گروهی
۲۲۰	۳.۸ مدل $M/G/m$
۲۲۲	۴.۸ مدل $G/M/1$
۲۳۱	مسائل
۲۳۵	فصل ۹. بهینه‌سازی سیستم‌های صف
۲۳۵	۱.۹ طراحی بهینه و هزینه‌های یک سیستم صف

صفحه	عنوان
۳۳	۱۱.۲ سری‌های همگرا
۳۵	۱۲.۲ سری تصاعد هندسی
۲۵	۱۳.۲ تبدیل Z
۴۰	مسائل
۴۵	فصل ۳. توزیع نمایی و فرایند پواسون
۴۵	۱.۳ توزیع نمایی
۴۷	۲.۳ خواص توزیع نمایی
۵۲	۳.۳ فرایند شمارشی
۵۵	۴.۳ فرایند پواسون
۵۶	۵.۳ رابطه بین فرایند پواسون و توزیع نمایی
۵۸	۶.۳ خواص فرایند پواسون
۶۳	۷.۳ تابع توزیع ارلانگی
۶۷	مسائل
۷۵	فصل ۴. زنجیره‌های مارکوف
۷۵	۱.۲ فرایند مارکوف
۷۶	۲.۲ زنجیره‌های مارکوف
۸۳	۳.۲ طبقه‌بندی حالت‌های سیستم در یک زنجیره مارکوف
۸۸	۴.۲ احتمالات حدی در زنجیره‌های مارکوف
۹۳	۵.۲ زنجیره‌های مارکوف با زمان پیوسته
۱۰۱	۶.۲ روابط حدی در زنجیره مارکوف با زمان پیوسته
۱۰۲	مسائل
۱۱۰	فصل ۵. چارچوب کلی سیستم‌های صف
۱۱۰	۱.۵ بیان نریسمی سیستم بر حسب زمان
۱۱۱	۲.۵ دوره گذرا و دوره پایدارسیستم
۱۱۳	۳.۵ رابطه بین معیارهای ارزیابی یک سیستم صف
۱۱۶	۴.۵ دوره بیکاری و دوره مشغول بودن یک سیستم صف
۱۱۷	۵.۵ ضریب بهره‌وری
۱۱۸	۶.۵ سیستم‌های صف قطعی
۱۲۱	مسائل

صفحه	عنوان
۲۳۶	۲۰۹ تابع هزینه
۲۳۸	۳۰۹ متغیرهای تصمیم در سیستمهای صف
۲۴۲	۴۰۹ انتخاب محل سیستم صف
۲۵۰	مسائل
۲۵۵	مرجمها
۲۵۷	واژه نامه

بسم الله الرحمن الرحيم

پیشگفتار

نظریه صف یکی از مهمترین زمینه‌های کاربرد نظریه احتمالات و فرایندهای تصادفی است. با توجه به نقش و اهمیت اقتصادی و اجتماعی صف در زمینه‌های مهندسی، مخابرات، سیستمهای حمل و نقل، کامپیوتر، خدمات، تولید، و سیستمهای اجتماعی، بسیاری از مهندسان و ریاضیدانان از سالها قبل به تحقیق در این زمینه پرداخته‌اند. در این تحقیقات، همگام با بسط روشهای تحلیلی به ارائه کاربردهای جدید نیز توجه زیادی شده است.

با توجه به توسعه گسترده نظریه صف، اکنون سالهاست که تدریس آن منحصر به رشته‌های ریاضی و آمار نیست، بلکه به آموزش آن در رشته‌های مهندسی صنایع، مخابرات، کامپیوتر، مدیریت، اقتصاد، آمار و ریاضی، و نظایر اینها اهمیت زیادی داده می‌شود. کتاب حاضر، در درجه اول برای استفاده دانشجویان کارشناسی و کارشناسی ارشد رشته‌های فوق تألیف شده است، اما در عین حال می‌تواند مورد استفاده مهندسان و سایر کسانی قرار گیرد که به نوعی با طراحی و تحلیل سیستمهای اقتصادی، اجتماعی، و مهندسی سروکار دارند. بدین لحاظ، در نگارش کتاب سعی شده است که مفاهیم اصلی و کاربردی تحت الشعاع اثباتهای پیچیده ریاضی واقع نشود؛ با وجود این از بیان مبانی ریاضی و آماری مربوطه نیز صرف نظر شده است، زیرا اساساً نظریه صف بر پایه اصول ریاضی بنا نهاده شده است.

در فصل اول کتاب، به ارائه تعریف سیستمهای صف و برخی تعاریف مقدماتی لازم برای درک نظریه صف پرداخته‌ایم.

فصل دوم کتاب، به اختصار به مرور احتمالات می‌پردازد و به خصوص به اهمیت کاربرد احتمال شرطی و امید ریاضی شرطی در محاسبه عبارتهای احتمالی تأکید می‌شود. در فصلهای سوم و چهارم، فرایندهای احتمالی، به خصوص، نقش توزیع نمایی و فرایند پواسون و فرایند مارکوف مورد بررسی قرار می‌گیرند. در بسیاری از کتابهای نظریه صف، تنها اشاره‌ای به این مباحث می‌شود و بررسی بیشتر را به کتابهای مربوط به فرایندهای تصادفی واگذار می‌کنند. لیکن، چون در دانشگاههای ما درس فرایندهای تصادفی بیش نیاز نظریه صف

نیست، در این کتاب، به تشریح این مباحث توجه بیشتری می‌شود. بدین ترتیب، در فصل‌های اول تا چهارم، مقدمات لازم برای درک مفاهیم نظریه صف فراهم می‌شود. در فصل پنجم، به کلیات سیستم‌های صف و تشریح رابطه‌های مربوط به این سیستم‌ها، صرف‌نظر از ویژگی‌های آن می‌پردازیم. در سه فصل ششم و هفتم و هشتم، حالت‌های خاص سیستم‌های صف بررسی می‌شوند. در فصل نهم نیز نحوه بهینه‌سازی و بررسی عوامل قابل تغییر (یا متغیرهای تصمیم) در سیستم‌های صف مورد بحث قرار می‌گیرند.

در همه فصول کتاب، مثال‌های حل‌شده متعددی ارائه می‌شود. این مثال‌ها کاربردهای نظریه صف را نیز نشان می‌دهند. در پایان هر فصل نیز تعداد نسبتاً زیادی مسائل حل‌نشده برای تمرین و همچنین آشنایی با زمینه‌های کاربرد مدل‌ها ارائه می‌شود.

در اینجا لازم است از همه دانشجویانی که در تصحیح جزوات، و ارائه پیشنهادها مفید مؤلف را مساعدت و راهنمایی کرده‌اند تشکر کنم. از همکاری دست‌اندرکاران مرکز نشر دانشگاهی، به‌خصوص کارکنان حوزه فنی مهندسی سپاسگزارم.

محمد مدرس

سیستم‌های صف

انتظار در صف هر چند بسی ناخوشایند است، اما متأسفانه بخشی از واقعیت اجتناب‌ناپذیر زندگی را تشکیل می‌دهد. انسانها، در زندگی روزمره خود با انواع مختلف صف، که به از بین رفتن وقت، نیرو و سرمایه آنها می‌انجامد، روبه‌رو می‌شوند. اوقاتی که در صف‌های اتوبوس، نهارخوری، خرید و نظایر آنها به‌در می‌روز، نمونه‌های ملموسی از این نوع اتلاها در زندگی است. در جوامع امروزی، صف‌های به‌تری وجود دارد، که هزینه‌های اقتصادی، و اجتماعی آنها به مراتب بیش از نمونه‌های ساده فوق است. از آن جمله می‌توان صف‌های حاصل از ترافیک شهری، و نیز صف‌هایی را که در فرودگاهها، بنادر، مؤسسات مجازاتی و در پشت فرایندهای تولید تشکیل می‌شود، نام برد. در مجموع، شاید بتوان گفت که انتظار در صف دیگر استثنا نیست و به‌صورت قاعده درآمده است.

از بین بردن نتایج نامساعد انتظار در صف بدون شناخت خصائص این پدیده امکان‌پذیر نیست. نظریه صف، که به مطالعه صف‌ها از دیدگاه ریاضی می‌پردازد، تأثیر عوامل تشکیل‌دهنده صف و راه‌های منطقی کاهش زمان انتظار را بررسی می‌کند. اگرچه هیچ‌گاه نمی‌توان صف را کلاً از میان برد، اما می‌توان کسه ضایعات ناشی از آن را حتی الامکان کاهش داد.

نیست، در این کتاب، به تشریح این مباحث توجه بیشتری می‌شود. بدین ترتیب، در فصل‌های اول تا چهارم، مقدمات لازم برای درک مفاهیم نظریه‌ی صف فراهم می‌شود. در فصل پنجم، به کلیات سیستم‌های صف و تشریح رابطه‌های مربوط به این سیستم‌ها، صرف‌نظر از ویژگی‌های آن می‌پردازیم. در سه فصل ششم و هفتم و هشتم، حالت‌های خاص سیستم‌های صف بررسی می‌شوند. در فصل نهم نیز نحوه‌ی بهینه‌سازی و بررسی عوامل قابل‌تغییر (یا متغیرهای تصمیم) در سیستم‌های صف مورد بحث قرار می‌گیرند.

در همه‌ی فصول کتاب، مثال‌های حل‌شده‌ی متعددی ارائه می‌شود. این مثال‌ها کاربردهای نظریه‌ی صف را نیز نشان می‌دهند. در پایان هر فصل نیز تعداد نسبتاً زیادی مسائل حل‌نشده برای تمرین و همچنین آشنایی با زمینه‌های کاربرد مدل‌ها ارائه می‌شود.

در اینجا لازم است از همه‌ی دانشجویانی که در تصحیح جزوات، و ارائه‌ی پیشنهاد‌های مفید مؤلف را مساعدت و راهنمایی کرده‌اند تشکر کنم. از همکاری دست‌اندرکاران مرکز نشر دانشگاهی، به‌خصوص کارکنان حوزه‌ی فنی‌مهندسی سپاسگزارم.

محمد مدرس

سیستم‌های صف

انتظار در صف هر چند بسی ناخوشایند است، اما متأسفانه بخشی از واقعیت اجتناب‌ناپذیر زندگی را تشکیل می‌دهد. انسان‌ها، در زندگی روزمره‌ی خود با انواع مختلف صف، که به از بین رفتن وقت، نیرو و سرمایه‌ی آنها می‌انجامد، روبه‌رو می‌شوند. اوقاتی که در صف‌های اتوبوس، ناهارخوری، خرید و نظایر آنها به‌هدر می‌رود، نمونه‌های ملموسی از این نوع اتلاف‌ها در زندگی است. در جوامع امروزی، صف‌های مهمتری وجود دارد، که هزینه‌های اقتصادی، و اجتماعی آنها به مراتب بیش از نمونه‌های ساده‌ی فوق است. از آن جمله می‌توان صف‌های حاصل از ترافیک شهری، و نیز صف‌هایی را که در فرودگاه‌ها، بنادر، مؤسسات مخابراتی و در پشت فرایندهای تولید تشکیل می‌شود، نام برد. در مجموع، شاید بتوان گفت که انتظار در صف دیگر استثنا نیست و به‌صورت فاعده درآمده است.

از بین بردن نتایج نامساعد انتظار در صف بدون شناخت خصائص این پدیده امکان‌پذیر نیست. نظریه‌ی صف، که به مطالعه‌ی صف‌ها از دیدگاه ریاضی می‌پردازد، تأثیر عوامل تشکیل‌دهنده‌ی صف و راه‌های منطقی کاهش زمان انتظار را بررسی می‌کند. اگرچه هیچ‌گاه نمی‌توان صف را کلاً از میان برد، اما می‌توان که ضایعات ناشی از آن را حتی‌الامکان کاهش داد.

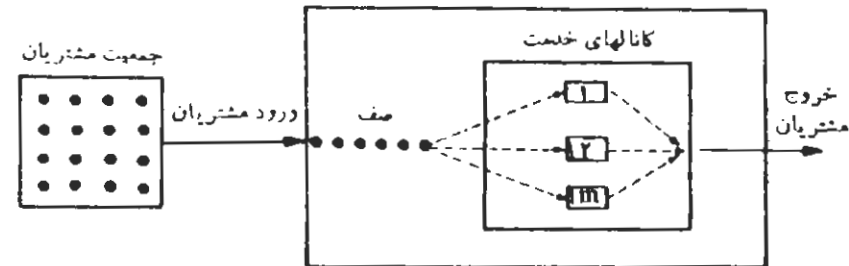
۱.۱ اجزای سیستم صف

صف چیست؟ سیستمی را در نظر بگیرید که خدمتی را ارائه می‌کند. متقاضیانی برای دریافت این خدمت مراجعه می‌کنند، که آنها را اصطلاحاً مشتری می‌نامند. خدمت‌موردنظر توسط شخص، ماشین و یا امکانات دیگر، که خدمت‌دهنده نامیده می‌شوند، ارائه می‌شود. هنگامی که يك مشتری جهت دریافت خدمت موردنظر به سیستم مراجعه می‌کند، دو حالت ممکن است اتفاق بیفتد. اگر حداقل یکی از خدمت‌دهندگان بیکار باشد، بلافاصله ارائه خدمت به مشتری جدید شروع می‌شود. اما چنانچه تمام خدمت‌دهندگان مشغول به کار باشند، مشتری باید منتظر بماند؛ و بدین ترتیب، صف تشکیل می‌شود. بنابراین، در هر سیستمی که خدمتی را عرضه می‌کند، چنانچه در يك لحظه تعداد مشتری بیش از ظرفیت سیستم (یعنی تعداد خدمت‌دهندگان) باشد، بي شك صف تشکیل خواهد شد. با دآوری می‌کنیم که مشتری و خدمت‌دهنده لزوماً انسان نیستند و صف مورد بحث نیز لزوماً معنای فیزیکی نخواهد داشت. مثلاً سیستم تعمیرات يك کارخانه را در نظر بگیرید. ماشینی که خراب شده است و منتظر تعمیر کار است، مشتری محسوب می‌شود. در این مدت، این ماشین در محل استقرار خود جا می‌گیرد، نه در يك صف فیزیکی؛ اما چون منتظر دریافت خدمت است، نوهی از صف، به معنای مورد بحث در این بحث، محسوب می‌شود.

مشتریهای بالقوه سیستم، یا به عبارت دیگر مجموعه مشتریهایی که امکان دارد برای دریافت خدمت ارائه شده مراجعه کنند، را جمعیت مشتریان بالقوه می‌نامند.

با توجه به مطالب فوق يك سیستم صف را، به طور کلی، مطابق شکل ۱.۱ می‌توان نشان داد.

مطابق شکل فوق، مشتری، که عنصری از جمعیت مشتریان بالقوه است، وارد سیستم می‌شود. اگر خدمت‌دهندگان بیکار نباشند، این مشتری در صف منتظر می‌ماند، تا نوبت به او برسد. پس از دریافت خدمت مورد نظر، از سیستم خارج می‌شود. اگر حداقل یکی از خدمت‌دهندگان بیکار باشد، مشتری بدون انتظار در صف، خدمت مورد نظر را دریافت و سیستم را ترک می‌کند.



شکل ۱.۱ اجزای يك سیستم صف.

۲.۱ معیارهای ارزیابی يك سیستم صف

برای سنجش عملکرد يك سیستم صف، عموماً از سه معیار زیر بهره می‌گیرند؛ اگرچه، بهرحسب مورد می‌توان از معیارهای دیگر نیز استفاده کرد.

۱. طول صف (تعداد مشتریهایی که در صف منتظر دریافت خدمت هستند) یا تعداد مشتریان داخل سیستم.
 ۲. زمان انتظار هر مشتری در صف یا سیستم. لازم به یادآوری است که مدت انتظار در سیستم، مجموع زمان انتظار در صف به اضافه مدت زمانی است که مشتری در حال دریافت خدمت است.
 ۳. درصدی از زمان که سیستم به علت نبودن مشتری بیکار است (یا درصدی از زمان که سیستم مشغول به کار است).
- باید در نظر داشت که، در اکثر سیستمها، معیارهای فوق ماهیت تصادفی دارند. در نتیجه، معیار ارزیابی سیستم، امید ریاضی این متغیرهای تصادفی خواهد بود.

۳.۱ ورودیهای سیستم

عملکرد سیستم به عوامل متعدد (بسیار ورودیهای سیستم) بستگی دارد، که عمده‌ترین آنها عبارتند از:

الف. الگوی ورود مشتری

بازدهی سیستم و معیارهای ارزیابی آن، یعنی طول صف، مدت انتظار و درصد بیکاری سیستم، بستگی به تعداد مشتریهایی دارد که مراجعه می‌کنند. طبیعتاً هرچه تعداد مراجعین بیشتر باشد، طول صف و مدت زمان انتظار مشتری زیادتر و درصد بیکاری سیستم کم‌تر است. فرض کنید که اولین مشتری در زمان t_1 ، دومی در زمان t_2 و به همین ترتیب n امین مشتری در زمان t_n وارد سیستم شوند. زمان بین دو ورود متوالی مشتریها را می‌توان به شرح زیر تعریف کرد:

$$t_1 = k_1$$

$$t_2 = k_2 - k_1$$

$$t_n = k_n - k_{n-1}$$

برای مشخص کردن الگوی ورود مشتری، مشخص کردن t_1, t_2, \dots, t_n ضروری است. با توجه به اینکه زمان ورود مشتریها ماهیت تصادفی دارد، باید پیوسته است کرده‌ایم بین دو ورود متوالی نیز متغیرهای تصادفی هستند. برای بررسی دقیق روابط ریاضی حاکم بر سیستم صف و محاسبه معیارهای ارزیابی آن، شایسته است که توزیع این متغیرهای

ماهیت تصادفی دارد، و لذا برای محاسبه معیارهای ارزیابی سیستم، تابع توزیع این متغیر تصادفی باید معلوم باشد. فرض کنید که مدت خدمتدهی به یک مشتری برابر با X باشد. اگر تابع توزیع این متغیر تصادفی را با $B(X)$ نشان دهیم، رابطه زیر را خواهیم داشت:

$$B(X) = P\{X \leq x\} \quad (2.1)$$

آهنک خدمتدهی، طبق تعریف، عبارت از میانگین تعداد مشتریانی است که در واحد زمان از یک خدمت‌دهنده خدمت دریافت می‌کنند. اگر آهنک خدمتدهی را با μ نشان دهیم، بدیهی است که بین μ و مدت خدمتدهی، یعنی X ، رابطه زیر برقرار است:

$$\mu = \frac{1}{E(X)} \quad (3.1)$$

از طرف دیگر، آهنک خروج مشتریان را می‌توان میانگین تعداد مشتریانی تعریف کرد که در واحد زمان از سیستم خارج می‌شوند. بدیهی است که آهنک خروج مشتریان بستگی به آهنک خدمتدهی، تعداد خدمت‌دهنده و تعداد مشتریهای داخل سیستم دارد. مثلاً، اگر سیستم فقط دارای یک خدمت‌دهنده و این خدمت‌دهنده نیز دائماً مشغول به کار باشد، آهنک خروج مشتریان و آهنک خدمتدهی یکسان خواهد بود.

مدت خدمتدهی، ممکن است مستقل از طول صف و یا وابسته به آن باشد. مثلاً، در صورتی که طول صف زیاد شود، خدمت‌دهنده ممکن است (مثلاً با استفاده از ابزار بهتر) بر سرعت کار خود بیفزاید.

در این الگو نیز مدت خدمتدهی ممکن است نسبت به زمان ثابت یا متغیر باشد. مثلاً، اگر خدمت‌دهنده ماشینی باشد که در اثر فرسودگی کارایی آن پایین بیاید، طبعاً با مرور زمان مدت زمان خدمتدهی نیز افزایش می‌یابد.

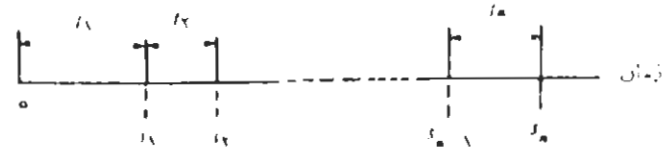
خدمت‌دهنده نیز ممکن است همزمان به ارائه خدمت به یک یا چند مشتری بپردازد.

ج. تعداد خدمت‌دهندگان

تعداد خدمت‌دهندگان در بازده سیستم مؤثر است. این خدمت‌دهندگان به صورت موازی عمل می‌کنند؛ یعنی، هرکدام به‌طور مستقل به یکی از مشتریها خدمت می‌دهند. گاهی به جای خدمت‌دهنده، از عبارت گانال خدمت استفاده می‌شود.

د. ظرفیت صف

منظور از ظرفیت صف حداکثر تعداد مشتریانی است که می‌توانند در صف قرار گیرند.



شکل ۲-۱ زمان ورود و فاصله زمانی بین دو ورود متوالی مشتریها

تصادفی ضرورت دارد. اگر تابع توزیع این متغیر تصادفی را با $A(t)$ نشان دهیم، خواهیم داشت:

$$A(t) = P\{t \leq x\} \quad (1.1)$$

یک کیفیت مفید برای بررسی الگوی ورود مشتری، آهنک ورود مشتری است. که طبق تعریف میانگین تعداد مشتریانی است که در واحد زمان وارد سیستم می‌شوند. آهنک ورود مشتری را معمولاً با λ نشان می‌دهند. بدیهی است که λ برابر با عکس میانگین زمان بین دو ورود متوالی است. مثلاً، ساده‌ترین حالت را در نظر بگیرید، که در آن زمان بین دو ورود متوالی مشتریها ثابت و برابر با نیم‌ساعت باشد. در این صورت، تعداد مشتریهای که در ساعت وارد سیستم می‌شوند، برابر با ۲ است.

ورود مشتریها به صورت انفرادی، یا به صورت گروهی است. در مورد ورودهای گروهی، مثلاً، ورود مشتریانی که همزمان به وسیله اتوبوس وارد یک مهمانخانه بین راه می‌شوند، غالباً با دو متغیر تصادفی سروکار داریم؛ یکی زمان بین دو ورود متوالی گروهها و دیگری تعداد مشتریهای هر گروه.

عامل مهم دیگر، همگن بودن یا نبودن الگوی ورود مشتریها بر حسب زمان است. آهنک ورود مشتری می‌تواند در زمانهای مختلف ثابت، و یا غیر ثابت باشد. مثلاً، الگوی ورود مشتری به یک سیستم تلفن، که در آن تعداد متقاضیان مکالمه در ساعات شبانه‌روز یکسان نیست، غیر ثابت است.

در برخی از سیستمها، آهنک ورود مشتری به طول صف نیز بستگی دارد. مثلاً، اگر طول صف زیاد باشد، ممکن است مشتری از ورود به این سیستم صف منصرف شود و به سیستم دیگری مراجعه کند. لذا در چنین سیستمی، آهنک ورود مشتری آرامتر از آهنک ورود مشتری در سیستم مشابهی است که صف طولانی ندارد.

ب. الگوی خدمتدهی

شناخت الگوی خدمتدهی (مدت زمانی که ارائه خدمت به یک مشتری طول می‌کشد) نیز برای سنجش عملکرد سیستم ضرورت دارد. بدیهی است هرچه مدت خدمتدهی کمتر باشد، طول صف و زمان انتظار مشتریها نیز کمتر خواهد شد. مدت زمان خدمت هم معمولاً

است بلافاصله کار خدمت دهی به آنها را شروع کند و حتی اگر لازم باشد کار خدمت دهی به مشتریهای دیگر را نیمه تمام بگذارد. در بعضی از سیستمها ارائه خدمت نیمه تمام نمی ماند، اما به مشتریایی با اولویت بالا، خدمت خارج از نوبت ارائه می شود.

ز. مراحل خدمت

در بعضی از سیستمها، خدمت ارائه شده شامل چند مرحله است. مثلا، برای دریافت مجوز از يك سازمان دولتی باید چندین مرحله را پشت سر گذاشت. سیستمهایی با خدمات چند مرحله ای انواع مختلف دارند، که از جمله می توان سیستمهایی با مراحل خدماتی سری، موازی و ترکیبی از سری و موازی را نام برد.

۴.۱ نحوه نمایش يك سیستم صف

يك سیستم صف را در حالت کلی به طور قراردادی بصورت $A/B/M/K/C/Z$ نشان می دهند. هر کدام از شش حرف فوق معرف یکی از عوامل اصلی سیستم است. A یا $A(X)$ تابع توزیع زمان بین دو ورود، B یا $B(X)$ تابع توزیع مدت خدمت دهی، m تعداد خدمت دهنده، K ظرفیت سیستم، C جمعیت مشتریان و Z نظام سیستم را نشان می دهد. در قرارداد فوق، به جای A یا B ، بر حسب اینکه چه تابع توزیعی داشته باشند، از حروف زیر به عنوان کد استفاده می شود:

کد	تابع توزیع
M	نمایی
E_r	ارلانگی با r مرحله
D	قطعی
G	کلی

اگر ظرفیت صف بینهایت باشد، چهارمین حرف (یعنی K) و اگر جمعیت مشتریان بالقوه بینهایت باشد، پنجمین حرف (یعنی C) را می توان حذف کرد. همچنین اگر نظام سیستم بر مبنای نوبت (یعنی FIFO) باشد، ششمین حرف نیز حذف می شود. مثلا، $M/M/3$ معرف سیستم صفی است که زمان بین ورود متوالی دومشتری به صورت نمایی، مدت خدمت دهی به صورت نمایی و تعداد خدمت دهنده ۳ است. در این سیستم، ظرفیت صف و جمعیت مشتریان بالقوه، بینهایت فرض شده و نظام سیستم بر مبنای رعایت نوبت است.

$D/E_5/1/100/LIFO$ معرف سیستم صفی است که در آن زمان بین ورود متوالی

ظرفیت صف یا بینهایت، یا متناهی است. متناهی بودن ظرفیت صف می تواند ناشی از محدودیت فضای داخل سیستم مورد نظر باشد. در حالتی که ظرفیت صف متناهی باشد، ورود مشتریها تا زمانی ادامه می یابد که طول صف کمتر از ظرفیت آن باشد و از آن پس، از ورود مشتری جلوگیری می شود. در چنین حالتی فرض بر این است که این مشتری دیگر منتظر نماند و از مراجعه مجدد به سیستم منصرف گردد.

ه. جمعیت مشتریان بالقوه

طول صف و مدت زمان انتظار در صف و همچنین بیکار بودن سیستم، به جمعیت مشتریان (یعنی مشتریان بالقوه سیستم) نیز بستگی دارد. اگر تعداد مشتریانی که می توانند مراجعه کنند (به عنوان مثال، تعداد مشتریان يك سیستم تلفن در يك شهر بزرگ) خیلی زیاد باشد، جمعیت مشتریان را می توان نامتناهی فرض کرد؛ ولی، در مواردی جمعیت مشتریان ممکن است متناهی باشد. این حالت از جمله در مورد ماشینهایی که در يك کارگاه ممکن است خراب شوند و منتظر تعمیر بمانند، صدق می کند.

و. نظم سیستم

منظور از تنظیم سیستم، نحوه انتخاب مشتریهای داخل صف برای ارائه خدمت است. در يك سیستم، موافق یکی از خدمت دهندگان بیکار و آماده ارائه خدمت می شود، ضابطه های مختلفی برای انتخاب مشتری بعدی می تواند وجود داشته باشد. متداولترین روش، در نظر گرفتن نوبت است؛ یعنی اینکه کسی که زودتر وارد سیستم شده، و جلوتر از همه در صف قرار گرفته باشد، زودتر انتخاب می شود. این نظم را FIFO^۱ می نامند. در برخی سیستمها ممکن است انتخاب مشتری برخلاف ضابطه فوق باشد؛ یعنی، آن مشتری انتخاب شود که دیرتر از همه وارد سیستم شده است. نامه هایی که برای تایپ روی میز ماشین نویس انباشته می شود، معمولا با این ضابطه ماشین می شود. به این نظم LIFO^۲ می گویند. پایه دیگری برای انتخاب، ممکن است تصادف باشد، که SIRO^۳ نامیده می شود؛ این مورد از جمله انتخاب قطعات پدکی در يك انبار را شامل می شود.

در نظر گرفتن اولویت برای مشتریهای مختلف، یکی از مباحث مهم نظریه صف است. در بسیاری از سیستمها، اهمیت مشتریها متفاوت است. برای گروههای مختلف مشتری، بر حسب اهمیتی که برای سیستم دارند، اولویتهای گوناگون در نظر گرفته می شود. در بعضی از سیستمها، برخی از مشتریان از چنان اولویت بالایی برخوردارند، که به محض ورود به سیستم، ارائه خدمات به آنها شروع می شود. در مورد این مشتریها، خدمت دهنده موظف

1. First-In First-Out
2. Last-In First-Out
3. Service In Random Order

مشتریها ثابت (فقطی)، مدت خدمت طبق توزیع ارلانگی ۵ مرحله‌ای، سیستم دارای یک خدمت‌دهنده، ظرفیت آن ۱۰۰، جمعیت مشتریان نامتناهی و تنظیم سیستم به صورت MFCO است.

۵.۱ زمینه‌های کاربرد نظریه صف

همان طور که گفته شد، اهمیت نظریه صف از کاربرد وسیع آن در سیستم‌های صنعتی و اجتماعی ناشی می‌شود. در زیر به بعضی از این کاربردها اشاره می‌کنیم.

الف. سیستم‌های مخابراتی

قدیمی‌ترین زمینه استفاده از نظریه صف، سیستم‌های مخابراتی است. در واقع باید گفت که این نظریه در خدمت مخابرات به وجود آمد. در اوایل قرن بیستم ارلانگ^۱ درباره ظرفیت خطوط تلفن به مطالعه پرداخت. شبکه مخابرات، سیستم صفی است که مشتریانها برای مکالمه به آن مراجعه می‌کنند. چون امکان ندارد که برای هر دو نفر مشترک، یک خط تلفن اختصاصی ایجاد شود، لذا کلاً تعداد محدودی خط تلفن برای استفاده همه مشترکین به وجود می‌آید. اگر در یک لحظه تعداد خطوط موجود تکافوی همه نیازها را ندهد، صف تشکیل می‌شود. بررسی ارلانگ، در قالب نظریه‌های ریاضی، احتمالات و آمار، به تدریج توسعه یافت و نظریه صف به وجود آمد. در دوره بعد از جنگ دوم جهانی، که با رشد سریع تحقیق در عملیات و علوم و فنون وابسته به آن همراه بود، نظریه صف نیز کاربردهای متعدد دیگری یافت؛ اما، مخابرات همچنان یکی از مهمترین کاربردهای این رشته است.

ب. شبکه حمل و نقل

به طور کلی شبکه‌های حمل و نقل نوعی سیستم صف‌اند. خدمتی که عرضه می‌شود، حمل بار و مسافر از یک نقطه به نقطه دیگر است. خدمت‌دهندگان ممکن است وسایل حمل و نقل و شبکه راه‌ها باشند. محدود بودن این خدمت‌دهندگان به ایجاد صف می‌انجامد؛ مثلاً، در یک شبکه اتوبوسرانی شهری، خدمت‌دهندگان، اتوبوسها هستند. به علت محدودیت تعداد آنها، صف مشتریانها، که در اینجا شهروندان‌اند، تشکیل می‌شود. مثال دیگر، تراکم اتومبیلها پشت چراغ قرمز است. در اینجا، اتومبیلها مشتری سیستم و فضای چهارراه خدمت‌دهنده محسوب می‌شود. مطالعه حمل و نقل و ترافیک از دیدگاههای مختلف، یکی از عمده‌ترین کاربردهای نظریه صف است.

1. Erlang

ج. فرودگاهها و بنادر

فرودگاهها و بنادر، گرچه جزئی از مجموعه کل حمل و نقل هستند، به علت اهمیتی که دارند، در نظریه صف به طور جداگانه بررسی می‌شوند. باند فرودگاه را می‌توان یک خدمت‌دهنده به حساب آورد. در هر لحظه فقط یک هواپیما (در فرودگاههای بزرگتر چند باند و چند هواپیما) می‌تواند روی باند بنشیند و یا از آن بلند شود. بدین ترتیب، در فرودگاههای پررفت و آمد، هواپیمایی برای نشستن روی باند ممکن است مدتی (در حال پرواز در بالای فرودگاه) در صف انتظار بماند. عین همین موضوع در بنادر نیز ممکن است اتفاق بیفتد، کشتیها، به علت محدودیت امکانات تخلیه و بارگیری، ممکن است حتی ماهها در انتظار بمانند. در فرودگاهها و بنادر، سیستم‌های صفی نیز به طور جزیی به وجود می‌آیند؛ نظیر: ارائه خدمات به مسافر، بارگیری کامیونها در انبارهای توشه و نظایر آنها.

د. بیمارستانها و مراکز بهداشتی

می‌توان بیمارستان، یا حتی یک بخش آن را، یک سیستم صف فرض کرد. بیماران، مشتری و امکانات درمان (نظیر اطاق عمل، تزریقات، آزمایشگاه و...)، خدمت‌دهنده محسوب می‌شوند.

ه. شبکه پستی کشور

خدمتی که ارائه می‌شود، انتقال نامه و بسته‌های پستی از مبدأ مشخص به مقصد مورد نظر است. در اینجا مشتری، نامه و خدمت‌دهنده، امکانات پست، نظیر نامه‌برسان، وسایل حمل و نقل بسته‌های پستی، و ماشینهای تفکیک نامه محسوب می‌شود.

و. سیستم تعمیر و نگهداری تأسیسات صنعتی

در این مورد ماشینهایی که خراب می‌شوند، نقش مشتری را دارند و خدمتی که ارائه می‌شود انواع تعمیرات اضطراری و نگهداریهای برنامه‌ریزی شده است. خدمت‌دهندگان، تعمیرکاران و ابزار تعمیر هستند. برخلاف مثالهای بالا، که در آنها جمعیت مشتریان هملاً نامتناهی بود، در این حالت جمعیت مشتریان فقط ماشین آلات کارخانه‌ها و در نتیجه متناهی است.

ز. فرایند تولید کارخانجات

در یک خط تولید (مثلاً مونتاژ نهایی)، قطعاتی که باید به هم متصل شوند، مشتری، و امکانات تولید، نظیر کارگران و ابزارها، خدمت‌دهنده محسوب می‌شوند. تعادل خط مولفی به وجود می‌آید که ورود مشتری به سیستم (یعنی حرکت قطعات از یک مرحله تولید به مرحله بعدی) متناسب با ظرفیت خط مونتاژ باشد؛ و تغییر این صورت، یا صفی از قطعات به وجود

می آید، با امکانات تولید بدون استفاده می ماند. در این حالت، برخلاف حالت قبلی، ورود مقطعی معمولاً به صورت قطعی (با تقریب کافی) است.
نظریه صف در زمینه های دیگر از جمله کامپیوتر، دادگاههای قضایی، ادارات دولتی، سیستم آموزش عالی، سیستمهای خدماتی (مانند پمپ بنزین، باجه فروش بلیط...) و سیستم موبایلها کاربرد گسترده ای دارد.

مسائل

۱. اجزای سیستمهای صف زیر (مجموع خدمت، خدمت دهنده، مشتری، صف، و جمعیت مشتریان) را مشخص کنید.
الف. بانک
ب. انبار ابزار کارخانه
ج. مرکز اورژانس شهر
د. تشریحیل هوایی در سالن کارخانه
ه. مخزن سد آب
و. خط تولید محصولی با سه نوع عملیات و یک مورد بازمی در انتهای خط
ز. باجه عوارض در ابتدای بزرگراه

۲. سیستم انبارداری محصولی را در نظر بگیرید، که تعداد موجودی آن محصول به اضافه تعدادی که سفارش داده شده است، همیشه برابر با N باشد. به عبارت دیگر، وقتی که یک واحد محصول فروخته می شود، بلافاصله برای جایگزینی آن واحدی دیگر از محصول سفارش داده شود. سیستم صفی را برای این مسئله تعریف کنید. خدمت دهنده، مشتری، نظم سیستم، زمان بین دو ورود مشتریها، و مدت زمان خدمت را مشخص کنید.

۳. پارکینگ اتومبیلی را با ظرفیت معین به صورت سیستم در نظر بگیرید، اجزای آن، یعنی نوع خدمت، خدمت دهندگان و تعداد آنها، مشتری، جمعیت مشتریان بالقوه، همگن بودن یا نبودن آهنگ ورود مشتری، مدت زمان خدمت، آهنگ خدمت دهی، و آهنگ خروج مشتری و طول صف را مشخص کنید.

۴. در یک سیستم صف، تعداد مشتریهایی که بین لحظه صفر تا t مراجعه می کنند، را با $N(t)$ و زمان ورود مشتری n ام را با S_n بیان می کنیم. نشان دهید که

$$P\{N(t) = n\} = P\{S_n \leq t < S_{n+1}\}$$

$$P\{N(t) \geq n\} = P\{S_n \leq t\}$$

$$P\{N(t) = n\} = P\{S_n \leq t\} - P\{S_{n+1} \leq t\}$$

۲

مروری بر احتمالات

در این فصل به مرور بر بعضی از تعاریف و مفاهیم نظریه احتمال می پردازیم. برای بررسی جزئیات و درک عمیقتر مطالب، پیشنهاد می کنیم که به کتابهایی که در این زمینه نوشته شده است؛ مثلاً، کتابهای شماره ۵ و ۱۰، در دست منابع و مآخذ، مراجعه شود.

۱.۴ فضای نمونه، پشامد و احتمال

آزمایش یا تجربه ای را در نظر بگیرید که نتیجه آن را نتوان به صورت قطعی، از قبل پیش بینی کرد؛ زیرا، به عامل شانس یا تصادف بستگی دارد. فضای نمونه عبارت از مجموعه نتیجههایی است که می توان از این آزمایش انتظار داشت.

مثال ۱.۴ سیستم صفی را در نظر بگیرید که مدت زمان ارائه خدمت در آن عموماً به صورت قطعی قابل پیش بینی نیست. فرض کنید که تجربه نشان داده است که مدت زمان خدمت در این سیستم، بین ۵ تا ۱۰ دقیقه است. در این صورت فضای نمونه این آزمایش عبارت است از:

$$S = \{x | 5 \leq x \leq 10\}$$

مثال ۲.۴ یک مشتری وارد یک سیستم صف می شود، که حداکثر ظرفیت آن ۱۰ است. این مشتری نمی تواند پیش بینی کند که هنگام ورودش چند مشتری دیگر هم در سیستم

هستند. با وجود این، چون ظرفیت سیستم ۱۰ است، می توان اطمینان داشت که در هر لحظه بیش از ۱۰ مشتری در سیستم حضور ندارند. بنابراین، چنانچه نتیجه آزمایش را تعداد مشتریان داخل سیستم تعریف کنیم، فضای نمونه عبارت خواهد بود از:

$$S = \{0, 1, 2, \dots, 10\}$$

با دانستن فضای نمونه، اگر چه نمی توان نتیجه قطعی آزمایش را پیش بینی کرد، اما می توان مطمئن بود که نتیجه حاصله فقط عنصری از مجموعه فضای نمونه خواهد بود. هر زیرمجموعه فضای نمونه را یک پیشامد می نامند. اگر S فضای نمونه یک آزمایش باشد، مجموعه E را در صورتی پیشامد می نامیم که

$$E \subset S \quad (1.2)$$

در مثال ۱.۲، پیشامد می تواند مجموعه زیر باشد

$$E = \{x | 5 \leq x \leq 6\}$$

در این پیشامد فقط بررسی خدمت هایی که کمتر از ۶ دقیقه طول می کشند، مد نظر است. در مثال ۲.۲، پیشامد می تواند مجموعه $E = \{0\}$ باشد، که در این صورت، هنگام ورود مشتری مورد نظر، سیستم خالی است.

احتمال وقوع یک پیشامد، در یک آزمایش، که فضای نمونه آن S است، احتمال وقوع پیشامدی مانند E ، که داخل این فضا است، بر اساس سه اصل زیر تعریف می شود:

$$0 \leq P(E) \leq 1 \quad (2.2)$$

$$P(S) = 1 \quad (3.2)$$

ج. چنانچه E_1 و E_2 دو پیشامد فضای S باشد و فصل مشترکی هم نداشته باشند (یعنی $E_1 \cap E_2 = \emptyset$)

$$P(E_1 \cup E_2) = P(E_1) + P(E_2) \quad (4.2)$$

طبق این اصل، احتمال اینکه نتیجه آزمایش حداقل یکی از دو پیشامد فوق باشد، برابر با مجموع احتمالات آنهاست.

چند نتیجه گیری

با استفاده از سه اصل فوق می توان نتیجه گیری های زیر را ارائه کرد، که در محاسبه احتمالات پیشامدها مورد استفاده قرار می گیرد.

$$P(E^c) = 1 - P(E) \quad (5.2)$$

که E^c مکمل مجموعه E است، یعنی

$$E \cdot E^c = \emptyset, \quad E \cup E^c = S$$

۲.۲ اگر $E_1 \subset E_2$ باشد

$$P(E_1) \leq P(E_2) \quad (6.2)$$

۳. دو مجموعه E_1 و E_2 ، که اشتراك آنها لزوماً مجموعه تهی نیست، را در نظر

بگیرید

$$P(E_1 \cup E_2) = P(E_1) + P(E_2) - P(E_1 \cap E_2) \quad (7.2)$$

۴. فضای نمونه S ، که دارای N عنصر است، را در نظر بگیرید، یعنی

$$S = \{1, 2, \dots, N\}$$

چنانچه نتیجه آزمایش بتواند هر کدام از عناصر فوق، با شانس مساوی، باشد

$$P(1) = P(2) = \dots = P(N) = \frac{1}{N} \quad (8.2)$$

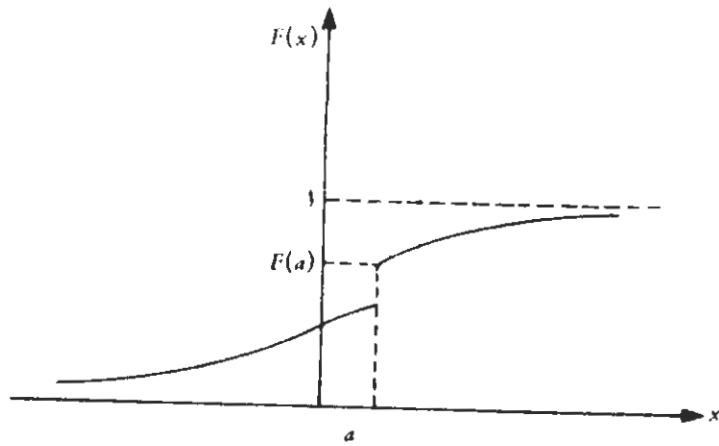
۲.۲ متغیر تصادفی

در اکثر موارد به جای بررسی پیشامدها به طور مستقیم، از مفهوم متغیر تصادفی برای بررسی پدیده های احتمالی استفاده می کنند. این کار باعث تسهیل محاسبات می شود. بر حسب تعریف، متغیر تصادفی عبارت از تابعی عددی است که روی فضای نمونه تعریف می شود. به این ترتیب، به هر عنصر فضای نمونه، عددی اختصاص داده می شود. بدیهی است که می توان متغیرهای تصادفی متعددی را روی یک فضای نمونه مشخص تعریف کرد.

در مثال ۲.۲ می توان متغیرهای تصادفی X و Y را به شرح زیر تعریف کرد: X عبارت است از مدت زمان ارائه خدمت. این متغیر تصادفی می تواند همه اعداد بین ۵ تا ۱۰ را انتخاب کند و Y چنین تعریف می شود

$$Y = \begin{cases} \text{اگر مدت زمان خدمت کمتر از ۶ دقیقه باشد،} & 0 \\ \text{اگر مدت زمان خدمت بیش از ۶ دقیقه باشد،} & 1 \end{cases}$$

این متغیر تصادفی فقط می تواند مقادیر صفر و یک را انتخاب کند. همان طور که مشاهده می شود، با وجود اینکه در آزمایش مورد نظر فقط یک فضای نمونه وجود دارد، متغیرهای تصادفی مختلف روی آن تعریف شده است. معمولاً متغیر تصادفی طوری تعریف می شود که راحت تر بتوان هدف مورد نظر را بیان کرد. در این مثال، اگر فقط زمان ارائه خدمت



شکل ۱۰۳ خاصیت پیوستگی از سمت راست در يك تابع توزیع

الف. متغیر تصادفی گسسته

چنانچه متغیری تصادفی فقط مقادیر يك مجموعه قابل شمارش را انتخاب کند، به آن متغیر تصادفی گسسته می گویند. تعداد عناصر این مجموعه می تواند متناهی یا نامتناهی باشد. برحسب تعریف، تابع احتمال این متغیر تصادفی عبارت است از:

$$p(a) = P(X = a) \quad (14.2)$$

که a یکی از عناصر مجموعه قابل شمارش فوق است. مجموع احتمالات، به ازای تمام عناصر این مجموعه برابر با يك است، یعنی

$$\sum_{-\infty}^{+\infty} p(a) = 1 \quad (15.2)$$

در عمل، گاهی استفاده از مفهوم تابع توزیع يك متغیر تصادفی راحت تر از مفهوم تابع احتمال است. تابع توزیع را می توان برحسب تابع احتمال، به شرح زیر بیان کرد.

$$F(x) = P(X \leq x) = \sum_{-\infty}^x p(a) \quad (16.2)$$

مثال ۳.۲ يك متغیر تصادفی دارای تابع احتمالی به شرح زیر است:

$$p(0) = 0.2, \quad p(1) = 0.1, \quad p(2) = 0.1, \quad p(3) = 0.2, \\ p(4) = 0.3, \quad p(5) = 0.1$$

تابع توزیع این متغیر تصادفی را تعیین کنید.
حل: طبق تعریف، تابع توزیع این متغیر تصادفی را به شرح زیر می توان بیان کرد:

مد نظر باشد، تعریف X مناسب است. چنانچه فرض شود که اگر مدت خدمت بیش از ۶ دقیقه طول بکشد جریمه ای به آن تعلق می گیرد، تنها طبقه بندی که می تواند مدنظر باشد این است که خدمتها یا مشمول جریمه می شود (یعنی بیشتر از ۶ دقیقه طول می کشد)، و یا نمی شود (کمتر یا مساوی ۶ دقیقه طول می کشد). در این حالت، فرضاً بین زمان خدمت ۷ دقیقه ای و ۸ دقیقه ای تفاوتی وجود ندارد.

از طرف دیگر، هر پیشامد را نیز می توان برحسب متغیر تصادفی به شکل $(X = x)$ یا $(x \leq X)$ بیان کرد.

تابع توزیع تجمعی متغیر تصادفی X (که به اختصار آنرا تابع توزیع می نامند)، به ازای تمام مقادیر x (از $-\infty$ تا $+\infty$) به شرح زیر تعریف می شود.

$$F(x) = P(X \leq x) \quad (9.2)$$

براساس این تعریف، می توان نتیجه گیری کرد که تابع توزیع متغیر تصادفی X دارای خواص زیر نیز هست:

الف. تابع توزیع تابعی افزاینده است. اگر $a \leq b$ باشد

$$F(a) \leq F(b) \quad (10.2)$$

ب. مقدار تابع توزیع در $-\infty$ صفر است و در $+\infty$ به سمت يك میل می کند، یعنی

$$\lim_{x \rightarrow -\infty} F(x) = 0, \quad \lim_{x \rightarrow +\infty} F(x) = 1 \quad (11.2)$$

ج. رابطه زیر به ازای همه مقادیر $a \leq b$ همواره برقرار است،

$$P(a < x \leq b) = F(b) - F(a)$$

د. چنانچه در نقطه ای مانند x تابع توزیع منقطع باشد،

$$F(x) = \lim_{y \rightarrow 0} F(x+y) \quad (12.2)$$

و

$$\lim_{y \rightarrow 0} F(x-y) < F(x) \quad (13.2)$$

یعنی در چنین نقطه ای مقدار تابع از شاخه سمت راست منحنی تابع به دست می آید و با توجه به خاصیت افزاینده بودن تابع، این مقدار از مقادیر شاخه سمت چپ بیشتر است. به عبارت دیگر $F(x)$ تابعی است که از سمت راست پیوسته است. شکل ۱۰۲ این موضوع را نشان می دهد.

متغیر تصادفی بر دو نوع است. گسسته و پیوسته.

تابع احتمال این متغیر تصادفی عبارت است از:

$$p(1) = p, \quad p(0) = 1 - p \quad (17.2)$$

توزیع دو جمله‌ای. فرض کنید که n آزمایش برنولی (با نتایج موفقیت یا شکست) مستقلاً انجام شود. تعداد موفقیت‌های این مجموعه آزمایشها، متغیری تصادفی با توزیع دو جمله‌ای، به شرح زیر است

$$p(x) = \binom{n}{x} p^x (1-p)^{n-x}, \quad x = 0, 1, \dots, n \quad (18.2)$$

که p احتمال موفقیت هر آزمایش برنولی است. توزیع هندسی. در این مورد نیز فرض کنید که تعدادی آزمایشی برنولی مستقلاً انجام شود. چنانچه X را تعداد آزمایشها تا اولین موفقیت در نظر بگیریم، X متغیری تصادفی با توزیع هندسی به شرح زیر است.

$$p(x) = p(1-p)^{x-1}, \quad x = 1, 2, \dots \quad (19.2)$$

توزیع پواسون. متغیر تصادفی x دارای توزیع پواسون با پارامتر λ است. اگر

$$p(x) = e^{-\lambda} \frac{\lambda^x}{x!}, \quad x = 0, 1, 2, 3, \dots \quad (20.2)$$

به علت اهمیت توزیع پواسون در نظریه صف، درباره آن به تفصیل در فصل سوم بحث خواهیم کرد.

ب. متغیر تصادفی پیوسته

چنانچه متغیری تصادفی بتواند همه مقادیر يك مجموعه غیرقابل شمارش (پیوسته) را انتخاب کند، به آن متغیر تصادفی پیوسته می‌گویند. مثلاً، مدت زمان ارائه خدمت در يك سیستم صف معمولاً يك متغیر تصادفی پیوسته است. هر متغیر تصادفی پیوسته با تابع توزیع آن، یعنی $f(x)$ مشخص می‌شود. در مقایسه با تابع احتمال در مورد متغیرهای تصادفی گسسته، تابع چگالی در مورد متغیرهای تصادفی پیوسته به شرح زیر تعریف می‌شود.

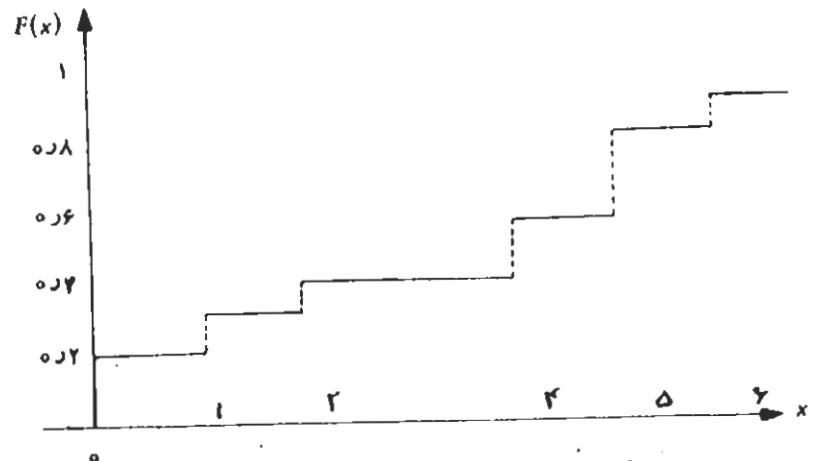
$$f(x) = \frac{d}{dx} F(x) \quad (21.2)$$

مقابلاً، تابع توزیع يك متغیر تصادفی پیوسته بر حسب تابع چگالی آن از رابطه زیر به دست می‌آید.

$$F(x) = \begin{cases} 0 & x < 0 \\ 0.2 & 0 \leq x < 1 \\ 0.3 & 1 \leq x < 2 \\ 0.4 & 2 \leq x < 4 \\ 0.6 & 4 \leq x < 5 \\ 0.9 & 5 \leq x < 6 \\ 1 & 6 \leq x \end{cases}$$

منحنی $F(x)$ نسبت به x در شکل ۲۰۲ نشان داده شده است از طرف دیگر، با معلوم بودن تابع توزیع يك متغیر تصادفی گسسته، می‌توان تابع احتمال آن را تعیین کرد. در این مورد، مقدار تابع احتمال در همه نقاط برابر با صفر است، به استثنای نقاطی که در آنها تابع توزیع دارای جهش است. در چنین نقاطی مقدار تابع احتمال برابر با مقدار جهش است. با مراجعه بدشکل فوق، صحت این امر روشن می‌شود.

تعدادی از توابع توزیع اهمیت خاصی دارند که مهمترین آنها عبارت‌اند از: توزیع برنولی. بر حسب تعریف، هر متغیر تصادفی که فقط بتواند دو مقدار مشخص را انتخاب کند، دارای تابع توزیع برنولی است. به عنوان نمونه، آزمایشی را در نظر بگیرید که نتیجه آن صرفاً موفقیت یا شکست باشد. برای این اساس، متغیری تصادفی را می‌توان تعریف کرد که فقط مقادیر يك و صفر را انتخاب کند، به ترتیب، معرف موفقیت و شکست آزمایش هستند. چنانچه p احتمال موفقیت و $(1-p)$ احتمال شکست آزمایش باشد،



شکل ۲۰۲ تابع توزیع متغیر تصادفی در مثال ۲۰۳

۱۴

در مورد متغیرهای تصادفی پیوسته نیز تعدادی از آنها از اهمیت بیشتری برخوردار هستند، که عبارتند از: توزیع نمایی؛ توزیع ماما؛ توزیع ارلانگی؛ توزیع فوق نمایی؛ توزیع نرمال.

سه نوع توزیع اول را به تفصیل در فصل سوم مورد بررسی قرار خواهیم داد. برای مطالعه بیشتر در مورد توابع توزیع فوق نمایی و نرمال به مراجع ۵ و ۱۰ مراجعه شود.

۳.۲ امید ریاضی

امید ریاضی یک متغیر تصادفی گسسته مانند X ، که با $E(X)$ نشان داده می‌شود، بر حسب تعریف، عبارت است از:

$$\sum_{i=1}^n x_i p(x_i) = E[X] \quad (27.2)$$

که X_i ها مقادیر ممکن هستند که متغیر تصادفی می‌تواند انتخاب کند. چنانچه متغیر تصادفی پیوسته باشد، امید ریاضی آن، از رابطه زیر حاصل می‌شود.

$$E[X] = \int_{-\infty}^{\infty} x f(x) dx \quad (28.2)$$

قضیه ۱.۲: برای تمام اعداد ثابت a و b ، رابطه‌های زیر صادق است.

$$E(aX + b) = aE(X) + b \quad (29.2)$$

$$E(aX + bY) = aE(X) + bE(Y) \quad (30.2)$$

امید ریاضی تابعی از متغیر تصادفی

در مواردی، ممکن است به جای محاسبه امید ریاضی متغیر تصادفی، امید ریاضی تابعی چون g از آن مورد نظر باشد، که در این حالت، طبق تعریف، از رابطه‌های زیر به دست می‌آید:

$$E[g(X)] = \sum_x g(x) p(x) \quad \text{اگر } X \text{ گسسته باشد} \quad (31.2)$$

$$E[g(X)] = \int_{-\infty}^{\infty} g(x) f(x) dx \quad \text{اگر } X \text{ پیوسته باشد} \quad (32.2)$$

حالات خاصی که کاربردهای متعدد دارد، محاسبه مشتاور n ام یک متغیر تصادفی، به شکل $E(X^n)$ برای n مرتبه است. (گشتاور اول، همان میانگین متغیر تصادفی است).

$$F(x) = P(X \leq x) = \int_{-\infty}^x f(y) dy \quad (22.2)$$

احتمال وقوع یک پیشامد را می‌توان با استفاده از تابع توزیع با تابع چگالی متغیر تصادفی پیوسته به دست آورد.

$$P(a < X \leq b) = F(b) - F(a) = \int_a^b f(y) dy \quad (23.2)$$

در واقع، احتمال اینکه مقدار متغیر تصادفی بین دو عدد a و b باشد، برابر با مساحت زیر منحنی تابع چگالی در همین فاصله است (شکل ۳.۲). از طرف دیگر، طبق رابطه (۲۳.۲)، احتمال اینکه یک متغیر تصادفی پیوسته، دقیقاً مقدار مشخصی مانند a را انتخاب کند، برابر با صفر است، یعنی

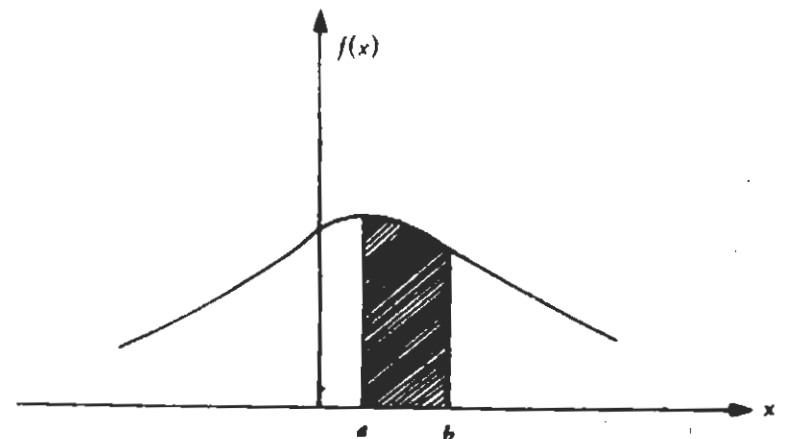
$$P(X = a) = \int_a^a f(x) dx = 0 \quad (24.2)$$

در نتیجه، می‌توان نشان داد که

$$P(X < a) = P(X \leq a) \quad (25.2)$$

ضمناً، با توجه به رابطه‌های (۱۱.۲) و (۲۳.۲)، مساحت زیر منحنی تابع چگالی برابر با یک خواهد بود، یعنی

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = 1 \quad (26.2)$$



شکل ۳.۲ تابع چگالی یک متغیر تصادفی پیوسته

$$f(a, b) = \frac{\partial^2}{\partial a \partial b} F(a, b) \quad (۳۹.۲)$$

با استفاده از تابع چگالی توأم، می‌توان تابع چگالی هر متغیر تصادفی را جداگانه محاسبه کرد

$$f_X(x) = \int_{-\infty}^{\infty} f(x, y) dy \quad (۴۰.۲)$$

مثال ۴.۲ دو متغیر تصادفی X و Y را، که تابع چگالی توأم آنها به شرح زیر است، در نظر بگیرید. $F_Y(y)$ را محاسبه کنید.

حل:

$$f(x, y) = \begin{cases} 2y(x-y)e^{-(x+y)} & , 0 < x < \infty, 0 < y \leq x \\ 0 & , \text{در غیر این صورت} \end{cases}$$

$$f_Y(y) = \int_{-\infty}^{\infty} f(x, y) dx = \int_{-\infty}^y f(x, y) dx + \int_y^{\infty} f(x, y) dx$$

در انتگرال اول عبارت فوق، چون مقدار x از y کوچکتر است، تابع چگالی توأم و در نتیجه مقدار انتگرال برابر با صفر است. پس از انتگرالگیری جزء به جزء قسمت دوم، نتیجه زیر به دست می‌آید

$$f_Y(y) = 2y$$

پیشامدها و متغیرهای تصادفی مستقل

دو پیشامد E_1 و E_2 را مستقل می‌نامند، اگر رابطه زیر در مورد آنها صدق کند

$$P(E_1 E_2) = P(E_1)P(E_2) \quad (۴۱.۲)$$

به همین ترتیب، دو متغیر تصادفی X و Y در صورتی مستقل هستند که به ازای همهٔ مجزوعهای عددی A و B رابطه زیر صادق باشد:

$$P\{X \in A, Y \in B\} = P\{X \in A\}P\{Y \in B\} \quad (۴۲.۲)$$

بنابراین، از رابطه فوق نتیجه می‌شود که به ازای تمام مقادیر عددی x و y خواهیم داشت:

$$F(x, y) = F_X(x)F_Y(y) \quad (۴۳.۲)$$

$$P(x, y) = P_X(x)P_Y(y) \quad (۴۴.۲)$$

واریانس متغیر تصادفی

واریانس يك متغیر تصادفی، به شرح زیر تعریف می‌شود:

$$\text{var}(X) = E[(X - E[X])^2] \quad (۳۳.۲)$$

واریانس شاخصی است که پراکندگی مقادیر متغیر تصادفی را نسبت به میانگین آن می‌سنجد. می‌توان نشان داد که چگونه واریانس را می‌شود از رابطه زیر به دست آورد.

$$\text{var}(X) = E[X^2] - (E[X])^2 \quad (۳۴.۲)$$

۴.۲ تابع توزیع توأم

دو متغیر تصادفی X و Y را در نظر بگیرید، که تابع توزیع توأم آنها به شرح زیر تعریف می‌شود.

$$F(x, y) = P(X \leq x, Y \leq y) \quad (۳۵.۲)$$

در عبارت فوق احتمال اینکه هر دو پیشامد اتفاق بیفتند، مدنظر است.

تابع توزیع هر کدام از این متغیرهای تصادفی را می‌توان از تابع توزیع توأمشان به دست آورد. برای این منظور با تخصیص همهٔ مقادیر ممکن به متغیر تصادفی دیگر، آن را بی‌اثر می‌سازیم. بدین ترتیب،

$$F_X(x) = P[X \leq x, Y < \infty] = \lim_{y \rightarrow \infty} F(x, y) = F(x, \infty) \quad (۳۶.۲)$$

در عبارت فوق، $F_X(x)$ معرف تابع توزیع X ، به تنهایی، است و توزیع نهایی نامیده می‌شود.

چنانچه دو متغیر تصادفی مورد نظر پیوسته باشد، يك تابع چگالی توأم، مانند $f(x, y)$ رابطه آنها را مشخص می‌سازد. در این صورت، احتمال اینکه مقادیر این دو متغیر از مجموعهٔ مشخصی انتخاب شود، از رابطه زیر محاسبه می‌شود.

$$P\{(X, Y) \in C\} = \int_{(x,y) \in C} f(x, y) dx dy \quad (۳۷.۲)$$

در این حالت، تابع توزیع توأم آنها نیز به همین صورت به دست می‌آید.

$$F(a, b) = P(X \leq a, Y \leq b) \quad (۳۸.۲)$$

از طرف دیگر، تابع چگالی توأم را نیز می‌توان از تابع توزیع توأم به دست آورد.

مثال ۵.۳ فرض کنید سه سکه را پرتاب می‌کنیم. احتمال پیشامد E ، آمدن حداقل ۲ شیر در سه پرتاب، را در حالت‌های زیر محاسبه کنید.
الف. بدون هیچ اطلاعات اضافی؛ در این حالت فضای نمونه دارای هشت عنصر است، که در چهار عنصر آن حداقل دو شیر وجود دارد. لذا

$$P(E) = 0.5$$

ب. با اطلاع از اینکه نتیجه اولین پرتاب، شیر بوده است؛ این پیشامد، یعنی شیر بودن نتیجه اولین پرتاب، را با F نشان می‌دهیم. بنابراین هدف، محاسبه $P(E|F)$ است. این عبارت را می‌توانیم مستقیماً و یا با استفاده از رابطه (۵.۲) به دست آوریم. محاسبه مستقیم به شرح زیر انجام می‌شود.

$$\begin{aligned} P(E|F) &= P(\text{یک یا دو شیر آمدن نتیجه در دو آزمایش باقیمانده}) \\ &= P(\text{خط آمدن نتیجه در هر دو آزمایش باقیمانده}) \\ &= 1 - 0.25 = 0.75 \end{aligned}$$

چنانچه بخواهیم از رابطه (۴.۲) استفاده کنیم، خواهیم داشت.

$$\begin{aligned} P(EF) &= P(\text{آمدن حداقل دو شیر در دو پرتاب اول}) \\ &= P(\text{شیر آمدن نتیجه اولین پرتاب به اضافه شیر آمدن نتیجه حداقل یکی از دو پرتاب دیگر}) \\ &= \frac{3}{8} \end{aligned}$$

$$P(F) = P(\text{شیر آمدن نتیجه اولین پرتاب}) = 0.5$$

لذا طبق رابطه (۵.۲)

$$P(E|F) = 0.75$$

همان‌طور که مشاهده می‌شود، در دو حالت فوق، الف و ب، اگرچه یک پدیده مشخص و منحصر به فرد (به دست آمدن حداقل دو شیر در سه پرتاب) مورد بررسی قرار گرفته است، چون اطلاعات موجود در این دو حالت متفاوت است، نتایج به دست آمده نیز یکسان نیست.

مثال ۶.۲ دو مشتری وارد یک سیستم شده‌اند. به فرض اینکه هر مشتری به احتمال ۰.۶ مرد باشد، احتمال مرد بودن هر دو مشتری، پیشامد E ، را در سه حالت زیر حساب کنید.

الف. بدون هیچ اطلاعات اضافی

$$f(x, y) = f_x(x)f_y(y) \quad (25.2)$$

$$E(XY) = E(X)E(Y) \quad (26.2)$$

کواریانس دو متغیر تصادفی

کواریانس دو متغیر تصادفی X و Y را به شرح زیر تعریف می‌کنیم.

$$\text{cov}(X, Y) = E[(X - E[X])(Y - E[Y])] \quad (27.2)$$

رابطه فوق را به شکل زیر نیز می‌توان بیان کرد:

$$\text{cov}(X, Y) = E(XY) - E(X)E(Y) \quad (28.2)$$

همان‌طور که مشاهده می‌شود، در مورد دو متغیر تصادفی مستقل، مقدار کواریانس برابر با صفر است.

واریانس مجموع دو متغیر تصادفی

قضیه ۲.۲ رابطه زیر همیشه صدق می‌کند.

$$\text{var}(X+Y) = \text{var}(X) + \text{var}(Y) + 2\text{cov}(X, Y) \quad (29.2)$$

چنانچه دو متغیر تصادفی X و Y مستقل باشند، واریانس مجموع آنها برابر با مجموع واریانس‌های آنهاست.

۵.۴ احتمال شرطی

منظور از احتمال شرطی یک پیشامد، مثلاً $P(E|F)$ ، احتمال اتفاق افتادن پیشامد E است، مشروط بر اینکه پیشامد F اتفاق افتاده باشد. بدین ترتیب، با در نظر گرفتن اطلاعات جدیدی که در مورد اتفاق افتادن پیشامد F داریم، و همچنین رابطه بین E و F . قضاوت بهتری در باره احتمال اتفاق افتادن یا نیفتادن پیشامد E خواهیم داشت. احتمال شرطی با استفاده از رابطه زیر محاسبه می‌شود:

$$P(E|F) = \frac{P(EF)}{P(F)} \quad (50.2)$$

همان‌طور که مشاهده می‌شود، چنانچه دو پیشامد فوق مستقل باشند، طبق رابطه (۴.۲) نتیجه عبارت فوق $P(E)$ خواهد بود. یعنی، پیشامد F تأثیری بر روی E نخواهد داشت.

$$P(E) = (0.06)(0.06) = 0.0036$$

ب. با دانستن اینکه اولین مشتری مرد است (پیشامد F)

$$P(E|F) = \frac{P(EF)}{P(F)}$$

$P(EF) = P(\text{مرد بودن هر دو مشتری و همچنین مرد بودن اولین مشتری})$

$$P(\text{مرد بودن هر دو مشتری}) = 0.036$$

$$P(F) = 0.06$$

در نتیجه

$$P(E|F) = 0.06$$

ج. با دانستن اینکه حداقل یکی از دو مشتری مرد است (پیشامد G)

$$P(E|G) = \frac{P(EG)}{P(G)}$$

$$P(EG) = 0.036$$

$$P(G) = 1 - P(\text{زن بودن هر دو مشتری}) = 1 - 0.016 = 0.984$$

در نتیجه

$$P(E|G) = \frac{0.036}{0.984} = \frac{3}{86} = 0.0347$$

در صورتی که پیشامدها بر حسب متغیر تصادفی بیان شده باشند، رابطه (۵۰.۲) همچنان معتبر است و به یکی از شکلهای زیر بیان می‌شود:

$$P(X=x|Y=y) = \frac{P(X=x, Y=y)}{P(Y=y)} \quad (51.2)$$

$$P(X \leq x|Y=y) = \frac{P(X \leq x, Y=y)}{P(Y=y)} \quad (52.2)$$

(مشروط بر اینکه در دو عبارت فوق مخارج کسر برابر یا صفر نباشد)

مثال ۷.۲ تعداد مشتریانی که در ساعت اول وارد سیستم می‌شوند را با X و تعداد

آنها را که در دومین ساعت وارد می‌شوند با Y نشان می‌دهیم. فرض می‌کنیم که این دو متغیر تصادفی دارای توزیع پواسون و یا پارامترهای λ_1 و λ_2 هستند. تابع توزیع X را با آنگاهی از اینکه $X+Y=n$ است، حساب کنید.

حل: با استفاده از رابطه (۴.۲) و با توجه به اینکه X و Y مستقل هستند، داریم

$$\begin{aligned} P\{X=k|X+Y=n\} &= \frac{P\{X=k, X+Y=n\}}{P\{X+Y=n\}} \\ &= \frac{P\{X=k, Y=n-k\}}{P\{X+Y=n\}} \\ &= \frac{P\{X=k\}P\{Y=n-k\}}{P\{X+Y=n\}} \end{aligned}$$

از طرفی می‌دانیم که مجموع دو متغیر تصادفی با توزیع پواسون نیز دارای توزیع پواسون (با پارامتری برابر با مجموع پارامترها) خواهد بود. بنابراین

$$\begin{aligned} P\{X=k|X+Y=n\} &= \frac{e^{-\lambda_1} \lambda_1^k}{k!} \frac{e^{-\lambda_2} \lambda_2^{n-k}}{(n-k)!} \left[\frac{e^{-(\lambda_1 + \lambda_2)} (\lambda_1 + \lambda_2)^n}{n!} \right]^{-1} \\ &= \frac{n!}{(n-k)!k!} \frac{\lambda_1^k \lambda_2^{n-k}}{(\lambda_1 + \lambda_2)^n} \\ &= \binom{n}{k} \left(\frac{\lambda_1}{\lambda_1 + \lambda_2} \right)^k \left(\frac{\lambda_2}{\lambda_1 + \lambda_2} \right)^{n-k} \end{aligned}$$

بدین ترتیب، متغیر تصادفی X، با معلوم بودن $X+Y=n$ ، دارای توزیع دو جمله‌ای با پارامترهای n و $\lambda_1/(\lambda_1 + \lambda_2)$ خواهد بود.

۶.۴ امید شرطی

امید ریاضی X، مشروط بر اینکه متغیر تصادفی دیگری مانند Y مقدار مشخصی مانند y را انتخاب کند، به شکل $E(X|Y=y)$ نشان داده می‌شود. درحالتی که Y گسسته باشد، امید شرطی را می‌توان نظیر هر متغیر تصادفی دیگر، به شرح زیر محاسبه کرد:

$$E(X|Y=y) = \sum_x x P(X=x|Y=y) \quad (53.2)$$

درحالتی که Y پیوسته باشد، امید شرطی را می‌توان از رابطه زیر به دست آورد.

۱۸

همان‌طور که مشاهده می‌شود، برای اینکه بتوان از قفسه فوق جهت محاسبه $E(X)$ استفاده کرد، لازم است که بتوان متغیر تصادفی جدیدی مانند Y پیدا کرد، که اولاً تابع توزیع آن و ثانیاً رابطه وابستگی بین X و Y ، یعنی $E(X|Y=y)$ ، مشخص باشد.

مثال ۸.۲ سکه‌ای را در نظر بگیرید، که احتمال آمدن شیر در موقع پرتاب آن P فرض می‌شود. این سکه را آن قدر پرتاب می‌کنیم تا اولین شیر به دست آید. اگر N معرف تعداد پرتاب‌های سکه تا اولین شیر باشد، $E(N)$ را حساب کنید.

حل: از رابطه (۶.۲) برای محاسبه $E(N)$ استفاده می‌کنیم. برای این منظور باید متغیر جدیدی معرفی کرد، که هم تابع توزیع آن و هم چگونگی رابطه آن با متغیر تصادفی مورد نظر، یعنی N ، معلوم باشد. این متغیر تصادفی جدید، نتیجه اولین پرتاب، به شرح زیر در نظر گرفته می‌شود.

$$Y = \begin{cases} \text{اگر نتیجه اولین پرتاب شیر باشد، } ۱ \\ \text{اگر نتیجه اولین پرتاب خط باشد، } ۰ \end{cases}$$

بنابر این، طبق رابطه (۵۵.۲) و با در نظر گرفتن اینکه احتمال آمدن شیر در هر پرتاب p باشد، داریم:

$$\begin{aligned} E(N) &= E(N|Y=1)P(Y=1) + E(N|Y=0)P(Y=0) \\ &= pE(N|Y=1) + (1-p)E(N|Y=0) \end{aligned}$$

بدیهی است که

$$E(N|Y=1) = 1$$

حال فرض کنید که نتیجه اولین پرتاب شیر نباشد، یعنی $Y=0$ باشد. در این صورت، با توجه به اینکه پرتابها مستقل از یکدیگرند، ما کم‌کم تعداد پرتاب‌های لازم بعد از اولین پرتاب، برابر با $E(N)$ خواهد بود. یعنی

$$E(N|Y=0) = 1 + E(N)$$

در نتیجه

$$E(N) = p + (1-p)(1 + E(N))$$

یا

$$E(N) = \frac{1}{p}$$

$$E(X|Y=y) = \frac{\int_{-\infty}^{\infty} xf(x,y)dx}{\int_{-\infty}^{\infty} f(x,y)dx} \quad (۵۴.۲)$$

مثال ۷.۲ در مثال (۷.۲)، امید شرطی $E(X|Y=y)$ را محاسبه کنید.
حل: پس از انتگرالگیری صورت کسر به صورت جزء به جزء و با استفاده از نتیجه مثال فوق، تساوی زیر به دست می‌آید.

$$E(X|Y=y) = y + ۲$$

۷.۳ به کارگیری احتمال شرطی در محاسبه امید ریاضی یک متغیر تصادفی
اگر محاسبه $E(X)$ به طوری مستقیم امکان‌پذیر نباشد، می‌توان با استفاده از یک متغیر تصادفی دیگر مانند Y و به کمک قضیه زیر چنین محاسبه‌ای را انجام داد.
قضیه ۳.۲ رابطه‌های زیر همواره برقرار است:

$$E[X] = \sum_y E[X|Y=y]P\{Y=y\} \quad \text{الف. اگر } Y \text{ گسسته باشد.} \quad (۵۵.۲)$$

$$E[X] = \int_{-\infty}^{\infty} E[X|Y=y]f_Y(y)dy \quad \text{ب. اگر } Y \text{ پیوسته باشد.} \quad (۵۶.۲)$$

اثبات: X و Y می‌توانند پیوسته یا گسسته باشند. در نتیجه، چهار حالت مختلف ممکن است اتفاق بیفتد. برای نمونه، حالتی را در نظر بگیرید که هر دو متغیر تصادفی X و Y گسسته باشد. در این صورت، رابطه فوق به شکل زیر اثبات می‌شود:

$$\begin{aligned} \sum_y E[X|Y=y]P\{Y=y\} &= \sum_y \sum_x xP\{X=x|Y=y\}P\{Y=y\} \\ &= \sum_y \sum_x x \frac{P\{X=x, Y=y\}}{P\{Y=y\}} P\{Y=y\} \\ &= \sum_y \sum_x xP\{X=x, Y=y\} \\ &= \sum_x x \sum_y P\{X=x, Y=y\} \\ &= \sum_x xP\{X=x\} \\ &= E[X]. \end{aligned}$$

۸.۲ کاربرد احتمال شرطی در محاسبه احتمال يك پشامد

چنانچه محاسبه مستقیم يك پشامد دشوار یا غیر ممکن باشد، می توان با استفاده از رابطه های احتمال شرطی، شبیه رابطه های مربوط به امید شرطی، و طبق قضیه زیر چنین محاسبه ای را انجام داد.

قضیه ۳.۲ رابطه های زیر همواره برقرار است:

$$(۵۷.۲) \quad \text{الف. اگر } Y \text{ گسسته باشد،} \quad P(A) = \sum_y P(A|Y=y)P(Y=y)$$

$$(۵۸.۲) \quad \text{ب. اگر } Y \text{ پیوسته باشد،} \quad P(A) = \int_{-\infty}^{\infty} P(A|Y=y)f(y)dy$$

المیات: متغیر تصادفی X را به شرح زیر تعریف می کنیم:

$$X = \begin{cases} 1 & \text{اگر } A \text{ اتفاق بیفتد،} \\ 0 & \text{اگر } \bar{A} \text{ اتفاق بیفتد.} \end{cases}$$

بدیهی است که طبق تعریف میانگین متغیر تصادفی، میانگین X عبارت است از:

$$E(X) = P(A)$$

از طرف دیگر، طبق تعریف امید شرطی داریم:

$$E(X|Y=y) = \sum_x xP(X=x|Y=y) = P(X=1|Y=y) = P(A|Y=y) \quad (۵۹.۲)$$

با استفاده از رابطه های (۵۹.۲) و (۵۵.۲)، این قضیه به شرح زیر ثابت می شود:

$$P(A) = E(X) = \sum_y E(X|Y=y)P(Y=y) = \sum_y P(A|Y=y)P(Y=y)$$

مثال ۹.۲ تعداد مشتری هایی که هر روز به يك سیستم مراجعه می کنند، متغیر تصادفی با توزیع بواسون و میانگین آن ۱۵ مشتری در روز است. هر مشتری با احتمال ۰.۰۶ و مستقل از سایر مشتری ها، از دریافت خدمت منصرف، و از سیستم خسارج می شود. احتمال اینکه در يك روز مشخص ۱۵ مشتری برای دریافت خدمت بمانند، چیست؟

حل: تعداد مشتری هایی که برای دریافت خدمت می مانند را X می نامیم. بنابراین، سؤال مسئله، محاسبه $P(X=15)$ است. به جای محاسبه مستقیم، از احتمال شرطی، یعنی رابطه (۵۸.۲)، استفاده می کنیم. برای این منظور، از متغیر تصادفی N ، تعداد مشتری هایی که در روز مراجعه می کنند، کمک گرفته می شود. به این ترتیب،

$$P(X=15) = \sum_{n=15}^{\infty} P(X=15|N=n)P(N=n) \quad (۶۰.۲)$$

در رابطه فوق، بدیهی است که چنانچه $n < 15$ باشد (یعنی تعداد کل مراجعین به سیستم کمتر از ۱۵ مشتری باشد)، امکان اینکه ۱۵ مشتری خدمت دریافت کرده باشند، وجود ندارد. اما، اگر $n \geq 15$ باشد، می دانیم که هر مشتری که وارد شده است، به احتمال ۰.۰۶ خدمت دریافت کرده، و به احتمال ۰.۰۶ خدمت دریافت نکرده است. بنابراین، باید توزیع دو جمله ای سروکار داریم، که در آن $P=0.06$ و $k=15$ است

$$P\{X=k|N=n\} = \begin{cases} \binom{n}{k} P^k (1-P)^{n-k}, & n \geq k \\ 0, & n < k \end{cases}$$

با جایگزینی عبارت فوق در رابطه (۶۰.۲) و با در نظر گرفتن اینکه N دارای توزیع بواسون است، نتیجه می شود که

$$\begin{aligned} P\{X=k\} &= \sum_{n=k}^{\infty} \binom{n}{k} \frac{P^k (1-P)^{n-k} e^{-\lambda} \lambda^n}{n!} \\ &= \sum_{n=k}^{\infty} \frac{n!}{(n-k)! k!} \frac{(\lambda P)^k (\lambda (1-P))^{n-k} e^{-\lambda}}{n!} \\ &= \frac{e^{-\lambda} (\lambda P)^k}{k!} \sum_{n=k}^{\infty} \frac{(\lambda (1-P))^{n-k}}{(n-k)!} \\ &= e^{-\lambda} \frac{(\lambda P)^k}{k!} \sum_{i=0}^{\infty} \frac{(\lambda (1-P))^i}{i!} \\ &= e^{-\lambda} \frac{(\lambda P)^k}{k!} e^{\lambda(1-P)} \\ &= e^{-\lambda P} \frac{(\lambda P)^k}{k!} \end{aligned}$$

در نتیجه، X دارای توزیع بواسون با میانگین $(\lambda P = 9)$ است.

مثال ۱۰.۲ چنانچه X و Y متغیرهای تصادفی نمایی با پارامترهای λ و μ باشند، احتمال $P(X < Y)$ را محاسبه کنید.
حل: با استفاده از رابطه (۵۸.۲)، با فرض اینکه $X=x$ باشد، احتمال پشامد $(X < Y)$ را محاسبه می کنیم.

$$P(X < Y) = \int_0^{\infty} P(X < Y | X=x) f(x) dx$$

مفهوم $P(X < Y | X = x)$ ، احتمال بزرگتر بودن Y از متغیر تصادفی X است، به شرط اینکه مقدار x مشخص باشد. بنابراین،

$$P(X < Y | X = x) = P(Y > x) = e^{-\mu x}$$

قسمت آخر رابطه فوق، با استفاده از فرض نمایی بودن متغیر تصادفی Y به دست آمده است. در نتیجه

$$P(X < Y) = \int_0^{\infty} (e^{-\mu x})(\lambda e^{-\lambda x}) dx$$

یا

$$P(X < Y) = \frac{\lambda}{\lambda + \mu} \quad (۶۱.۲)$$

۹.۲ فرمول بیز

فرمول احتمال شرطی را می توان به صورت زیر بیان کرد:

$$P(A|B) = \frac{P(A, B)}{P(B)} = \frac{P(B|A)P(A)}{P(B)}$$

با استفاده از رابطه (۵۰.۲)، نتیجه می شود:

$$P(A|B) = \frac{P(B|A)P(A)}{P(B|A)P(A) + P(B|A^c)P(A^c)} \quad (۶۲.۲)$$

مثال ۹.۲ محصولات کارخانه ای در دو کارگاه تولید می شود. در کارگاه اول، ۹۰ درصد کالاها و در کارگاه دوم فقط ۴۰ درصد آنها با استاندارد تطبیق می کند. چنانچه یک واحد کالا با استاندارد تطبیق کند، با چه احتمالی در کارگاه اول تولید شده است؟ فرض می کنیم میزان تولید کارگاه اول سه برابر تولید کارگاه دوم است.

حل: پیشامدهای زیر را تعریف می کنیم:

A. کالا از گروه یک انتخاب شده باشد؛

B. کالا با استاندارد تطبیق کند.

بنابراین مسئله مورد نظر محاسبه $P(A|B)$ است. اجزای رابطه (۶۲.۲) را جداگانه به دست می آوریم:

$$P(B|A) = 0.9$$

$$P(B|A^c) = 0.4$$

$$P(A) = 0.75$$

در نتیجه

$$P(A|B) = \frac{(0.9)(0.75)}{(0.9)(0.75) + (0.4)(0.25)} = \frac{27}{31}$$

۱۰.۲ تابع مولد گشتاور

تابع مولد گشتاور یک متغیر تصادفی، به ازای تمام مقادیر t به شرح زیر تعریف می شود:

$$M_X(t) = E[e^{tx}]$$

$$= \begin{cases} \sum_x e^{tx} P(x) & \text{اگر } X \text{ گسسته باشد،} \\ \int_{-\infty}^{\infty} e^{tx} f(x) dx & \text{اگر } X \text{ پیوسته باشد،} \end{cases} \quad (۶۳.۲)$$

مثال ۱۰.۲ فرض کنید که X متغیری تصادفی با توزیع پواسون و پارامتر λ است.

تابع مولد گشتاور این متغیر تصادفی به شرح زیر به دست می آید:

$$M_X(t) = \sum_{n=0}^{\infty} e^{tn} p(n) = \sum_{n=0}^{\infty} e^{tn} e^{-\lambda} \frac{(\lambda)^n}{n!} = e^{-\lambda} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(\lambda e^t)^n}{n!} = e^{-\lambda} e^{\lambda e^t} = e^{\lambda(e^t - 1)}$$

(در رابطه فوق، بسط سری $e^x = \sum_{n=0}^{\infty} x^n/n!$ که در آن $x = \lambda e^t$ است، به کار گرفته شده است.)

مثال ۱۰.۲ تابع مولد گشتاور متغیر تصادفی Y با توزیع نمایی و پارامتر λ

جارت است از:

$$M_Y(t) = \int_0^{\infty} e^{ty} f(y) dy = \int_0^{\infty} e^{ty} \lambda e^{-\lambda y} dy = \frac{\lambda}{\lambda - t}$$

رابطه فوق فقط در مورد مقادیر $t < \lambda$ صادق است.

علاصه اصلی اینکه $M_X(t)$ را تابع مولد گشتاور می نامند، این است که با استفاده از آن می توان تمام گشتاورهای متغیر تصادفی را به دست آورد.

قضیه ۱۰.۲ گشتاور n ام متغیر تصادفی X ، یعنی $E(X^n)$ ، برابر با مشتق n ام تابع

مولد گشتاور آن متغیر تصادفی به ازای $t = 0$ است.

$$\text{Var}(Y) = E(Y^2) - [E(Y)]^2 = \frac{1}{\lambda^2}$$

یکی از عمده‌ترین کاربردهای تابع مولد گشتاور، به‌دست آوردن تابع توزیع مجموع دو متغیر تصادفی مستقل است، که از قضیه زیر نتیجه‌گیری می‌شود. (تابع توزیع مجموع دو متغیر تصادفی مستقل X و Y را اصطلاحاً پیچش توابع توزیع X و Y می‌گویند).
قضیه ۶.۲ تابع مولد گشتاور مجموع دو متغیر تصادفی مستقل X و Y برابر با حاصل ضرب توابع مولد گشتاور در آنهاست، یعنی

$$M_{X+Y}(t) = M_X(t)M_Y(t) \quad (65.2)$$

اثبات: براساس تعریف تابع مولد گشتاور و خاصیت مستقل بودن متغیرهای تصادفی X و Y داریم،

$$\begin{aligned} M_{X+Y}(t) &= E[e^{t(X+Y)}] = E[e^{tX} \cdot e^{tY}] = E(e^{tX})E(e^{tY}) \\ &= M_X(t) \cdot M_Y(t) \end{aligned}$$

مثال ۱۵.۲ دو متغیر تصادفی مستقل X و Y را در نظر بگیرید. اگر این دو متغیر تصادفی دارای توزیع پواسون با پارامترهای λ_1 و λ_2 باشند، تابع توزیع Z ، که مجموع این دو متغیر تصادفی است، را به‌دست آورید.
حل: طبق مثال ۱۳.۲، تابع مولد گشتاور این دو متغیر تصادفی عبارت است از:

$$M_X(t) = e^{\lambda_1(e^t - 1)} \quad (66.2)$$

و

$$M_Y(t) = e^{\lambda_2(e^t - 1)} \quad (67.2)$$

طبق قضیه ۶.۲ تابع مولد گشتاور Z از رابطه (۶۵.۲) به‌دست می‌آید.

$$M_Z(t) = e^{\lambda_1(e^t - 1)} \cdot e^{\lambda_2(e^t - 1)} = e^{(\lambda_1 + \lambda_2)(e^t - 1)}$$

لذا نتیجه‌گیری می‌شود که، Z دارای توزیع پواسون با پارامتر $(\lambda_1 + \lambda_2)$ است.

۱۱.۲ سریهای همگرا

در فصلهای بعدی، به‌کرات با سریهای همگرا برخورد خواهیم داشت. يك سری، مجموعه‌ای از اعداد به‌شکل a_1 و a_2 ... است، که آنها را جملات سری و a_n را جمله عمومی آن می‌نامند. منظور از همگرا (یا متقارب) بودن يك سری آن است که مجموع

$$\left. \frac{d^n M_X(t)}{dt^n} \right|_{t=0} = E(X^n) \quad , \quad n = 1, 2, \dots \quad (62.2)$$

اثبات: مشتقات اول و دوم و ... تابع مولد گشتاور عبارت‌اند از:

$$\frac{dM_X(t)}{dt} = \frac{dE(e^{tX})}{dt} = E\left(\frac{de^{tX}}{dt}\right) = E(Xe^{tX})$$

و

$$\frac{d^2 M_X(t)}{dt^2} = \frac{d}{dt}[E(Xe^{tX})] = E\left[\frac{d}{dt}(Xe^{tX})\right] = E(X^2 e^{tX})$$

و به همین ترتیب

$$\frac{d^n M_X(t)}{dt^n} = E(\lambda^n e^{tX})$$

همان‌طور که مشاهده می‌شود، در رابطه‌های فوق چنانچه مقدار $t = 0$ در نظر گرفته شود، $E(X^n)$ به‌دست می‌آید.

مثال ۱۴.۲ گشتاورهای اول و دوم يك متغیر تصادفی X با توزیع پواسون و پارامتر λ عبارت است از:

$$E(X) = \left. \frac{dM_X(t)}{dt} \right|_{t=0} = \lambda e^t \cdot e^{\lambda(e^t - 1)} \Big|_{t=0} = \lambda$$

$$E(X^2) = \left. \frac{d^2 M_X(t)}{dt^2} \right|_{t=0} = [(\lambda e^t)^2 + \lambda e^t] \Big|_{t=0} = \lambda^2 + \lambda$$

با استفاده از دو گشتاور اول، $\text{Var}(X)$ را نیز می‌توان محاسبه کرد:

$$\text{Var}(X) = E(X^2) - [E(X)]^2 = \lambda$$

مثال ۱۵.۲ گشتاورهای اول و دوم يك متغیر تصادفی Y با توزیع نمایی و پارامتر λ عبارت است از

$$E(Y) = \left. \frac{\lambda}{(\lambda - t)^2} \right|_{t=0} = \frac{1}{\lambda}$$

$$E(Y^2) = \left. \frac{2\lambda}{(\lambda - t)^3} \right|_{t=0} = \frac{2}{\lambda^2}$$

با استفاده از دو گشتاور اول، $\text{Var}(Y)$ را نیز می‌توان محاسبه کرد

جملات آن عددی متناهی باشد. به زبان ریاضی، یک سری همگراست، اگر

$$\sum_{n=1}^{\infty} a_n < \infty$$

جملات یک سری می تواند مثبت یا منفی باشد، اما در نظریه حد معمولاً با جملات مثبت سروکار خواهیم داشت. بنابراین، در این بحث فقط به این حالت خاص می پردازیم. چند خاصیت اصلی سریهای همگرا عبارت است از:

الف ۱. در یک سری همگرا، جمله عمومی n ام به سمت صفر میل می کند، یعنی

$$\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = 0 \quad (68.2)$$

باید توجه داشت که این خاصیت، شرط کافی نیست و ممکن است در سریهای غیر همگرا نیز وجود داشته باشد. لیکن، اگر حد نهایی جمله ای صفر نباشد، می توان استنتاج کرد که آن سری همگرا نیست.

ب. سری نمایی. اگر جمله عمومی یک سری به شکل $a_n = x^n/n!$ و $x < 1$ باشد، مجموع جملات آن از رابطه زیر به دست می آید:

$$\sum_{n=0}^{\infty} a_n = e^x \quad (69.2)$$

ج. اگر جمله عمومی یک سری به شکل $n x^{n-1}$ و $x < 1$ باشد، مجموع جملات آن به شرح زیر محاسبه می شود:

$$\sum_{n=0}^{\infty} a_n = \sum_{n=0}^{\infty} n x^{n-1} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{d}{dx} (x^n) = \frac{d}{dx} \sum_{n=0}^{\infty} x^n$$

اما، از رابطه (67.2) نتیجه می شود، که:

$$\sum_{n=0}^{\infty} x^n = \frac{1}{1-x}$$

بنابراین،

$$\sum_{n=0}^{\infty} n x^{n-1} = \frac{1}{(1-x)^2} \quad (70.2)$$

اگر محاسبه مجموع تعدادی محدود از اعضای این سری مدنظر باشد، خواهیم داشت:

$$\sum_{n=0}^N n x^{n-1} = \frac{d}{dx} \left(\sum_{n=0}^N x^n \right) = \frac{d}{dx} \left(\frac{1-x^{N+1}}{1-x} \right)$$

با

$$\sum_{n=0}^N n x^{n-1} = \frac{1-x^N - N x^N + N x^{N+1}}{(1-x)^2} = \frac{1-x^N}{(1-x)^2} - \frac{N x^N}{1-x} \quad (71.2)$$

ب. اگر حد خارج قسمت دو جمله متوالی یک سری، یعنی $\frac{a_{n+1}}{a_n}$ ، همواره از عددی کوچکتر از واحد، مانند k ، کوچکتر باشد، آن سری همگراست.

ج. اگر حد جمله $(a_n)^{1/n}$ از عددی کوچکتر از واحد، مانند k ، کوچکتر باشد، آن سری همگراست.

در این قسمت، چند نمونه سری همگرا با جملات مثبت را که در نظریه حد مورد استفاده قرار می گیرند، بررسی می کنیم.

۱۲.۲ سری تصاعد هندسی

اگر میان جملات یک سری، رابطه زیر برقرار باشد، به آن سری تصاعد هندسی می گویند.

$$\frac{a_2}{a_1} = \frac{a_3}{a_2} = \dots = \frac{a_{n+1}}{a_n} = q$$

یا

$$a_n = a_1 q^{n-1} \dots$$

q را قدر نسبت تصاعد می گویند. اگر $q < 1$ باشد، مجموع جملات سری عبارت است از:

$$\sum_{n=1}^{\infty} a_n = \frac{a_1}{1-q} \quad (72.2)$$

اگر مجموع تعدادی متناهی از جملات مدنظر باشد،

$$\sum_{n=1}^N a_n = \frac{a_1 - a_{N+1}}{1-q} \quad (73.2)$$

در رابطه فوق، شرط $q < 1$ ضرورت ندارد.

۱۳.۲ تبدیل z

تبدیل z، که گاهی به آن تابع مولد نیز می گویند، نقش و کاربردی شبیه تابع مولد گشاور دارد. این نوع تبدیل منحصرأ برای متغیرهای تصادفی گسسته (و به طور اعم توابع گسسته) به کار گرفته می شود.

سری
متناهی

صفر
ن
ن

متغیر تصادفی گسسته x را در نظر بگیرید که فقط مقادیر عدد صحیح غیر منفی را انتخاب می‌کند. چنانچه تابع احتمال این متغیر تصادفی به شرح زیر باشد،

$$p_i = P\{X = i\}$$

در این صورت، تبدیل z در مورد این متغیر تصادفی بر حسب تعریف عبارت است از:

$$P(z) = \sum_{i=0}^{\infty} p_i z^i \quad (۷۲.۲)$$

به شرط اینکه z طوری انتخاب شود که $p_i z^i$ سری همگرا باشد. برای نمونه اگر $|z| < 1$ باشد، این شرط همواره برقرار است.

مثال ۱۷.۳ اگر X دارای توزیع هندسی باشد، تبدیل z آنرا محاسبه کنید. حل: تابع توزیع احتمال این متغیر تصادفی عبارت است از:

$$p_i = p(1-p)^i, \quad i = 0, 1, 2, \dots$$

طبق تعریف $P(z)$ برای این متغیر تصادفی به شرح زیر است.

$$P(z) = \sum_{i=0}^{\infty} p_i z^i = \sum_{i=0}^{\infty} p(1-p)^i z^i = p \sum_{i=0}^{\infty} [(1-p)z]^i$$

با در نظر گرفتن مجموع سری هندسی، نتیجه می‌شود که

$$P(z) = \frac{p}{1 - (1-p)z} \quad (۷۵.۲)$$

مثال ۱۸.۲ تبدیل z یک متغیر تصادفی با توزیع دو جمله‌ای را محاسبه کنید. حل: تابع توزیع این متغیر تصادفی عبارت است از:

$$p_i = P\{X = i\} = \binom{n}{i} p^i q^{n-i}, \quad i = 0, 1, 2, \dots, n$$

و تبدیل z آن به شرح زیر محاسبه می‌شود.

$$P(z) = \sum_{i=0}^n \binom{n}{i} (pz)^i q^{n-i}$$

(باید در نظر داشت که به ازای $1 \geq i \geq n+1$ رابطه $p_i = 0$ برقرار است). با توجه به بسط سری دو جمله‌ای، نتیجه می‌شود که:

$$P(z) = (q + pz)^n \quad (۷۶.۲)$$

تعیین p_i با استفاده از تبدیل z

رابطه بین p_i ، $(i = 0, 1, \dots, n)$ و $P(z)$ رابطه‌ای منحصر به فرد است و با مشخص بودن هر کدام، امکان محاسبه دیگری وجود دارد.

قضیه ۷.۲ چنانچه تبدیل z یک متغیر تصادفی $P(z)$ باشد، در این صورت تابع توزیع احتمال آن، متغیری تصادفی به شرح زیر خواهد بود:

$$p_0 = P(z)|_{z=0} \quad (۷۷.۲)$$

$$p_n = \frac{1}{n!} \left. \frac{d^n P(z)}{dz^n} \right|_{z=0}, \quad n = 1, 2, \dots \quad (۷۸.۲)$$

اثبات: با توجه به اینکه

$$P(z) = p_0 + p_1 z + p_2 z^2 + p_3 z^3 + \dots \quad (۷۹.۲)$$

$$P'(z) = p_1 + 2p_2 z + 3p_3 z^2 \quad (۸۰.۲)$$

$$P''(z) = 2p_2 + 3 \cdot 2p_3 z \quad (۸۱.۲)$$

در روابط فوق، اگر $z = 0$ باشد، روابط (۷۷.۲) و (۷۸.۲) به ازای $n = 1, 2$ اثبات می‌شود. به همین ترتیب، رابطه (۷۸.۲) به ازای مقادیر $n \geq 3$ نیز ثابت می‌شود. مثال ۱۹.۳ اگر تبدیل z یک متغیر تصادفی $(2 - \lambda)^{-1} e^{-\lambda}$ باشد، تابع توزیع احتمال مربوطه را تعیین کنید.

حل: طبق روابط (۷۷.۲) و (۷۸.۲) نتیجه می‌شود

$$p_0 = e^{-\lambda}$$

$$p_n = e^{-\lambda} \frac{\lambda^n}{n!}, \quad n \geq 1$$

یعنی X دارای توزیع پواسون با پارامتر λ است. در این مثال، تابع توزیع احتمال فوق را از تعریف تبدیل z نیز می‌توان محاسبه کرد، زیرا با استفاده از بسط سری نمایی خواهیم داشت.

$$P(z) = e^{-\lambda(1-z)} = e^{-\lambda} \cdot e^{\lambda z} = e^{-\lambda} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\lambda^n}{n!} z^n$$

$$p_n = e^{-\lambda} \lambda^n / n! \quad \text{در نتیجه}$$

بعضی از خواص تبدیل z را به شرح زیر می‌توان بیان کرد.

$$P(1) = 1 \quad (۸۲.۲)$$

۲۴

$$E(X) = P'(1) \quad (۸۳.۲)$$

$$\text{var}(X) = P''(1) + P'(1) - [P'(1)]^2 \quad (۸۴.۲)$$

به ازای $z=1$ ، از رابطه‌های (۷۸.۲) و (۷۹.۲) و (۸۰.۲) خواص فوق استخراج می‌شود.

قضیه ۸۰.۲ اگر X_1 و X_2 متغیرهای تصادفی مستقل، و $P_1(z)$ و $P_2(z)$ به ترتیب معرف تبدیل z آنها، و $X = X_1 + X_2$ باشد، در این صورت تبدیل z متغیر تصادفی X از رابطه زیر محاسبه می‌شود:

$$P(z) = P_1(z)P_2(z) \quad (۸۵.۲)$$

الهامات: فرض کنید

$$q_i = P[X_2 = i] \quad \text{و} \quad p_i = P[X_1 = i]$$

بنابراین

$$P(X = n) = P(X_1 + X_2 = n) = \sum_{k=0}^n P(X_1 = k)P(X_2 = n-k) = \sum_{k=0}^n p_k q_{n-k}$$

در نتیجه

$$\begin{aligned} P(z) &= \sum_{n=0}^{\infty} P(X = n)z^n = \sum_{n=0}^{\infty} z^n \sum_{k=0}^n p_k q_{n-k} = \sum_{k=0}^{\infty} p_k z^k \sum_{n=k}^{\infty} q_{n-k} z^{n-k} \\ &= p_1(z)p_2(z) \end{aligned}$$

قضیه ۹۰.۲ اگر تبدیل z يك متغیر تصادفی مانند x برابر با $P(z)$ باشد، تبدیل z متغیر تصادفی bx برابر با $bP(z)$ است. (b عددی ثابت است).

کاربرد تبدیل z در حل معادلات تفاضلی

یکی از بهترین کاربردهای تبدیل z ، حل معادلات تفاضلی است، که در آنها توابعی وجود دارند که متغیرهایشان عدد صحیح هستند، برای نمونه

$$(\lambda + \mu)p_n = \mu p_{n+1} + \lambda p_{n-1}, \quad n = 1, 2, \dots$$

یا

$$f(n+2) - f(n+1) - f(n) = 0, \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

همان‌طور که مشاهده می‌شود، در اولین دستگاه معادلات، توابع مورد نظر p_n و در دومی $f(n)$ هستند. متغیرهای این توابع n است، که فقط مقادیر عدد صحیح را انتخاب می‌کند. (در

دستگاه معادلات اولی λ و μ پارامترهای ثابت هستند).

هدف از حل دستگاه معادلات تفاضلی، پیدا کردن مقادیر تابع به ازای متغیرهای مختلف، یعنی p_1, p_2, \dots است، به طوری که در دستگاه معادلات صدق کند. کاربرد حل معادلات تفاضلی در مثالهای زیر نشان داده می‌شود.

مثال ۳۴ معادلات تفاضلی زیر را با استفاده از تبدیل z حل کنید:

$$p_{n+1} - (1+a)p_n + ap_{n-1} = 0, \quad n = 1, 2, \dots \quad (۸۶.۲)$$

و

$$p_1 - ap_0 = 0$$

فرض بر این است که p_n معرف تابع احتمال يك متغیر تصادفی است. حل: تبدیل z توابع p_n را به شرح زیر تعریف می‌کنیم:

$$P(z) = \sum_{n=0}^{\infty} p_n z^n$$

ضمناً عبارات معادله (۸۶.۲) را در z^n ضرب و همه را باهم جمع می‌کنیم:

$$\sum_{n=1}^{\infty} p_{n+1} z^n - (1+a) \sum_{n=1}^{\infty} p_n z^n + a \sum_{n=1}^{\infty} p_{n-1} z^n = 0 \quad (۸۷.۲)$$

طبق تعریف مربوط به $P(z)$ نتیجه می‌شود که

$$\sum_{n=1}^{\infty} p_{n+1} z^n = \frac{1}{z} \sum_{n=1}^{\infty} p_{n+1} z^{n+1} = \frac{1}{z} [P(z) - p_0 - p_1 z]$$

و

$$\sum_{n=1}^{\infty} p_n z^n = P(z) - p_0$$

و

$$\sum_{n=1}^{\infty} p_{n-1} z^n = z \sum_{n=1}^{\infty} p_{n-1} z^{n-1} = zP(z)$$

و

$$\sum_{n=1}^{\infty} \sum_{i=1}^n \lambda_i p_{n-i} z^n = \sum_{i=1}^{\infty} \lambda_i z^i \sum_{n=i}^{\infty} p_{n-i} z^{n-i} = L(z)P(z)$$

پس از جایگزینی روابط فوق در رابطه ۷۹.۲ نتیجه می‌شود که

من صفحه ۱۲۴
در این قسمت است

۷. شخصی در آزمونی شرکت و یکی از نمرات الف، ب، ج، د و ه را دریافت می‌کند. چنانچه نمره الف بگیرد، برنده اعلام می‌شود و دیگر در این آزمون شرکت نمی‌کند. چنانچه نمره او ه باشد هم، حق شرکت مجدد در آزمون را ندارد. در غیر این دو حالت، آن‌قدر در آزمون شرکت می‌کند تا یکی از دو نمره فوق را دریافت کند. فرض کنید که نتیجه آزمونها مستقل از یکدیگر و احتمال گرفتن نمره‌های الف، ب، ج، د و ه به ترتیب P_1, P_2, P_3, P_4, P_5 باشد. فضای نمونه این مسئله را بنویسید. نشان دهید که احتمال توقف شرکت در آزمون به علت گرفتن نمره الف، برابر با نتیجه رابطه زیر است:

$$\frac{P_1}{P_1 + P_5}$$

۸. تاسی را دو بار پرتاب می‌کنیم. احتمال اینکه تاس اول ۵ باشد، چقدر است، مشروط بر اینکه بدانیم مجموع دو تاس برابر با ۸ بوده است؟

۹. احتمال اینکه در یک روز K مشتری به سیستمی مراجعه کنند را P_k فرض می‌کنیم. احتمال اینکه در دو روز جمعاً ۱۵ مشتری به این سیستم مراجعه کنند، چقدر است؟ فرض کنید که تعداد مشتریایی که در روزهای مختلف مراجعه می‌کنند مستقل از یکدیگر است.

۱۰. با فقط یکی از کلید موجود، می‌توانیم دری را باز کنیم. در دو حالت زیر، احتمال اینکه در دفعه نام بتوان در را باز کرد، چقدر است؟ میانگین و واریانس تعداد کلیدهای امتحان شده را در هر دو حالت زهر حساب کنید.

الف. کلیدهایی که در را باز نمی‌کنند، کنار گذاشته شوند.

ب. کلیدهایی که در را باز نمی‌کنند، کنار گذاشته نشوند.

۱۱. از ۱۵ عدد توپ موجود، نه عدد آن نو است. در بازی اول سه توپ به طور تصادفی انتخاب می‌کنیم. پس از بازی، آنها را برگشت می‌دهیم. در بازی دوم سه توپ دیگر را، بازم به طور تصادفی انتخاب می‌کنیم. احتمال اینکه هر سه توپ نو باشند، چیست؟ (فرض می‌شود که توپهای مصرف شده در بازی اول دیگر نو محسوب نمی‌شوند).

۱۲. در ظرفی ۵ توپ سفید و ۷ توپ سیاه و در ظرف دیگر، سه توپ سفید و ۱۲ توپ سیاه وجود دارد. سکه‌ای را پرتاب می‌کنیم. اگر نتیجه شیر باشد، از ظرف شماره ۱ و اگر خط باشد از ظرف شماره ۲، تویی برمی‌داریم. اگر تویی که برداشته‌ایم سفید باشد، به چه احتمالی نتیجه پرتاب سکه شیر بوده است؟

۱۳. در مثال ۴.۲، آیا دو متغیر تصادفی X و Y مستقل اند؟ چرا؟

۱۴. شش دانشجوی دانشکده «الف» و شش دانشجوی دانشکده «ب»، در یک آزمایشگاه ثبت‌نام کرده‌اند. برای آزمایش، آنها را به طور تصادفی به دو گروه تقسیم کرده‌اند. احتمال اینکه در گروه اول دو نفر دانشجوی دانشکده «الف» جای گرفته باشند، چقدر است؟

$$P(z) = \frac{\mu P_0 (1-z)}{\mu(1-z) - z[\lambda - L(z)]}$$

با استفاده از رابطه فوق مقادیر p_n محاسبه می‌شود.

مسائل

۱. در ظرفی سه توپ، یک توپ سفید، یک توپ سیاه و یک توپ قرمز وجود دارد. یک توپ به طور تصادفی از آن برمی‌داریم. آن‌گاه این توپ را مجدداً به ظرف برمی‌گردانیم و تویی دیگر را از آن برمی‌داریم. فضای نمونه این آزمایش چیست؟ احتمال اینکه هر دو توپ سفید باشند، چیست؟ احتمال اینکه یک توپ سیاه و یک توپ سفید باشد، چیست؟

۲. مسئله ۱ را مجدداً حل کنید، با این تفاوت که توپ برداشته شده از ظرف مجدداً برگردانیده نشود.

۳. مسئله ۱ را مجدداً حل کنید، با این تفاوت که در ظرف چهار توپ، دو توپ سفید، یک توپ سیاه و یک توپ قرمز، وجود داشته باشد.

۴. به جای استفاده از فضای نمونه، با استفاده از متغیر تصادفی مناسب، مسئله ۳ را مجدداً حل کنید.

۵. متغیر تصادفی X ، فقط مقادیر عدد صحیح غیر منفی را انتخاب می‌کند، نشان دهید که

$$E(X) = \sum_{n=1}^{\infty} P(X \geq n) = \sum_{m=1}^{\infty} P(X > m)$$

۶. در ظرفی n توپ وجود دارد، که با شماره‌های ۱ و ۲ و ... و n مشخص شده‌اند. یک توپ را به طور تصادفی انتخاب و پس از یادداشت کردن شماره آن، به ظرف برمی‌گردانیم. این کار را ادامه می‌دهیم، تا اینکه تویی برای دومین بار برداشته شود، که در این صورت متوقف می‌شویم. چنانچه X را تعداد دفعات آزمایش فرض کنیم، نشان دهید که $P(k) = P(X = k)$ از رابطه زیر به دست می‌آید.

$$P(k) = (k-1) \binom{n}{k-1} \frac{k-1}{n^k}, \quad k = 2, 3, \dots, n+1$$

آن‌گاه با استفاده از روش و نتیجه مسئله ۵، تابع توزیع X را تعیین کنید. ضمناً نشان دهید که میانگین X از رابطه زیر به دست می‌آید.

$$E(X) = 2 + \left(1 - \frac{1}{n}\right) + \left(1 - \frac{1}{n}\right)\left(1 - \frac{2}{n}\right) + \dots + \left(1 - \frac{1}{n}\right)\left(1 - \frac{2}{n}\right) \dots \left(1 - \frac{n-1}{n}\right)$$

۱۵. يك متغير تصادفی در فاصله (۱، -۱) دارای تابع چگالی $C(1-X^2)$ است. مقدار C را تعیین کنید. تابع توزیع این متغیر تصادفی را محاسبه کنید. احتمال اینکه X بین صفر تا ۰.۷۵ باشد، چقدر است؟

۱۶. متغیرهای تصادفی مستقل X_1, X_2, \dots, X_n را در نظر بگیرید، که دارای تابع توزیع یکنواخت در فاصله (۱، ۰) هستند. متغیر تصادفی جدید M را به شرح زیر تعریف می‌کنیم:

$$M = \max(x_1, x_2, \dots, x_n)$$

نشان دهید که تابع توزیع M عبارت خواهد بود از:

$$F_M(x) = x^n, \quad 0 \leq x \leq 1$$

تابع چگالی این متغیر تصادفی را به دست آورید.

۱۷. متغیری تصادفی، مقادیر ۱ و ۲ و ۳ را با احتمال مساوی انتخاب می‌کند. با استفاده از تابع مولد گشتاور این متغیر تصادفی، مقدار $E(x)$ و $E(x^2)$ را به دست آورید و نتایج به دست آمده را با محاسبه مستقیم این گشتاورها مقایسه کنید.

۱۸. دو متغیر تصادفی مستقل X و Y را در نظر بگیرید. فرض کنید که X دارای توزیع نمایی و Y دارای تابع توزیع دلخواه G باشد. مقدار رابطه زیر را حساب کنید:

$$P(X < Y)$$

۱۹. فرض کنید که X معرف تعداد پرتابهای نام تا آمدن اولین عدد ۶ و Y معرف تعداد پرتابها تا آمدن اولین عدد ۱ باشد. کمینهای زیر را حساب کنید

$$E(X|Y=3), \quad E(X|Y=1), \quad E(X)$$

۲۰. فرض کنید که X_1, X_2, \dots, X_n متغیرهای تصادفی مستقل همه دارای تابع توزیع یکسان هستند. از طرف دیگر N نیز متغیر تصادفی است. ثابت کنید که

$$E\left[\sum_{i=1}^N X_i\right] = E[N]E[X]$$

$$\text{var}\left(\sum_{i=1}^N X_i\right) = E[N] \text{var}(X) + (E[X])^2 \text{var}(N)$$

۲۱. متغیر تصادفی X را در نظر بگیرید که دارای تابع پواسون با پارامتر λ است. اگر Y نیز يك متغیر تصادفی با توزیع نمایی و پارامتر m باشد، در این صورت تابع توزیع X را به دست آورید.

۲۲. چگالی مشترک X و Y عبارت است از:

$$f(x, y) = \frac{e^{-x/2} e^{-y}}{y}, \quad 0 < x < \infty, \quad 0 < y < \infty$$

مقدار $E(X|Y=y)$ را به دست آورید.

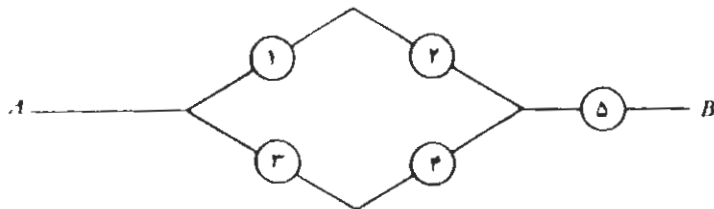
۲۳. اگر X يك متغیر تصادفی با توزیع نمایی باشد، $E(X|X > 1)$ را محاسبه کنید.

۲۴. در دو کفه ترازو، دو وزنه می‌گذاریم، که هر کدام از آنها متغیری تصادفی است. اولی دارای توزیع نرمال با میانگین ۲۰ و واریانس ۱ و دومی دارای توزیع یکنواخت در فاصله (۰، ۵۰) است. احتمال اینکه وزنه اولی سنگین‌تر باشد، چقدر است؟

۲۵. احتمال اینکه در يك تیراندازی تیر به هدف بخورد برابر با (D^{-2}) است، که D فاصله تیرانداز تا هدف فرض می‌شود. چنانچه هدف متحرک و فاصله آن نیز متغیری تصادفی با توزیع یکنواخت از فاصله ۱۰۰ تا ۲۰۰ باشد، در این صورت احتمال برخورد تیر به هدف را به دست آورید.

۲۶. در يك ظرف ۶ توپ سفید و ۴ توپ سیاه وجود دارد. عدد n را به طور تصادفی از بین اعداد (۱، ۲، ۳، ۴، ۵، ۶) انتخاب می‌کنیم. آن گاه n عدد توپ از ظرف برمی‌داریم. احتمال اینکه همه توپها سفید باشد، چیست؟

۲۷. يك مدار برقی در شکل نشان داده شده است. در طول يك آزمایش، جزء شماره i ($i = 1, 2, \dots, 5$) به احتمال P_i از کار می‌افتد و عبور جریان از آن امکان ندارد. احتمال اینکه در انتهای آزمایش جریان از A به B عبور کند، چقدر است؟



۲۸. در کارخانه‌ای يك نمونه سه‌تایی از کالایی برای بازرسی انتخاب شده است. اگر در این کارخانه ۵ خط تولید مشابه وجود داشته باشد، احتمال اینکه این کالاها از خطوط مختلف انتخاب شده باشد، چقدر است؟ (با به عبارت دیگر احتمال اینکه دو عدد با بیشتر کالا روی يك خط تولید شده باشد، چقدر است؟)

۲۹. در مورد هر تبدیل f به شرح زیر، تابع f مربوطه را تعیین کنید. (اگر لزوماً تابع احتمال نیست)

الف.
$$P(z) = \frac{10}{1-z}$$

$$P(z) = \frac{\lambda}{1 - \delta z} \quad \text{ب.}$$

$$P(z) = \frac{\lambda z}{(1 - \delta z)^2} \quad \text{ج.}$$

$$P(z) = \lambda e^z \quad \text{د.}$$

۳۵. تابع f_n مربوط به تبدیل z به شرح زیر را تعیین کنید.

$$P(z) = \frac{1 + 12z}{1 + z + 6z^2}$$

راهنمایی: $P(z)$ را به مجموع دو کسر تبدیل کنید که مخرج آنها درجه یک و صورت آنها فاکتور متغیر z باشد.

۳۶. معادله تفاضلی زیر را حل کنید.

$$p_{n+2} - 5p_{n+1} + 6p_n = 0$$

که $p_1 = 1$ و $p_0 = 0$ است.

۳

توزیع نمایی^۱ و فرایند پواسون

در نظریه صف، توزیع نمایی، فرایند پواسون و توزیع اربانتگی نقش اساسی دارند. مدل‌هایی که زمان بین دو ورود متوالی مشتریان و یا مدت خدمت‌دهی آنها متغیر تصادفی با توزیع نمایی است، ساده‌ترین حالتها محسوب می‌شوند. در بسیاری از موارد نیز متغیرهای تصادفی فوق را می‌توان، با تقریب کافی، دارای توزیع نمایی فرض کرد. ضمناً خواهیم دید که توزیع نمایی و فرایند پواسون با یکدیگر رابطه نزدیک دارند و در واقع به یک پدیده واحد از دو دید مختلف می‌نگرند.

در فصول بعد، مدل‌های صفی را که بر اساس فرایند پواسون ساخته شده‌اند، مورد بررسی قرار می‌دهیم.

✓

۱.۳ توزیع نمایی

تعریف. متغیر تصادفی X دارای توزیع نمایی است. اگر، به ازای تمام مقادیر $x \geq 0$ ، تابع چگالی آن به شکل زیر باشد (λ پارامتر مدل نامیده می‌شود).

$$f(x) = \lambda e^{-\lambda x} \quad (1.3)$$

تابع توزیع این متغیر تصادفی را (به ازای $x \geq 0$) به شرح زیر محاسبه می‌کنند.

۱. در بعضی از کتب و مقالات به این متغیر تصادفی، نمایی منفی هم می‌گویند.

(میانگین این متغیر تصادفی را نیز می‌توان با مشتق‌گیری از تابع مولد گشتاور به دست آورد، که همان $1/\lambda$ حاصل می‌شود).

۲.۳ خواص توزیع نمایی
الف. خاصیت بدون حافظه بودن

مهمترین خاصیت توزیع نمایی این است که گذشته آن نقشی در آینده‌اش ندارد. فرض کنید که زمان وقوع یک اتفاق، متغیری تصادفی با توزیع نمایی باشد. اگر تا لحظه معینی، مثلاً s ، این اتفاق نرفته باشد، می‌توان از این مدت زمان صرف‌نظر کرد و مبدأ زمان را به این لحظه (لحظه s به جای صفر) انتقال داد.

مثلاً، اگر خراب شدن ماشینی دارای توزیع نمایی باشد و پس از مدتی، مثلاً سه سال، ماشین مزبور هنوز خراب نشده باشد، خاصیت بدون حافظه بودن آن حکم می‌کند که سه سال گذشته را باید فراموش کرد و زمان حال را مبنای محاسبات در نظر گرفت. بدین ترتیب، احتمال خراب شدن این ماشین کهنه با احتمال خراب شدن ماشین نو معادل آن یکسان است. برای بیان این موضوع به زبان ریاضی، فرض کنید که X ، متغیر تصادفی با توزیع نمایی باشد. می‌خواهیم نشان دهیم که به ازای تمام مقادیر s و x رابطه زیر صادق است

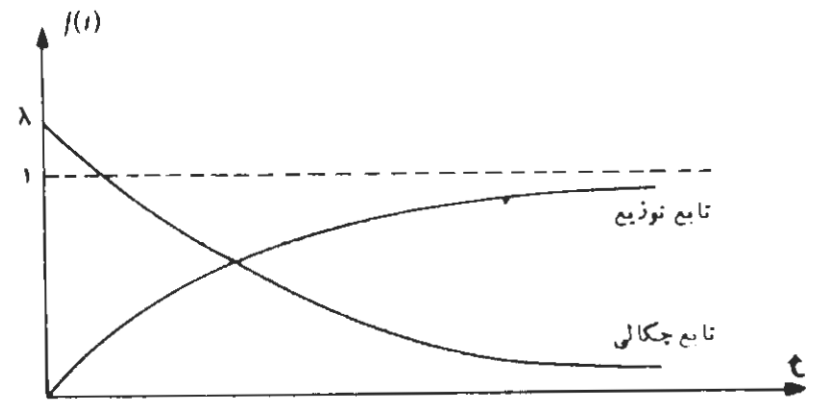
$$P(X > s+x | X > s) = P(X > x) \quad (۸.۳)$$

هر دو طرف رابطه فوق، احتمال خراب شدن ماشین را، حداقل تا لحظه $s+x$ (نسبت به زمان فعلی) نشان می‌دهند. طرف سمت راست، مربوط به ماشین نو است، درحالی‌که عبارت سمت چپ به ماشینی مربوط است که تا این لحظه عمری به اندازه s داشته است. برای اثبات رابطه ۸.۳، از خاصیت احتمال شرطی استفاده می‌شود، یعنی

$$P(X > s+x | X > s) = \frac{P(X > s+x, X > s)}{P(X > s)}$$

$$= \frac{P(X > s+x)}{e^{-\lambda s}} = e^{-\lambda x} = P(X > x)$$

این پدیده را می‌توان با کمک منحنیهای شکل ۲.۳ نیز نشان داد. فرض کنید که منحنی شماره ۱ نشاندهنده تابع چگالی متغیری تصادفی با توزیع نمایی و پارامتر λ است. می‌خواهیم حساب کنیم با چه احتمالی ماشین در فاصله t تا t' خراب می‌شود. اگر در لحظه صفر باشیم، این احتمال برابر با مساحت زیر منحنی در همین فاصله است. اما اگر در لحظه s باشیم و ماشین هنوز خراب نشده باشد، این احتمال برابر با مساحت زیر منحنی شماره (۲) در همین فاصله است، زیرا به علت خاصیت بدون حافظه بودن توزیع نمایی، مبدأ زمان به لحظه



شکل ۱۰۳ تابع چگالی و تابع توزیع نمایی

$$F(x) = P(X \leq x) = \int_0^x f(y) dy = 1 - e^{-\lambda x} \quad (۲.۳)$$

به همین ترتیب،

$$P(X > x) = e^{-\lambda x} \quad (۳.۳)$$

محاسبه میانگین و واریانس توزیع نمایی

میانگین این متغیر تصادفی به شرح زیر محاسبه می‌شود:

$$E(X) = \int_0^{\infty} (x)(\lambda e^{-\lambda x}) dx = \frac{1}{\lambda} \quad (۲.۳)$$

واریانس را می‌توان از تابع مولد گشتاور به دست آورد، که عبارت است از:

$$M_X(t) = E(e^{it}) = \int_0^{\infty} (e^{it})(\lambda e^{-\lambda x}) dx = \frac{\lambda}{\lambda - it} \quad (با فرض \lambda > t) \quad (۵.۳)$$

با مشتق‌گیری از این تابع، می‌توان گشتاورهای مختلف و از جمله $E(X^2)$ را حساب کرد.

$$E(X^2) = \left. \frac{d^2 M(t)}{dt^2} \right|_{t=0} = \left. \frac{2\lambda}{(\lambda - it)^3} \right|_{t=0} = \frac{2}{\lambda^2} \quad (۶.۳)$$

$$var(X) = E(X^2) - [E(X)]^2 = \frac{2}{\lambda^2} - \left(\frac{1}{\lambda}\right)^2 = \frac{1}{\lambda^2} \quad (۷.۳)$$

$$\frac{d}{ds} P(X > t+s) = P(X > t) \frac{d}{ds} P(X > s) \quad (11.3)$$

از طرف دیگر، ما توجه بدین موضوع که تابع چگالی مشتق تابع توزیع است، رابطه زیر را به دست می آوریم:

$$\frac{d}{ds} P(X > s) = \frac{d}{ds} [1 - P(X \leq s)] = -\frac{d}{ds} P(X \leq s) = -f(s) \quad (12.2)$$

که $f(s)$ تابع چگالی متغیر تصادفی X به ازای مقدار s است. از رابطه های (11.3) و (12.2) نتیجه گیری می شود که

$$\frac{d}{ds} P(X > s+t) = -f(s) P(X > t)$$

ابتدا طرفین را سر $P(X > t)$ تقسیم می کنیم. از طرفی، چون نتایج فوق به ازای تمام مقادیر s صادق است، آن را به منظور دلخواه مساوی صفر قرار می دهیم.

$$\frac{dP(X > t)}{P(X > t)} = -f(s) ds \quad (13.3)$$

از طرفین انتگرال معین (از صفر تا t) گرفته می شود، که حاصل آن عبارت است از:

$$L_y[P(X > t)] = -f(s) \cdot t$$

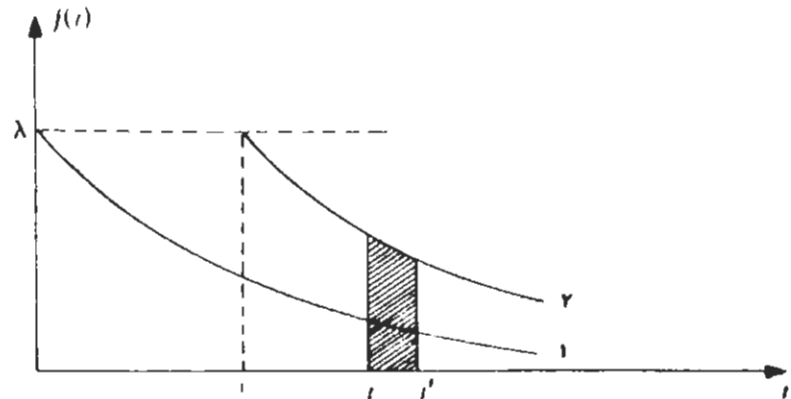
یا

$$P(X > t) = e^{-f(s)t} \quad (14.3)$$

رابطه (14.3) نشان می دهد که X دارای توزیع نمایی با پارامتر $f(s)$ است. در نظریه صف، استفاده از خاصیت بدون حافظه بودن، محاسبات را بسیار آسانتر می کند، زیرا می توان با صرف نظر کردن از اتفاقات گذشته، هر زمانی را به عنوان مبدأ محاسبات در نظر گرفت. اگر زمان بین دو ورود متوالی مشتریان، دارای توزیع نمایی باشد، اطلاع از زمان ورود مشتریهای قبلی ضرورتی ندارد.

مثال ۲-۳ فرض کنید که مدت زمانی که یک مشتری در داخل سیستم می گذراند، متغیر تصادفی با توزیع نمایی و میانگین ۲۰ دقیقه باشد. احتمال اینکه یک مشتری حداقل یک ساعت در سیستم باشد، چقدر است؟ احتمال اینکه یک مشتری حداقل یک ساعت در سیستم باشد، در حالی که می دانیم تا این لحظه حداقل نیم ساعت را در سیستم گذرانده، چقدر است؟

حل: متغیر تصادفی X را مدت زمان توقف مشتری در سیستم فرض می کنیم. می دانیم



شکل ۲-۳ خاصیت بدون حافظه بودن توزیع نمایی

و انتقال می یابد. بطوری که مشاهده می شود، در این حالت مقدار احتمال بیشتر از حالت قبلی است.

مثال ۱-۳ فرض کنید که مدت مکالمات تلفنی، متغیری تصادفی با توزیع نمایی و میانگین ۵ دقیقه است. شخصی به یک تلفن عمومی مراجعه و مشاهده می کند که شخص دیگری در حال مکالمه است، اما معلوم نیست که مکالمه اش از چه زمانی شروع شده است؟ احتمال اینکه این شخص مجبور شود بیش از یک ساعت منتظر آزاد شدن تلفن بماند، چقدر است؟

حل: چون متغیر تصادفی نمایی بدون حافظه است، می توان فرض کرد که مکالمه از همان لحظه آغاز شده است. از طرف دیگر، چون میانگین مکالمه ۵ دقیقه است، پارامتر λ برابر با $1/5$ خواهد بود. اگر مدت زمان مکالمه تلفن کننده را X فرض کنیم،

$$P(X > 60) = e^{-60(1/5)} = e^{-12}$$

قضیه ۱-۳ تنها متغیر تصادفی پیوسته بدون حافظه، نمایی است

اثبات: متغیر تصادفی X ، که بدون حافظه است، را در نظر بگیرید. طبق این خاصیت، رابطه (۸.۳) به ازای تمام مقادیر s و t برقرار است. از طرفی، بر اساس احتمال شرطی، داریم.

$$P(X > t+s | X > s) = \frac{P(X > t+s, X > s)}{P(X > s)} = \frac{P(X > t+s)}{P(X > s)} \quad (9.3)$$

با استفاده از رابطه های (۸.۳) و (۹.۳)، رابطه زیر به دست می آید:

$$P(X > t+s) = P(X > s) P(X > t) \quad (10.3)$$

نسبت به s مشتق می گیریم.

خواهد بود، که طبق خاصیت فوق متغیر تصادفی با توزیع نمایی است.

مثال ۳.۳ سیستم صفی را در نظر بگیرید که دو خدمت دهنده داشته باشد. مدت زمان خدمت، متغیری تصادفی با توزیع نمایی است. میانگین خدمت توسط خدمت دهنده اولی را ۱۵ دقیقه و توسط دومی را ۱۵ دقیقه فرض می‌کنیم. یک مشتری جدید وارد سیستم می‌شود. در زمان ورود او هر دو خدمت دهنده مشغول بوده‌اند و در صف نیز مشتری دیگری وجود ندارد. چنانچه در لحظه ورود این مشتری جدید، ۱۲ دقیقه از زمان ارائه خدمت توسط خدمت دهنده شماره ۱ و ۸ دقیقه از خدمت شماره ۲ گذشته‌اند، به سؤالات زیر جواب دهید؟

الف. احتمال اینکه مشتری جدید حداکثر ۳ دقیقه در صف منتظر بماند، چقدر است؟
 ب. میانگین مدت زمان انتظار مشتری در صف را حساب کنید.
 حل: بر اساس میانگین مدت زمان خدمت، پارامترهای متغیر تصادفی نمایی برای خدمت دهنده اول برابر با $1/15$ و برای دومی برابر با $1/15$ خواهد بود. بنا استفاده از خاصیت الف، (بدون حافظه بودن توزیع نمایی)، می‌توانیم فرض کنیم که خدمت دهنده آن از لحظه ورود مشتری جدید کار خود را شروع کرده‌اند. بنابراین، ابتدا زمان را همین لحظه در نظر می‌گیریم. اما، مدت زمانی که مشتری جدید در صف صرف می‌کند، متغیر تصادفی X برابر با حداقل مدت زمان ارائه خدمت توسط خدمت دهنده کان ۱ و ۲ است. اداه متغیر تصادفی X ، طبق خاصیت ب، دارای توزیع نمایی با پارامتر مجموع پارامترها، یعنی $1/6$ است. پس،

$$P(X < 3) = 1 - e^{-\frac{1}{6} \cdot 3} = 1 - e^{-0.5}$$

$$E(X) = \frac{1}{\lambda} = \frac{1}{\frac{1}{15} + \frac{1}{15}} = 7.5 \text{ دقیقه}$$

نابراین، مشتری را باید ۷.۵ دقیقه در صف منتظر بماند. در حالی که اگر در سیستم فقط خدمت دهنده اول کار می‌کرد، می‌بایست ۱۵ دقیقه صبر می‌کرد. (و اگر فقط خدمت دهنده دوم کار می‌کرد، به ۱۵ دقیقه وقت نیاز بود).

ج. نزولی بودن تابع چگالی

این خاصیت از روی منحنی به وضوح مشخص است. برای روشن شدن این خاصیت، دو زمان x و x' را در نظر بگیرید (که $x' < x$). احتمال وقوع یک پیشامد، در بازه $(x, x + \Delta)$ از احتمال وقوع همان پیشامد در بازه $(x', x' + \Delta)$ بیشتر است (در هر دو حالت Δ یکسان فرض می‌شود). این موضوع در شکل ۳.۳ نشان داده شده است. مثال عددی زیر به روشن شدن موضوع کمک می‌کند. محاسبات، مربوط به توزیع نمایی با میانگین یک است

که میانگین ترفه مشتری ۴۰ دقیقه (یا دو سوم ساعت) است. بنابراین، $\lambda = 1.5$ به این ترتیب، جواب اولین سؤال عبارت است از:

$$P(X > 1) = e^{-\lambda} = e^{-1.5}$$

اما در مورد دومین سؤال، با در نظر گرفتن خاصیت بدون حافظه بودن این متغیر تصادفی،

$$P(X > 1 | X > 0.5) = P(X > 0.5) = e^{-\lambda(0.5)} = e^{-0.75}$$

حداقل چند متغیر تصادفی مستقل با توزیع نمایی، یک متغیر تصادفی با توزیع نمایی است برای تفریح این خاصیت، سیستم صفی را با n خدمت دهنده در نظر بگیرید. فرض کنید در زمانی که یک مشتری جدید وارد سیستم می‌شود، همه خدمت دهنده‌کان مشغول هستند. در ضمن، فرض می‌کنیم هم تشکیل نشده است. در این صورت، مدت زمانی که مشتری باید در صف منتظر بماند، عبارت است از فاصله زمانی ورود او تا لحظه‌ای که حداقل یکی از خدمت دهنده‌کان آزاد می‌شود. به عبارت دیگر، مدت انتظار او، که البته متغیر تصادفی است، حداقل چند متغیر تصادفی دیگر (مدت جدیدی که خدمت دهنده‌کان) است. می‌خواهیم نشان دهیم که اگر این متغیرهای تصادفی دارای توزیع نمایی باشند، حداقل آنها نیز دارای توزیع نمایی خواهد بود. پارامتر این توزیع نمایی نیز، مجموع پارامترهای متغیرهای تصادفی تشکیل دهنده آن است.

به بیان ریاضی، اگر X_1, X_2, \dots, X_n متغیرهای تصادفی مستقل با توزیع نمایی و پارامترهای $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ و همچنین $X = \min\{X_1, X_2, \dots, X_n\}$ باشد،

$$P(X > x) = P(\min\{X_1, X_2, \dots, X_n\} > x)$$

از طرف دیگر، اگر حداقل چند متغیر تصادفی، از عددی مانند x کوچکتر نباشد، نتیجه این است که هر کدام از این متغیرهای تصادفی نیز از این عدد کوچکتر نخواهد بود. بنابراین،

$$P(\min\{X_1, X_2, \dots, X_n\} > x) = P(X_1 > x, X_2 > x, \dots, X_n > x)$$

چون فرض شده است که متغیرهای تصادفی مورد بحث مستقل اند،

$$P(X > x) = P(X_1 > x)P(X_2 > x) \dots P(X_n > x) = e^{-(\lambda_1 + \lambda_2 + \dots + \lambda_n)x}$$

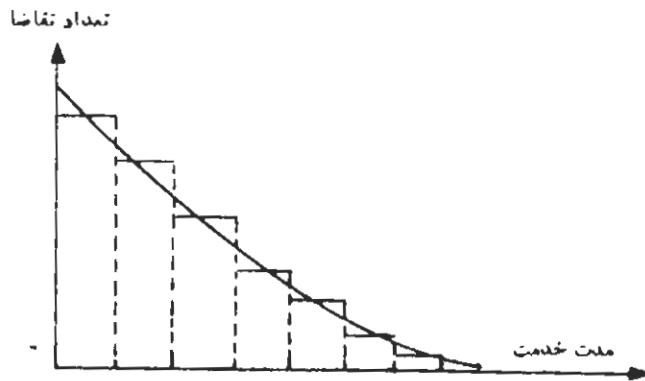
این خاصیت را می‌توان در مورد الگوی ورود مشتریان نیز در نظر گرفت. فرض کنید که سیستم دارای n نوع مشتری و زمان بین دو ورود متوالی هر نوع مشتری نیز متغیر تصادفی با توزیع نمایی باشد. در این صورت، زمان بین دو ورود متوالی مشتریها (صرف نظر از نوع مشتری)، برابر با حداقل زمانهای بین دو ورود مشتریهای مختلف

تصادفی با توزیع نمایی دانست، به شرح زیر است:

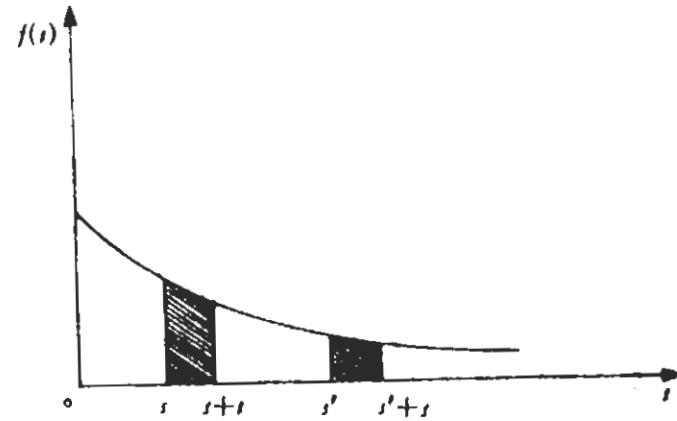
سیستمی را در نظر بگیرید که دارای انواع مختلف مشتری (مثلاً n نوع) باشد. با مراجعه به شکل ۴.۳، فرض کنید که تعداد مشتریهای نوع ۱ زیاد و لسی مدت خدمت دهی به آنان کوتاه (و تقریباً ثابت)؛ تعداد مشتریهای نوع ۲ تا حدی کمتر ولی مدت خدمت دهی به آنان بیشتر، و همین طور تا مشتریان نوع n که تعدادشان خیلی کم و مدت ارائه خدمت به آنان طولانی است. در این صورت، منحنی حاصل معرف مقدار تقاضا و مدت خدمت دهی خواهد بود، که با تقریب کافی، نشاندهنده منبری تصادفی با توزیع نمایی است. مثلاً، بیمارستانی را در نظر بگیرید. معمولاً، تقاضا برای خدمات کوتاه مدت مانند تزریقات و پانسمان زیاد، ولی برای خدمات طولانی مانند جراحی توأم با بستری شدن کمتر است. يك مكالمه تلفنی را در نظر بگیرید. درصدی بالا از مکالمات کوتاه و درصد کمی از آنها طولانی هستند. در نتیجه، رابطه بین تعداد و مدت خدمت معمولاً با الگوی شکل ۴.۳ تطابق دارد و لذا می توان گفت که مدت زمان مکالمه، منبری تصادفی نمایی است.

د. در توزیع نمایی، احتمال وقوع پیشامد در زمان کوتاه Δt تقریباً برابر با $\lambda \Delta t$ است یعنی چنانچه تا لحظه مشخصی پیشامد مورد نظر به وقوع نپیوسته باشد، احتمال اتفاق افتادن آن در فاصله کوتاه Δt متناسب با λ است. به زبان ریاضی

$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{P(X \leq x + \Delta t | X > x)}{\Delta t} = \lambda \quad (15.3)$$



شکل ۴.۳ حالتی که انواع مختلف مشتری با زمانهای مختلف خدمت دهی وجود دارد



شکل ۴.۳ نزولی بودن تابع چگالی متغیر تصادفی نمایی

$$P(0 \leq X \leq \frac{1}{4}) = 0.293$$

$$P(\frac{1}{4} \leq X \leq 1) = 0.238$$

$$P(1 \leq X \leq \frac{3}{4}) = 0.175$$

$$P(\frac{3}{4} \leq X \leq 2) = 0.088$$

$$P(2 \leq X \leq 2.5) = 0.053$$

بر اساس محاسبات فوق، يك متغیر تصادفی با توزیع نمایی مقادیر کوچک را با احتمال زیاد و مقادیر بزرگتر را با احتمال کمتر انتخاب می کند. در این مثال، احتمال انتخاب مقادیر کوچکتر از مقدار میانگین، بیش از ۶۳٪ است، در حالی که احتمال انتخاب مقادیر بیش از آن کمتر از ۳۶٪ خواهد بود.

از این خاصیت بدین ترتیب استفاده می کنند که در صورتی می توان گفت که مدت خدمت دهی دارای توزیع نمایی است که احتمال طولانی بودن مدت خدمت کم باشد و دوزخ بیشتر خدمتها در مدتی کوتاه (در مقایسه با میانگین) به اتمام برسد. به این ترتیب، اگر در سیستمی، مدت خدمت دهی ثابت و یا تقریباً ثابت باشد، نمی توان گفت که خدمت دهی با توزیع نمایی انجام می شود.

یکی دیگر از مواردی که می توان مدت خدمت دهی را، طبع این خاصیت، منبری

$$\lambda \Delta t$$

این خاصیت را به شرح زیر می توان اثبات کرد.

$$P(X \leq x + \Delta t | X > x) = P(X \leq \Delta t) = 1 - e^{-\lambda \Delta t}$$

$$= 1 - \left[1 - \lambda \Delta t + \frac{(\lambda \Delta t)^2}{2!} - \frac{(\lambda \Delta t)^3}{3!} + \dots \right] = \lambda \Delta t + O(\Delta t)$$

(در عبارت فوق، ابتدا از خاصیت بدون حافظه بودن توزیع نمایی و سپس از بسط e^x استفاده شده است). منظور از $O(x)$ مجموعه توابعی است که به ازای x های کوچک، یک بینهایت کوچک درجه دوم به بالا هستند. به زبان ریاضی

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{O(\Delta x)}{\Delta x} = 0 \quad (16.3)$$

به عنوان نمونه، تابع x^2 از نوع $O(x)$ است، در حالی که تابع x شامل این مجموعه نمی شود.

بر اساس خاصیت دوم، می توان نتیجه گیری کرد که در فرایند پواسون احتمال اینکه در یک فاصله کوتاه زمانی Δt همزمان دو پیشامد اتفاق بیفتد، بینهایت کوچک درجه دوم است. بنابراین، هیچ گاه دو پیشامد همزمان به وقوع نمی پیوندد.

ورود کاملاً تصادفی

با توجه به قضیه فوق، ورود پواسون را گاهی ورود کاملاً تصادفی هم می گویند، زیرا احتمال ورود یک مشتری در فاصله کوتاه Δt مستقل از زمان گذشته است و فقط بستگی به مدت Δt و λ دارد.

۳.۳ فرایند شمارشی

این فرایند معرف تعداد پیشامدهایی است که تا لحظه معینی اتفاق افتاده است. در حالت کلی، چنانچه $\{N(t), t \geq 0\}$ معرف یک فرایند شمارشی باشد، به ازای $t \geq 0$ $N(t)$ نشاندهنده تعداد پیشامدهایی است که از لحظه صفر تا t صورت گرفته است. نمونه های فرایندهای شمارشی عبارت اند از:

- تعداد حوادث رانندگی که در یک شهر و در مدتی معین اتفاق می افتد.
 - تعداد بچه هایی که در مدت معینی در یک بیمارستان متولد می شوند.
 - تعداد مشتریانی که تا لحظه t وارد یک سیستم صف شده و یا از آن خارج شده اند.
- بر اساس این تعریف، $N(t)$ فقط می تواند اعداد صحیح غیر منفی را انتخاب کند. ضمناً فرایند شمارشی قاعده افزایشده (بر حسب t) است، یعنی به ازای $t' < t$ داریم:

$$N(t) \geq N(t')$$

از طرف دیگر، تعداد پیشامدهایی که بین t' و t اتفاق می افتد، برابر با $N(t) - N(t')$ خواهد بود. ضمناً فرض می کنیم $N(0) = 0$ ، یعنی شمارش پیشامدها از لحظه صفر شروع شود.

در یک فرایند شمارشی، ممکن است خاصیت رشد مستقل وجود داشته باشد. معنای این خاصیت این است که تعداد پیشامدهایی که در یک فاصله زمانی معین رخ می دهد (بسیا به عبارت دیگر، مقدار رشد $N(t)$ در این فاصله)، مستقل از تعداد پیشامدهایی است که در یک فاصله زمانی دیگر اتفاق می افتد (به فرض اینکه این دو فاصله زمانی غیرمستقلاً باشند). مثلاً، در یک سیستم صف، خاصیت رشد مستقل در الگوی ورود مشتری آن بدین معناست که تعداد مشتریهایی که قرضاً بین ساعت ۹ تا ۱۰ وارد می شوند از تعداد مشتریان آن که قبلاً، مثلاً از ساعت ۸ تا ۹ وارد شده اند، ندارد.

خاصیت دیگری که در یک فرایند شمارشی می توانست وجود داشته باشد، خاصیت رشد ثابت است. معنای این خاصیت آن است که تعداد پیشامدهایی که در فاصله زمانی معینی پیش می آید، مستقل از زمان وقوع آنهاست و فقط بستگی به طول مدت آن دارد. مثلاً، اگر خاصیت رشد ثابت در الگوی ورود مشتری به یک سیستم صف صدق کند، تعداد مشتریهایی که مثلاً از ساعت ۸ تا ۹ وارد می شوند، با تعداد مشتریانی که در هر ساعت دیگر، مثلاً ۱۱ تا ۱۲ وارد می شوند، تابع توزیع یکسانی دارد. اما، اگر در یک سیستم، ورود مشتریها در زمانهای مختلف متفاوت باشد، دیگر خاصیت رشد ثابت صدق نمی کند. مثلاً در یک جایگاه فروش بنزین، میانگین تعداد مشتریهای مراجعه کننده (اتومبیلها) از ساعت ۸ تا ۹ بیشتر از میانگین تعداد مشتریانی است که بین ساعات ۲۲ تا ۲۳ مراجعه کنند.

۳.۳ فرایند پواسون

فرایند پواسون حالت خاصی از فرایند شمارشی محسوب می شود.

تعریف. فرایند شمارشی $\{N(t), t \geq 0\}$ را فرایند پواسون با پارامتر λ می نامند، اگر تعداد پیشامدهایی که در فاصله زمانی t ، مثلاً از زمان s تا زمان $s+t$ اتفاق می افتد، طبق توزیع پواسون و (به ازای تمام مقادیر s و t)، به شرح زیر باشد

$$P[N(s+t) - N(s) = n] = e^{-\lambda t} \frac{(\lambda t)^n}{n!} \quad (17.3)$$

ضمناً فرض می کنیم که خاصیت رشد مستقل نیز وجود داشته باشد. بر اساس تعریف فوق، خاصیت رشد ثابت نیز مسلماً وجود خواهد داشت، زیرا رابطه فوق به ازای تمام مقادیر s و t صادق است. در نتیجه:

$$P\{N(s+t) - N(s) = n\} = P\{N(t) = n\} = e^{-\lambda t} \frac{(\lambda t)^n}{n!} \quad (18.3)$$

در اینجا لازم است که به تفاوت فرایند پواسون و توزیع پواسون نیز اشاره شود. در توزیع پواسون تنها پارامتر λ مطرح است. در حالی که در فرایند پواسون علاوه بر این پارامتر، با زمان (t) نیز سروکار داریم. اگر در توزیع پواسون به جای پارامتر λ ، λt را قرار دهیم، فرایند پواسون به دست می آید. از طرف دیگر، به ازای مقدار ثابتی از t ، مقدار λt نیز ثابت خواهد بود و فرایند پواسون به توزیع پواسون تبدیل می شود.

میانگین و واریانس در فرایند پواسون
اگر $N(t)$ معرف فرایند پواسون باشد،

$$E\{N(t)\} = \sum_{n=0}^{\infty} n P\{N(t) = n\} = \sum_{n=1}^{\infty} n e^{-\lambda t} \frac{(\lambda t)^n}{n!} = \lambda t \quad (19.3)$$

(در محاسبه فوق از بسط سری e^x استفاده شده است). همان طور که مشاهده می شود، میانگین تعداد پیشامدها بستگی مستقیم به زمان دارد. در واقع، λ معرف میانگین تعداد پیشامدها در واحد زمان است. برای محاسبه واریانس، ابتدا $E\{N^2(t)\}$ را حساب می کنیم.

$$E\{N^2(t)\} = \sum_{n=0}^{\infty} n^2 e^{-\lambda t} \frac{(\lambda t)^n}{n!} = (\lambda t)^2 + \lambda t \quad (20.3)$$

در نتیجه

$$\text{var}[N(t)] = \{E\{N^2(t)\}\} - E\{N(t)\}^2 = (\lambda t)^2 - (\lambda t)^2 + \lambda t = \lambda t \quad (21.3)$$

لازم به یادآوری است که می توان میانگین و واریانس را با استفاده از تابع مولدگشتاور به دست آورد. تابع مولدگشتاور فرایند پواسون عبارت است از:

$$M_{N(t)}(s) = e^{-\lambda t(1-s)}$$

۵.۳ رابطه بین فرایند پواسون و توزیع نمایی

فرض کنید که تعداد پیشامدها طبق فرایند پواسون باشد. اگر اولین پیشامد در زمان s_1 ، دومی در s_2 و بالاخره n امین پیشامد در زمان s_n صورت گیرد و زمانهای بین دو پیشامد را به ترتیب T_1, T_2, \dots, T_n بنامیم، یعنی $T_1 = S_1$ و $T_2 = S_2 - S_1$ و $T_3 = S_3 - S_2$ و ... باشد. در این صورت می توان ثابت کرد که T_1, T_2, \dots, T_n متغیرهای تصادفی مستقل با توزیع نمایی هستند. پارامتر این متغیرهای تصادفی همان پارامتر فرایند پواسون

خواهد بود. اثبات ریاضی این موضوع به شرح زیر است.

ابتدا نشان خواهیم داد که T_1 دارای توزیع نمایی با پارامتر λ است، زیرا

$$P(T_1 > x) = P(X \text{ ندادن هیچ پیشامدی تا زمان } x) = P\{N(x) = 0\} = e^{-\lambda x}$$

در مرحله بعد، با استفاده از روابط زیر، نمایی بودن T_2 اثبات می شود.

$$P(T_2 > x | T_1 = s) = P(s+x \text{ تا } s \text{ درفاصله زمانی } s \text{ تا } s+x \text{ درفاصله زمانی } s \text{ تا } s+x) = P(s+x \text{ تا } s \text{ درفاصله زمانی } s \text{ تا } s+x) = e^{-\lambda x}$$

(در رابطه فوق، تساوی دوم از خاصیت رشد ثابت ناشی می شود). به همین ترتیب، می توان همین خاصیت را برای T_3 و T_4 و ... نشان داد.

بنابراین، می توان گفت که فرایند پواسون و توزیع نمایی دو روی یک سکه اند. فرایند پواسون تعداد پیشامدها را مشخص می کند و توزیع نمایی فاصله بین دو پیشامد متوالی را نشان می دهد. مثلاً، در یک سیستم صف، اگر ورود مشتریان طبق فرایند پواسون باشد، می توان گفت زمان بین دو ورود متوالی مشتریان بر اساس توزیع نمایی است. عکس این موضوع نیز صادق است.

مثال ۴.۳ مشتریان یک بانک بر اساس فرایند پواسون مراجعه می کنند. در هر ساعت، به طور متوسط ۱۰ نفر مشتری وارد می شوند. پس از باز شدن بانک در صبح، احتمال اینکه در ۱۵ دقیقه اول کسی مراجعه نکند، چقدر است؟ احتمال اینکه بین ورود هفتمین و هشتمین مشتری وقفه ای حداقل برابر یک ساعت پیش بیاید، چقدر است؟

حل: پارامتر فرایند پواسون عبارت است از $\lambda = ۱۰$. طبق بحث فوق، زمان بین دو ورود متوالی مشتریان طبق توزیع نمایی با پارامتر پواسون (۱۰) است. بنابراین،

$$P(T_1 > ۰.۲۵) = e^{-(10 \times 0.25)} = e^{-2.5}$$

$$P(T_8 > 1) = e^{-10}$$

(در رابطه های فوق، T_1 معرف زمان ورود اولین مشتری و T_8 معرف زمان بین ورود هفتمین و هشتمین مشتری است و ضمناً ۱۵ دقیقه به ۰.۲۵ ساعت تبدیل شده است).

ارتباط بین فرایند پواسون و توزیع نمایی را به صورت ساده تر نیز می توان نشان داد. اگر تعداد پیشامدها بر اساس فرایند پواسون باشد، در هر لحظه طبق خاصیت رشد مستقل، پیشامدهای از آن لحظه به بعد را می توان مستقل از گذشته فرض کرد. به عبارت دیگر، مبدأ زمان را می توان همین لحظه در نظر گرفت. بدین ترتیب، زمان پیشامد بعدی، متغیری تصادفی است که فاقد حافظه است. ضمناً میانگین تعداد پیشامدها از این لحظه تا t برابر با λt است، که با خاصیت «د» توزیع نمایی تطبیق می کند. بنابراین، زمان بین دو پیشامد متوالی هم متغیری تصادفی با توزیع نمایی است.

۶.۳ خواص فرایند پواسون

قضیه ۲.۳ اگر $N_1(t)$ و $N_2(t)$ فرایندهای پواسون با پارامترهای به ترتیب λ_1 و λ_2 باشند، در این صورت فرایند $N(t) = N_1(t) + N_2(t)$ نیز فرایند پواسون، با پارامتر $\lambda = \lambda_1 + \lambda_2$ خواهد بود.
اثبات: می خواهیم ثابت کنیم که $P(N(t) = n) = e^{-\lambda t} (\lambda t)^n / n!$ برای نشان دادن این موضوع از تابع مولدگشتاور استفاده می کنیم. می دانیم که

$$M_{N(t)}(s) = M_{N_1(t)}(s) \cdot M_{N_2(t)}(s) \quad (۲۲.۳)$$

اما تابع تولیدگشتاور این فرایند، همان طور که قبلاً گفته شد، عبارت است از:

$$M_{N(t)}(s) = \{e^{-\lambda_1 t e^{st} - 1}\} \{e^{-\lambda_2 t e^{st} - 1}\} = e^{-\lambda t e^{st} - 1}$$

که تابع مولدگشتاور فرایند پواسون با پارامتر $\lambda = \lambda_1 + \lambda_2$ است.
از این قضیه می توان نتیجه گیری کرد که اگر سیستمی دارای n نوع مشتری باشد، و هر نوع مشتری، مستقل از سایر مشتریها و بر اساس فرایند پواسون وارد سیستم شود، ورود کل مشتریها نیز مجموعاً بر اساس فرایند پواسون خواهد بود. این موضوع قبلاً در هنگام بحث درباره توزیع نمایی (خاصیت ب) نیز مطرح شد (ارتباط بین این دو موضوع را به صورت تمرین نشان دهید).

قضیه ۳.۳ سیستمی را در نظر بگیرید که ورود مشتریها به آن بر اساس فرایند پواسون، $N(t)$ و دارای پارامتر λ است. مشتریها از دو نوع ۱ و ۲ هستند. هر مشتری با احتمال P از نوع ۱ و با احتمال $1 - P$ از نوع ۲ است. اگر تعداد مشتریهای نوع ۱ که وارد سیستم می شوند را با $N_1(t)$ و نوع ۲ را با $N_2(t)$ نشان دهیم، $N_1(t)$ و $N_2(t)$ نیز به صورت فرایند پواسون و مستقل از یکدیگر خواهند بود. پارامتر فرایند اولی λP و دومی $\lambda(1 - P)$ است.

اثبات: می خواهیم ثابت کنیم که

$$P[N_1(t) = n] = e^{-(\lambda P)t} \frac{(\lambda P t)^n}{n!} \quad (۲۳.۳)$$

برای محاسبه این احتمال، پیشامد مورد نظر را مشروط به تعداد کل مشتریهای وارد شده می کنیم.

$$P[N_1(t) = n] = \sum_m P[N_1(t) = n | N(t) = m] P[N(t) = m] \quad (۲۴.۳)$$

اما، احتمال اینکه تا زمان t کلاً n مشتری از نوع ۱ وارد شده باشد، درحالی که جمعاً m مشتری وارد سیستم شده است، بر اساس توزیع دو جمله ای است.

$$P[N_1(t) = n | N(t) = m] = \binom{m}{n} P^n (1 - P)^{m-n}$$

بنابراین

$$P[N_1(t) = n] = \sum_{m=n}^{\infty} \binom{m}{n} P^n (1 - P)^{m-n} e^{-\lambda t} \frac{(\lambda t)^m}{m!} \\ = \frac{P^n}{n!} (\lambda t)^n e^{-\lambda t} \sum_{m=n}^{\infty} \frac{(1 - P)^{m-n}}{(m-n)!} (\lambda t)^{m-n}$$

سری فوق بسط سری از نوع e^x است. پس

$$P[N_1(t) = n] = \frac{P^n}{n!} (\lambda t)^n e^{-\lambda t} e^{\lambda t(1 - P)} = e^{-\lambda P t} \frac{(\lambda P t)^n}{n!}$$

مثال ۵.۳ مثال شماره ۴.۳ را مجدداً در نظر بگیرید. اگر هر مشتری با احتمال ۸۰٪ مرد باشد، به سؤالات زیر پاسخ دهید.

احتمال اینکه در ۱۵ دقیقه اول باز شدن بانک در صبح، هیچ مردی مراجعه نکند، چقدر است؟
احتمال اینکه بین ورود دهمین زن و یازدهمین زن بیش از یک ساعت فاصله باشد، چقدر است؟

حل: طبق فصله فوق، ورود مشتریان مرد و همچنین ورود مشتریان زن طاق فرایند پواسون است. میانگین تعداد مشتریان مردی که در یک ساعت مراجعه می کنند، برابر با $\lambda = 8(0.8) = 6.4$ و میانگین تعداد مشتری زن برابر با $\lambda = 8(0.2) = 1.6$ است. بنابراین اگر T_1 و T_2 به ترتیب معرف زمانهای بین دو ورود مشتری مرد و زن باشد،

$$P(T_1 > 0.25) = e^{-(6.4)(0.25)} = e^{-1.6}$$

$$P(T_2 > 1) = e^{-(1.6)(1)} = e^{-1.6}$$

مثال ۶.۳ مثال شماره ۴.۳ را مجدداً در نظر بگیرید. میانگین زمان ورود مشتری

دهم چقدر است؟

حل: چون

$$S_{10} = T_1 + T_2 + \dots + T_{10}$$

و از طرف دیگر می دانیم که T_i ها دارای توزیع نمایی و مستقل هستند، لذا

$$E(S_{10}) = 10 E(T_1) = 10(0.8) = 8$$

قضیه ۴.۳ فرایند شمارشی $\{N(t), t \geq 0\}$ ، با مشخصات زیر، یک فرایند پواسون با پارامتر λ است
 الف. $N(0) = 0$
 ب. دارای خاصیتهای رشد مستقل باشد (یعنی تعداد پیشامدها در فواصل زمانی مجزا، مستقل از یکدیگر باشد)
 ج. احتمال وقوع یک پیشامد در فاصله کوتاه و متناسب با این فاصله باشد، یعنی $P\{N(s) = 1\} = \lambda s + o(s)$
 د. احتمال وقوع بیش از یک پیشامد در فاصله کوتاه و وجود نداشته باشد، یعنی $P\{N(s) \geq 2\} = o(s)$ (همان طور که قبلاً گفتیم، منظور از $o(x)$ تابعی بینهایت کوچک از درجه ۲ است، یعنی

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{o(x)}{x} = 0$$

المیات؛ برای سهولت محاسبات از قرارداد زیر استفاده می‌کنیم.

$$P_n(t) = P\{N(t) = n\} \quad (۲۵.۳)$$

بدین ترتیب، $P_n(t)$ معرف احتمال وقوع n پیشامد تا لحظه t است. برای اینکه نشان دهیم فرایند مورد نظر پواسون است، باید ثابت کنیم که

$$P_n(t) = e^{-\lambda t} \frac{(\lambda t)^n}{n!}$$

برای این منظور از معادلات دیفرانسیل به شرح زیر استفاده می‌کنیم. ابتدا $P_n(t)$ را با بهره گیری از خاصیت امید شرطی محاسبه می‌کنیم:

$$P_n(t+s) = P\{N(t+s) = n\} = \sum_{m=0}^{\infty} P\{N(t+s) = n | N(t) = m\}$$

$$P\{N(t) = m\}$$

رابطه فوق را می‌توان به صورت زیر نشان داد:

$$\begin{aligned} P_n(t+s) &= \sum_{m=0}^{n-1} P\{N(t+s) = n | N(t) = m\} P_m(t) \\ &+ P\{N(t+s) = n | N(t) = n-1\} P_{n-1}(t) \\ &+ P\{N(t+s) = n | N(t) = n\} P_n(t) \\ &+ \sum_{m=n+1}^{\infty} P\{N(t+s) = n | N(t) = m\} P_m(t) \end{aligned}$$

اما طبق فرضهای ب و ج رابطه‌های زیر را داریم. اگر $m \leq n-2$ باشد،
 $P\{N(t+s) = n | N(t) = m\} = 0(s)$ و همچنین

$$\begin{aligned} P\{N(t+s) = n | N(t) = n-1\} \\ = P\{N(t+s) = n | N(t) = n\} = \lambda s + o(s) \end{aligned}$$

و

$$\begin{aligned} P\{N(t+s) = n | N(t) = n\} &= P\{N(t+s) = n | N(t) = n\} \\ &= 1 - \lambda s + o(s) \end{aligned}$$

پس از جایگزینی عبارات فوق و در نظر گرفتن اینکه مجموع چند تابع $0(s)$ نیز تابعی به شکل $0(s)$ خواهد بود، رابطه زیر را به دست می‌آوریم.

$$\frac{P_n(t+s) - P_n(t)}{s} = \lambda P_{n-1}(t) - \lambda P_n(t) + o(s)$$

در حد، موقعی که s به سمت صفر میل می‌کند و با در نظر گرفتن مفهوم مشتق تابع، رابطه زیر نتیجه می‌شود

$$P_n'(t) = \lambda P_{n-1}(t) - \lambda P_n(t) \quad n = 0, 1, 2, \dots \quad (۲۶.۳)$$

برای حل دستگاه معادلات دیفرانسیل (۲۶.۳)، ابتدا $P_0(t)$ را محاسبه می‌کنیم و آن‌گاه نتیجه را برای محاسبه $P_1(t)$ به کار می‌گیریم. این کار را ادامه می‌دهیم تا جواب سایر معادلات نیز به دست آید. بنابراین

$$P_0'(t) = -\lambda P_0(t)$$

در نتیجه

$$P_0(t) = K e^{-\lambda t}$$

از شرط اولیه $P_0(0) = 1$ استفاده می‌کنیم. در نتیجه

$$P_0(t) = e^{-\lambda t} \quad (۲۷.۳)$$

که معرف فرایند پواسون است. در حالت کلی بدای $n = 1, 2, \dots$ ، رابطه (۲۵.۳) را می‌توان به شکل زیر هم نشان داد.

$$e^{\lambda t} [P_n'(t) + \lambda P_n(t)] = \lambda e^{\lambda t} P_{n-1}(t)$$

در نتیجه،

$$\frac{d}{dt} [e^{\lambda t} P_n(t)] = \lambda e^{\lambda t} P_{n-1}(t) \quad (28.3)$$

اکنون، با استفاده از روش استقرا می توان قضیه را ثابت کرد. یعنی فرض می کنیم که به ازای $(n-1)$ ، فرایند مورد بحث بواسون است، پس،

$$P_{n-1}(t) = e^{-\lambda t} \frac{(\lambda t)^{n-1}}{(n-1)!} \quad (29.3)$$

حال، می توان از روابط (27.3) و (28.3) نتیجه گرفت که

$$\frac{d}{dt} [e^{\lambda t} P_n(t)] = \lambda e^{\lambda t} \frac{(\lambda t)^{n-1}}{(n-1)!} \quad (30.3)$$

یا

$$P_n(t) = e^{-\lambda t} \frac{(\lambda t)^n}{n!} + C$$

از شرط اولیه $P_n(0) = 0$ استفاده می کنیم. $C = 0$ به دست می آید و قضیه ثابت می شود. **قضیه 5.3** (تابع توزیع زمان ورود مشتری، مشروط بر اینکه تعداد مشتریهای وارد شده معلوم باشد).

فرض کنید که ورود مشتریها بر اساس فرایند بواسون است. اگر بدانیم که در فاصله $(0, t)$ دقیقاً يك مشتری وارد شده است (ولسی نمی دانیم که در چه لحظه ای وارد شده است)، تابع توزیع ورود او بر اساس متغیر تصادفی یکنواخت (در همین فاصله) خواهد بود. اثبات: اگر T معرف زمان ورود این مشتری باشد.

$$P[T \leq x | N(t) = 1] = \frac{P[T \leq x, N(t) = 1]}{P[N(t) = 1]} \quad (31.3)$$

(وارد شدن هیچ مشتری در فاصله زمانی x تا t ، و وارد شدن يك مشتری در فاصله زمانی 0 تا x)

$$= \frac{e^{-\lambda x} (\lambda x) e^{-\lambda(t-x)} \lambda}{e^{-\lambda t} (\lambda t)} = \frac{x}{t}$$

قضیه فوق را می توان تعمیم داد. اگر بدانیم تا لحظه مشخصی دقیقاً n نفر وارد سیستم شده اند، می توان فرض کرد که هر مشتری طبق توزیع یکنواخت وارد شده است و ورود مشتریهای مختلف مستقل از یکدیگر است.

مثال ۷.۳ تعداد مشتریهایی که به يك سیستم صف مراجعه می کنند، به صورت توزیع

بواسون با میانگین 5 دره مشتری در ساعات است. اگر در سه ساعت اول دو مشتری مراجعه کرده باشند، احتمال اینکه هر دو مشتری در ساعت اول آمده باشند، چقدر است؟
حل: طبق قضیه 5.3، هر کدام از این دو مشتری، بر اساس توزیع یکنواخت، در فاصله ساعات مراجعه کرده اند. بنابراین، احتمال ورود هر مشتری در ساعات اول يك سوم و احتمال ورود هر دو مشتری در ساعت اول يك نهم است.

۷.۳ تابع توزیع ارلانگی

به علت اهمیت نقش تابع توزیع ارلانگی (باگاما) در سیستمهای صف، در این بخش به تعریف و بررسی خواص آن می پردازیم.

در فصول بعدی خواهیم دید که ساده ترین مدلهای صف آبهایی هستند که بر اساس متغیر تصادفی نمایی ساخته شده اند. خاصیت بدون حافظه بودن این متغیر تصادفی، حل مدلهای نمایی را بسیار آسان می سازد. بنابراین، بدیهی است که حتی الامکان سعی می شود مسائل صف در چارچوب مدلهای نمایی فرموله شوند. با وجود این، ماسماً همه آنها را نمی توان در این قالب جا داد. متغیرهای تصادفی، نظیر مدت زمان خدمت و یا زمان بین دو ورود مشتریها در سیستمهای صف، از نواع توزیع متنوعی پیروی می کنند.

تابع توزیع ارلانگی، اگر چه از نظر سادگی محاسباتی در حد توزیع نمایی نیست، در مقایسه با سایر متغیرهای تصادفی به متغیر تصادفی نمایی نزدیکتر است و در مواردی با تبدیل آن به متغیرهای تصادفی نمایی از سهولت محاسباتی خاصیت بدون حافظه بودن استفاده می کند. مزیت عمده آن نسبت به توزیع نمایی این است که در عمل پدیده های تصادفی بسیاری را می توان بر حسب آن بیان کرد.

تعریف: متغیر تصادفی x را، که دارای تابع چگالی به شرح زیر باشد، ارلانگی می نامند.

$$f(x) = \lambda e^{-\lambda x} \frac{(\lambda x)^{r-1}}{(r-1)!}, \quad x \geq 0 \quad (32.3)$$

λ و r پارامترهای ارلانگی و هر دو مقادیر مثبتی هستند. علاوه بر این، r همیشه عدد صحیح است. همان طور که مشاهده می شود، این متغیر تصادفی دارای حالت خاص توزیع کلاماست، که در آن پارامتر r فقط اعداد صحیح را انتخاب می کند. (در توزیع کلاما، r هر عدد مثبتی را می تواند انتخاب کند؛ بنابراین، چون به ازای r های غیر عدد صحیح $(r-1)!$ بی معناست، به جای آن $\Gamma(r)$ به کار گرفته می شود. در حالت های خاص، که r عدد صحیح باشد، مفهوم هر دو عبارت یکسان است.

میانگین متغیر تصادفی ارلانگی برابر با r/λ و واریانس آن برابر با r/λ^2 و تابع مولد گشتاور آن $[\lambda/(\lambda-t)]^r$ است.

می‌شود، اما میانگین هر کدام از آنها به نصف تقلیل می‌یابد. به این ترتیب، میانگین ارلانگی ثابت می‌ماند.

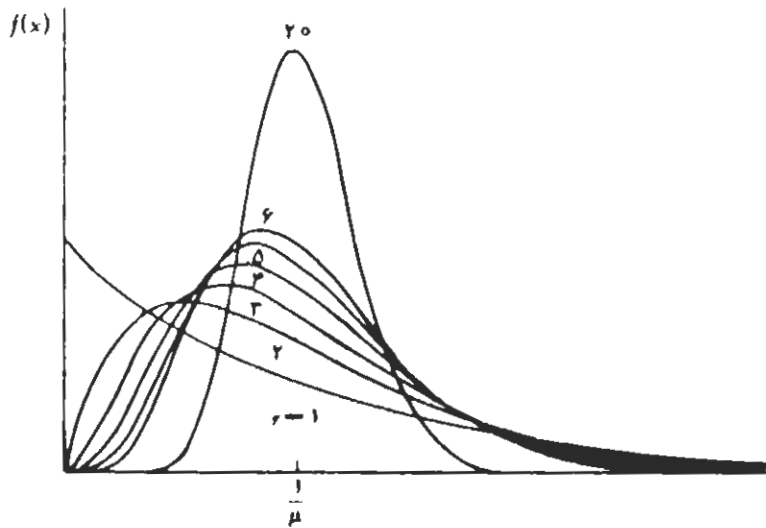
با توجه به مراتب فوق، اثر تغییرات r را برای مجموعه‌ای از متغیرهای تصادفی ارلانگی با میانگین ثابت K بررسی می‌کنیم. در حالت‌های خاص، که $r = 1$ است، توزیع ارلانگی به نمایی تبدیل می‌شود. با تغییر r توابعی مختلف به دست می‌آید که در شکل ۵.۳ نشان داده شده است. ضمناً طبق قضیه حد مرکزی در احتمالات، موقمی که r افزایش یابد، تابع چگالی (۳۴.۳) به سمت تابع چگالی نرمال میل می‌کند.

چنانچه $r = \infty$ اختیار شود، تابع توزیع فوق دیگر ماهیت تصادفی نخواهد داشت و فقط مقداری ثابت، برابر با K ، اختیار خواهد کرد. این موضوع را می‌توان با استفاده از رابطه کلی میانگین و واریانس توزیع ارلانگی نشان داد، زیرا در حالت کلی رابطه زیر برقرار است:

$$\text{var}(X) = \frac{r}{\lambda^2} = \frac{[E(X)]^2}{r} \quad (۳۴.۳)$$

حال، اگر مقدار میانگین ثابت و برابر با K باشد و $r \rightarrow \infty$ ، واریانس نیز به صفر میل می‌کند. می‌دانیم که اگر واریانس یک متغیر تصادفی برابر با صفر باشد، آن متغیر ثابت و قطعی است.

با توجه به شکل ۵.۳، مشاهده می‌شود که مجموعه توابع ارلانگی بسیار متنوع هستند



شکل ۵.۳ مجموعه توابع چگالی ارلانگی بر حسب r و با فرض ثابت بودن میانگین

قضیه ۶.۳ مجموع n متغیر تصادفی نمایی مستقل با پارامترهای λ ، یک متغیر تصادفی ارلانگی با پارامترهای (n, λ) است.

اثبات: متغیرهای تصادفی مستقل نمایی X_1, X_2, \dots, X_n را در نظر بگیرید. اگر پارامترهای آنها $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ باشد، همان طور که قبلاً گفته شد تابع مولد گشتاور Y برابر با حاصل ضرب توابع تولید گشتاور X_1, X_2, \dots, X_n است. یعنی

$$M_Y(t) = M_{X_1}(t) \dots M_{X_n}(t)$$

از طرف دیگر، می‌دانیم که تابع مولد گشتاور X_i برابر $(\lambda/\lambda - t)^{-1}$ است. بنابراین، تابع مولد گشتاور Y برابر با $(\lambda/\lambda - t)^{-n}$ خواهد بود، که می‌دانیم این تابع مولد گشتاور مربوط به یک متغیر تصادفی ارلانگی با پارامترهای λ و n است.

میانگین و واریانس توزیع ارلانگی را از قضیه فوق نیز می‌توان به دست آورد. از آنجا که یک متغیر تصادفی ارلانگی با پارامترهای λ و n معادل مجموع n متغیر تصادفی مستقل نمایی با پارامتر λ است، میانگین و واریانس آنهم n برابر میانگین و واریانس یک متغیر تصادفی نمایی است. از این راه نیز می‌توان میانگین و واریانس توزیع ارلانگی را محاسبه کرد، که با نتایج قبلی تطبیق می‌کند.

قضیه ۷.۳ اگر ورود مشتریها بر اساس فرایند بواسون باشد، زمان ورود مشتری M_n ، یعنی n ، متغیری تصادفی با توزیع ارلانگی و با پارامترهای λ و n است. اثبات: می‌دانیم که S_n زمان ورود مشتری M_n ، برابر با مجموع فواصل زمانی بین ورودهای متوالی n مشتری است، یعنی

$$S_n = T_1 + T_2 + \dots + T_n$$

که T_i زمان بین ورود مشتری $(i-1)$ و مشتری i ام است. چون T_i ها مستقل و دارای توزیع نمایی با پارامتر λ هستند، لذا طبق قضیه (۶.۳) متغیر تصادفی S_n نیز دارای تابع توزیع ارلانگی خواهد بود.

اثر تغییرات پارامتر r

همان طور که گفتیم، متغیر تصادفی ارلانگی با دو پارامتر λ و r مشخص می‌شود. از طرف دیگر، این متغیر تصادفی را می‌توان مجموع r متغیر تصادفی نمایی با پارامتر λ فرض کرد. حال مجموعه‌ای از متغیرهای تصادفی ارلانگی را در نظر بگیرید که میانگین آنها مقدار ثابت K (یعنی $r/\lambda = K$) باشد. در این صورت، با تغییر r ، پارامتر λ نیز متناسب با آن تغییر می‌کند. به عنوان نمونه، اگر r دو برابر شود، λ نیز باید دو برابر گردد تا مقدار K ثابت بماند. به عبارت دیگر، در چنین حالتی تعداد متغیرهای نمایی دو برابر

$$F(x) = 1 - e^{-\lambda x} \sum_{k=0}^{r-1} \frac{(\lambda x)^k}{k!(r-1-k)!} \int_0^{\infty} \lambda e^{-\lambda y} (\lambda y)^{r-1-k} dy \quad (38.3)$$

انتگرال فوق برابر با $(r-1-k)!$ است؛ زیرا، طبق خاصیت تابع گاما رابطه زیر برقرار است:

$$\Gamma(\alpha) = \int_0^{\infty} e^{-u} u^{\alpha-1} du = (\alpha-1)! \quad (39.3)$$

(در عبارت فوق $u = \lambda y$ است). به این ترتیب قضیه ثابت می شود.

مثال ۸۰۳ يك سیستم صف با يك خدمت دهنده را در نظر بگیرید. مدت زمان خدمت، نمایی با میانگین ۲۰ دقیقه است. يك مشتری در صف منتظر و خدمت دهنده مشغول ارائه خدمت به مشتری دیگری است. احتمال اینکه مشتری مورد نظر در صف، بیش از يك ساعت دیگر در سیستم بماند، چقدر است؟

حل: مدت زمان انتظار این مشتری در سیستم از دو قسمت تشکیل می شود. قسمت اول، زمان انتظار او در صف، که برابر با مدت زمان دریافت خدمت مشتری دیگر است و آن را با X_1 نشان می دهیم. قسمت دوم مدت زمانی است که خود او خدمت دریافت می کند و با X_2 بیان می شود؛ بنابراین، اگر مدت زمان ماندن این مشتری در سیستم را با Y نشان دهیم، $Y = X_1 + X_2$ خواهد بود. از طرفی چون X_1 و X_2 متغیرهای تصادفی نمایی هستند، Y يك متغیر تصادفی ارلانگی است. میانگین خدمت توسط يك خدمت دهنده ۳ مشتری در ساعت یعنی $\mu = 3$ است. لذا Y دارای توزیع ارلانگی با پارامترهای $(2, 3)$ است. هدف مسئله، محاسبه $P(Y > 1)$ است. طبق قضیه (۸۰۳) خواهیم داشت.

$$P(Y > 1) = e^{-\mu} \sum_{k=0}^{1} \frac{(\mu)^k}{k!} = e^{-3} \left[\frac{(\mu)^0}{0!} + \frac{\mu}{1!} \right] = 4e^{-3}$$

مسائل

۱. مدت تعمیر ماشینی بر اساس توزیع نمایی و میانگین يك و نیم ساعت است. احتمال اینکه تعمیر این ماشین بیش از ۱۲ ساعت طول بکشد چقدر است؟ احتمال اینکه تعمیر ماشین بیش از ۱۲ ساعت طول بکشد، درحالی که می دانیم تا این لحظه ۱۱ ساعت طول کشیده، چقدر است؟

۲. در يك آزمایش که ۴ ساعت به طول می انجامد، از لامپی استفاده می شود که عمر آن متغیری تصادفی با میانگین ۵ ساعت است. احتمال اینکه قبل از پایان آزمایش، این لامپ نسوزد را در چهار حالت زیر حساب کنید:

و می توان داده های آماری بسیاری از متغیرهای تصادفی را با یکی از توابع این مجموعه منطبق ساخت. فرض کنید که داده های آماری يك متغیر تصادفی، مثلا مدت زمان ارائه خدمت در يك سیستم صف در اختیار باشد. از روی این داده ها می توان میانگین و واریانس این متغیر تصادفی را تخمین زد. با توجه به متنوع بودن توزیع ارلانگی، امکان زیادی وجود دارد که داده های مورد نظر با آن تطبیق کند. یکی از معاسن توزیع ارلانگی، همین خاصیت تنوع آن است که بسیاری از متغیرهای تصادفی واقعی را می توان در قالب آن جای داد.

معمولا در جریان حل مسائلی که در آن با متغیر تصادفی ارلانگی سروکار داشته باشیم، با حل انتگرالهای بسیار پیچیده و مفصل برخورد می کنیم. با استفاده از قضیه زیر، در مواردی می توان محاسبات را ساده تر کرد.

قضیه ۸۰۳ تابع توزیع ارلانگی با پارامترهای λ و r را از رابطه زیر می توان به دست آورد:

$$F(x) = 1 - e^{-\lambda x} \sum_{k=0}^{r-1} \frac{(\lambda x)^k}{k!} \quad (34.3)$$

اثبات: طبق تعریف، تابع توزیع این متغیر تصادفی عبارت است از:

$$F(x) = P(X \leq x) = \int_0^x f(t) dt = \int_0^x \lambda e^{-\lambda t} \frac{(\lambda t)^{r-1}}{(r-1)!} dt$$

$$= 1 - \int_x^{\infty} \lambda e^{-\lambda t} \frac{(\lambda t)^{r-1}}{(r-1)!} dt$$

برای محاسبه انتگرال فوق، از تغییر متغیری به شکل $y = t - x$ استفاده می کنیم.

$$F(x) = 1 - \int_0^{\infty} \lambda^r e^{-\lambda(y+x)} \frac{(y+x)^{r-1}}{(r-1)!} dy \quad (35.3)$$

با استفاده از بسط دو جمله ای خواهیم داشت:

$$(y+x)^{r-1} = \sum_{k=0}^{r-1} \binom{r-1}{k} x^k y^{r-1-k} \quad (36.3)$$

بنابراین، رابطه (۳۵.۳) به شکل زیر درمی آید:

$$F(x) = 1 - e^{-\lambda x} \int_0^{\infty} \lambda^r e^{-\lambda y} \sum_{k=0}^{r-1} \frac{x^k y^{r-1-k}}{(r-1-k)! k!} dy \quad (37.3)$$

الف. عمر لامپ دارای توزیع نمایی است، و لامپ، نو است.

ب. عمر لامپ دارای توزیع نمایی است، و لامپ، قبلاً ۵ ساعت کار کرده است.

ج. عمر لامپ دارای توزیع یکنواخت (روی فاصله صفر تا ۱۰ ساعت است)، و لامپ نو، است.

د. عمر لامپ دارای توزیع یکنواخت (روی فاصله صفر تا ۱۰ ساعت است)، و لامپ قبلاً ۵ ساعت کار کرده است.

۳. تعداد تصادفات يك جاده بر اساس فرایند بواسون است. فرض می شود که به طور متوسط هر دو ساعت يك بار يك تصادف اتفاق می افتد. احتمال اینکه بین ساعت ۸ تا ۸:۲۰ حداقل سه تصادف اتفاق بیفتند، چقدر است؟ احتمال اینکه در ۲۴ ساعت تصادفی نباشد، چقدر است؟

۴. در تعمیر گاهی، دو ماشین الف و ب در حال تعمیر هستند. مدت زمان تعمیر هر دو ماشین، نمایی و دارای میانگین، به ترتیب ۲ ساعت و ۳ ساعت است. احتمال اینکه ماشین «ب» زودتر تعمیر شود، چقدر است؟

۵. دو نوع جزوه درسی برای تکثیر به چاپخانه فرستاده می شود. نوع الف که تعداد نسخه محدودی از آن لازم است، و نوع ب که تعداد زیادی نسخه از آن گرفته می شود. تعداد جزوه هایی که به چاپخانه می رسد، بر اساس فرایند بواسون با میانگین ۱۶ عدد از نوع الف و ۱۰ عدد از نوع ب در هر ساعت است. اگر الان ساعت ۱۰:۳۸ باشد و بدانیم که آخرین جزوه نوع الف در ساعت ۱۰:۲۵ و آخرین جزوه نوع ب در ساعت ۱۰:۱۸ به چاپخانه رسیده است،

الف. احتمال اینکه تا ساعت ۱۰:۴۰ سه جزوه به چاپخانه برسد، چقدر است؟

ب. احتمال اینکه تا ساعت ۱۰:۴۰ دو جزوه نوع الف و يك جزوه نوع ب برسد، چقدر است؟

ج. احتمال اینکه اولین جزوه ای که به چاپخانه می رسد از نوع الف باشد، چقدر است؟

د. آیا در فاصله بین آمدن دو جزوه فوق (یعنی در ساعت های ۱۰:۱۸ و ۱۰:۲۵) ممکن است سه جزوه دیگر هم به چاپخانه رسیده باشد؟ احتمال آن چقدر است؟

ه. اگر تا ساعت ۹ تعداد ۱۲ جزوه از نوع الف رسیده باشد، میانگین کل تعداد جزوه های رسیده به چاپخانه تا ساعت ۹ چقدر است؟ (فرض می کنیم وقت شروع کار سیستم ساعت ۷ بوده است).

۶. از جاده ای که عرض آن تقریباً معادل يك اتومبیل است، اتومبیلها طبق فرایند بواسون (بسا میانگین سه اتومبیل در هر دقیقه)، عبور می کنند. شخصی بدون توجه به اتومبیلها، عرض جاده را در ۱۰ ثانیه طی می کند. احتمال اینکه سالم از جاده بگذرد، چقدر است؟

۷. مسئله ۶ را مجدداً در نظر بگیرید. فرض کنید که مدت عبور این شخص متغیر تصادفی

با توزیع نمایی و میانگین ۱۰ ثانیه است. احتمال اینکه این شخص سالم از جاده بگذرد، چیست؟

۸. کامیونی دارای ۱۰ چرخ، دو چرخ روی محور جلو و هشت چرخ روی محور عقب است. فرض کنید مسافتی که طی می شود تا یکی از لاستیکها پنجر شود متغیری تصادفی با توزیع نمایی است. به طور متوسط لاستیک جلو کامیون ۱۰ هزار کیلومتر و لاستیک عقب ۸۰۰۰ کیلومتر را بدون پنجر شدن طی می کند.

الف. احتمال اینکه پس از طی m کیلومتر، هیچ کدام از لاستیکها پنجر نشود، چقدر است؟
ب. اگر اولین لاستیک در کیلومتر Y پنجر شود، تابع توزیع Y و همچنین $E(Y)$ را به دست آورید.

ج. تابع توزیع تعداد لاستیکهای پنجر شده تا کیلومتر ۵۰ هزار را محاسبه کنید.

۹. يك کارگاه تولیدی دارای سه ماشین صنعتی است. مشول هر ماشین پس از مدتی کار، جهت تنظیم مجدد و کنترل قطعات تولید شده، مدتی هم آن را خاموش می کند. مدت زمان روشن بودن و همچنین خاموشی ماشینها، متغیرهای تصادفی نمایی و مستقل هستند. میانگین مدت زمان روشن بودن ماشین اول را ۳۰ دقیقه و مدت زمان روشن بودن ماشینهای دوم و سوم را هر کدام ۲۰ دقیقه، میانگین مدت زمان خاموشی ماشین اول را ۱۵ دقیقه و مدت زمان خاموشی ماشینهای دوم و سوم را هر کدام ۱۰ دقیقه فرض می کنیم. يك لحظه مشخص را در نظر بگیرید و فرض کنید که ۳ دقیقه از روشن شدن ماشین اول، ۸ دقیقه از روشن شدن ماشین دوم و ۱۳ دقیقه از روشن شدن ماشین سوم گذشته است و هر سه ماشین هنوز روشن هستند.

الف. احتمال اینکه ماشین شماره ۱ بین ۸ دقیقه و ۱۲ دقیقه پس از لحظه مورد نظر خاموش شود، چقدر است؟

ب. احتمال اینکه یکی از ماشینها زودتر از همه، بین ۸ دقیقه و ۱۲ دقیقه پس از لحظه مورد نظر خاموش شود، چقدر است؟

ج. احتمال اینکه ماشین شماره يك زودتر از همه خاموش شود، چقدر است؟

د. احتمال اینکه ماشین شماره يك زودتر از همه خاموش شود و این خاموشی بین ۸ تا ۱۲ دقیقه پس از لحظه مورد نظر اتفاق بیفتد، چقدر است؟

۱۰. مثال ۳.۳ (سیستم صف و دو خدمت دهنده) را مجدداً در نظر بگیرید. احتمال اینکه مشتری جدیدی بعد از هر دو مشتری از سیستم خارج شود، چقدر است؟ احتمال اینکه مشتری جدید، قبل از یکی از دو مشتری قدیمی از سیستم خارج شود، چقدر است؟ احتمال اینکه مشتری جدید قبل از مشتری شماره ۱ خارج شود، چقدر است؟

۱۱. کارخانه ای که دارای ۲ ماشین مشابه تزریق پلاستیک است، در صدد بستن قراردادی برای تولید انبوه قطعه ای پلاستیکی است. مدت قرارداد طوری است که فقط دو هزار

→ احتمال اینکه در هر هفته دقیقاً يك مشتری مراجعه کرده باشد، چقدر است؟

۱۵. اگر $N(t)$ معرف فرايند پواسون باشد، $E[N(t) \cdot N(t+s)]$ را حساب کنید.

۱۶. بیمارانی که به يك بیمارستان مراجعه می کنند، با احتمال ۰۱ در احتیاج به بستری شدن دارند. اگر مراجعه آنها براساس فرايند پواسون با میانگین ۳ نفر در ساعت باشد، احتمال اینکه در شش ساعت اول ۱۵ بیمار بستری شوند، چقدر است؟

۱۷. سيستمی در ساعت ۸ صبح شروع به کار می کند. ورود مشتریها براساس فرايند پواسون است. فرض کنید تا ساعت ۱۱ صبح، جمعاً ۵ نفر وارد سيستم شده اند. احتمال اینکه بين ساعت ۹ تا ۱۵:۹ يك نفر وارد شده باشد، چقدر است؟ احتمال اینکه حداقل ۳ نفر وارد شده باشند، چقدر است؟

۱۸. متغیرهای تصادفی مستقل X_1, X_2, \dots, X_n ، را در نظر بگیرید. هر متغیر به احتمال P مقدار يك و به احتمال $(1-P)$ مقدار صفر را انتخاب می کند. متغیر تصادفی جدیدی به شرح زیر تعریف می کنیم.

$$S_N = X_1 + X_2 + \dots + X_N$$

ثابت کنید که متغیر تصادفی فوق دارای توزیع پواسون است، به فرض اینکه N نیز دارای توزیع پواسون با پارامتر λ باشد.

۱۹. تعداد تصادفات يك اتومبیل در سال براساس توزیع پواسون با میانگین m است. چنانچه عمر این اتومبیل دارای توزیع نرمال (با میانگین m) باشد، میانگین تعداد تصادفات را در مدت عمر این ماشین حساب کنید.

۲۰. به يك سيستم صف، مشتریها طبق فرايند پواسون وارد می شوند. اگر به طور متوسط ساعتی ۸ مشتری به سيستم مراجعه کنند، با چه احتمالی مشتری چهارم قبل از نیم ساعت اول وارد سيستم می شود؟

۲۱. دو نوع مشتری به فروشگاهي مراجعه می کنند. ورود هر دو مشتری براساس فرايند پواسون، به ترتیب دارای پارامترهای ۵ و ۱۵ نفر در ساعت است.

الف. احتمال اینکه اولین مشتری که وارد می شود از نوع ۱ باشد، چقدر است؟

ب. احتمال اینکه پنجمین مشتری نوع ۱ قبل از دومین مشتری نوع ۲ وارد شود، چقدر است؟

۲۲. مشتریهای يك سيستم طبق فرايند پواسون با آهنگ ۱۲ مشتری در ساعت وارد می شوند. اگر در ۱۵ ساعت اول ۱۰۰ مشتری وارد شده باشند، احتمال اینکه در چهار ساعت آخر ۵۰ نفر وارد شده باشند، چقدر است؟

۲۳. در يك اداره، کمیسیوني درخواستهاي مناقضيان را هر ماه يك بار بررسی می کند،

ساعتی برای تولید در اختیار است. هر ماشین تا موکمی که خراب نشده می تواند ۱۰ عدد قطعه مورد نظر را در ساعت تولید کند، ولی چنانچه ماشین خراب شود، باید نظر گرفتن زمان لازم برای تعمیرات، دیگر نمی توان از آن ماشین برای این تولید بخصوص استفاده کرد. مدت زمانی که ماشین بدون خراب شدن می تواند کار کند، طبق بر آورد، متغیری تصادفی با توزیع نمایی و با میانگین هزار ساعت است.

الف. احتمال اینکه بتوان ۲۰ هزار قطعه مورد نظر را تولید کرد، چقدر است؟

ب. احتمال اینکه بتوان حداقل ۳۰ هزار قطعه مورد نظر را تولید کرد، چقدر است؟

ج. به سوال بند ب مجدداً پاسخ دهید، مشروط بر اینکه محدودیت هزار ساعت وقت وجود نداشته باشد.

۱۲. ماشین که دارای ۵ موتور مشابه مستقل است، در صورتی کار می کند که حداقل سه موتور آن سالم باشد. اگر فرض کنیم که احتمال خراب شدن هر موتور دارای توزیع نمایی است، تابع چگالی کارکرد این ماشین را به دست آورید.

۱۳. دستگاهی دارای سه نوع لامپ مخصوص است که آنها را A و B و C می نامیم. هر سه لامپ نمایی و میانگین آنها به ترتیب ۲۰۰ و ۳۰۰ و ۴۰۰ ساعت است. هر لامپ که بسوزد، بلافاصله با يك لامپ نو، از نوع خودش، تعویض می شود.

الف. احتمال اینکه اولین لامپ نوع A بين ۶۰۰ تا ۱۲۰۰ ساعت کار کند، چیست؟

ب. احتمال اینکه اولین لامپ نوع A قبل از اولین لامپ نوع B بسوزد، چیست؟ احتمال اینکه اولین لامپی که می سوزد از نوع A باشد، چیست؟

ج. احتمال اینکه تعداد لامپهایی که در ۱۲۰۰ ساعت اول می سوزد بیش از سه عدد باشد، چیست؟ (مجموع هر سه نوع)

د. احتمال اینکه بعد از سوختن دومین لامپ نوع A ، اولین لامپ نوع B هنوز سالم باشد، چیست؟

۱۴. يك کارگاه مبل سازی را در نظر بگیرید که مراجعه مشتریها به آن بر اساس فرايند پواسون است. در این کارگاه، فقط يك گروه سازنده مبل وجود دارد.

الف. در کدام يك از دو حالت زیر می توان این کارگاه را يك سيستم صف از نوع $M/M/1$ فرض کرد؟ چرا؟

حالت ۱. کارگاه سفارش انواع مختلف مبل و ميز و صندلي را قبول می کند

حالت ۲. کارگاه تولید فقط يك نوع ميز مشخص را به صورت سری سازی قبول می کند
ب. فرض کنید مشتریهایی که مراجعه می کنند بر دو نوع اند، یعنی به احتمال ۷۰ درصد مشتری جدید و به احتمال ۳۰ درصد مشتری قدیمی هستند. احتمال اینکه در هفته اول دو مشتری جدید و يك مشتری قدیمی مراجعه کنند، چقدر است؟ احتمال اینکه بعد از هشتین مشتری جدید، يك مشتری قدیمی مراجعه کند، چقدر است؟

ج. اگر در طول سال دقیقاً ۲۶ مشتری مراجعه کرده باشند، احتمال اینکه در هفته دوم يك مشتری مراجعه کرده باشد، چقدر است؟

سطر اول ضمیمه ارسال شد

۴۱

این مقاضیان طبق فرایند پواسون با آهنگ λ مراجعه می کنند. برای اینکه مدت انتظار آنها کمتر شود، تصمیم گرفته شده است که این کمیسیون یک بار نیز در طول ماه جلسه تشکیل دهد. نشان دهید برای اینکه مدت زمان انتظار مقاضیان حداقل شود، بهترین تصمیم این است که جلسه اضافی این کمیسیون در وسط هر ماه تشکیل شود.

۲۳. هر یک قطعه حساس ماشینی طبق توزیع نمایی با پارامتر λ است. این قطعه را به دو دلیل عوض می کنند. با خراب شود و با عمرش به T برسد. میانگین مدت زمانی که طول می کشد تا ^{این قطعه} را عوض کنند، چقدر است؟

۲۴. چنانچه فاصله زمانی بین هر دو ورود متوالی مشتریها به سیستم، متغیر تصادفی نمایی با پارامتر λ مستقل از یکدیگر باشد، ثابت کنید که تعداد مشتریهایی که در فاصله صفر تا t وارد می شوند بر اساس فرایند پواسون با پارامتر λ است.

راهنمایی: از نتیجه مسئله شماره ۲ فصل اول و همچنین قضیه ۸.۳ استفاده کنید.

۲۵. در یک کارخانه، به طور متوسط هر چهار روز یک بار یک حادثه اتفاق می افتد. زمان بین دو حادثه متوالی نمایی فرض می شود. ۲۵ درصد این حوادث منجر به مجروح شدن افراد می گردد و بقیه آنها جزئی هستند.

الف. احتمال اینکه در هشت روز آینده چهار حادثه اتفاق بیفتد، چیست؟

ب. احتمال اینکه در هشت روز آینده هیچ حادثه منجر به مجروح شدن اتفاق نیفتد، چیست؟

ج. احتمال اینکه اولین حادثه ای که اتفاق می افتد جزئی باشد، چیست؟ چرا؟

د. احتمال اینکه در یک روز حداقل یک حادثه جزئی اتفاق بیفتد. ولسی حادثه منجر به مجروح شدن اتفاق نیفتد، چیست؟

ه. خسارت روزانه ناشی از n حادثه، معادل $10000 + 2000n$ برآورد می شود (چنانچه حادثه ای اتفاق بیفتد، طبیعتاً خسارتی هم وارد خواهد شد). میانگین خسارت روزانه ناشی از حوادث را تعیین کنید.

و. در بیست روز گذشته دو حادثه اتفاق افتاده است. احتمال اینکه هر دو حادثه در یکی از روزهای اول یا دوم اتفاق افتاده باشد، چیست؟ احتمال اینکه یکی از آنها در روز اول و دیگری در روز دوم اتفاق افتاده باشد، چیست؟

۲۶. ماشینهایی که دارای دو موتور هستند، برای تعمیر به تعمیرگاهی فرستاده می شوند. مدت زمان تعمیر هر موتور (و نه هر ماشین) دارای توزیع نمایی با میانگین ۱۰ دقیقه است. احتمال اینکه فقط یک موتور هر ماشین خراب باشد، ۵۰ درصد و احتمال اینکه هر دو موتور خراب باشند، نیز برابر با ۵۰ درصد است. میانگین و واریانس مدت زمان تعمیر هر ماشین را به دست آورید.

۲۷. مسافری در لحظه t به ایستگاه اتوبوس می رسد. اتوبوسها طبق فرایند پواسون با پارامتر λ وارد ایستگاه می شوند. زمان انتظار این مسافر را W می نامیم. تابع توزیع و

میانگین W را می خواهیم تعیین کنیم. مشخص کنید که کدام یک از جوابهای زیر صحیح است (و یا احتمالاً هیچ کدام صحیح نیست).

$$\text{الف. طبق خاصیت پواسون، } E(W) = \frac{1}{\lambda}$$

ب. ورود مسافر در فاصله بین دو ورود اتوبوسهای متوالی کاملاً تصادفی بوده است لذا زمان ورود او را طبق توزیع یکنواخت در نظر می گیریم که میانگین آن نصف زمان بین دو ورود متوالی اتوبوسهاست؛ پس،

$$E(W) = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{\lambda}$$

۲۸. یک مدل $M/M/1$ ، که در آن آهنگ ورود مشتریها λ و آهنگ خدمت دهی μ است، را در نظر بگیرید. در یک لحظه مشخص سیستم خالی است. مدت زمانی که از این لحظه به بعد طول می کشد تا اولین مشتری خارج شود را E فرض می کنیم. نشان دهید که

$$P(E > t) = \frac{\mu e^{-\lambda t} - \lambda e^{-\mu t}}{\mu - \lambda}$$

۲۹. در یک جاده، اتومبیلها طبق فرایند پواسون عبور می کنند (با پارامتر λ). شخصی می خواهد عرض این جاده را طی کند. مدت زمان عبور او ثابت و برابر با T است. بنابراین، موفقی می تواند این کار را انجام دهد که زمان بین عبور دو اتومبیل متوالی از T کمتر نباشد. N را تعداد اتومبیلهایی در نظر بگیرید که از جلو این شخص عبور می کنند تا فرصت عبور برای او پیدا شود. تابع توزیع N چیست؟ میانگین مدت زمان انتظار این شخص چیست؟

۳۰. سفر یک سفینه فضایی به زمان T نیاز دارد. اجسام موجود در فضا ممکن است با این سفینه تصادف کنند و آن را از بین ببرند. این اجسام طبق فرایند پواسون (λ) جلو سفینه ظاهر می شوند. اگر چنین جسمی در مسیر سفینه قرار گیرد، با احتمال P_1 تصادف می کند و با احتمال $1 - P_1$ از کنار آن می گذرد. سفینه مورد نظر برای دفاع از خود، دارای موشکهایی است که بعضی مشاهده چنین اجسامی به طرف آنها شلیک می شوند. هر موشک با احتمال P_2 جسم مقابل را از بین می برد. اگر سفینه دارای دو موشک باشد، احتمال اینکه سفرش را با موفقیت به پایان برساند، چیست؟

۳۱. یک گروه شکارچی را برای به دام انداختن یک جفت حیوان اعزام کرده اند. هر حیوانی که به دام می افتد، با احتمال P نر و با احتمال $(1 - P)$ ماده است. اگر N معرف تعداد حیواناتی باشد که به دام می افتند تا یک جفت به دست آید، $E(N)$ را محاسبه کنید. فرض کنید تعداد حیواناتی که به دام می افتند، طبق فرایند پواسون و T مدت زمانی است که

برای این کار تعیین شده است. احتمال اینکه ایسن گروه بتواند در ایسن مدت يك جفت به دست آورد، چیست؟

اکنون فرض کنید که قبل از زمان T ، ماموریت این گروه به پایان رسیده است. میانگین مدت زمانی که مصرف کرده اند، چیست؟

۴۳. مثلاً ۲۳ فصل دوم را با استفاده از مفهوم خاصیت بدون حافظه بودن توزیع نمایی مجدداً حل کنید.

۴۴. با استفاده از تابع مولد گشتاور نشان دهید که در توزیع ارلانگی اگر r به سمت بینهایت میل کند، تابع چگالی آن مقدار ثابتی خواهد شد.

۴

زنجیره‌های مارکوف

چون بسیاری از سیستم‌های دینامیک بر اساس فرایند مارکوف ساخته شده‌اند، لذا در این فصل ابتدا به بررسی احتمالی مفهوم این فرایند و سپس با تفصیل بیشتر به بحث در مورد حالت‌های خاص آن سه نام زنجیره‌های مارکوف و زنجیره‌های مارکوف نا زمان پیوسته می‌پردازیم.

۱.۴ فرایند مارکوف

برای روشن شدن مفهوم کلی فرایند مارکوف، می‌توان گفت که اگر زمان را در این فرایند به سه دوره «گذشته»، «حال» و «آینده» تقسیم کنم، «آینده» این فرایند بستگی به مسیری که در «گذشته» طی کرده است، ندارد و تنها به موقعیت آن در زمان «حال» وابسته است. مثلاً، فرایند بواسون نوعی فرایند مارکوف است، زیرا در آن تعداد پیشامدهایی که از يك لحظه معین به بعد اتفاق می‌افتد، مستقل از پیشامدهایی است که قبل از آن افتاده است. به عبارت دیگر، چنانچه وضعیت فرایند در لحظاتی مانند t_1, t_2, \dots, t_n مشخص باشد، می‌توان گفت که برای پیش‌بینی حرکت آینده این فرایند، تنها آخرین اطلاعات، یعنی وضعیت فرایند در لحظه t_n کافی است.

خاصیت مارکوفی يك فرایند را می توان به زبان ریاضی نیز نشان داد. مجموعه ای از متغیرهای تصادفی $\{X(t), t \geq 0\}$ را در نظر بگیرید. اگر $X(t)$ طبق فرایند مارکوف عمل کند، به ازای تمام مقادیر x_1, x_2, \dots, x_n و رابطه زیر برقرار است.

$$P[X(t_{n+1}) \leq x | X(t_n) = x_n, \dots, X(t_r) = x_r, X(t_1) = x_1] = P[X(t_{n+1}) \leq x | X(t_n) = x_n] \quad (۱.۴)$$

فرایندهای مارکوف را، به طور کلی، بر حسب دو عامل طبقه بندی می کنند: الف. پارامتر t ، که می تواند پیوسته یا گسسته باشد. گسسته بودن t را می توان چنین تفسیر کرد که رفتار سیستم تنها در مقاطع مشخصی از زمان مطالعه می شود. در صورتی که t گسسته باشد، $X(t)$ با متغیرهای تصادفی به شکل X_1, X_2, \dots, X_n جایگزین می شود. ب. مجموعه مقادیری را که $X(t)$ می تواند انتخاب کند، بر حسب تعریف، حالت سیستم می نامند. حالت سیستم نیز می تواند گسسته یا پیوسته باشد.

۲.۴ زنجیره های مارکوف

زنجیره های مارکوف حالت خاصی از فرایند مارکوف است، که در آن هم پارامتر t هم حالت سیستم، فقط مقادیر گسسته را انتخاب می کند. بر این اساس، يك رشته متغیرهای تصادفی X_1, X_2, \dots, X_n را زنجیره مارکوف می نامند، اگر به ازای تمام مقادیر n و تمام حالت های i و j رابطه زیر برقرار باشد.

$$P[X_{n+1} = j | X_n = i, X_{n-1} = i_{n-1}, X_{n-2} = i_{n-2}, \dots, X_1 = i_1] = P[X_{n+1} = j | X_n = i] \quad (۲.۴)$$

در اینجا به n ، مرحله نیز گفته می شود.

مثال ۱.۳ نقطه ای فیزیکی را در نظر بگیرید که روی خطی مستقیم حرکت می کند. در هر حرکت، این نقطه به احتمال P به اندازه يك میلی متر به جلو و به احتمال $1-P$ به همین اندازه به عقب می رود. اگر $X(t)$ ، یعنی حالت سیستم را موقعیت این نقطه روی خط در نظر بگیریم، $X(t)$ يك زنجیره مارکوف تشکیل می دهد؛ زیرا موقعیت نقطه در حرکتهای بعدی، تنها به وضعیت فعلی آن بستگی دارد و مستقل از مسیری است که در گذشته طی کرده است (این فرایند را قدم زدن تصادفی نیز می گویند).

احتمال تغییر حالت سیستم از i به j ، یا به عبارت دیگر احتمال حرکت نقطه روی خط به شرح زیر است:

$$P[X_{n+1} = i+1 | X_n = i] = P$$

$$P[X_{n+1} = i-1 | X_n = i] = 1-P$$

$$P[X_{n+1} = j | X_n = i] = 0 \quad \text{اگر } j \neq i+1 \text{ یا } j \neq i-1 \text{ باشد،}$$

زنجیره های مارکوف همگن، حالت خاصی از زنجیره مارکوف است که در آن احتمال گذار سیستم از هر حالت به حالت دیگر مستقل از مرحله آن (n) باشد. به بیان ریاضی، زنجیره مارکوف را در صورتی همگن می نامیم که به ازای تمام مقادیر i و j و n رابطه زیر برقرار باشد.

$$P[X_{n+1} = j | X_n = i] = P[X_1 = j | X_0 = i] = P_{ij} \quad (۳.۲)$$

بنابراین، در يك زنجیره مارکوف همگن، P_{ij} معرف احتمال تغییر حالت سیستم از i به j است. از این به بعد، فرض می کنیم که زنجیره های مارکوف مورد بررسی، همگن هستند. زنجیره مارکوف مثال ۱.۴ از نوع همگن است، زیرا احتمال حرکت نقطه به جلو یا عقب بستگی به تعداد حرکتهای انجام شده تا آن لحظه ندارد.

ماتریس گذار

ماتریس گذار، ماتریسی است که عنصر تشکیل دهنده آن در سطر i و ستون j ، مقدار P_{ij} (احتمال تغییر حالت سیستم از i به j) است. اگر فرض کنیم که تعداد حالت های سیستم M است، ماتریس گذار آن به شکل زیر درمی آید.

$$P = \begin{bmatrix} P_{11} & P_{12} & \dots & \dots & P_{1M} \\ P_{21} & P_{22} & \dots & \dots & P_{2M} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ P_{M1} & P_{M2} & \dots & \dots & P_{MM} \end{bmatrix} \quad (۴.۴)$$

بدیهی است که تمام عناصر این ماتریس غیرمنفی است. مجموع عناصر هر سطر برابر با يك است (مجموع عناصر يك ستون لزوماً يك نیست). با توجه به نامتناهی بودن تعداد حالت های سیستم، ابعاد ماتریس نیز می تواند نامتناهی باشد.

در مثال ۱.۴، حالت سیستم می تواند بین هر عدد صحیح، از منهای بینهایت تا به اضافه بینهایت تغییر کند. به همین ترتیب ماتریس گذار نیز دارای ابعاد نامتناهی خواهد بود.

$$P = \begin{bmatrix} \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & q & 0 & p & \dots \\ \dots & \dots & q & 0 & p \\ \dots & \dots & \dots & q & 0 & p \\ \dots & \dots & \dots & \dots & q & 0 & p & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \end{bmatrix} \quad (5.2)$$

در ماتریس فوق $q = 1 - p$ و در سایر محله‌ها مقدار احتمال صفر است. به‌طور کلی، هر ماتریس مربع که تمام عناصر آن غیر منفی و مجموع عناصر هر سطر آن برابر با یک باشد را ماتریس مارکوف می‌نامند. مثال ۲.۴ فرض کنید که درآمد شخصی در روز Y باشد. Y متغیری تصادفی است که فقط اعداد صحیح غیر منفی را انتخاب می‌کند و $P\{Y=i\} = a_i$ است. بدیهی است که $\sum_{i=0}^{\infty} a_i = 1, a_i \geq 0$. چنانچه X_n معرف مجموع درآمد آن شخص در n روز اول باشد X_n یک زنجیره مارکوف است، زیرا با دانستن درآمد آن شخص در n روز اول می‌توان تابع توزیع مجموع درآمد $(n+1)$ روز اول را محاسبه کرد. ماتریس گذار این زنجیره مارکوف به‌شرح زیر است

$$P = \begin{bmatrix} a_0 & a_1 & a_2 & a_3 & \dots \\ 0 & a_0 & a_1 & a_2 & \dots \\ 0 & 0 & a_0 & a_1 & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{bmatrix}$$

گذار m مرحله‌ای

با استفاده از ماتریس گذار، رابطه بین حالت‌های سیستم در دو مرحله متوالی مشخص می‌شود. به‌عبارت دیگر، با دانستن حالت هر مرحله، می‌توان تابع توزیع حالت سیستم را در مرحله بعد تعیین کرد. در این قسمت می‌خواهیم تعیین کنیم که چه رابطه‌ای بین حالت سیستم در یک مرحله و حالت آن در m مرحله بعد موجود است. به‌عبارت دیگر، سؤالی که

مطرح می‌شود این است که اگر در مرحله‌ای، حالت سیستم i باشد (یعنی $X_n = i$)، احتمال اینکه پس از m مرحله، حالت سیستم به j برسد (یعنی $X_{n+m} = j$)، چقدر است؟ بدیهی است ما داشتن ماتریس گذار، می‌توان تابع توزیع X_{n+1} را به‌دست آورد. ما دانستن حالت مرحله $n+1$ ، تابع توزیع X_{n+2} و به همین ترتیب X_{n+3}, \dots, X_{n+m} را به‌دست می‌آید. لیکن، هدف این است که بتوان رابطه مستقیم بین X_n و X_{n+m} را مستقماً تعیین کرد. برای این منظور ابتدا فراداد زیر را تعریف می‌کنیم.

تعریف الف. احتمال گذار حالت سیستم از i به j در m مرحله است، یعنی،

$$P_{ij}^{(m)} = P\{X_{n+m} = j | X_n = i\} \quad (6.2)$$

ب. ماتریس گذار m مرحله‌ای ماتریسی است که اجزای آن $P_{ij}^{(m)}$ باشد، یعنی،

$$P^{(m)} = \begin{bmatrix} P_{11}^{(m)} & \dots & P_{1M}^{(m)} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ P_{N1}^{(m)} & \dots & P_{NM}^{(m)} \end{bmatrix} \quad (7.2)$$

بنابراین برای تعیین رابطه بین حالت‌های سیستم در m مرحله، شناخت $P^{(m)}$ ضروری است. برای تعیین قضیه زیر را می‌توان به‌کار گرفت.

قضیه ۱۰.۴ الف. به ازای تمام حالت‌های i و j و برای هر K و K' رابطه زیر برقرار است

$$P_{ij}^{(K+K')} = \sum_{i'} P_{ii'}^{(K)} P_{i'j}^{(K')} \quad (8.2)$$

ب.

$$P^{(n)} = P \cdot P \cdot \dots \cdot P = P^n \quad (9.2)$$

رابطه (۸.۲) که به رابطه C-K معروف است، بیان‌کننده این حقیقت است

$$P^{(2)} = P \cdot P = \begin{bmatrix} 0.0625 & 0.3125 & 0.0625 \\ 0.3125 & 0.5 & 0.1875 \\ 0.1875 & 0.5625 & 0.25 \end{bmatrix}$$

بنابراین،

$$P_{11}^{(2)} = 0.0625$$

$$P_{12}^{(2)} = 0.3125$$

مقادیر فوق را می‌توان مستقیماً، یا با استفاده از رابطه (۸.۴) نیز به دست آورد. مثلاً

$$P_{11}^{(2)} = P_{11}P_{11} + P_{12}P_{21} + P_{13}P_{31} = 0.0625$$

که در واقع این عبارت حاصل ضرب سطر اول در ستون سوم ماتریس گذار است.

محاسبه تابع توزیع حالت سیستم در هر مرحله

ممکن است در مواردی تعیین تابع توزیع سیستم در مرحله n مدنظر باشد. به عبارت دیگر، ممکن است هدف محاسبه $P(X_n = j)$ به ازای حالت‌های مختلف j و مراحل n باشد. این احتمال را گاهی به صورت $\pi_j^{(n)}$ نشان می‌دهند. چنانچه تابع توزیع حالت سیستم در مرحله شروع، یعنی $P(X_0 = i)$ ، به ازای تمام حالتها مشخص باشد، با استفاده از مفهوم احتمال شرطی و ماتریس گذار خواهیم داشت:

$$\pi_j^{(n)} = P(X_n = j) = \sum_i P(X_n = j | X_0 = i) \times P(X_0 = i) \sum_{i_1} P_{i_1 i}^{(n)} \cdot \pi_i^{(0)} \quad (12.4)$$



یا

$$\pi_j^{(n)} = \pi_i^{(0)} \times P_{ij}^{(n)} \quad (13.4)$$

$\pi_i^{(0)}$ و $\pi_j^{(n)}$ بردارهایی هستند که عناصر تشکیل دهنده آنها $\pi_i^{(0)}$ و $\pi_j^{(n)}$ است.

محاسبه احتمال حالت سیستم در چند مرحله مختلف

با دانستن حالت فعلی سیستم و ماتریس گذار می‌توانیم تابع توزیع حالت سیستم را در یک یا چند مرحله بعد به دست آوریم؛ اما، ممکن است مسیر مشخصی از حرکت آینده سیستم مدنظر باشد. مثلاً، محاسبه زیر را در نظر بگیرید:

$$P[X_3 = j, X_2 = k | X_0 = i] = P[X_2 = k | X_1 = j, X_0 = i] P[X_1 = j | X_0 = i] = P_{jk} \cdot P_{ij}$$

که احتمال تغییر حالت سیستم از i به j در $(k + k')$ مرحله، برابر با مجموع تغییر حالت‌های سیستم از i به هر حالت دیگر سیستم، مثلاً s در k مرحله و سپس از s به j در k' مرحله است.

اثبات: با استفاده از معادلات شرطی نتایج زیر به دست می‌آید.

$$P_{ij}^{(k+k')} = P[X_{k+k'} = j | X_0 = i] = \quad (10.4)$$

$$\sum_{s=1}^n P[X_{k+k'} = j | X_k = s, X_0 = i] \times P[X_k = s | X_0 = i] = \sum_{s=1}^n P_{ij}^{(k')} P_{is}^{(k)}$$

رابطه (۱۰.۴) را به صورت ماتریس نیز می‌توان نوشت

$$P^{(k+k')} = P^{(k)} \cdot P^{(k')} \quad (11.4)$$

چون رابطه (۱۱.۴) به ازای تمام مقادیر k و k' صادق است، لذا

$$P^{(n)} = P \cdot P^{(n-1)}$$

از طرف دیگر

$$P^{(n-1)} = P \cdot P^{(n-2)}$$

و به همین ترتیب

$$P^{(2)} = P \cdot P$$

در نتیجه

$$P^{(n)} = P \cdot P \dots P = P^n$$

مثال ۳.۴ زنجیره مارکوفی را در نظر بگیرید که ماتریس گذار آن به شرح زیر باشد (حالت‌های سیستم را ۱ و ۲ و ۳ فرض کنید)

$$P = \begin{bmatrix} 0.75 & 0.25 & 0 \\ 0.25 & 0.5 & 0.25 \\ 0 & 0.75 & 0.25 \end{bmatrix}$$

مقادیر زیر را به دست آورید:

$P_{11}^{(2)}$ (احتمال اینکه سیستم از حالت ۱ شروع و پس از دو مرحله به ۳ برسد) و همچنین $P_{31}^{(2)}$ حل:

اطلاعی نداریم. بنابراین، با استفاده از احتمالات شرطی داریم:

$$A_2 = \sum_{i=1}^3 P(X_1 = 1, X_2 = 2, X_3 = 2 | X_0 = i) P(X_0 = i)$$

$$= \frac{1}{3} \left(\frac{2}{62} + \frac{1}{2} \cdot \frac{2}{4} \cdot \frac{2}{2} + \frac{2}{2} \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{2}{2} \right) = \frac{6}{64}$$

۳.۴ طبقه بندی حالتیهای سیستم در یک زنجیره مارکوف

در این بخش به طبقه بندی حالتیهای سیستم و معرفی چند واژه مربوط به آن می پردازیم. هدف از این طبقه بندی، به کارگیری آن برای بررسی احتمالات حدی در زنجیره مارکوف است.

تعریف: حالت i ، **مخالف** از دسترس پذیر است اگر پس از مدتی وجود داشته باشد که اصولاً سیستم بتواند از i به j انتقال پیدا کند. چنین گذاری ممکن است در یک مرحله انجام شود، ولی به هر حال امکان پذیر است. به زبان ریاضی، i به j دسترس پذیر است، **توان** حداقل یک مقدار n پیدا کرد که به ازای آن $P_{ij}^{(n)} > 0$ باشد. اگر سیستم از i به j دسترس پذیر داشته باشد، آنرا به صورت $i \rightarrow j$ نشان می دهند.

تعریف: دو حالت i و j **مهم مرتبط** هستند، اگر $i \rightarrow j$ و $j \rightarrow i$ به عبارات دیگر، اگر هر دو حالت به هم دسترس داشته باشند. بدین معنی است که چون $P_{ij}^{(n)} > 0$ ، هر حالت i با خودش هم مرتبط است.

مثال ۳.۴: زنجیره مارکوف $\{X_n\}$ را در زیر مشاهده کنید. (حالتیهای سیستم ۱، ۲ و ۳ می نامیم).

$$P = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

حالت ۱ به ۲ و ۲ به ۱ دسترس پذیر است، زیرا $P_{12} = 1$ و $P_{21} = 1$ است. یعنی $1 \leftrightarrow 2$. حالت ۱ به ۳ نیز دسترس پذیر است، زیرا از ۱ می توان به ۲ و از ۲ به ۳ گذر کرد. پس $1 \rightarrow 3$ است. به عبارات دیگر $1 \rightarrow 2 \rightarrow 3$ و طبق تعریف کلی $P_{13}^{(2)} > 0$ ، $P_{13}^{(2)} > 0$ به معنی ترتیب، می توان نشان داد که همه حالتیهای مهم مرتبط هستند.

مثال ۳.۴: زنجیره مارکوفی با ماتریس گذاری به شرح زیر را در نظر بگیرید. (حالتیهای سیستم را ۱ و ۲ و ۳ و ۴ می نامیم).

مانند این، احتمال فوق برابر است با حاصل ضرب مسیر حالت سیستم از t به $t+1$ و سپس $t+1$ به $t+2$ و همین ترتیب. احتمال حرکت در چند حالت مشخص و در مراحل مختلف از t می توان محاسبه کرد، یعنی

(۱۲.۲) $P(X_n = q, X_{n-1} = k, \dots, X_1 = j | X_0 = i) = P_{ij} \dots P_{pq}$

مثال ۳.۴: زنجیره مارکوف مثال ۳.۴ را در نظر بگیرید. به فرض اینکه در ابتدا سیستم بتواند حالتیهای ۱ و ۲ و ۳ را با احتمالات مساوی انتخاب کند، مقادیر احتمالات زیر را محاسبه کنید.

- $A_1 = P(X_2 = 2 | X_0 = 1)$
- $A_2 = P(X_2 = 2)$
- $A_3 = P(X_2 = 2, X_1 = 3, X_0 = 1)$
- $A_4 = P(X_2 = 2, X_1 = 3, X_0 = 2)$

حل: جمله اول معرف احتمال تغییر حالت سیستم از ۱ به ۲ در سه مرحله است. به عبارت دیگر

$$A_1 = P_{12}^{(3)} = \frac{22}{64}$$

جمله دوم معرف احتمال بودن سیستم در حالت ۲ است، درحالی که از موقعیت آن در شروع مراحل اطلاعی نداریم. به عبارت دیگر، حالت سیستم در مرحله صفر می تواند هر کدام از سه حالت ۱ و ۲ و ۳ باشد. با استفاده از احتمال شرطی،

$$A_2 = \sum_{i=1}^3 P(X_2 = 2 | X_0 = i) P(X_0 = i) = \frac{1}{3} (P_{12}^{(2)} + P_{22}^{(2)} + P_{32}^{(2)})$$

$$= \frac{1}{3} \left(\frac{22}{64} + \frac{20}{64} + \frac{32}{64} \right) = \frac{74}{96}$$

جمله سوم معرف احتمال تغییر حالت سیستم از ۱ به ۲ و سپس از ۲ به ۳ و پس از آن از ۳ به ۲ است. لذا

$$A_3 = P_{12} P_{23} P_{32} = (0.25)(0.25)(0.75) = \frac{3}{64}$$

جمله چهارم شبیه جمله سوم است. با این تفاوت که از موقعیت سیستم در شروع مراحل

$$P = \begin{bmatrix} 0.05 & 0.05 & 0 & 0 \\ 0.03 & 0.07 & 0 & 0 \\ 0.02 & 0.02 & 0.03 & 0.03 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

حالت ۱ و ۲ با هم مرتبط هستند، از حالت ۳ می توان به تمام حالتها گذر کرد، ولی از سایر حالتها نمی توان به حالت ۳ دسترسی پیدا کرد، یعنی $3 \rightarrow 2$ و $3 \rightarrow 1$. از حالت ۲ نیز به هیچ حالت دیگری (غیر از خودش) نمی توان دسترسی یافت. تعریف الف. مجموعه تمام حالتهایی که با هم در ارتباط باشند را يك کلاس می نامند.

ب. سیستمی که فقط دارای يك کلاس باشد، یعنی تمام حالتهای آن با هم مرتبط باشند، را سیستم یکپارچه می نامند.

ج. مجموعه ای از حالتها را بسته می نامند، اگر امکان دسترسی از هیچ کدام از حالتهای این مجموعه به هیچ کدام از حالتهای خارج از آن وجود نداشته باشد، یعنی $P_{ij} = 0$ (به ازای تمام حالتهای i داخل مجموعه و j خارج از مجموعه) برابر با صفر باشد. در اگر حالتی مانند i به تنهایی مجموعه ای بسته را تشکیل دهد، به آن حالت جاذب می گویند، که در این صورت $p_{ii} = 1$ است.

طبق تعاریف فوق، زنجیره مارکوف مثال ۵.۴ فقط دارای يك کلاس است و در نتیجه يك سیستم یکپارچه است، در حالی که زنجیره مارکوف مثال ۶.۲ دارای سه کلاس یعنی $\{1, 2\}$ و $\{3\}$ و $\{4\}$ است. صفاً در مثال ۶.۴ حالت ۳ يك حالت جاذب است.

همان طور که مشاهده می شود، سیستم یکپارچه مجموعه بسته ای است که هیچ کدام از زیرمجموعه های آن نمی تواند مجموعه بسته باشد.

قضیه ۲۰.۴ اگر $i \rightarrow j$ و $j \rightarrow k$ پس $i \rightarrow k$

اثبات: چون $i \rightarrow j$ ، بنابراین می توان دو عدد مانند n و n' را پیدا کرد که

$$P_{ij}^{(n')} > 0, P_{jk}^{(n)} > 0 \tag{15.2}$$

به همین ترتیب، چون $j \rightarrow k$ ، دو عدد m و m' وجود دارد که

$$P_{jk}^{(m)} > 0, P_{ii}^{(m')} > 0 \tag{16.2}$$

بنابراین

$$P_{ik}^{(n+m+m')} = \sum_{r=0}^{\infty} P_{ij}^{(n')} \cdot P_{jk}^{(m)} \geq P_{ij}^{(n')} \cdot P_{jk}^{(m)} > 0 \tag{17.2}$$

در نتیجه $k \leftarrow i$. با همین روش می توان نشان داد که $i \leftarrow k$.

مثال ۵.۴ را مجدداً در نظر بگیرید. چون $1 \leftrightarrow 2$ و $2 \leftrightarrow 3$ ، لذا طبق قضیه فوق حالت های ۱ و ۲ نیز با هم مرتبط هستند.

تعریف. فرض کنید که حالت سیستم در يك مرحله i باشد. احتمال اینکه در مراحل بعدی سیستم به i برگردد را با f_i نشان می دهیم. حالت i را برگشت پذیر می نامیم اگر $f_i = 1$ باشد. به همین ترتیب، اگر $f_i < 1$ باشد، حالت i گذرا نامیده می شود.

به این ترتیب، اگر سیستم به حالت برگشت پذیری مانند i برسد، در یکی از مراحل بعدی به طور حتم به این حالت برمی گردد. لیکن، چنانچه از يك حالت گذرا شروع کند، لزوماً به آن حالت بر نمی گردد، اگر چه امکان رسیدن به آن حالت هم برایش وجود دارد.

مثال ۶.۴ را در نظر بگیرید. حالت ۳ گذراست، زیرا اگر سیستم از این حالت به هر حالت دیگر برود، امکان بازگشت آن وجود ندارد. در این مثال، $f_1 = 1, f_2 = 1, f_3 = 0.03$ و $f_4 = 1$ است. در نتیجه حالت ۳ گذرا و حالت های ۱ و ۲ و ۴ برگشت پذیر هستند. برای نمونه مقدار f_1 را محاسبه می کنیم.

$$[شروع سیستم از ۱ و برگشت مجدد آن به ۱ در یکی از مراحل بعد] f_1 = P$$

$$[شروع سیستم از ۱ و هرگز برنگشتن آن به ۱] 1 - P$$

اما اینکه سیستم از ۱ شروع کند و هرگز به ۱ برنگردد به معنای آن است که از ۱ به حالت ۲ برود و از این مرحله به بعد فقط در حالت ۲ بماند. احتمال این کار برابر است با

$$\lim_{n \rightarrow \infty} (0.05)(0.07)^n = 0$$

پس $f_1 = 1$ است.

میانگین تعداد دفعات برگشت به يك حالت

بر اساس این تعریف، اگر حالت i برگشت پذیر باشد و سیستم وارد این حالت شود، حتماً در آینده (نزدیک یا دور) سیستم مجدداً به i برمی گردد. به همین ترتیب، فرایند مجدداً از i شروع می شود و باز طبق این تعریف، به همین حالت برمی گردد. در نتیجه، با تکرار این کار می توان گفت که تعداد دفعاتی که سیستم وارد حالت i می شود، نامتناهی است.

اما اگر حالت i گذرا باشد و سیستم از این حالت شروع کند، به احتمال f_i مجدداً به i برمی گردد و به احتمال $(1 - f_i)$ هرگز باز نمی گردد. به همین ترتیب، احتمال اینکه سیستم از i شروع کند، پس از مدتی به i برگردد و از آن پس هرگز به این حالت مراجعه نکند، عبارت از $(1 - f_i)^n$ است. در حالت کلی، احتمال اینکه سیستم دقیقاً n مرتبه به i برگردد و پس از آن هرگز برنگردد برابر $f_i^n (1 - f_i)$ است. همان طور که مشاهده می شود،

$$\frac{f_i}{1-f_i}$$

مقدار این احتمال دارای توزیع هندسی است، که میانگین آن $f_i / (1-f_i)$ خواهد بود. در نتیجه، میانگین تعداد دفعاتی که سیستم به i برمی گردد عددی متناهی است.

برای اثبات قضیه زیر، از خاصیت فوق در مورد حالت‌های برگشت پذیر و گذرا، منظور محاسبه تعداد دفعاتی که سیستم به آنها برمی گردد، استفاده می شود.

قضیه ۳.۴ در یک زنجیره مارکوف، چنانچه در مورد حالتی از سیستم، مثلاً i ، مقدار $\sum_{n=1}^{\infty} p_{ii}^{(n)}$ نامتناهی باشد، آن حالت برگشت پذیر، و اگر عددی متناهی باشد، آن حالت گذراست.

اثبات: احتمال اینکه سیستم از i شروع کند و مجدداً در مرحله n به حالت i برسد، برابر با $p_{ii}^{(n)}$ است. در این مرحله، تعداد دفعاتی که سیستم به i می رسد یا صفر یا یک است. بنابراین، میانگین تعداد دفعات مراجعه سیستم به حالت i در مرحله n برابر با $p_{ii}^{(n)}$ است. بدین ترتیب، $\sum_{n=1}^{\infty} p_{ii}^{(n)}$ معرف میانگین تعداد دفعاتی است که سیستم در دراز مدت به i برمی گردد. بر اساس آنچه که قبلاً گفته شد، برای حالت i در صورتی که برگشت پذیر باشد، این مقدار نامتناهی و برای حالت گذرا عددی متناهی است.

در مثال ۳.۲ می توان با استفاده از قضیه فوق برگشت پذیر بودن حالت‌های سیستم را بررسی کرد.

در مورد حالت ۳

$$P_{33} = 0.3$$

$$P_{33}^{(2)} = P_{31}P_{13} + P_{32}P_{23} + P_{33}P_{33} + P_{34}P_{43} = 0.09$$

$$P_{33}^{(3)} = (0.3)^3$$

.

.

.

$$\sum_{n=1}^{\infty} P_{33}^{(n)} = \frac{0.3}{1-0.3} = \frac{3}{7}$$

در نتیجه حالت ۳ گذراست. به همین ترتیب، می توان نشان داد که سایر حالت‌ها برگشت پذیر هستند.

قضیه ۴.۲ در یک زنجیره مارکوف با تعداد متناهی حالتها، تمام حالت‌های آن نمی تواند گذرا باشد.

اثبات: فرض کنید که تعداد حالات این زنجیره متناهی و برابر با M و همگی گذرا

باشد. یکی از حالتها، مثلاً ۱، را در نظر بگیرید. بعد از مدتی متناهی، فرضاً t_1 ، سیستم دیگر هرگز به ۱ بر نمی گردد. به همین ترتیب، بعد از مدتی، مثلاً t_2 ، سیستم نمی تواند به حالت ۲ برسد. سایرین، بعد از گذشت مدت زمان معینی، سیستم به هیچ کدام از حالتها بر نمی گردد، که این امکان پذیر نیست. پس تعدادی از حالت‌های سیستم اجباراً باید برگشت پذیر باشد.

قضیه ۵.۴ اگر i و j برگشت پذیر باشند، i نیز برگشت پذیر خواهد بود.

اثبات: چون i و j با هم مرتبط هستند، پس دو عدد صحیح مثلاً m و m' می توان یافت که رابطه های زیر در مورد آنها برقرار باشد.

$$P_{ii}^{(m)} > 0, P_{jj}^{(m')} > 0 \quad (18.2)$$

بنابراین، با استفاده از معادله $C - K = C$ ، رابطه زیر به ازای تمام مقادیر m و m' صادق است.

$$P_{ij}^{(m+m')} = P_{jj}^{(m')} P_{ii}^{(m)} + P_{ij}^{(m+m')}$$

بنابراین،

$$\sum_{n=1}^{\infty} P_{ij}^{(n)} = P_{jj}^{(m')} \sum_{n=1}^{\infty} P_{ii}^{(n)} + \sum_{n=1}^{\infty} P_{ij}^{(n)} = \infty \quad (19.2)$$

اما چون i برگشت پذیر و اعداد m و m' اعدادی مشخص و متناهی هستند، لذا

$$\sum_{n=1}^{\infty} P_{ij}^{(n)} = \infty$$

در نتیجه، عبارت (۱۹.۲) نیز بینهایت و i برگشت پذیر است.

قضیه ۶.۲ اگر i و j گذرا باشد، در این صورت i نیز گذراست.

اثبات: اگر i برگشت پذیر باشد، طبق قضیه قبلی i هم برگشت پذیر خواهد بود و این خلاف فرض است.

قضیه ۷.۲ در یک زنجیره مارکوف یکپارچه با تعداد حالات متناهی، تمام حالتها برگشت پذیر هستند.

اثبات: طبق دو قضیه قبل، تمام حالتها باید یا برگشت پذیر و یا گذرا باشند. از طرف دیگر، می دانیم در یک زنجیره مارکوف با تعداد حالات متناهی، تمام آنها نمی توانند گذرا باشند، پس همه برگشت پذیر هستند.

تعریف: میانگین تعداد مراحل که طول می کشد تا سیستم از حالت i شروع کند و مجدداً به i برگردد، را با M_i نشان می دهند و به آن میانگین زمان برگشت می گویند. با این تعریف، حالت برگشت پذیر را به دو گروه تقسیم می کنیم:

الف. برگشت پذیر مثبت اگر $M_i < \infty$ باشد

ب. برگشت پذیر کمی اگر $M_i = \infty$ باشد

قضیه ۸۰۳ اگر $i \rightarrow j$ و i برگشت پذیر مثبت باشد، j نیز برگشت پذیر مثبت خواهد بود.

ضمناً در یک سیستم با تعداد حالات منتهای، تمام حالت‌های آن برگشت پذیر مثبت هستند.
 تعریف: اگر سیستم از i شروع کند و بعداً فقط در مراحل $2d$ و $3d$ و ... بتواند به i برگردد، می‌گوییم حالت i دارای دوره برابر با d است. بدین ترتیب، به ازای تمام مقادیر عدد صحیح n ، به استثنای $n = d, 2d, 3d$ رابطه $P_{ii}^{(n)} = 0$ برقرار است. در حالت خاص، اگر $d = 1$ ، اصطلاحاً می‌گوییم i نادرده‌ای است.

۳.۳ احتمالات حدی در زنجیره‌های مارکوف

یکی از ویژگی‌های زنجیره‌های مارکوف این است که تحت شرایطی، حالت سیستم در درازمدت مستقل از حالت اولیه آن است. برای روشن شدن این موضوع، $P_{ij}^{(n)}$ و $P_{ij}^{(m)}$ را در نظر بگیریم. این دو مقدار در حالت کلی با یکدیگر متفاوت هستند. به عبارت دیگر، احتمال اینکه سیستم در m مرحله دیگر به حالت k برسد، بستگی به حالت فعلی آن دارد. اما تحت شرایطی، هرچه m افزایش یابد، مقادیر احتمالات فوق به یکدیگر نزدیکتر و در نهایت یکی می‌شوند. در نتیجه، صرف نظر از اینکه سیستم از چه حالتی شروع کند، احتمال اینکه در درازمدت به حالت k برسد، مقداری ثابت است که این مقدار را به π_k نشان می‌دهیم. به عبارت دیگر، سیستم از هر حالتی، مثلاً i شروع کند، خواهیم داشت:

$$\pi_k = \lim_{n \rightarrow \infty} P_{ij}^{(n)} \quad (20.3)$$

به همین ترتیب، بدیهی است که اگر حرکت سیستم در درازمدت مستقل از حالت شروع آن باشد، رابطه زیر نیز صدق می‌کند.

$$\pi_k = \lim_{n \rightarrow \infty} P(X_n = k) = \lim_{n \rightarrow \infty} \pi_i^{(n)} \quad (21.3)$$

مثال ۷.۴ زنجیره مارکوف زیر را در نظر بگیرید.

$$P = \begin{bmatrix} 0.2 & 0.8 \\ 0.6 & 0.4 \end{bmatrix}$$

ماتریس‌های گذار ۲ و ۴ و ۸ مرحله‌ای این زنجیره مارکوف عبارت است از:

$$P^{(2)} = \begin{bmatrix} 0.52 & 0.48 \\ 0.36 & 0.64 \end{bmatrix}$$

$$P^{(3)} = \begin{bmatrix} 0.2222 & 0.7778 \\ 0.2176 & 0.7824 \end{bmatrix}$$

$$P^{(4)} = \begin{bmatrix} 0.2289 & 0.7711 \\ 0.2283 & 0.7717 \end{bmatrix}$$

همان‌طور که مشاهده می‌کنید، صرف نظر از اینکه از چه حالتی شروع کرده‌ایم، به تدریج $P_{ij}^{(n)}$ ماتریس به یکدیگر نزدیک می‌شوند. به عبارت دیگر، صرف نظر از اینکه از چه حالتی شروع کرده باشیم، در نهایت با احتمال ثابتی به حالت‌های ۱ یا ۲ می‌رسیم. بدین ترتیب، در چنین حالتی که احتمالات حدی وجود داشته باشد، موقمی که $n \rightarrow \infty$ ، ماتریس $P^{(n)}$ هم به ماتریسی میل می‌کند، که تمام عناصر هرستون آن، مثلاً ستون i ، برابر با π_i باشد.

در این بخش با استفاده از قضایای زیر، شرایط وجود احتمالات حدی در یک سیستم و همچنین نحوه محاسبه آنها را در سیستم‌های یکپارچه و نادرده‌ای، سیستم‌های یکپارچه با دوره d و سپس سیستم‌های غیر یکپارچه بررسی می‌کنیم.
 قضیه ۹۰۳ یک زنجیره مارکوف یکپارچه با حالت‌های نادرده‌ای را در نظر بگیرید. در این زنجیره مارکوف،

الف. احتمالات حدی همیشه وجود دارد، یعنی صرف نظر از اینکه سیستم از چه حالتی شروع کند، در درازمدت با احتمال ثابت π_j به حالت j گذر می‌کند.
 ب. اگر حالت‌های سیستم برگشت پذیر مثبت باشد، به ازای تمام حالت‌ها π_j عددی مثبت است.

ج. اگر حالت‌های سیستم گذرا و یا برگشت پذیر نهی باشند، به ازای تمام حالت‌ها، π_j برابر با صفر است.

قضیه ۱۰۰۳ در یک سیستم یکپارچه با حالت‌های برگشت پذیر مثبت و نادرده‌ای (که آن را همه سویی می‌نامند) مقادیر احتمالات حدی π_j با حل دستگاه معادلات زیر به دست می‌آید:

$$\pi_j = \sum_{i=1}^n \pi_i P_{ij}, j = 0, 1, 2, \dots \quad (22.2)$$

یا

$$(\pi_0, \pi_1, \pi_2, \dots) = (\pi_0, \pi_1, \pi_2, \dots) \cdot P \quad (23.2)$$

و

$$\sum_{i=0}^{\infty} \pi_i = 1 \quad (24.2)$$

قضیه ۱۱.۴ در یک زنجیره مارکوف یکپارچه با دوره d ، مقدار احتمالات حدی π_i را می‌توان از رابطه‌های زیر به دست آورد:

$$(\pi_0, \pi_1, \pi_2, \dots) = (\pi_0, \pi_1, \pi_2, \dots) \cdot P \quad (25.4)$$

$$\sum_i \pi_i = d \quad (26.4)$$

نکته قابل توجه در این قضیه این است که مجموع احتمالات حدی، به جای اینکه برابر با یک باشد برابر با d است. علت این امر این است که در مرحله $(md+k)$ ، سیستم فقط می‌تواند تعداد مشخصی از حالتها را انتخاب کند. در نتیجه $\sum_i \pi_i = 1$ فقط مربوط به حالتها می‌است، که امکان رسیدن به آنها در این مرحله وجود دارد و با توجه به اینکه d نوع ماتریس حدی وجود دارد، لذا $\sum_i \pi_i = d$ نیز صادق است.

مثال ۹.۴ زنجیره مارکوف زیر را در نظر بگیرید.

$$P = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0.25 & 0.75 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

این زنجیره مارکوف یکپارچه، دارای دوره‌ای برابر با ۳ است (این موضوع را تحقیق کنید). فرض کنید که در شروع کار، سیستم در حالت ۲ باشد. در مرحله دوم، این سیستم با احتمال ۱ به حالت ۱ می‌رود. در مرحله سوم (به ترتیب با احتمالات ۰.۲۵ و ۰.۷۵) به یکی از حالتها ۳ و ۴ می‌رود. در مرحله چهارم مجدداً به حالت ۲ برمی‌گردد و این کار مرتب ادامه پیدا می‌کند. بدین ترتیب، در مورد حالت ۱ خواهیم داشت: $\pi_1 = 1$ ؛ زیرا، این سیستم در مراحل دوم، پنجم و هشتم و... به احتمال ۱ به این حالت می‌رسد و در سایر مراحل امکان دسترسی به این حالت برای آن وجود ندارد. به همین ترتیب، $\pi_2 = 1$ ، $\pi_3 = 0.25$ ، $\pi_4 = 0.75$ می‌توان از قضیه ۱۱.۴ به دست آورد. ماتریسهای حدی این زنجیره مارکوف عبارتند از:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P^{3n} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \end{bmatrix} \quad P^{(3n+1)} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

که P ماتریس انتقال زنجیره مارکوف است. مقادیر π_i را، که از روابط (۲۳.۴) و (۲۴.۴) به دست می‌آید، اصطلاحاً توزیع ثابت زنجیره مارکوف نیز می‌گویند. (باید توجه داشت که دستگاه معادلات (۲۳.۴) و (۲۴.۴) دارای یک معادله زاید است و لذا پس از حذف یکی از معادلات، (۲۳.۴) تعداد معادلات و مجهولها برابر خواهد شد).

مثال ۸.۴ زنجیره مارکوف مثال ۷.۴ را در نظر بگیرید. این سیستم یکپارچه و نادره‌ای است. ضمناً چون تعداد حالتها آن متناهی است، لذا تمام حالتها برگشت پذیر می‌باشند. احتمالات حدی را می‌توان طبق قضیه ۹.۴ محاسبه کرد، یعنی

$$(\pi_1, \pi_2) = (\pi_1, \pi_2) \begin{bmatrix} 0.2 & 0.8 \\ 0.6 & 0.4 \end{bmatrix}$$

$$\pi_1 + \pi_2 = 1$$

از حل معادلات فوق نتیجه می‌شود که: $\pi_1 = 0.2286$ و $\pi_2 = 0.7714$ می‌بینیم که در محاسبات مستقیم مثال ۷.۴ نیز، احتمالات حدی به این اعداد نزدیک می‌شوند. π_1 و π_2 به ترتیب معرف درصدی از اوقات است که سیستم در دراز مدت در حالت ۱ یا ۲ توقف می‌کند.

احتمالات حدی در زنجیره‌های مارکوف با دوره d

در این مورد نیز، حالت سیستم در درازمدت بستگی به حالت شروع آن ندارد. لیکن، چنانچه $n \rightarrow \infty$ ، کمیت $P_{ij}^{(n)}$ مقدار ثابتی نخواهد داشت، بلکه گاهی مقدار آن صفر و گاهی π_i است. به عبارت دقیقتر، مقدار حد احتمال فوق بستگی به n دارد. اگر n را برابر $md+k$ نشان دهیم (که m عددی صحیح است و $k = 0, 1, \dots, d-1$)، $\lim_{n \rightarrow \infty} P_{ij}^{(md+k)}$ به ازای $k=0$ برابر π_i و به ازای بقیه مقادیر آن برابر با صفر خواهد بود. برای روشن شدن این موضوع، لازم به یادآوری است که بر اساس تعریف، اگر در زمان شروع (مرحله صفر)، حالت سیستم مثلاً j باشد، فقط در مراحل $d, 2d, 3d, \dots$ سیستم می‌تواند به j برگردد. بدیهی است در مراحل دیگر، مثلاً در $1, d+1, 2d+1, \dots$ نیز سیستم به حالتها دیگری غیر از j خواهد رفت.

به این ترتیب، اگر حد ماتریس $P^{(n)}$ را به دست آوریم، به جای یک ماتریس، دارای d ماتریس حدی خواهیم بود، که در هر ماتریس فقط تعدادی از عناصر سطر i ام برابر با π_i و بقیه صفر خواهد بود (بستگی به حالت در مرحله شروع دارد). برای به دست آوردن مقادیر π_i از قضیه زیر استفاده می‌کنیم.

که $T_1 =$ تعداد مراحل است که در راه داریم تا از i شروع کنیم و مجدداً به i برگردیم. به عنوان نمونه:

$$P(T_1=2) = 1$$

و

$$P(T_1=n) = 0, \quad n \neq 2$$

در نتیجه

$$M_1 = 2$$

و به ازای تمام مقادیر m

$$P(T_2=2m) = \left(\frac{3}{4}\right)^{m-1} \left(\frac{1}{4}\right)$$

و به ازای تمام مقادیر n که مضرب ۳ نباشد،

$$P(T_2=n) = 0$$

در نتیجه،

$$M_2 = \sum_{m=1}^{\infty} 2m \cdot P(T_2=2m) = 12$$

احتمالات حدی در زنجیره‌های مارکوف غیر یکپارچه

اگر سیستم یکپارچه نباشد، عملاً هر کلاس آن می‌تواند نقش یک زنجیره مارکوف یکپارچه را بازی کند. فرض کنید که در حالت i باشیم. دو حالت ممکن است اتفاق بیفتد. اول اینکه i گذرا باشد. در این صورت سیستم در نهایت از این حالت و کلاس مربوط به آن خارج می‌شود و هرگز به آن بر نمی‌گردد. که در این حال $\pi_i = 0$ است. لیکن چنانچه i برگشت پذیر (اعم از مثبت یا تهی) باشد، سیستم از این مرحله فقط وارد حالتی می‌شود که با i مرتبط باشد و هرگز از کلاس مربوط به این حالت خارج نمی‌شود. به عبارت دیگر، بقیه حالتها عملاً حذف می‌شوند و در واقع با یک زنجیره مارکوف کوچکتر ولی یکپارچه سروکار خواهیم داشت و رابطه‌های مربوط به سیستمهای یکپارچه را می‌توان اعمال کرد.

۵.۴ زنجیره‌های مارکوف با زمان پیوسته

همان‌طور که در ابتدای این فصل گفتیم، در یک فرایند مارکوف هم پارامتر t و هم حالت سیستم $X(t)$ می‌توانند یا گسسته دبا پیوسته باشند. در یک زنجیره مارکوف هر دو عامل فوق

$$P^{(2m+2)} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{4} & \frac{3}{4} \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

همان‌طور که ماتریسهای فوق نشان می‌دهند، در همه آنها، مثلاً $\pi_2 = 1/4$ است. یعنی، صرف‌نظر از حالت شروع، سیستم در هر d مرحله یک‌بار با احتمال $1/4$ به حالت ۳ می‌رسد. چنانچه از حالت ۳ یا ۴ شروع کنیم، در مراحل ۳، ۶، ۹، ۱۲، ... و اگر از حالت ۱ شروع کنیم، در مراحل ۱، ۴، ۷، ۱۰ و $3m+1$ ، و اگر از حالت ۲ شروع کنیم در مراحل ۲، ۵، ۸ و $3m+2$ می‌توانیم به این حالت برسیم. ماتریسهای حدی، این موضوع را نشان می‌دهند.

با توجه به تعریف M_j ، که قبلاً ارائه شده، این کمیت معرف میانگین تعداد مراحل است که طی آن سیستم از j شروع می‌کند و مجدداً به j می‌رسد. در درازمدت رابطه بین M_j و احتمالهای حدی را می‌توان از قضیه زیر به دست آورد.

قضیه ۱۲.۴ در یک زنجیره مارکوف یکپارچه، رابطه زیر به ازای تمام مقادیر j صادق است

$$\pi_j = \frac{d}{M_j} \quad (27.4)$$

(d می‌تواند یک نیز باشد، یعنی حالتها بدون دوره باشند)

مثال ۱۰.۳ در زنجیره مارکوف مثال ۹.۲ مقادیر M_j را به دست آورید.

حل: بر اساس رابطه (۲۷.۴)،

$$M_1 = M_2 = \frac{3}{1} = 3$$

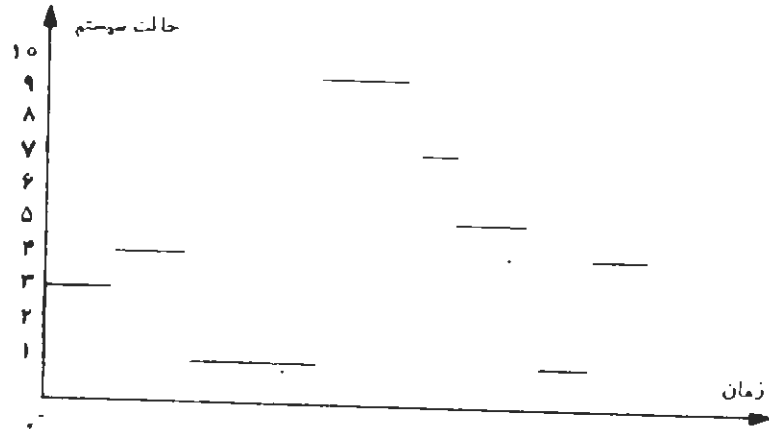
$$M_3 = \frac{3}{0.25} = 12$$

$$M_4 = \frac{3}{0.75} = 4$$

می‌توانیم این مقادیر را مستقیماً نیز به دست آوریم، که:

$$M_i = \sum_{n=1}^{\infty} n \cdot P(T_i=n)$$

۵۴



شکل ۱.۴ گذار سیستم به حالت‌های مختلف نسبت به زمان در یک زنجیره مارکوف پیوسته

تابع توزیع مدت زمان توقف در یک حالت

موقتی که سیستم وارد حالتی می‌شود، تا مدتی در آن حالت می‌ماند و سپس به حالت دیگری گذر می‌کند. اگر مدت زمانی که سیستم در حالت i می‌ماند را با T_i نشان دهیم، این متغیر تصادفی دارای توزیع نمایی است. علت این امر را می‌توان به شرح زیر بیان کرد: فرض کنید که سیستم در لحظه‌ای که آن را لحظه صفر می‌نامیم، وارد حالت i شده و تا لحظه t از آن حالت خارج نشده باشد. با توجه به خاصیت مارکوفی این فرایند، روند حرکت آینده آن مستقل از مدت زمانی است که سیستم در حالت i گذرانیده است. لذا، احتمال اینکه در فاصله زمانی t تا $t+s$ ، سیستم همچنان در حالت i باقی بماند، برابر است با احتمال اینکه حالت سیستم از این لحظه، به مدت t ، تغییر نکند. بنابراین

$$P(T_i > t+s | T_i > s) = P(T_i > t) \quad (۳۰.۴)$$

از طرف دیگر، طبق قضیه ۱.۳، تنها متغیر تصادفی با خاصیت فوق، دارای توزیع نمایی با پارامتر λ_i است. مقدار این پارامتر را بعداً محاسبه خواهیم کرد.

ماتریس گذار و ماتریس آهنگ گذار

در مورد زنجیره‌های مارکوف پیوسته، دو نوع ماتریس را در مورد گذار حالتها می‌توان معرفی کرد، یکی از آنها، که ماتریس گذار نامیده و با $P(t)$ نشان داده می‌شود، دارای همان مفهوم ماتریس انتقال در زنجیره‌های مارکوف گسسته است. هر عنصر این ماتریس، $P_{ij}(t)$ ، معرف احتمال گذار سیستم از i به j در مدت t است. به این ترتیب، این ماتریس خود تابهی از پارامتر t خواهد بود.

گفته استند (و به همین دلیل، به آنها زنجیره‌های مارکوف بازمان گسسته نیز می‌گویند). زنجیره‌های مارکوف بازمان پیوسته، حالت خاصی از فرایند مارکوف هستند، که در آنها پارامتر t پیوسته است، اما فرض می‌شود که $X(t)$ ، حالت سیستم، همچنان گسسته است. در زنجیره‌های مارکوف با زمان گسسته، فرض می‌شود که تغییر حالت سیستم فقط در انتهای هر مرحله صورت می‌گیرد (و یا اینکه فقط در انتهای هر مرحله حالت سیستم مشاهده می‌شود)، در حالی که در زنجیره‌های مارکوف با زمان پیوسته، چنین محدودیتی وجود ندارد و در نتیجه، حالت سیستم می‌تواند در هر لحظه تغییر کند.

تعریف. فرایند مارکوف $\{X(t), t \geq 0\}$ را زنجیره مارکوف با زمان پیوسته (یا به اختصار زنجیره‌های مارکوف پیوسته) می‌نامند، اگر به ازای تمام مقادیر s و t رابطه زیر برقرار باشد:

$$P[X(t+s) = j | X(s) = i, X(u) = x(u), u \leq s] = P[X(t+s) = j | X(s) = i] \quad (۲۸.۴)$$

اگر رابطه فوق مستقل از s باشد، این گونه زنجیره مارکوف را همگن می‌نامند. به عبارت دیگر، احتمال انتقال سیستم از یک حالت به حالت دیگر، به ازای تمام مقادیر t و j از رابطه زیر به دست می‌آید:

$$P_{ij}(t) = P[X(t+s) = j | X(s) = i] = P[X(t) = j | X(0) = i] \quad (۲۹.۴)$$

به این ترتیب، $P_{ij}(t)$ احتمال گذار سیستم از حالت i به j در مدت t است (در این فصل، تنها به بررسی زنجیره‌های مارکوف پیوسته همگن می‌پردازیم).

شکل ۱.۴ حرکت سیستم به حالت‌های گوناگون را نسبت به زمان نشان می‌دهد. همان‌طور که مشاهده می‌شود، در هر لحظه از زمان، سیستم می‌تواند یکی از حالت‌های ممکن را انتخاب کند. در هر حالت، سیستم مدتی متوقف و سپس به حالت دیگر گذر می‌کند. مدت زمان توقف در هر حالت متغیری تصادفی است.

مثال ۱.۴ هر فرایند بواسون، یک زنجیره مارکوف با زمان پیوسته است، زیرا بر اساس خاصیت رشد مستقل، تعداد پیشامدها در فاصله زمانی (s) تا $(s+t)$ ، مستقل از تعداد مشربهایی است که تا لحظه s وارد شده‌اند. در این فرایند، رابطه (۲۹.۴) به شرح زیر خواهد بود:

اگر $j \geq i$ باشد،

$$P_{ij}(t) = P[\text{تعداد پیشامدها در مدت زمان } t = j - i] = e^{-\lambda t} \frac{(\lambda t)^{j-i}}{(j-i)!}$$

اگر $j < i$ باشد،

$$P_{ij}(t) = 0$$

۳۳

حالت خاص این ماتریس، $P(0)$ ، با توجه به عناصر تشکیل دهنده آن به شرح زیر است:

$$P_{ii}(0) = 1$$

به ازای $i \neq j$,

$$P_{ij}(0) = 0$$

بنابراین، این ماتریس به شکل ماتریس یکه درمی آید، یعنی:

$$P(0) = I$$

ماتریس دیگری که می تواند گذار حالتها را بیان کند، ماتریس آهنگ گذار است، که با Q نشان داده می شود. عناصر تشکیل دهنده این ماتریس، q_{ij} ، به شرح زیر تعریف می شود:

الف. اگر $i \neq j$ باشد،

$$q_{ij} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{P_{ij}(t)}{t} = \frac{d}{dt} P_{ij}(t) \quad (31.2)$$

با در نظر گرفتن اینکه $P_{ij}(t)$ معرف احتمال تغییر حالت سیستم از i به j در مدت زمان t است، q_{ij} نشان دهنده آهنگ تغییر حالت سیستم از i به j خواهد بود.
ب. اگر $j = i$ باشد،

$$q_{ii} = - \sum_{j \neq i} q_{ij} \quad (32.2)$$

از طریق دیگر، رابطه (32.2) را با کمک رابطه (31.2) می توان به شرح زیر بیان کرد:

$$q_{ii} = - \sum_{j \neq i} \frac{d}{dt} P_{ij}(t) = \frac{d}{dt} [-1 + P_{ii}(t)] = \frac{d}{dt} P_{ii}(t) \quad (33.2)$$

به این ترتیب، عناصر قطری ماتریس Q همگی منفی هستند و مجموع عناصر هر سطر برابر با صفر خواهد بود.

با توجه به رابطه (34.2)، معرف آهنگ تغییر حالت از i به مجموعه حالت های دیگر و q_{ii} معرف آهنگ ماندن سیستم در i است.
مثال 11.4 را مجدداً در نظر بگیرید. ماتریس آهنگ گذار این زنجیره مارکوف، در سطر i عبارت است از:

$$q_{ij} = 0 \quad j < i \text{ یا } j \geq i + 2$$

$$q_{i,i+1} = \lambda$$

$$q_{i,i-1} = \lambda$$

ارتباط ماتریس آهنگ گذار با ماتریس گذار را می توان با استفاده از رابطه زیر مشخص ساخت.

$$Q = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{P(t) - I}{t} = \frac{d}{dt} P(t) \Big|_{t=0} \quad (34.2)$$

محاسبه پارامتر تابع توزیع T_i

همان طور که قبلاً گفتیم، T_i دارای توزیع نمایی با پارامتر $f_{T_i}(0)$ است. از طرف دیگر طبق خاصیت «ده» توزیع نمایی، پارامتر آن معرف آهنگ وقوع پیشامد مورد نظر است. لذا پارامتر متغیر تصادفی T_i برابر با $-q_{ii}$ خواهد بود. به این ترتیب،

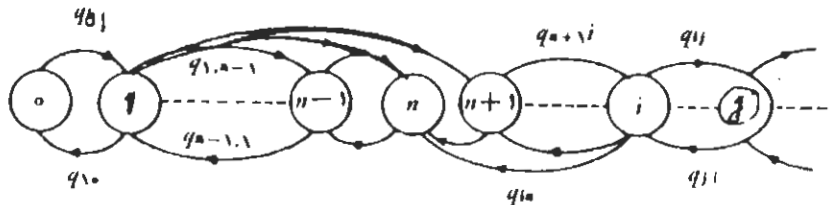
$$P(T_i > x) = e^{-q_{ii}x}$$

نمودار آهنگ

رابطه بین حالت های یک سیستم مارکوفی را می توان با نمودار آهنگ نشان داد. در این نمودار، گره ها معرف حالت سیستم و شاخه ها نشان دهنده امکان گذار از هر حالت به حالت های دیگر است. اندازه های روی شاخه ها، q_{ij} ، بر اساس تعریف فوق، نشان دهنده آهنگ تغییر حالت سیستم از i به j است. در نمودار آهنگ، q_{ii} ها نشان داده نمی شوند.

معادله C-K

در اینجا نیز شبیه زنجیره های مارکوف گسسته، رابطه ای به شکل زیر، در مورد همه حالت های i و j و زمانهای $t \geq 0$ صدق می کند.



شکل ۲.۴ نمودار آهنگ یک سیستم مارکوف.

۵۴

ضیحه ۱۳.۴

$$P_{ij}(t_1 + t_2) = \sum_k P_{ik}(t_1) P_{kj}(t_2) \quad (۳۵.۲)$$

اثبات:

$$P_{ij}(t_1 + t_2) = P[X(t_1 + t_2) = j | X(0) = i] = \sum_k P[X(t_1 + t_2) = j |$$

$$X(t_1) = k, X(0) = i] P[X(t_1) = k | X(0) = i]$$

از طرف دیگر، طبق خاصیت مارکوفی

$$P[X(t_1 + t_2) = j | X(t_1) = k, X(0) = i] =$$

$$P[X(t_2) = j | X(t_1) = k] = P_{kj}(t_2)$$

و همچنین

$$P[X(t_1) = k | X(0) = i] = P_{ik}(t_1)$$

معادله C-K را می توان به صورت ماتریسی و به شکل زیر نیز نوشت:

$$P(t_1 + t_2) = P(t_1) \times P(t_2) \quad (۳۶.۲)$$

نحوه محاسبه $P(t)$ معادلات پیشرو و پسرو

طبق رابطه (۳۲.۲)، می توان Q را از $P(t)$ به دست آورد. اما در عمل معمولاً Q را به سادگی بر اساس اطلاعات مربوط به ساختار زنجیره مارکوف می توان مشخص ساخت، در حالی که به دست آوردن $P(t)$ به طور مستقیم مشکل یا غیر ممکن است. لذا، ضرورت دارد که $P(t)$ با استفاده از Q محاسبه شود. برای انجام این کار رابطه (۳۶.۲) را مجدداً در نظر بگیرید. اگر از طرفین نسبت به t_2 مشتقگیری کنیم، چنین نتیجه می شود:

$$\frac{\partial P(t_1 + t_2)}{\partial t_2} = P(t_1) \frac{\partial P(t_2)}{\partial t_2}$$

در رابطه فوق، مقدار t_2 را برابر با صفر و t_1 را برابر t انتخاب می کنیم. چنانچه رابطه (۳۲.۲) را هم در نظر بگیریم، نتیجه می شود که

$$\frac{dP(t)}{dt} = P(t) \cdot Q \quad (۳۷.۲)$$

دستگاه معادلات دیفرانسیل فوق به نام معادلات پیشرو C-K موسوم است.

در محاسبات فوق، اگر از رابطه (۳۶.۲) نسبت به t_2 مشتقگیری کنیم، به جای رابطه (۳۷.۲) رابطه زیر به دست می آید، که «معادله پیشرو C-K» نامیده می شود.

$$\frac{dP(t)}{dt} = Q \cdot P(t) \quad (۳۸.۲)$$

مثال ۱۳.۴ ماشینی را در نظر بگیرید که با در حال کار کردن و یا در تعمیرگاه تحت تعمیر است. فرض می کنیم مدت زمان کار این ماشین متغیری تصادفی با توزیع نمایی و پارامتر λ و مدت تعمیر نیز دارای توزیع نمایی با پارامتر μ است. اگر در لحظه صفر ماشین مشغول کار باشد، احتمال اینکه در لحظه $t = 15$ نیز در حال کار کردن باشد، چقدر است؟ حل: سیستم دارای دو حالت مشغول به کار (۱) و در حال تعمیر (۲) است. ماتریس آهنگگذار این سیستم دارای اجزای زیر است:

$$q_{11} = \lambda \quad q_{12} = \mu$$

$$q_{21} = -\lambda \quad q_{22} = -\mu$$

پس

$$\begin{bmatrix} \frac{dP_{11}(t)}{dt} & \frac{dP_{12}(t)}{dt} \\ \frac{dP_{21}(t)}{dt} & \frac{dP_{22}(t)}{dt} \end{bmatrix} = Q \cdot P(t) = \begin{bmatrix} -\lambda & \lambda \\ \mu & -\mu \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P_{11}(t) & P_{12}(t) \\ P_{21}(t) & P_{22}(t) \end{bmatrix}$$

یا

$$\frac{dP_{11}(t)}{dt} = -\lambda [P_{11}(t) - P_{21}(t)]$$

$$\frac{dP_{21}(t)}{dt} = \mu [P_{11}(t) - P_{21}(t)]$$

اولی را در μ و دومی را در λ ضرب و باهم جمع می کنیم

$$\mu \frac{dP_{11}(t)}{dt} + \lambda \frac{dP_{21}(t)}{dt} = 0$$

انتگرال می گیریم:

$$\mu P_{11}(t) + \lambda P_{21}(t) = C$$

با توجه به شرایط اولیه، $P_{21}(0) = 0$ و $P_{11}(0) = 1$ و در نتیجه $C = \mu$ و در نتیجه

۵۵

تبدیل زنجیره‌های مارکوف با زمان پیوسته به زنجیره مارکوف معمولی همان‌طور که گفته شد تفاوت دو زنجیره مارکوف فوق در این است که در زنجیره مارکوف گسسته تغییر حالتها در واحد زمان بررسی می‌شود، در حالی که در زنجیره مارکوف پیوسته، زمانی که سیستم در یک حالت می‌ماند، منفی تصادفی با توزیع نمایی است. حال اگر در زنجیره مارکوف پیوسته، واحد زمان را مدت زمانی بدانیم که سیستم در یک حالت می‌ماند، می‌توان آن را به زنجیره مارکوف گسسته تبدیل کرد. در این صورت، اجزای ماتریس انتقال آن به شکل زیر درمی‌آید:

$$P_{ii} = 0 \quad (۳۹.۲)$$

$$P_{ij} = \left(\frac{-1}{q_{ii}}\right) q_{ij} \quad (۴۰.۲)$$

(برای اثبات رابطه (۳۹.۲)، به مثال شماره ۰.۲ فصل ۲ مراجعه شود).

مثال ۱۳.۴ فرایند بواسون را مجدداً در نظر بگیرید. اگر حالت سیستم n باشد، یعنی اینکه تا این لحظه n پیشامد اتفاق افتاده است. همان‌طور که گفته شد، این فرایند یک زنجیره مارکوف پیوسته است. اگر واحد زمان را زمان بین دو پیشامد در نظر بگیریم، به زنجیره مارکوف گسسته با ماتریس گذار زیر تبدیل می‌شود:

$$P_{nn} = 0$$

$$P_{n, n+1} = 1$$

$$P_{nj} = 0, j \neq n+1$$

۶.۴ روابط حدی در زنجیره مارکوف با زمان پیوسته

در اینجا نیز می‌خواهیم تابع توزیع حالت سیستم را در درازمدت، ($t \rightarrow \infty$) تعیین کنیم. قضیه زیر که مشابه آن در زنجیره مارکوف گسسته ارائه شد، می‌تواند روابط حدی را در حالت پایدار به دست آورد.

قضیه ۱۳.۴ اگر سیستم یکپارچه باشد، در این صورت، حد $P_{ij}(t)$ به سمت عددی میل می‌کند که آن را π_j می‌نامیم، یعنی

$$\lim_{t \rightarrow \infty} P_{ij}(t) = \pi_j$$

ضمناً اگر تمام حالات برگشت پذیر مثبت باشند، که در این صورت سیستم را ارگودیک (Ergodic) می‌نامند، مقدار احتمالات حدی نیز از رابطه زیر به دست می‌آید:

$$\sum_j \pi_j q_{ij} = 0 \quad i = 1, 2, \dots \quad (۴۱.۲)$$

$$\lambda p_{11}(t) = \mu [1 - p_{11}(t)]$$

این رابطه را در اولین معادله دیفرانسیل فوق قرار می‌دهیم. در نتیجه

$$\frac{d p_{11}(t)}{dt} = -(\lambda + \mu) p_{11}(t) + \mu$$

یا

$$\frac{1}{\lambda + \mu} \frac{d p_{11}(t)}{dt} = - \left[p_{11}(t) - \frac{\mu}{\lambda + \mu} \right]$$

در نتیجه،

$$\frac{d p_{11}(t)}{p_{11}(t) - \frac{\mu}{\lambda + \mu}} = -(\lambda + \mu) dt$$

$$\int_{\ln}^{\log} \left[p_{11}(t) - \frac{\mu}{\lambda + \mu} \right] = -(\lambda + \mu)t + \int_{\ln}^{\log} C$$

یا

$$p_{11}(t) - \frac{\mu}{\lambda + \mu} = C e^{-(\lambda + \mu)t}$$

بر اساس شرایط اولیه $P_{11}(0) = 1$ در نتیجه

$$1 - \frac{\mu}{\lambda + \mu} = C$$

و

$$C = \frac{\lambda}{\lambda + \mu}$$

و به این ترتیب،

$$P_{11}(t) = \frac{\lambda}{\lambda + \mu} + \frac{\lambda}{\lambda + \mu} e^{-(\lambda + \mu)t}$$

در این مسئله، پیدا کردن $P_{11}(15)$ مدنظر است، پس

$$P_{11}(15) = \frac{\mu}{\lambda + \mu} + \frac{\lambda}{\lambda + \mu} e^{-15(\lambda + \mu)}$$

$$Q = \begin{bmatrix} -2 & 2 & 0 & 2 \\ 2 & -6 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & -9 & 5 \\ 0 & 3 & 3 & -6 \end{bmatrix}$$

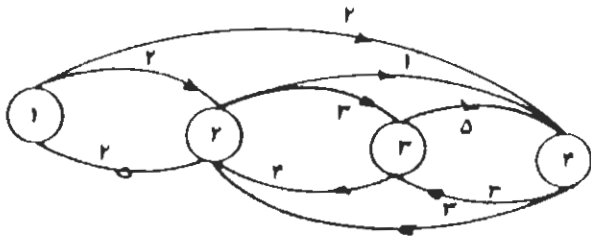
رابطه‌های حدی برای این زنجیره با استفاده از رابطه‌های (۴۲.۴) و (۴۳.۴) به شرح زیر محاسبه می‌شود.

$$[\pi_1 \ \pi_2 \ \pi_3 \ \pi_4]Q = 0$$

یا

$$\begin{cases} -2\pi_1 + 2\pi_2 = 0 \\ 2\pi_1 - 6\pi_2 + 2\pi_3 + 3\pi_4 = 0 \\ 2\pi_2 - 9\pi_3 + 3\pi_4 = 0 \\ 2\pi_1 + \pi_2 + 5\pi_3 - 6\pi_4 = 0 \\ \pi_1 + \pi_2 + \pi_3 + \pi_4 = 1 \end{cases} \quad (45.4)$$

معادلات فوق را می‌توانیم با استفاده از معادلات تعادلی نیز به دست آوریم. برای این کار ابتدا نمودار آهنگ این مسئله را رسم می‌کنیم. چون این زنجیره دارای چهار حالت است، نمودار آهنگ نیز دارای چهار گره است که هر گره معرف يك حالت است. مقادیر مربوط به آهنگ گذار از هر حالت به حالت دیگر نیز روی نمودار نشان داده شده است. معادلات تعادلی را برای هر گره (حالت)، می‌نویسیم:



حالت ۱:

$$2\pi_1 = 2\pi_2$$

$$\sum_i \pi_i = 1 \quad (42.4)$$

رابطه (۴۱.۴) را به شکل ماتریس زیر می‌توان نشان داد:

$$[\pi_1 \ \pi_2 \ \dots \ \pi_n]Q = 0 \quad (43.4)$$

در اینجا Q ماتریس آهنگ گذار و π_i معرف درصدی از زمان است که سیستم در حالت i می‌ماند.

استفاده از نمودار آهنگ برای محاسبه روابط حدی

رابطه (۴۱.۴) را می‌توان با کمک نمودار آهنگ نیز به دست آورد. برای هر حالت، مثلاً i ، رابطه فوق را به شکل زیر درمی‌آوریم:

$$\pi_i q_{ii} = \sum_{j \neq i} \pi_j q_{ji} \quad , \quad i = 1, 2, \dots$$

اما می‌دانیم که

$$q_{ii} = -\sum_{j \neq i} q_{ij}$$

در نتیجه

$$\sum_{j \neq i} \pi_j q_{ij} = \sum_{j \neq i} \pi_i q_{ji} \quad (44.4)$$

جملات سمت چپ مربوط به آهنگ گذار خروجی از i به بقیه حالتها و جملات سمت راست مربوط به آهنگ گذار از سایر حالتها به i است. هر جمله حاصل ضرب دو کمیت است. اولی آهنگ گذار از يك حالت به حالت دیگر، q_{ij} ، و دیگری احتمال بودن سیستم در حالت مبدأ، π_j ، است. بدیهی است که، با توجه به اینکه رابطه (۴۱.۴) برای به دست آوردن روابط حدی است، مقادیر احتمالات مورد نظر نیز مربوط به درازمدت خواهد بود. به این ترتیب، برای محاسبه روابط حدی می‌توان از نمودار آهنگ استفاده کرد. برای این منظور مجموع $\pi_i q_{ii}$ های خروجی و ورودی هر حالت را مساوی یکدیگر قرار می‌دهیم. این گونه معادلات را معادلات تعادلی نیز می‌گویند.

مثال ۱۴.۴ زنجیره مارکوفی که ماتریس آهنگ گذار آن به شرح زیر است را در نظر بگیرید

استفرا نشان دهید که احتمال انتخاب يك توب سفید همیشه برابر $\frac{5}{9}$ است.
 ب. آیا X_n يك زنجیره مارکوف همگن را تشکیل می‌دهد؟
 ج. Y_n را تعداد توبهای سفید موجود در ظرف قبل از n امین برداشت در نظر بگیرید.
 آیا Y_n زنجیره مارکوف است؟ در صورتی که جواب مثبت است، ماتریس گذار را بنویسید.

۵. انباری را در نظر بگیرید که کالایی را عرضه می‌کند. تقاضا برای این کالا در طول هفته می‌تواند با احتمال یکسان، صفر، ۱، ۲، ۳، ۴ یا ۵ باشد. در انتهای هر هفته سفارش کالا انجام می‌شود و بلافاصله تأمین می‌گردد، اما انبار مجبور است که کالا را فقط در بسته‌های سه‌تایی بخرد. اگر در طول هفته مشتری مراجعه کرد و کالا موجود نبود، سفارش او همچنان محفوظ می‌ماند و پس از تأمین کالا به او تحویل داده می‌شود. لذا، سطح موجودی منفی به معنای سفارش تأمین نشده است. ضابطه سفارش به این ترتیب است که چنانچه موجودی در انتهای هفته به‌میزانی کمتر از ۲ (۱ یا کمتر) برسد، حداقل سفارش ممکن داده می‌شود، تا میزان موجودی به ۲ یا بیشتر برسد (با در نظر گرفتن اینکه فقط سفارش با ضرایب ۳ امکانپذیر است). نشان دهید که میزان موجودی در انتهای هفته، قبل و همچنین بعد از سفارش، به صورت زنجیره مارکوف است.

ماتریس گذار این دو زنجیره مارکوف را بنویسید.

۶. در مثاله ۱، با روش استفرا نشان دهید که،

$$P^{(n)} = \begin{bmatrix} \frac{1}{4} + \frac{1}{4}(2P-1)^n & \frac{1}{4} - \frac{1}{4}(2P-1)^n \\ \frac{1}{4} - \frac{1}{4}(2P-1)^n & \frac{1}{4} + \frac{1}{4}(2P-1)^n \end{bmatrix}$$

۷. مسئله ۱ را مجدداً با فرض $P=0.9$ در نظر بگیرید. احتمال اینکه يك پیام صفر پس از گذشتن از ۵ مرحله بازم به شکل صفر باشد، چقدر است؟ اگر پیامی پس از گذشتن از ۵ مرحله به شکل صفر باشد، احتمال اینکه در شروع مراحل هم به شکل صفر بوده باشد، چقدر است، مشروط بر اینکه تعداد پیامهای صفر در مرحله شروع، ۲ برابر پیامهای يك بوده باشد؟

۸. فرایند X_n را در نظر بگیرید که فقط مقادیر صفر و يك و دو را انتخاب می‌کند. فرض کنید که عبارت زیر، بسته به اینکه n فرد یا زوج باشد، برابر با P_{ij} یا P'_{ij} است.

$$P\{X_{n+1}=j | X_n=i, X_{n-1}=i_{n-1}, \dots, X_0=i_0\}$$

۱. برای این منظور، ابتدا ثابت کنید که رابطه فوق به ازای $n=1$ صدق می‌کند. آن‌گاه، نشان دهید که اگر رابطه به ازای n صادق باشد به ازای $(n+1)$ نیز صادق است.

مقادیر مربوط به ورود به حالت ۱، $2\pi_1$

در نتیجه با استفاده از معادله تعادلی داریم: $2\pi_1 = 2\pi_1 + 2\pi_2 + 3\pi_3$

حالت ۲: $(2+3+1)\pi_2 = 2\pi_1 + 2\pi_2 + 3\pi_3$

حالت ۳: $(2+5)\pi_3 = 2\pi_1 + 2\pi_2 + 3\pi_3$

حالت ۴: $(3+3)\pi_4 = 2\pi_1 + \pi_2 + 5\pi_4$

همان‌طور که مشاهده می‌شود، معادلات فوق همان معادلات (۲۵.۴) هستند، که مستقیماً از روی نمودار آهنگ و بر اساس معادلات تعادلی به دست آمده‌اند، پس از حل معادلات فوق، احتمالات حدی به دست می‌آیند.

مسائل

۱. در يك سیستم مخابراتی، پیامها به شکل صفر و يك ارسال می‌شوند. هر پیام باید از مراحل مختلف بگذرد. فرض کنید که يك پیام با احتمال P بدون تغییر يك مرحله را طی می‌کند. اگر X_n معرف حالت يك پیام (صفر و يك) در مرحله n ام باشد، نشان دهید که X_n يك زنجیره مارکوف تشکیل می‌دهد. ماتریس گذار را بنویسید.

۲. در هر يك از دو طرف موجود، سه توب وجود دارد. سه عدد از توبها سفید و سه عدد دیگر قرمز است. هر دفعه به‌طور همزمان از هر ظرف يك توب به‌طور تصادفی برمی‌داریم و در ظرف دیگر قرار می‌دهیم. اگر X_n معرف تعداد توبهای سفید ظرف اول پس از n دفعه برداشتن باشد، نشان دهید که X_n يك زنجیره مارکوف تشکیل می‌دهد. ماتریس گذار آن را بنویسید.

۳. سکه‌ای که احتمال آمدن شیر در آن P است، را پرتاب می‌کنیم. $X_n = k$ معرف این است که تاکنون k نسبت متوالی (و از جمله در پرتاب n ام) شیر آمده است. X_n را به صورت يك زنجیره مارکوف نشان دهید و ماتریس گذار آن را بنویسید.

۴. در ظرفی پنج توب سفید و چهار توب قرمز وجود دارد. هر دفعه يك توب را به‌طور تصادفی از ظرف برمی‌داریم و سپس آن توب به‌اضافه دو توب هم‌رنگ آن را مجدداً به ظرف برمی‌گردانیم. فرض کنید X_n معرف رنگ تویی باشد که در دفعه n ام از ظرف برداشته‌ایم. (این مدل به مدل Polya معروف است).

۵. تابع توزیع X_n را به دست آورید. برای این منظور، با استفاده از روش

۵۸

P_{ij} و P'_{ij} را از ماتریسهای زیر به دست می آوریم.

$$P = \begin{bmatrix} 0.05 & 0.25 & 0.25 \\ 0.06 & 0 & 0.2 \\ 0.03 & 0.2 & 0.05 \end{bmatrix} \quad P' = \begin{bmatrix} 0 & 0.08 & 0.22 \\ 0.03 & 0.2 & 0.2 \\ 0.07 & 0.2 & 0 \end{bmatrix}$$

آیا X_n يك زنجیره مارکوف همگن تشکیل می دهد؟ اکنون حالت سیستم را به صورت $Y_n = (a, b)$ نشان می دهیم، که a مقادیر صفر و یک و دو را می گیرد (یعنی همان حالت های قبلی) و b نشان دهنده زوج یا فرد بودن مقدار n است. این فرایند را در چهارچوب يك زنجیره مارکوف نشان دهید.

۹. سه زنجیره مارکوف، که ماتریسهای گذار آنها به شرح زیر است را در نظر بگیرید.

$$P_1 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0.8 & 0.2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad P_2 = \begin{bmatrix} 0.1 & 0.2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0.2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0.3 & 0.7 & 0 \\ 0 & 0 & 0.5 & 0.5 & 0 \\ 0 & 0.1 & 0 & 0 & 0.9 \end{bmatrix}$$

$$P_3 = \begin{bmatrix} 0.05 & 0 & 0 & 0.05 & 0 \\ 0 & 0.03 & 0 & 0 & 0.07 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0.06 & 0 & 0 & 0.04 \end{bmatrix}$$

کدام حالتها برگشت پذیرند؟ دوره برگشت را برای هر حالت محاسبه کنید.

۱۰. زنجیره مارکوفی با سه حالت ۱ و ۲ و ۳ و با ماتریس گذار زیر مفروض است. اگر در ابتدا سیستم در حالت ۱ باشد، احتمال اینکه پس از دو مرحله مجدداً در حالت ۱ قرار گیرد، چقدر است؟ آیا می توان پیش بینی کرد که بعد از تعداد مراحل بسیار زیاد، به چه احتمالی در حالت ۱ خواهد بود؟

$$\begin{bmatrix} 0 & 0.75 & 0.25 \\ 0.5 & 0 & 0.5 \\ 0.06 & 0.2 & 0 \end{bmatrix}$$

۱۱. يك زنجیره مارکوف 8×8 را در نظر بگیرید. فرض کنید Z به i نشان دهید که حداکثر در ۸ مرحله می توان از i به j رسید.

۱۲. در مسئله يك، آیا احتمال حادی وجود دارد؟ جوابهای به دست آمده را با جواب مسئله شش مقایسه کنید.

۱۳. پنج نفر روی يك دایره ایستاده اند و مشغول نوبت سازی هستند. هر کسی نوبت را در اختیار داشته باشد، به طور شانسی برای دیگران برناب می کند. احتمال اینکه کسی که نوبت در اختیارش است، پس از دو برناب مجدداً نوبت را در اختیار داشته باشد، چقدر است؟ پس از پنج برناب، و در درازمدت، احتمال اینکه نوبت در اختیار این شخص فرار گیرد، چقدر است؟

۱۴. ماتریس گذار يك زنجیره مارکوف را در نظر بگیرید، که مجموع عناصر هر ستون آن برابر با يك باشد. اگر این ماتریس M را به M^2 و M^3 و ... و در این حالت M^n باشد، نشان دهید که در درازمدت همه عناصر آن برابر خواهد بود.

$$\pi_i = \frac{1}{M} \cdot 1 = 1/M$$

۱۵. فرض کنید که A_n معرف مجموع برنابهای n طاس باشد. با استفاده از نتایج مسئله ۱۴ رابطه زیر را محاسبه کنید.

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P(X_n = i)$$

راهنمایی: فرض کنید که Y_n معرف مابهالهات X_n با برگزین مضرب 2 که از X_n کوچکتر است باشد، ماتریس گذار Y_n را بنویسید و نشان دهید که مجموع عناصر ستونهای آن برابر با يك است. آن گاه از نتیجه مسئله ۱۴ استفاده کنید.

۱۶. در هر دست مسابقه بین دو تیم الف و ب، تیم الف به احتمال 0.4 برنده می شود. تیمی برنده است که سه دست را ببرد و پس از آن بازی متوقف می شود.

الف. این مسئله را به صورت يك زنجیره مارکوف نشان دهید.

ب. با استفاده از روابطه های زنجیره ای مارکوف، این احتمال را که بازی در سه دست تمام شود، حساب کنید.

ج. با استفاده از روابط زنجیره های مارکوف، این احتمال را که تیم الف برنده شود، حساب کنید.

۱۷. در يك سیستم موجودی، فرض می شود که میزان تقاضا در هر هفته متغیری تصادفی با توزیع پواسون و میانگین ۲ است. چنانچه میزان موجودی در انتهای هفته صفر باشد، مقدار سفارش به اندازه ای خواهد بود که سطح موجودی به ۲ برسد. اما اگر موجودی در

۱۵۹

پایان هفته دو یا بیشتر باشد، سفارشی داده نمی‌شود. فرض می‌کنیم که کالای سفارش شده بلافاصله به انبار می‌رسد و چنانچه تقاضایی در طول هفته به علت نداشتن موجودی تأمین نشود، آن تقاضا از دست رفته تلقی می‌شود. این مسئله را به شکل يك زنجیره مارکوف فورموله کنید و ماتریس گذار آن را بنویسید. تابع توزیع مقدار موجودی کالا را در درازمدت به دست آورید.

۱۸. زنجیره مارکوف پیوسته‌ای با سه حالت (۲ و ۱ و ۰) و ماتریس آهنگ گذار زیر مفروض است

$$\begin{bmatrix} -0.06 & 0.05 & 0.01 \\ 0.12 & -0.12 & 0 \\ 0.06 & 0.02 & -0.08 \end{bmatrix}$$

الف. نمودار آهنگ آن را رسم کنید.
ب. احتمال اینکه در درازمدت سیستم در حالت صفر باشد، چقدر است؟

۱۹. زنجیره مارکوف پیوسته مسئله ۱۸ را به زنجیره مارکوف گسسته تبدیل کنید.

۲۰. با استفاده از روابط حدی در زنجیره مارکوف پیوسته، احتمالات حدی مدل مسئله ۱۸ را محاسبه کنید و نتایج حاصله را با نتایج به دست آمده از نمودار آهنگ مقایسه کنید.

۲۱. نشان دهید که ماتریس زیر معروف ماتریس گذار يك زنجیره مارکوف پیوسته است. آن گاه ماتریس گذار را به دست آورید.

$$P(t) = \begin{bmatrix} 0.06 + 0.02e^{-0.1t} & 0.04 - 0.02e^{-0.1t} \\ 0.06 - 0.06e^{-0.1t} & 0.04 + 0.06e^{-0.1t} \end{bmatrix}$$

۲۲. نمودار آهنگ مسئله ۲۱ را رسم کنید و سپس احتمال بودن سیستم را در هر يك از دو حالت (در درازمدت) حساب کنید. این نتایج را مستقیماً از روی ماتریس $P(t)$ نیز به دست آورید.

۲۳. دستگاه معادلات دیفرانسیل پیشرو و پسرو (C-K) مربوط به مسئله ۱۸ را بنویسید.

۲۴. با استفاده از معادلات پیشرو (یا پسرو) C-K، تابع توزیع $P_n(t)$ در فرایند بواسون را به دست آورید.

۲۵. ثابت کنید که در درازمدت $(n \rightarrow \infty)$ ، رابطه زیر صدق می‌کند.

$$P(X_n = j | X_{n+1} = i) = \frac{\pi_j}{\pi_i}$$

۲۶. در مثال ۴.۶، باروش استقرای نشان دهید که به ازای تمام مقادیر m ، مقدار هر کدام از احتمالات زیر حداقل برابر با ۰.۳۳ است. آن گاه ثابت کنید که حالت‌های ۱ و ۲ برگشت-پذیر هستند.

$$(p_{11}^{(n)}, p_{12}^{(n)}, p_{21}^{(n)}, p_{22}^{(n)})$$

۲۷. با فرض دانستن ماتریس آهنگ گذار، با استفاده از رابطه پیشرو یا پسرو (C-K)، ماتریس گذار مسئله ۲۱ را به دست آورید

راهنمایی: از رابطه‌های $\frac{dp_{11}(t)}{dt} - \frac{dp_{21}(t)}{dt}$ و همچنین $\frac{dp_{12}(t)}{dt} + \frac{dp_{22}(t)}{dt}$ استفاده کنید.

$$\frac{d^2 f_{11}(t)}{dt^2}$$