



НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ  
ТОМСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ  
САРАТОВСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ  
ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМ. Н. Г. ЧЕРНЫШЕВСКОГО  
РОССИЙСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ДРУЖБЫ НАРОДОВ  
ИНСТИТУТ ПРОБЛЕМ УПРАВЛЕНИЯ  
ИМ. В.А. ТРАПЕЗНИКОВА РАН

# **ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ И МАТЕМАТИЧЕСКОЕ МОДЕЛИРОВАНИЕ (ИТММ-2019)**

**МАТЕРИАЛЫ  
XVIII Международной конференции  
имени А. Ф. Терпугова  
26–30 июня 2019 г.**

**Часть 2**



ТОМСК  
«Издательство НТЛ»  
2019

# Оценивание параметров плотности вероятности значений длительности интервала между событиями в коррелированном обобщенном синхронном потоке второго порядка

Л.А. Нежелская, Е.Ф. Сидорова

*Национальный исследовательский  
Томский государственный университет, г. Томск, Россия*

Наиболее актуальные исследования, связанные с проектированием, последующим внедрением и обслуживанием информационно-вычислительных систем и сетей различной конфигурации, математическими моделями которых выступают системы и сети массового обслуживания, возникают в первую очередь в рамках рассмотрения случайных входящих потоков событий (сообщений, заявок) [1, 2].

Усложнение структуры цифровых систем интегрального обслуживания, разнообразие программного и аппаратного обеспечения, интеграция различных систем связи выявили необходимость построения новых математических моделей входящих потоков в виде дважды стохастических потоков событий, исследованию которых посвящены работы [3–7]. При их непосредственном изучении выделяют два основных класса задач – оценивание состояний потока [6, 8, 9] и оценивание его параметров [7, 10] по наблюдаемым моментам наступления событий.

В настоящей статье проводится дальнейшее исследование коррелированного обобщенного синхронного потока второго порядка [6] в рамках оценки параметров плотности вероятности значений длительности интервала между событиями потока согласно методу моментов [11].

## Постановка задачи

Рассматривается функционирующий в стационарном режиме обобщенный синхронный поток второго порядка (поток), сопровождающий случайный процесс которого  $\lambda(t)$  является кусочно-постоянным с двумя состояниями  $S_1$  и  $S_2$ ; здесь и далее  $S_i$  понимается как  $i$ -е состояние  $\lambda(t)$  и имеет место при  $\lambda(t) = \lambda_i$ ,  $i = 1, 2$ ,  $\lambda_1 > \lambda_2 \geq 0$ .

Длительность интервала между событиями потока в  $i$ -м состоянии определяется случайной величиной  $\eta_i = \min(\xi_i^{(1)}, \xi_i^{(2)})$ , где случайные

величины  $\xi_i^{(1)}$  и  $\xi_i^{(2)}$  независимы и распределены по законам  $F_i^{(1)}(t) = 1 - e^{-\lambda_i t}$  и  $F_i^{(2)}(t) = 1 - e^{-\alpha_i t}$  соответственно. В момент наступления события потока в зависимости от того, какое значение приняла случайная величина  $\eta_i$ ,  $i = 1, 2$ , процесс  $\lambda(t)$  переходит из  $i$ -го состояния в  $j$ -е,  $i \neq j$ , или остается в  $i$ -м состоянии,  $i = j$ , с вероятностью  $P_1^{(1)}(\lambda_j | \lambda_i)$  либо  $P_1^{(2)}(\lambda_j | \lambda_i)$ ,  $i, j = 1, 2$ ;  $P_1^{(1)}(\lambda_j | \lambda_i) + P_1^{(1)}(\lambda_i | \lambda_i) = 1$ ,  $P_1^{(2)}(\lambda_j | \lambda_i) + P_1^{(2)}(\lambda_i | \lambda_i) = 1$ ,  $i, j = 1, 2$ ,  $i \neq j$ . Таким образом, длительность интервала между событиями потока в  $i$ -м состоянии скрытого марковского процесса  $\lambda(t)$  является случайной величиной с экспоненциальной функцией распределения  $F_i(t) = 1 - e^{-(\lambda_i + \alpha_i)t}$ ,  $i = 1, 2$ .

Цель настоящего исследования в том, чтобы определить явный вид плотности вероятности длительности интервала между моментами наступления событий в коррелированном потоке и оценить ее параметры методом моментов при условии, что на интервале наблюдения  $(t_0, t)$  последовательность наблюдаемых моментов наступления событий  $t_1, t_2, \dots, t_k, \dots$  порождает вложенную цепь Маркова  $\{\lambda(t_k)\}$ .

### Вывод плотности вероятности

Определим плотность вероятности длительности  $k$ -го интервала  $\tau_k = t_{k+1} - t_k$  между соседними событиями  $t_k$  и  $t_{k+1}$ ,  $k = 1, 2, \dots$ , в исследуемом потоке как  $p(\tau_k)$ . Ввиду того, что рассматривается стационарный режим функционирования потока, для любого  $k \geq 1$  справедливо равенство  $p(\tau_k) = p(\tau)$ ,  $\tau \geq 0$ . Вследствие этого момент наступления события  $t_k$  без ограничения общности можно положить равным нулю или, что эквивалентно, момент наступления события есть  $\tau = 0$ .

Рассмотрим  $p_{ij}(\tau)$  – условную вероятность того, что в течение интервала  $(0, \tau)$  произойдет несопряженный с наступлением события переход процесса  $\lambda(\tau)$  из состояния  $S_i$  в состояние  $S_j$ ,  $i, j = 1, 2$ .

**Лемма 1.** Условные вероятности  $p_{ij}(\tau)$ ,  $i, j = 1, 2$ , в коррелированном обобщенном синхронном потоке второго порядка имеют вид

$$p_{11}(\tau) = e^{-(\lambda_1 + \alpha_1)\tau}, p_{12}(\tau) = 0, p_{21}(\tau) = 0, p_{22}(\tau) = e^{-(\lambda_2 + \alpha_2)\tau}, \tau \geq 0.$$

**Лемма 2.** Плотности вероятностей  $\tilde{p}_{ij}(\tau)$ ,  $i, j = 1, 2$ , того, что без наступления событий на  $(0, \tau)$  и наступления события в момент  $\tau$  процесс  $\lambda(\tau)$  перейдет на этом интервале из состояния  $S_i$  в состояние  $S_j$ ,  $i, j = 1, 2$ , в коррелированном потоке событий определяются формулами

$$\begin{aligned}\tilde{p}_{11}(\tau) &= (\lambda_1 P_1^{(1)}(\lambda_1 | \lambda_1) + \alpha_1 P_1^{(2)}(\lambda_1 | \lambda_1)) e^{-(\lambda_1 + \alpha_1)\tau}, \\ \tilde{p}_{12}(\tau) &= (\lambda_1 P_1^{(1)}(\lambda_2 | \lambda_1) + \alpha_1 P_1^{(2)}(\lambda_2 | \lambda_1)) e^{-(\lambda_1 + \alpha_1)\tau}, \\ \tilde{p}_{21}(\tau) &= (\lambda_2 P_1^{(1)}(\lambda_1 | \lambda_2) + \alpha_2 P_1^{(2)}(\lambda_1 | \lambda_2)) e^{-(\lambda_2 + \alpha_2)\tau}, \\ \tilde{p}_{22}(\tau) &= (\lambda_2 P_1^{(1)}(\lambda_2 | \lambda_2) + \alpha_2 P_1^{(2)}(\lambda_2 | \lambda_2)) e^{-(\lambda_2 + \alpha_2)\tau}.\end{aligned}$$

**Лемма 3.** Вероятности перехода  $\lambda(\tau)$  из состояния  $S_i$  в состояние  $S_j$ ,  $i, j = 1, 2$ , за время, которое пройдет от  $\tau = 0$  до момента наступления очередного события потока, определяются формулами

$$\begin{aligned}p_{11} &= (\lambda_1 P_1^{(1)}(\lambda_1 | \lambda_1) + \alpha_1 P_1^{(2)}(\lambda_1 | \lambda_1)) (\lambda_1 + \alpha_1)^{-1}, \\ p_{12} &= (\lambda_1 P_1^{(1)}(\lambda_2 | \lambda_1) + \alpha_1 P_1^{(2)}(\lambda_2 | \lambda_1)) (\lambda_1 + \alpha_1)^{-1}, \\ p_{21} &= (\lambda_2 P_1^{(1)}(\lambda_1 | \lambda_2) + \alpha_2 P_1^{(2)}(\lambda_1 | \lambda_2)) (\lambda_2 + \alpha_2)^{-1}, \\ p_{22} &= (\lambda_2 P_1^{(1)}(\lambda_2 | \lambda_2) + \alpha_2 P_1^{(2)}(\lambda_2 | \lambda_2)) (\lambda_2 + \alpha_2)^{-1}.\end{aligned}$$

Рассмотрим  $\pi_i(0)$  – условную стационарную вероятность того, что  $\lambda(\tau)$  в момент  $\tau = 0$  пребывает в  $i$ -м состоянии при условии, что  $\tau = 0$  есть момент наступления события,  $i = 1, 2$ ;  $\pi_1(0) + \pi_2(0) = 1$ .

**Лемма 4.** Условные финальные вероятности  $\pi_i(0)$ ,  $i = 1, 2$ , в коррелированном потоке задаются выражениями

$$\pi_1(0) = \gamma_1 (\gamma_1 + \gamma_2)^{-1}, \quad \pi_2(0) = \gamma_2 (\gamma_1 + \gamma_2)^{-1}, \quad (1)$$

где  $\gamma_i = (\lambda_i + \alpha_i) [\lambda_j P_1^{(1)}(\lambda_i | \lambda_j) + \alpha_j P_1^{(2)}(\lambda_i | \lambda_j)]$ ,  $i, j = 1, 2$ ,  $i \neq j$ .

Леммы 2 и 4 позволяют сформулировать следующую теорему.

**Теорема 1.** В коррелированном потоке плотность вероятности длительности интервала между соседними событиями принимает вид

$$p(\tau) = \gamma (\lambda_1 + \alpha_1) e^{-(\lambda_1 + \alpha_1)\tau} + (1 - \gamma) (\lambda_2 + \alpha_2) e^{-(\lambda_2 + \alpha_2)\tau}, \quad \tau \geq 0, \quad (2)$$

$\gamma = \pi_1(0)$ , где  $\pi_1(0)$  определяется в (1).

Отметим, что (2) есть плотность гиперэкспоненциального распределения; в дальнейшем принимается  $(\lambda_1 + \alpha_1) \neq (\lambda_2 + \alpha_2)$ .

## Оценивание параметров плотности вероятности методом моментов

Оценить методом моментов двенадцать неизвестных параметров исследуемого коррелированного потока (или восемь с учетом ограничений на задание вероятностей переходов), располагая лишь информацией о виде плотности  $p(\tau)$ , как будет видно ниже, не представляется возможным; будем оценивать неизвестные параметры плотности (2).

**Замечание.** Рассматриваемый поток событий является в общем случае коррелированным, т.е. длительности интервалов между моментами наступления событий в потоке являются зависимыми случайными величинами. В этой связи указанная зависимость не позволяет говорить о состоятельности получаемых методом моментов оценок и говорить об их качестве приходится лишь на основе результатов *имитационного моделирования* в смысле того или иного критерия качества оценивания.

Рассмотрим статистики  $C_l = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n \tau_k^l$ ,  $\tau_k = t_{k+1} - t_k$  – значение длительности интервала между моментами  $t_k$  и  $t_{k+1}$ . Пусть  $\tau_1, \tau_2, \dots, \tau_n$  – выборка из распределения  $p(\tau | \gamma, z_1, z_2) = \gamma z_1 e^{-z_1 \tau} + (1 - \gamma) z_2 e^{-z_2 \tau}$ , зависящего от трех неизвестных параметров  $z_1 = (\lambda_1 + \alpha_1)$ ,  $z_2 = (\lambda_2 + \alpha_2)$ ,  $\gamma = \pi_1(0)$ ; без ограничения общности доопределим  $z_1 > z_2$ . Теоретический

начальный момент  $l$ -го порядка  $M \tau^l = \int_0^{\infty} \tau^l p(\tau | \gamma, z_1, z_2) d\tau$  в силу

близости теоретической и эмпирической функций распределения при достаточно большом  $n$  близок к соответствующему выборочному моменту – статистике  $C_l$  того же порядка. Таким образом, для оценки  $z_1, z_2, \gamma$  необходимо иметь три уравнения моментов  $M \tau^l = C_l, l = \overline{1, 3}$ .

Теоретический начальный момент порядка  $l$  задается формулой

$$M \tau^l = \int_0^{\infty} \tau^l [\gamma z_1 e^{-z_1 \tau} + (1 - \gamma) z_2 e^{-z_2 \tau}] d\tau = l! \frac{\gamma}{z_1^l} + l! \frac{(1 - \gamma)}{z_2^l}, \quad l = \overline{1, 3},$$

на основании которой запишем систему трех уравнений моментов относительно оценок  $\hat{z}_1, \hat{z}_2, \hat{\gamma}$  с учетом преобразований в виде

$$\begin{aligned} \gamma z_2 + (1 - \gamma) z_1 - C_1 z_1 z_2 &= 0, \quad C_1(z_1 + z_2) - C_2 z_1 z_2 / 2 = 1, \\ C_2(z_1 + z_2) - C_3 z_1 z_2 / 3 &= 2C_1. \end{aligned} \quad (3)$$

Решая (3) с учетом условия  $z_1 > z_2$ , находим

$$\hat{z}_1 = \frac{1}{2} \left\{ \frac{2(3C_1C_2 - C_3)}{3C_2^2 - 2C_1C_3} + \sqrt{\left( \frac{2(3C_1C_2 - C_3)}{3C_2^2 - 2C_1C_3} \right)^2 - 4 \frac{6(2C_1^2 - C_2)}{3C_2^2 - 2C_1C_3}} \right\},$$

$$\hat{z}_2 = \frac{1}{2} \left\{ \frac{2(3C_1C_2 - C_3)}{3C_2^2 - 2C_1C_3} - \sqrt{\left( \frac{2(3C_1C_2 - C_3)}{3C_2^2 - 2C_1C_3} \right)^2 - 4 \frac{6(2C_1^2 - C_2)}{3C_2^2 - 2C_1C_3}} \right\}. \quad (4)$$

Оценка  $\hat{\gamma}$  определяется однозначно из первого уравнения (3)

$$\hat{\gamma} = \hat{z}_1(1 - C_1\hat{z}_2)(\hat{z}_1 - \hat{z}_2)^{-1}. \quad (5)$$

Итак, система (3) имеет единственное решение  $\hat{z}_1, \hat{z}_2, \hat{\gamma}$ .

Рассмотрим далее представление  $\gamma$  как отношение  $\gamma = \gamma_1(\gamma_1 + \gamma_2)^{-1}$ ,  $1 - \gamma = \gamma_2(\gamma_1 + \gamma_2)^{-1}$ , где  $\gamma_i = (\lambda_i + \alpha_i)[\lambda_j P_1^{(1)}(\lambda_i | \lambda_j) + \alpha_j P_1^{(2)}(\lambda_i | \lambda_j)]$ ,  $i, j = 1, 2, i \neq j$ . В результате имеем  $\tau_1, \tau_2, \dots, \tau_n$  – выборку из распределения  $p(\tau | \gamma, z_1, z_2) = \gamma_1(\gamma_1 + \gamma_2)^{-1} z_1 e^{-z_1 \tau} + \gamma_2(\gamma_1 + \gamma_2)^{-1} z_2 e^{-z_2 \tau}$ , зависящего от четырех неизвестных параметров  $z_1 = (\lambda_1 + \alpha_1)$ ,  $z_2 = (\lambda_2 + \alpha_2)$  ( $z_1 > z_2$ ),  $\gamma_1, \gamma_2$ . В этом случае запишем четыре уравнения моментов

$$\begin{aligned} \gamma_1 z_2 + \gamma_2 z_1 - C_1(\gamma_2 + \gamma_1) z_1 z_2 &= 0, \quad C_1(z_1 + z_2) - C_2 z_1 z_2 / 2 = 1, \\ C_2(z_1 + z_2) - C_3 z_1 z_2 / 3 &= 2C_1, \quad C_3(z_1 + z_2) - C_4 z_1 z_2 / 4 = 3C_2. \end{aligned} \quad (6)$$

**Теорема 2.** Система (6) относительно неизвестных параметров  $z_1, z_2, \gamma_1, \gamma_2$  плотности вероятности  $p(\tau)$  несовместна.

Последнее определяет невозможность оценивания методом моментов более трех параметров плотности (2) в коррелированном потоке.

### Заключение

В настоящей статье получен явный вид плотности вероятности значений длительности интервала между событиями коррелированного дважды стохастического потока (2). Методом моментов найдены оценки параметров задаваемой (2) плотности:  $\hat{z}_1, \hat{z}_2$  в виде (4),  $\hat{\gamma}$  в виде (5).

## ЛИТЕРАТУРА

1. *Basharin G. P., Gaidamaka Yu. V., Samouylov K. E.* Mathematical theory of teletraffic and its application to the analysis of multiservice communication of next generation networks // *Automatic Control and Computer Sciences*. 2013. V. 47. No. 2. P. 62–69.
2. *Vishnevsky V. M., Semenova O. V., Dudin A. N., Klimenok V. I.* Approximate method to study M/G/1-type polling system // *Quality Technology & Quantitative Management (QTQM)*. 2012. V. 9. No. 2. P. 211–228.
3. *Башарин Г.П., Кокотушкин В.А., Наумов В.А.* О методе эквивалентных замен расчета фрагментов сетей связи // *Изв. АН СССР. Техн. кибернетика*. 1980. № 1. С. 55–61.
4. *Neuts M.F.* A versatile Markov point process // *J. Applied Probability*. 1979. V. 16. P. 764–779.
5. *Lucantoni D. M.* New results on the single server queue with a batch markovian arrival process // *Communications in Statistics Stochastic Models*. 1991. V. 7. P. 1–46.
6. *Нежелская Л.А., Сидорова Е.Ф.* Оптимальная оценка состояний обобщенного синхронного потока событий второго порядка в условиях неполной наблюдаемости // *Вестник Томского государственного университета. Управление, вычислительная техника и информатика*. 2018. № 45. С. 30–41.
7. *Gortsev A.M., Nezhel'skaya L.A.* Estimation of parameters of synchronously alternating Poisson stream of events by the moment method // *Telecommunications and Radio Engineering*. 1996. V. 50. No. 1. P. 56–63.
8. *Леонова М.А., Нежелская Л.А.* Вероятность ошибки при оценивании состояний обобщенного асинхронного потока событий // *Вестник Томского государственного университета. Управление, вычислительная техника и информатика*. 2012. № 2 (19). С. 88–101.
9. *Nezhelskaya L.* Optimal state estimation in modulated MAP event flows with unextendable dead time // *Communications in Computer and Information Science*. 2014. V. 487. P. 342–350.
10. *Okamura H., Dohi T., Trivedi K. S.* Markovian arrival process parameter estimation with group data // *IEEE/ACM Transactions on Networking (TON)*. 2009. V. 17. No. 4. P. 1326–1339.
11. *Малинковский Ю. В.* Теория вероятностей и математическая статистика (часть 2. Математическая статистика). Гомель: УО «ГТУ им. Ф. Скорины», 2004. 146 с.