

Στατιστικές Αναλύσεις

Σειρά Ασκήσεων 2

Άσκηση 1 Έστω $X_A \sim \text{Exp}(\lambda_A)$
 $X_B \sim \text{Exp}(\lambda_B)$

(a)

Ο χρόνος μέχρι το πρώτο γεγονός είναι $X = \min(X_A, X_B)$

Η κατανομή της X βρίσκεται ως εξής

$$\begin{aligned} P(X > x) &= P(\min(X_A, X_B) > x) = P(X_A > x, X_B > x) = \\ &= P(X_A > x) P(X_B > x) = e^{-\lambda_A x} e^{-\lambda_B x} = e^{-(\lambda_A + \lambda_B)x} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow F_X(x) = 1 - e^{-(\lambda_A + \lambda_B)x} \quad \Rightarrow \quad X \sim \text{Exp}(\lambda_A + \lambda_B)$$

(b) Η πιθανότητα να συμβεί το A πριν το B είναι

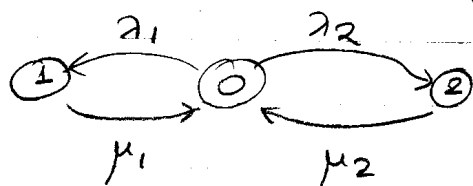
$$\begin{aligned} P(X_A < X_B) &= \int_0^{\infty} P(X_B > x) \lambda_A e^{-\lambda_A x} dx = \int_0^{\infty} e^{-\lambda_B x} \lambda_A e^{-\lambda_A x} dx = \\ &= \lambda_A \int_0^{\infty} e^{-(\lambda_A + \lambda_B)x} dx = \frac{\lambda_A}{\lambda_A + \lambda_B} \end{aligned}$$

Άσκηση 2 Η κατάσταση $X(t)$ ενός μορίου αμοσφαιρικής μπορεί να είναι

$$X(t) = \begin{cases} 0 & \text{ελεύθερο μόριο} \\ 1 & \text{κατεληγμένο από οξυγόνο} \\ 2 & \text{" " διοξείδιο.} \end{cases}$$

(α)

Στην κατάσταση 0 δύο γεγονότα μπορούν να προκαλέσουν αλλαγή κατάστασης: προσκόλληση οξυγόνου με ρυθμό λ_1 και μετάβαση στην 1 ή προσκόλληση διοξειδίου με ρυθμό λ_2 και μετάβαση στην 2. Στις καταστάσεις 1 και 2 το μόνο γεγονός που μπορεί να προκαλέσει αλλαγή κατάστασης είναι η αλεξιδίωση του μορίου δηλαδή μετάβαση στην κατάσταση 0, με ρυθμό μ_1 κ' μ_2 αντίστοιχα. Με βάση τα παραπάνω το διάγραμμα μεταβάσεων είναι



Ο πίνακας ρυθμών μεταβάσεων είναι $Q = \begin{pmatrix} -(\lambda_1 + \lambda_2) & \lambda_1 & \lambda_2 \\ \mu_1 & -\mu_1 & 0 \\ \mu_2 & 0 & -\mu_2 \end{pmatrix}$

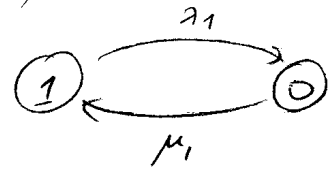
(β) Η αλυσίδα είναι αδιαζώριστη & επομένως θετικά επαναληπτική (πεπερασμένη). Οι εξισώσεις ισορροπίας είναι

$$\left. \begin{array}{l} 1: P_1 \mu_1 = P_0 \lambda_1 \\ 2: P_2 \mu_2 = P_0 \lambda_2 \\ P_0 + P_1 + P_2 = 1 \end{array} \right\} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} P_1 = P_0 \frac{\lambda_1}{\mu_1} \\ P_2 = P_0 \frac{\lambda_2}{\mu_2} \\ P_0 \left(1 + \frac{\lambda_1}{\mu_1} + \frac{\lambda_2}{\mu_2} \right) = 1 \end{array} \right\} \Rightarrow \begin{array}{l} P_0 = \frac{1}{1 + \lambda_1/\mu_1 + \lambda_2/\mu_2} \\ P_1 = \frac{\lambda_1/\mu_1}{1 + \lambda_1/\mu_1 + \lambda_2/\mu_2} \\ P_2 = \frac{\lambda_2/\mu_2}{1 + \lambda_1/\mu_1 + \lambda_2/\mu_2} \end{array}$$

Άσκηση 3 (α) Επειδή η ασχολία του κάθε ατόμου δε επηρεάζει το άλλο, μπορούμε να αναλύσουμε χωριστά τις δύο διαδικασίες.

Ο εργαζόμενος 1 ασχολείται σύμφωνα με μια Μαρκοβιανή διαδικασία συνεχούς χρόνου $\{X_1(t), t \geq 0\}$, όπου $X_1(t) = 1$ ή 0 αν εργάζεται ή υπεργνωθεί, αντίστοιχα.

Το διάγραμμα μεταβάσεων είναι



Οι εξισώσεις ισορροπίας είναι

$$\begin{aligned} P_1 \lambda_1 &= P_0 \mu_1 \\ P_0 + P_1 &= 1 \end{aligned} \Rightarrow \begin{aligned} P_0 &= \frac{\lambda_1}{\lambda_1 + \mu_1} \\ P_1 &= \frac{\mu_1}{\lambda_1 + \mu_1} \end{aligned}$$

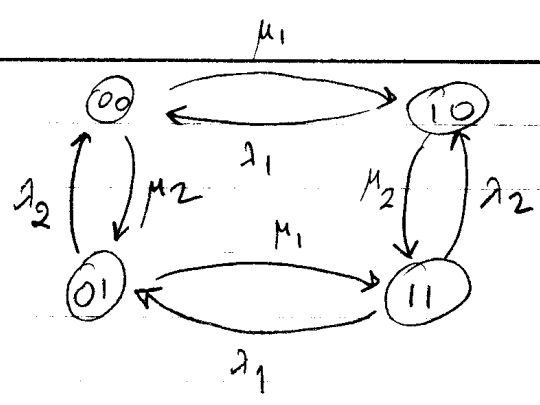
Επομένως ο 1 εργάζεται σε ποσοστό χρόνου $\frac{\mu_1}{\lambda_1 + \mu_1}$ κ' υπεργνωθεί σε ποσοστό χρόνου $\frac{\lambda_1}{\lambda_1 + \mu_1}$

Όμοια για τον εργαζόμενο 2 βρίσκουμε την οριακή κατανομή

$$q_0 = \frac{\lambda_2}{\lambda_2 + \mu_2}, \quad q_1 = \frac{\mu_2}{\lambda_2 + \mu_2}$$

Επειδή οι δύο διαδικασίες είναι ανεξάρτητες, η οριακή πιθανότητα (κ' ισοδύναμα το ποσοστό χρόνου) να εργάζεται και τα δύο άτομα είναι ίση με $P_1 q_1 = \frac{\mu_1 \mu_2}{(\lambda_1 + \mu_1)(\lambda_2 + \mu_2)}$

Η ανάλυση θα μπορούσε να γίνει κ' με μια μόνο διαδικασία που μοντελοποιεί την κατάσταση των νοσημάτων ως ζεύγος (i, j) , $i \in \{0, 1\}$, $j \in \{0, 1\}$ με την παραπάνω ερμηνεία. Το διάγραμμα μεταβάσεων για τη διαδικασία αυτή είναι



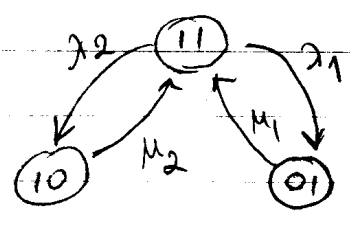
Στη διαδικασία αυτή οι εξισώσεις ισορροπίας είναι

$$\begin{aligned}
 P_{00}(\mu_1 + \mu_2) &= P_{01}\lambda_2 + P_{10}\lambda_1 \\
 P_{01}(\mu_1 + \lambda_2) &= P_{00}\mu_2 + P_{11}\lambda_1 \\
 P_{10}(\mu_2 + \lambda_1) &= P_{00}\mu_1 + P_{11}\lambda_2 \\
 P_{00} + P_{01} + P_{10} + P_{11} &= 1
 \end{aligned}$$

Η λύση των εξισώσεων είναι $P_{ij} = p_i q_j$ όπου p_i κ' q_j όπως έχουν βρεθεί προηγουμένως.

β) Όταν τα δύο άτομα μοιράζονται το ίδιο τιμώμενο η διαδικασία δε μπορεί να διασπαστεί σε δύο ανεξάρτητες.

Τώρα η κατάσταση είναι το ζεύγος (i, j) αλλά η κατάσταση $(0,0)$ δε επιτρέπεται. Το διάγραμμα μεταβάσεων είναι



Παρατηρήστε ότι στην κατάσταση $(1,0)$ όπου ο πρώτος εργαζόμενος εργάζεται και ο δεύτερος τιμώμενος, το μόνο γεγονός που προκαλεί αλλαγή κατάστασης είναι να τελειώσει το εργαζόμενο (αντίστοιχα για των $(0,1)$).

που προκαλεί αλλαγή κατάστασης είναι να τελειώσει το εργαζόμενο (αντίστοιχα για των $(0,1)$).

Οι εξισώσεις ισορροπίας είναι

$$\left. \begin{aligned}
 P_{10}\mu_2 &= P_{11}\lambda_2 \\
 P_{01}\mu_1 &= P_{11}\lambda_1 \\
 P_{01} + P_{10} + P_{11} &= 1
 \end{aligned} \right\} \Rightarrow$$

$$P_{11} = \frac{1}{1 + \frac{\lambda_1}{\mu_1} + \frac{\lambda_2}{\mu_2}}, \quad P_{10} = \frac{\frac{\lambda_2}{\mu_2}}{1 + \frac{\lambda_1}{\mu_1} + \frac{\lambda_2}{\mu_2}}, \quad P_{01} = \frac{\frac{\lambda_1}{\mu_1}}{1 + \frac{\lambda_1}{\mu_1} + \frac{\lambda_2}{\mu_2}}$$

Εδώ το ποσοστό χρόνου που εργαζόμαστε και οι δύο είναι ίσο με P_{11}

Ισχύει ότι
$$P_{11} = \frac{\mu_1 \mu_2}{\mu_1 \mu_2 + \lambda_1 \mu_2 + \lambda_2 \mu_1}$$

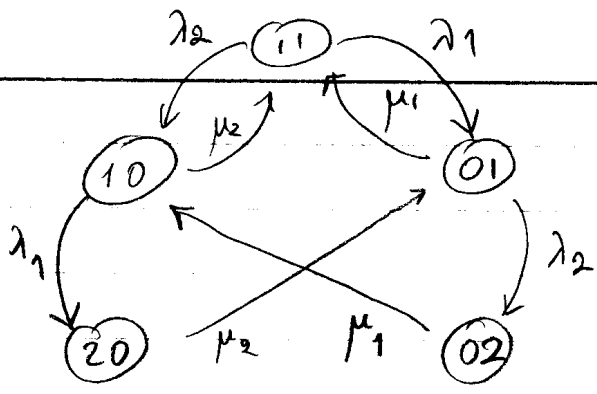
Στο μέρος (α) το αντίστοιχο ποσοστό χρόνου βρέθηκε

ίσο με
$$\frac{\mu_1}{\lambda_1 + \mu_1} \frac{\mu_2}{\lambda_2 + \mu_2} = \frac{\mu_1 \mu_2}{\lambda_1 \lambda_2 + \lambda_1 \mu_2 + \lambda_2 \mu_1 + \mu_1 \mu_2} < \frac{\mu_1 \mu_2}{\lambda_1 \mu_2 + \lambda_2 \mu_1 + \mu_1 \mu_2} = P_{11}$$

δ) Στο μοντέλο αυτό χρειάζεται συν κατάσταση να περιλάβουμε και τις περιπτώσεις που ένας εργαζόμενος δεν εργαζόμαστε ούτε τιμωρεί αλλά βρίσκεται σε αναμονή για το τιμωμένο. Επομένως η κατάσταση προσδιορίζεται από το ζεύγος (i, j) όπου τώρα τα i, j μπορούν να πάρουν τιμές $0 =$ τιμωμένος $1 =$ εργαζόμαστε $2 =$ περιμένει το τιμωμένο.

Προφανώς οι καταστάσεις $(0,0)$ και $(2,2)$ δεν επιτρέπονται γιατί δεν μπορούν και οι δύο να τιμωρούν ή να περιμένουν ταυτόχρονα. Επίσης δεν επιτρέπονται οι καταστάσεις $(1,2)$ και $(2,1)$ γιατί αν 0 ένας εργαζόμενος εργαζόμαστε ο άλλος δεν μπορεί να περιμένει το τιμωμένο αφού δεν το αναστοχάει ο πρώτος.

Το διάγραμμα μεταβάσεων είναι



Στην κατάσταση (1,0) τώρα μπορούν να συμβούν δυο γεγονότα:
 να τερματίσει το τελεφώνημα ο δεύτερος κ' να επιτρέψει στην εργασία του ή να χρειαστεί το τελεφώνημα ο πρώτος κ' να μπει σε κατάσταση αναμονής. Επίσης

στην κατάσταση (2,0) το μόνο που μπορεί να προκληθεί αλλαγή είναι να τερματίσει το τελεφώνημα του δεύτερου, οπότε ο πρώτος μπαίνει σε κατάσταση τελεφώνηματος κ' ο δεύτερος σε κατάσταση εργασίας. (Αρκείστοιχα για τις (0,1) και (0,2)).

Οι εξισώσεις ισορροπίας είναι

(1,0) : $P_{10} (\lambda_1 + \mu_2) = P_{11} \lambda_2 + P_{02} \mu_1$

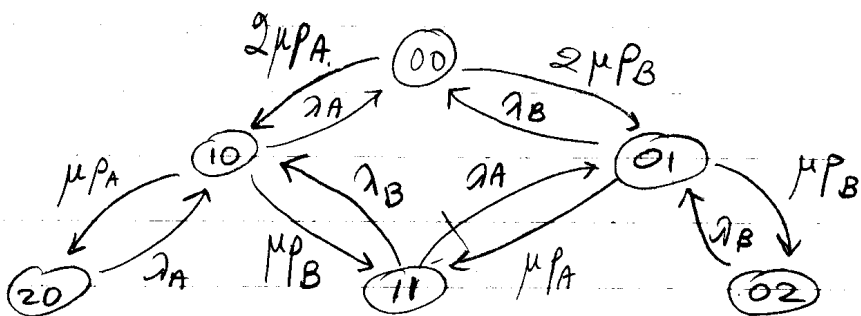
(0,1) : $P_{01} (\lambda_2 + \mu_1) = P_{11} \lambda_1 + P_{20} \mu_2$

(2,0) : $P_{20} \mu_2 = P_{10} \lambda_1$

(0,2) : $P_{02} \mu_1 = P_{01} \lambda_2$

$P_{00} + P_{10} + P_{01} + P_{20} + P_{02} = 1$

Άσκηση 4 Η κατάσταση του συστήματος μπορεί να προσδιοριστεί με βάση τον αριθμό αυτοκινήτων που παραμένουν ανοικτά σε κάθε πόλη, δηλαδή το ζεύγος $X(t) = (i, j)$, $i, j \geq 0$, $i+j \leq 2$. Τότε ο αριθμός των νοικιασμένων αυτοκινήτων είναι $2-i-j$. Το διάγραμμα μεταβάσεων φαίνεται παρακάτω:



Το διάγραμμα προκύπτει ως εξής:
 Στην κατάσταση $(0,0)$ και τα δύο αυτοκίνητα κυκλοφορούν. Ο χρόνος μέχρι να επιστραφεί το πρώτο από τα δύο ακολουθεί εκθετική κατανομή με ρυθμό 2μ (4. Άσκηση 1). Επομένως ο χρόνος παραμονής στην κατάσταση $(0,0)$ είναι $T_{(0,0)} \sim \text{Exp}(q_{(0,0)})$, με $q_{(0,0)} = 2\mu$.

Όταν επιστραφεί το αυτοκίνητο θα πάει στην A με πιθανότητα P_A , δηλαδή $P_{0,0,10} = P_A$, κ' $P_{0,0,01} = P_B$

Επομένως οι ρυθμοί μετάβασης από την κατάσταση $(0,0)$ είναι $q_{0,0,10} = q_{0,0} \cdot P_{0,0,10} = 2\mu P_A$, $q_{0,0,01} = 2\mu P_B$.

Στην κατάσταση $(1,0)$ τα γεγονότα που μπορούν να προκαλέσουν μετάβαση είναι η ενοικίαση του αυτοκινήτου στην A, η επιστροφή του νοικιασμένου. Επομένως ο χρόνος παραμονής στην $(1,0)$ είναι ο ελάχιστος των δύο, δηλαδή $T_{(1,0)} \sim \text{Exp}(q_{(1,0)})$ όπου $q_{(1,0)} = \lambda + \mu$

Η πιθανότητα να γίνει μετάβαση $(1,0) \rightarrow (0,0)$ είναι ίση με $\frac{\lambda_A}{\lambda_A + \mu}$, δηλ να συρθεί το πρώτο γεγονός τγίν

το δεύτερο (βλ Άσκηση 1), κ' η πιθανότητα να επιστραφεί πρώτα το νοικιασμένο αυτοκίνητο είναι ίση με $p = \frac{\mu}{\lambda_A + \mu}$. Αν επιστραφεί πρώτα το νοικια-

σμένο αυτοκίνητο, η επιστροφή θα γίνει σην A με πιδ. P_A κ' σην B με πιδ. P_B . Επομένως η πιθανότητα μετάβασης $(1,0) \rightarrow (2,0)$ είναι ίση με $\frac{\mu}{\lambda_A + \mu} P_A = P_{10,20}$

(δηλ να επιστραφεί το ενοικιασμένο αυτοκίνητο κ' η επιστροφή να γίνει σην πόση A) κ' αντιστοίχα η μετάβαση $(1,0) \rightarrow (1,1)$ έχει πιθανότητα

$$P_{(1,0) \rightarrow (1,1)} = \frac{\mu}{\lambda_A + \mu} P_B$$

Οι ρυθμοί μετάβασης προκύπτουν

$$q_{10,00} = q_{10} P_{10,00} = (\lambda_A + \mu) \frac{\lambda_A}{\lambda_A + \mu} = \lambda_A$$

$$q_{10,20} = q_{10} P_{10,20} = \mu P_A, \quad q_{10,11} = q_{10} P_{10,11} = \mu P_B$$

Οι καταστάσεις $(0,1)$ κ' $(0,2)$ προκύπτουν αντιστοίχα με τις $(1,0)$ κ' $(2,0)$

Στην κατάσταση $(1,1)$ υπάρχει ένα αυτοκίνητο σην A κ' ένα σην B, επομένως τα γεγονότα που μπορούν να αλλάξουν την κατάσταση του συστήματος είναι η ενοικίαση του ενός ή του άλλου, με αντιστοίχους ρυθμούς λ_A κ' λ_B

Οι εξισώσεις ισορροπίας για $\lambda = \lambda = \lambda$, $\mu = \mu = \mu$, $P_A = P_B = 1/2$ γίνονται

$$(0,0) \quad P_{00} \cdot 2\mu = P_{10} \lambda + P_{01} \lambda$$

$$(1,0) \quad P_{10} (\lambda + \mu) = P_{00} \mu + P_{20} \lambda + P_{11} \lambda$$

$$(0,1) \quad P_{01} (\lambda + \mu) = P_{00} \mu + P_{02} \lambda + P_{11} \lambda$$

$$(2,0) \quad P_{20} \lambda = P_{10} \frac{\mu}{2}$$

$$(0,2) \quad P_{02} \lambda = P_{01} \frac{\mu}{2}$$

$$P_{00} + P_{10} + P_{01} + P_{20} + P_{02} + P_{11} = 1.$$

Παρατηρούμε ότι λόγω συμμετρίας θα πρέπει $P_{10} = P_{01}$ κ' $P_{20} = P_{02}$.

Πραγματικά ενώ μπορεί να αποδειχθεί άμεσα ως εξής
από τις (1,0) κ' (2,0) προκύπτει

$$P_{10} (\lambda + \mu) - P_{20} \lambda = P_{00} \mu + P_{11} \lambda \quad (I)$$

$$-P_{10} \frac{\mu}{2} + P_{20} \lambda = 0$$

ενώ από τις (0,1) κ' (0,2)

$$P_{01} (\lambda + \mu) - P_{02} \lambda = P_{00} \mu + P_{11} \lambda \quad (II)$$

$$-P_{01} \frac{\mu}{2} + P_{02} \lambda = 0$$

Βλέπουμε ότι τα I, κ' II είναι το ίδιο σύστημα εξισώσεων
ως π/σ P_{10}, P_{20} ή P_{01}, P_{02} κ' επομένως τα

(P_{10}, P_{20}) κ' (P_{01}, P_{02}) εκφράζονται με τον ίδιο τρόπο

συνάρτηση αν $P_{00} > P_{11}$ κ' επομένως είναι ίσα.

(Εναλλακτικά, αντί να γίνει η παραπάνω απόδειξη, θα μπορούσαμε να υποθέσουμε $P_{10} = P_{01}$, $P_{20} = P_{02}$ λόγω συμμετρίας κ' να λύσουμε το σύστημα με τις παραπάνω επιπλέον εξισώσεις. Αν βρούμε λύση, τότε εξ αιτίας της μεταδικτύτητας, αυτή θα είναι η οριακή κατανομή).

Έχοντας $P_{01} = P_{10}$ κ' $P_{02} = P_{20}$ οι εξισώσεις 0,1 κ' 0,2 γίνονται πηλοαστικές κ' το σύστημα γίνεται:

$$(0,0) \quad 2\mu P_{00} = 2\lambda P_{10}$$

$$(1,0) \quad P_{10}(\lambda + \mu) = P_{00}\mu + P_{20}\lambda + P_{11}\mu$$

$$(2,0) \quad P_{20}\lambda = P_{10}\frac{\mu}{2}$$

$$P_{00} + 2P_{10} + 2P_{20} + P_{11} = 1$$

Από την (0,0) παίρνουμε $P_{10} = P_{00}\theta$, όπου $\theta = \frac{\mu}{\lambda}$

Επίσης από την (2,0): $P_{20} = \frac{1}{2}\theta P_{10} = \frac{1}{2}\theta^2 P_{00}$

Τέλος από την (1,0): $P_{10}(1+\theta) = P_{00}\theta + P_{20} + P_{11} \Rightarrow$

$$\Rightarrow P_{00}\theta(1+\theta) = P_{00}\theta + \frac{1}{2}\theta^2 P_{00} + P_{11} \Rightarrow P_{11} = \frac{1}{2}\theta^2 P_{00} = P_{20}$$

Αντικαθιστώντας την εξίσωση κανονικοποίησης

$$P_{00} \left(1 + 2\theta + \frac{3\theta^2}{2} \right) = 1 \Rightarrow P_{00} = \frac{2}{2 + 4\theta + 3\theta^2}$$

$$P_{10} = P_{01} = P_{00}\theta = \frac{2\theta}{2 + 4\theta + 3\theta^2}$$

$$P_{20} = P_{02} = P_{11} = P_{00} \frac{\theta^2}{2} = \frac{\theta^2}{2 + 4\theta + 3\theta^2}$$

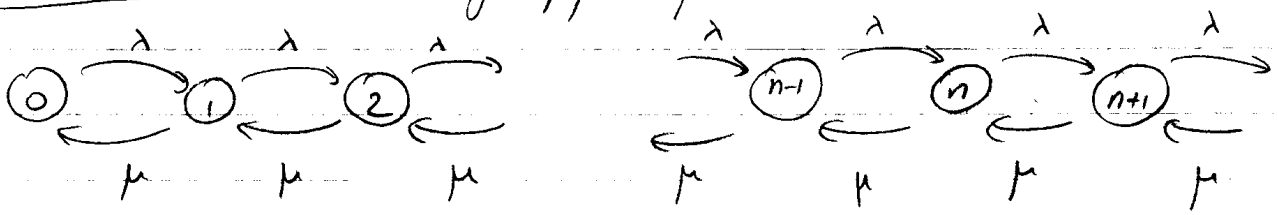
Από τα παραπάνω προκύπτει ότι το ποσοστό χρόνου που ο αριθμός των ροικιασμένων αυτοκινήτων είναι :

0 : $P_{20} + P_{02} + P_{11} = \frac{3\theta^2}{2 + 4\theta + 3\theta^2}$

1 : $P_{10} + P_{01} = \frac{4\theta}{2 + 4\theta + 3\theta^2}$

2 : $P_{00} = \frac{2}{2 + 4\theta + 3\theta^2}$

Άσκηση 5 Το διάγραμμα μεταβάσεων είναι



α) Οι εξισώσεις ισορροπίας ανά κατάσταση είναι:

$i=0 \quad P_0 \lambda = P_1 \mu$

$i=1 \quad P_1(\lambda + \mu) = P_0 \lambda + P_2 \mu$

$i=2 \quad P_2(\lambda + \mu) = P_1 \lambda + P_3 \mu$

$i=n \quad P_n(\lambda + \mu) = P_{n-1} \lambda + P_{n+1} \mu, \quad n \geq 1$

β) Αν θεωρήσουμε τις διαδοχικές διατερίσιμες $\{0, 1, \dots, n\}, \{n+1, n+2, \dots\}$, για κάθε $n \geq 0$ κ' πάρουμε τις αντίστοιχες εξισώσεις ισορροπίας βρίσκουμε

$n=0 \quad : \quad P_0 \lambda = P_1 \mu$

$n=1 \quad : \quad P_1 \lambda = P_2 \mu$

$n \quad : \quad P_n \lambda = P_{n+1} \mu, \quad n \geq 0.$

γ) Για να δείξουμε ότι τα παραπάνω συστήματα εξισώσεων είναι ισοδύναμα, παίρνουμε το πρώτο σύστημα

Χρησιμοποιώντας την $i=0 : P_0 \lambda = P_1 \mu$ η $i=1$ γίνεται

$$P_1 \lambda + P_1 \mu = P_0 \lambda + P_2 \mu \Rightarrow P_1 \lambda = P_2 \mu$$

Όμοια $n=2$ γίνεται $p_2 + p_1 \mu = p_1 + p_2 \mu \Rightarrow p_2 = p_1$ κ.ο.κ.

Επομένως τα δύο συστήματα είναι ισοδύναμα.

Γενικά για τον υπολογισμό της οριακής κατανομής μπορούμε να πάρουμε οποιοδήποτε σύστημα βασίσιμους υπολογισμούς

δ) Από το σύστημα στο (β) προκύπτει ότι

$$p_1 = \theta p_0, \text{ όπου } \theta = \lambda/\mu$$

Επίσης $p_2 = \theta p_1 = \theta^2 p_0$, και συνεχίζοντας επαγωγικά

$$p_n = \theta^n p_0, \quad n=0, 1, 2, \dots$$

Από την εξίσωση κανονικοποίησης έχουμε $\sum_{n=0}^{\infty} p_n = 1 \Rightarrow$

$$\Rightarrow p_0 \sum_{n=0}^{\infty} \theta^n = 1.$$

Η εξίσωση αυτή έχει θετική λύση p_0 αν και μόνο αν $\theta < 1$ δηλαδή $\lambda < \mu$. Αν $\theta > 1$ τότε $p_0 = 0$ κ' επομένως $p_n = 0 \forall n$ κ' η αλυσίδα δεν είναι θετικά επαναληπτική.

Όταν $\theta < 1$ έχουμε $\sum_{n=0}^{\infty} \theta^n = \frac{1}{1-\theta}$ κ' από την εξίσωση

κανονικοποίησης παίρνουμε $p_0 = 1-\theta$ και

$$p_n = \theta^n (1-\theta), \quad n=0, 1, \dots$$

δηλαδή η οριακή κατανομή είναι γεωμετρική με παράμετρο $1-\theta$.

Άσκηση 6 Έστω $X(t)$ ο αριθμός προϊόντων

στο κατάστημα τη στιγμή t .

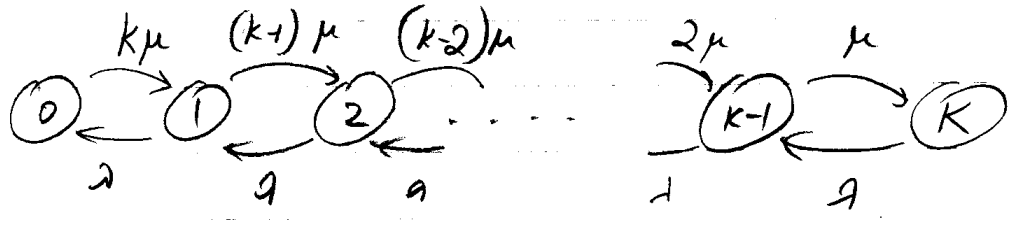
Από τον τρόπο που γίνεται η παραγωγή των προϊόντων προκύπτει ότι $X(t) \leq K \forall t$ κ' επιπλέον αν $X(t) = i$, τότε έχουν γίνει $K-i$ παραγγελίες για προϊόντα που πωλήθηκαν προηγουμένως κ' δε έχουν βράσει ακόμη στο κατάστημα.

Επομένως στη κατάσταση $i > 0$, τα γεγονότα που μπορούν να προκαλέσουν αλλαγή κατάστασης είναι είτε η πώληση ενός tablet (με ρυθμό λ κ' μετάβαση στην $i-1$) είτε η άφιξη μιας από τις $K-i$ εκκρεμείς παραγγελίες.

Λόγω της αρνητικής ιδιότητας, άσχετα από το πότε έφταναν αυτές οι παραγγελίες, ο υπολειπόμενος χρόνος, μέχρι την παράδοση για κάθε μια απ' αυτές ακολουθεί εκθετική κατανομή με παράμετρο μ επομένως ο χρόνος μέχρι την πρώτη άφιξη παραγγελίας (κ' μετάβαση στην κατάσταση $i+1$) ακολουθεί εκθετική κατανομή με παράμετρο $(K-i)\mu$ (βλ. Άσκηση 1).

Στην κατάσταση $i=0$ δεν είναι δυνατή η πώληση ενώ στην $i=K$ δεν υπάρχει εκκρεμής παραγγελία.

Με βάση τα παραπάνω το διάγραμμα ρυθμών μετάβασης είναι:



Ο αντίστοιχος πίνακας πιθανών μεταβάσεων είναι

$$Q = \begin{pmatrix} -k\mu & k\mu & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \lambda & -\lambda-(k-1)\mu & (k-1)\mu & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & -\lambda-(k-2)\mu & (k-2)\mu & \cdot & \cdot \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdot & \cdot & -\lambda-\mu & \mu \\ 0 & 0 & \cdot & \cdot & \lambda & -\lambda \end{pmatrix}$$

Οι εξισώσεις ισορροπίας ξεκινώντας από την $i=k$ και παίρνοντας διαδοχικά όπως στην άσκηση 5, προκύπτουν

$$i=k: p_k \lambda = p_{k-1} \mu \Rightarrow p_{k-1} = p_k \theta \quad (\theta = \lambda/\mu)$$

$$i=k-1: p_{k-1} \lambda = p_{k-2} 2\mu \Rightarrow p_{k-2} = p_{k-1} \frac{\theta}{2} = p_k \frac{1}{2} \theta^2$$

$$i=k-2: p_{k-2} \lambda = p_{k-3} 3\mu \Rightarrow p_{k-3} = p_{k-2} \frac{1}{3} \theta = p_k \frac{1}{3!} \theta^3$$

$$κ' \text{ όμοια: } p_{k-n} = p_k \frac{\theta^n}{n!} \quad n=0, 1, \dots, k \Rightarrow p_i = p_k \frac{\theta^{k-i}}{(k-i)!}, \quad (i=0, 1, \dots, k)$$

Η εξίσωση κανονικοποίησης είναι

$$\sum_{i=0}^k p_i = 1 \Rightarrow p_k \sum_{n=0}^k \frac{\theta^n}{n!} = 1 \Rightarrow p_k = A = \frac{1}{\sum_{n=0}^k \frac{\theta^n}{n!}}$$

$$\text{Επομένως } p_i = \frac{\theta^i / (k-i)!}{\sum_{n=0}^k \theta^n / n!}, \quad i=0, 1, \dots, k$$

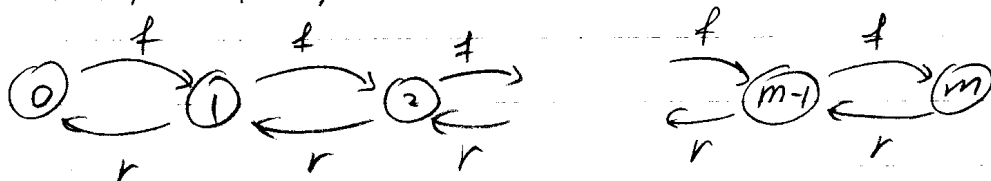
Άσκηση 7 @ Αν στο σύστημα υπάρχουν $X(t)=i$

μηχανήματα, με $0 \leq i < m$, τότε $(m-i)$ μηχανήματα είναι λειτουργικά κ' το ένα απ' αυτά βρίσκεται σε φειδώ, ενώ από τα i μηχανήματα στο σύστημα το ένα επισκευάζεται κ' τα υπόλοιπα $i-1$ περιμένουν επισκευή. Επομένως η κατάσταση του συστήματος θα αλλάξει όταν χαλάσει το μηχάνημα που φειδώνει ή όταν τελειώσει η επισκευή αυτού που επισκευάζεται, όποιο από τα δύο συμβεί πρώτο.

Οι χρόνοι μέχρι να συμβούν τα παραπάνω, λόγω της ανεξαρτησίας ιδιότητας, ακολουθούν εκθετική κατανομή με ρυθμούς f και r αντίστοιχα, ενώ η πιθανότητα να συμβεί πρώτα η βλάβη είναι $\frac{f}{r+f}$ κ' η πιθανότητα να συμβεί πρώτα η επισκευή είναι $\frac{r}{r+f}$. Παρατηρούμε

επομένως ότι η γνώση της παρούσας κατάστασης προσδιορίζει ποσοσίμως την κατανομή του χρόνου παραμονής και τις πιθανότητες μετάβασης, επομένως η προηγούμενη ιστορία δεν επηρεάζει την εξέλιξη του συστήματος δεδομένης της τωρινής κατάστασης. Άρα η διαδικασία είναι Μαρκοβιανή (Για $i=0$ μπορεί μόνο να συμβεί βλάβη κ' για $i=m$ μόνο επισκευή)

Το διάγραμμα ρυθμών μετάβασης είναι:



κ' ο αντίστοιχος πίνακας ρυθμών μετάβασης

$$Q = \begin{pmatrix} -f & f & 0 & 0 & 0 & 0 \\ r & -(r+f) & f & 0 & 0 & 0 \\ 0 & r & -(r+f) & f & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & r & -(r+f) & f \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -r & r \end{pmatrix}$$

β) Οι εξισώσεις ισορροπίας ή κέρωντας διαφέρουσες όπως των λογών 5 είναι

$$p_0 f = p_1 r \Rightarrow p_1 = p_0 \theta \quad \theta = f/r$$

$$p_1 f = p_2 r \Rightarrow p_2 = p_1 \theta = p_0 \theta^2$$

ομοίως $p_n = p_0 \theta^n, n=0, 1, \dots, m$

Από την εξίσωση κανονικοποίησης: $\sum_{n=0}^m p_n = 1 \Rightarrow p_0 \sum_{n=0}^m \theta^n = 1$

Αν $\theta=1$ τότε $\sum_{n=0}^m \theta^n = m+1$, ενώ αν $\theta \neq 1 \Rightarrow \sum_{n=0}^m \theta^n = \frac{\theta^{m+1}-1}{\theta-1}$

Επομένως $p_0 = \begin{cases} \frac{1}{m+1}, & \theta=1 \\ \frac{\theta-1}{\theta^{m+1}-1}, & \theta \neq 1 \end{cases}$

Τελικά η οριακή κατανομή είναι: για $\theta=1: p_n = \frac{1}{m+1}, n=0, 1, \dots, m$

για $\theta \neq 1: p_n = \frac{\theta^n (\theta-1)}{\theta^{m+1}-1}, n=0, 1, \dots, m$

Η διαδικασία έχει σταθμισμό αν και μόνο αν $i=m$, επομένως

το ποσοστό κέρωντας είναι $p_m = \begin{cases} \frac{1}{m+1}, & \theta=1 \\ \frac{\theta^{m+1}-\theta^m}{\theta^{m+1}-1}, & \theta \neq 1 \end{cases}$

Αντίστοιχα το ποσοστό κέρωντας που αφαιρεί το συνολικό = $p_0 = \begin{cases} \frac{1}{m+1}, & \theta=1 \\ \frac{\theta-1}{\theta^{m+1}-1}, & \theta \neq 1 \end{cases}$