

© 2011 г. Р. П. Агаев, канд. техн. наук
 (Институт проблем управления им. В. А. Трапезникова РАН, Москва)

ДИСКРЕТНАЯ ПРОЦЕДУРА СОГЛАСОВАНИЯ ХАРАКТЕРИСТИК С ПОМОЩЬЮ МИНИМАЛЬНОГО ЦИКЛА, ОБЪЕДИНЯЮЩЕГО БАЗОВЫЕ БИКОМПОНЕНТЫ¹

Статья посвящена задаче дискретного согласования характеристик в многоагентных системах, в которых орграф влияний Γ состоит только из не связанных сильных компонент. Показано, что каждый блок предела правильной матрицы влияний для Γ пропорционален соответствующему блоку предела матрицы влияний для орграфа Γ^h , полученного из Γ объединением сильных компонент с помощью минимального цикла. Установлено, что итоговая матрица процедуры ортогональной проекции, примененной к орграфу влияний Γ , совпадает с пределом матрицы влияний для орграфа Γ^h при определенных весах дуг объединяющего цикла.

Ключевые слова: многоагентная система, согласование характеристик, консенсус, модель Де Гроота, лапласовская матрица орграфа, матрица Кирхгофа, проектор

Введение

Согласно модели Де Гроота [1] если $s(0) = (s_1^0, \dots, s_n^0)^T$ – вектор начальных мнений членов группы, а $s(k) = (s_1^k, \dots, s_n^k)^T$ – вектор мнений после k -го шага согласования, то $s(k) = Ps(k-1)$, $k = 1, 2, \dots$, где P – стохастическая матрица влияний, элемент p_{ij} которой задает степень влияния мнения j -го агента на мнение i -го. В матричной форме модель Де Гроота имеет следующее представление:

$$(1) \quad s(k) = P^k s(0), \quad k = 1, 2, \dots$$

Известно, что согласие достижимо при любых начальных мнениях в том и только том случае [1], если существует предельная матрица $P^\infty = \lim_{k \rightarrow \infty} P^k$ и все ее строки равны, что равносильно регулярности матрицы P .

Если матрица P нерегулярна, то согласие может быть достигнуто при векторах начальных мнений, принадлежащих определенному подпространству. В [2] получена характеристика этого подпространства и предложен метод ортогональной проекции, обобщающий процедуру Де Гроота. Показано, что небазовые агенты в методе ортогональной проекции, как и в процедуре Де Гроота, не влияют на конечный результат.

Статья имеет следующую структуру. После введения приведены основные определения и обозначения. В разделе 2 доказано, что нормированная матрица исходящих лесов является однородной относительно минимального цикла, объединяющего все базовые бикомпоненты. В разделе 3 установлено, что итоговая матрица процедуры ортогональной проекции совпадает с пределом матрицы влияний после объединения всех базовых бикомпонент минимальным объединяющим циклом с определенными весами дуг.

¹Работа частично поддержана грантом РФФИ № 09-07-00371 и программой Президиума РАН «Математическая теория управления».

1. Основные термины и обозначения

Стохастической матрице P , входящей в модель Де Гроота, поставим в соответствие *орграф влияний* Γ с множеством вершин $V(\Gamma) = \{1, \dots, n\}$, в котором при $p_{ij} > 0$ (т. е. если j -й агент влияет на i -го) от вершины j к вершине i проводится дуга (j, i) с весом $w_{ji} = p_{ij}$.

Матрица Кирхгофа $L = L(\Gamma) = (\ell_{ij})$ орграфа Γ определяется следующим образом: при $j \neq i$ полагают $\ell_{ij} = -w_{ji}$, если в Γ имеется дуга (j, i) , и $\ell_{ij} = 0$ в противном случае; $\ell_{ii} = \sum_{k \neq i} w_{ki}$, $i, j = 1, \dots, n$. Через I будем обозначать единичную матрицу.

В силу приведенных определений для орграфа Γ , отвечающего матрице P , имеем

$$(2) \quad L(\Gamma) = I - P.$$

С другой стороны, для любой матрицы Кирхгофа $L(\Gamma) = (\ell_{ij})$ взвешенного орграфа Γ (веса дуг – произвольные положительные числа) следующим образом определим стохастическую матрицу влияний:

$$(3) \quad P = I - \epsilon L,$$

где $\epsilon < (\max \ell_{ii})^{-1}$.

Любой максимальный по включению сильный подграфа орграфа называют его *сильной компонентой* или *бикомпонентой*. *Базовая бикомпонента* – такая бикомпонента, в которую не входят дуги извне. Через ν будем обозначать число базовых бикомпонент.

Будем говорить, что матрица A имеет предел, если A^m стремится к некоторой матрице при $m \rightarrow \infty$.

Если стохастическая матрица P орграфа влияний имеет предел P^∞ , то

$$(4) \quad P^\infty = \tilde{J},$$

где $\tilde{J} = (j_{kr})$ – нормированная матрица максимальных исходящих лесов соответствующего взвешенного орграфа Γ (следствие матричной теоремы о деревьях для цепей Маркова [3], см. также теорему 7 из [4]).

Элементы матрицы $\tilde{J} = (j_{kr})$ определяются следующим образом:

$$(5) \quad j_{kr} = \frac{q_{kr}}{\sigma},$$

где q_{kr} – вес множества максимальных исходящих из вершины r лесов, в которых вершина k достижима из r , σ – вес множества всех максимальных исходящих лесов в орграфе Γ .

Поскольку предел матрицы влияний равен нормированной матрице исходящих лесов орграфа влияний, этот предел можно определить рекурсивно как многочлен от $L^{(h)}$ (см. [5, раздел 4]) с помощью метода Леверье-Фаддеева или же как (теорема 6 в [4])

$$(6) \quad \tilde{J} = \lim_{\tau \rightarrow \infty} (I + \tau L)^{-1}.$$

Стохастическую матрицу влияний P , матрицу Кирхгофа L и предел степеней матрицы влияний i -й бикомпоненты обозначим соответственно через P_i , L_i и P_i^∞ . В данном случае

матрицы P , L и P^∞ всей системы имеют вид

$$(7) \quad P = \begin{pmatrix} P_1 & & & \\ & P_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & P_\nu \end{pmatrix}, \quad L = \begin{pmatrix} L_1 & & & \\ & L_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & L_\nu \end{pmatrix}, \quad P^\infty = \begin{pmatrix} P_1^\infty & & & \\ & P_2^\infty & & \\ & & \ddots & \\ & & & P_\nu^\infty \end{pmatrix},$$

где блоки соответствуют базовым бикомпонентам, а не входящие в них элементы равны нулю.

Матрицы P_i^∞ соответствуют сильно связным орграфам и представляются в виде

$$(8) \quad P_i^\infty = \mathbf{1}(\pi^i)^T, \quad i = 1, \dots, \nu,$$

где $\mathbf{1} = (1, \dots, 1)^T$, $(\pi^i)^T$ – любая строка P_i^∞ .

Через t^i обозначим сумму весов² всех остовных исходящих деревьев i -й бикомпоненты орграфа Γ , а через t_k^i – сумма весов тех из них, которые имеют корень в k -й вершине i -й бикомпоненты. Отметим, что согласно матричной теореме о деревьях (см., например, теорему 16.9' в [6], где результат формулируется для матрицы L^T и невзвешенных орграфов) t_k^i равно алгебраическому дополнению любого элемента k -й строки матрицы L_i .

2. Однородность нормированных матрицы исходящих лесов относительно минимального объединяющего цикла

В [2] для дискретных моделей был предложен метод согласования, сводящийся к 1) преобразованию вектора начальных мнений в вектор, принадлежащий определенной области, с помощью ортогональной проекции и 2) дальнейшей коррекции мнений посредством преобразования с использованием стохастической матрицы. В [7] было доказано, что любая сходящаяся процедура согласования может быть приближена процедурой Де Гроота, орграф влияний которой является гамильтоновым циклом. Но при этом воспроизводится лишь конечный результат, т.е. итоговый вектор влиятельностей агентов, матрица же связей между агентами может сильно отличаться от аппроксимируемой.

Предположим, что матрица влияний P имеет предел. Пусть при этом орграф влияний $\Gamma(V, E)$ состоит только из базовых бикомпонент. Подграфы, соответствующие бикомпонентам, обозначим через $\Gamma_1(V_1, E_1), \dots, \Gamma_\nu(V_\nu, E_\nu)$; каждый из них – сильный. Поскольку общий орграф влияний не содержит остовного исходящего дерева, согласие в системе достигается не для любого вектора начальных мнений.

В каждой k -й бикомпоненте зафиксируем произвольную вершину v_k , $k = 1, \dots, \nu$. Эти вершины соединим минимальным циклом $H = (e_1, \dots, e_\nu)$, где $e_i = (v_i, v_{i+1})$, $i = 1, \dots, \nu$ и $v_{\nu+1} = v_1$. Такой цикл соединяет бикомпоненты в одну. Полученный орграф обозначим через $\Gamma^h(V, E_h)$ (рис.1). В силу связности $\Gamma^h(V, E_h)$ последовательность степеней его матрицы влияний имеет предел – матрицу с одинаковыми строками. Эту регулярную положитель-

²Вес дерева определяется как произведение весов всех его дуг.

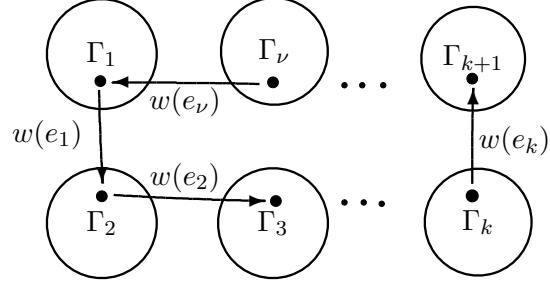


Рис. 1.

ную матрицу обозначим через $\tilde{J}^{(h)}$ и представим в следующем блочном виде

$$\tilde{J}^{(h)} = \begin{pmatrix} \tilde{J}_1^{(h)} & * & * & * \\ * & \tilde{J}_2^{(h)} & * & * \\ * & * & * & * \\ * & * & * & \tilde{J}_s^{(h)} \end{pmatrix},$$

где все блоки, включая блоки, обозначенные $*$ – состоят из положительных чисел.

Предложение 1. Для матрицы $\tilde{J}^{(h)} = (j_{kr}^{(h)})$, определенной выше, каждая функция $j_{kr}^{(h)}(w(e_1), \dots, w(e_\nu))$ является однородной 0-й степени³, т.е. $j_{kr}^{(h)}(xw(e_1), \dots, xw(e_\nu)) = j_{kr}^{(h)}(w(e_1), \dots, w(e_\nu))$ для любого $x \in \mathbb{R}_+$.

Доказательство предложения 1. Рассмотрим матрицу Кирхгофа $L^{(h)}$ орграфа влияний Γ^h .

Пусть q_r – суммарный вес деревьев исходящих из вершины r в Γ^h . Пусть r принадлежит базовой бикомпоненте k . Тогда

$$q_r = t_r^k \prod_{s=0}^{\nu-2} (w(e_{k+s}) t_{v_{k+s+1}}^s),$$

где t_r^k , как и ранее, – сумма весов остовых деревьев k -й бикомпоненты орграфа Γ , в которых r является корнем⁴.

Поскольку для всех $r \in \{1, \dots, n\}$ и любого $x \in \mathbb{R}_+$

$$t_r^k \prod_{s=0}^{\nu-2} (xw(e_{k+s}) t_{v_{k+s+1}}^s) = x^{\nu-1} t_r^k \prod_{s=0}^{\nu-2} (w(e_{k+s}) t_{v_{k+s+1}}^s)$$

и вес t множества всех исходящих деревьев орграфа Γ^h равен $\sum_{r=1}^n q_r$, согласно (5) имеем

$$j_{kr}^{(h)}(xw(e_1), \dots, xw(e_\nu)) = q_r t^{-1} = j_{kr}^{(h)}(w(e_1), \dots, w(e_\nu)).$$

³Функция $f(x_1, \dots, x_n)$ от n аргументов называется однородной функцией m -й степени, если при умножении всех ее аргументов на множитель μ функция приобретает этот же множитель m -й степени, т.е. если тождественно выполняется равенство $f(\mu x_1, \dots, \mu x_n) = \mu^m f(x_1, \dots, x_n)$.

⁴Если индекс $k+s$ больше ν , то вместо него используется $k+s \bmod \nu$. Аналогично, если $k+s+1$ больше ν , то используется $k+s+1 \bmod \nu$.

□

Предложение 2. Каждый блок $\tilde{J}_k^{(h)}$ матрицы $\tilde{J}^{(h)}$ пропорционален соответствующему блоку P_k^∞ матрицы P^∞ .

Доказательство предложения 2. Не уменьшая общности, докажем, что первые блоки $P_1^\infty = (p_{kr}^{(1)})$ и $\tilde{J}_1^{(h)} = (j_{kr}^{(1)})$ пропорциональны. Поскольку каждый блок состоит из одинаковых строк, для элементов первой строки матрицы P_1^∞ согласно (4) и (5) имеет место:

$$\frac{p_{1r}^{(1)}}{p_{1k}^{(1)}} = \frac{t_r^1}{t_k^1}.$$

Пропорциональность двух матриц P_1^∞ и $\tilde{J}_1^{(h)}$ следует из соотношения элементов первой строки матрицы $\tilde{J}_1^{(h)}$:

$$\frac{j_{1r}^{(1)}}{j_{1k}^{(1)}} = \frac{t_r^1 \prod_{s=2}^\nu w(e_{s-1}) t_{v_s}^s}{t_k^1 \prod_{s=2}^\nu w(e_{s-1}) t_{v_s}^s} = \frac{t_r^1}{t_k^1}.$$

□

Отметим, что при объединении базовых бикомпонент было использована одна вершина из каждой бикомпоненты. Будет ли справедливым утверждение 2, если вместо минимального цикла задействовать более одной вершины хотя бы в одной бикомпоненте? Построенные примеры показывают, что при увеличении длины цикла предложение 2, вообще говоря, перестает быть верным.

3. Метод ортогональной проекции как частный случай процедуры минимального объединяющего цикла

Следующее предложение позволяет добавлением минимального числа дуг построить орграф влияний агентов, реализующий предельную матрицу влияний, совпадающую с матрицей процедуры ортогональной проекции для исходного орграфа влияний.

Предложение 3. Пусть $\Gamma(V, E)$ и $\Gamma^h(V, E_h)$ – орграфы, определенные выше. Тогда для некоторого минимального цикла $H = (e_1, \dots, e_\nu)$, соединяющего все базовые бикомпоненты, при определенных весах дуг $w(e_1), \dots, w(e_\nu)$, предел матрицы влияний $P^{(h)}$, соответствующей орграфу $\Gamma^h(V, E_h)$ (см. формулу (3)), совпадает с итоговой матрицей процедуры ортогональной проекции при орграфе влияний $\Gamma(V, E)$.

Доказательство предложения 3. Рассмотрим весовой вектор $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ процедуры ортогональной проекции [2]

$$(9) \quad \tilde{P} = P^\infty S = \mathbf{1}\alpha^T.$$

Предположим, что матрица $\tilde{J}^{(h)}$ определена с помощью матрицы Кирхгофа $L^{(h)}$. Поскольку ранг матрицы $\tilde{J}^{(h)}$ равен единице (предложение 11 из [4]), рассмотрим ее первую строку $j_{11}^{(h)}, \dots, j_{1n}^{(h)}$. Для совпадения матриц $\tilde{J}^{(h)}$ и \tilde{P} согласно предложению 2 достаточно выполнение следующего равенства:

$$(10) \quad \frac{j_{1v_r}^{(h)}}{j_{1v_k}^{(h)}} = \frac{\alpha_{1v_r}}{\alpha_{1v_k}}, \quad k = 1, \dots, \nu.$$

Пусть t – вес множества всех исходящих деревьев орграфа Γ^h . Тогда согласно (5)

$$j_{1v_r}^{(h)} = \frac{\prod_{s=1}^{\nu} w(e_s) t_{v_s}^s}{w(e_{r-1}) t} \quad (w(e_0) \equiv w(e_\nu))$$

и

$$(11) \quad \frac{j_{1v_r}^{(h)}}{j_{1v_k}^{(h)}} = \frac{w(e_{k-1})}{w(e_{r-1})}.$$

Положим $w(e_\nu) = 1$ из определим веса других дуг e_k по формуле

$$(12) \quad w(e_k) = \frac{\alpha_{v_1}}{\alpha_{v_{k+1}}}, \quad k = 1, \dots, \nu - 1.$$

Стохастическая матрица влияний $P^{(h)}$ определяется по формуле (3):

$$P^{(h)} = I - \epsilon L^{(h)},$$

где $\epsilon < (\max \ell_{ii}^{(h)})^{-1}$.

Поскольку предел матрицы $P^{(h)}$ совпадает с $\tilde{J}^{(h)}$, в силу (11) и (12) этот предел совпадает и с итоговой матрицей процедуры ортогональной проекции при орграфе влияний $\Gamma(V, E)$.

□

Замечание 1. В предложении 3 веса добавленных дуг были вычислены с помощью компонент весового вектора $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ процедуры ортогональной проекции. Согласно формуле (П.6) из [2] для компонент вектора α имеет место

$$(13) \quad \frac{\alpha_k}{\alpha_r} = \frac{t_k^i}{t_r^j} \cdot \frac{W_j}{W_i},$$

где W_i – определитель матрицы T_i , полученной из L_i заменой первого столбца вектором π^i , i и j номера компонент, которым соответственно принадлежат вершины k и r .

Из (12) и (13) получим:

$$(14) \quad w(e_k) = \frac{t_{v_1}^1}{W_1} \cdot \frac{W_{k+1}}{t_{v_{k+1}}^{k+1}}, \quad k = 1, \dots, \nu - 1.$$

Предложение 4. Пусть диагональные элементы $p_{v_r v_r}$, $r = 1, \dots, \nu$, матрицы влияний P положительны и все базовые бикомпоненты обединены минимальным циклом $H = (e_1, \dots, e_\nu)$. Тогда при некоторых значениях весов дуг $w^o(e_1), \dots, w^o(e_\nu)$, предел матрицы влияний $P^{(h)}$, отличающейся от P только теми элементами, которые соответствуют добавленным дугам, и диагональными элементами, совпадет с итоговой матрицей метода ортогональной проекции для P .

Доказательство предложения 4. Пусть веса дуг вычислены как в предложении 3. Согласно предложению 1 умножение весов всех дуг, входящих в минимальный цикл, на одно и то же число не влияет на нормированную матрицу исходящих лесов. Поэтому переопределим значения $w^o(e_1), \dots, w^o(e_\nu)$ следующим образом:

$$(15) \quad w^o(e_i) = \theta \left(\max_{1 \leq k \leq \nu} w(e_k) \right)^{-1} \cdot w(e_i),$$

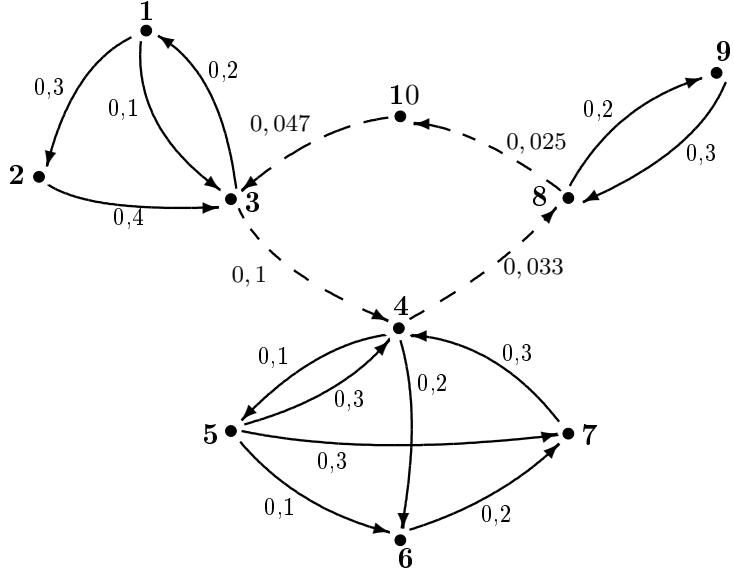


Рис. 2. $w^o(e_1) = 0,1$, $w^o(e_2) = 0,0328$, $w^o(e_3) = 0,0252$, $w^o(e_4) = 0,0471$.

где $0 < \theta < \min_{1 \leq k \leq \nu} p_{v_r v_r}$.

Для орграфа влияний $\Gamma^h(V, E_h)$ построим матрицу $P^{(h)}$. Пусть L' – матрица Кирхгофа для $\Gamma'(V, H)$. Заметим, что $P^{(h)} = P - L'$ и является стохастической.

Поскольку, нормированная матрица исходящих деревьев для $\Gamma^h(V, E_h)$ совпадает с пределом матрицы $P^{(h)}$, очевидно, что последняя совпадает также с итоговой матрицей ортогональной проекции для P . \square

Пример. Применим предложение 3 и следствие 1 к орграфу влияний, приведенному на рис. 2, где для простоты не показаны петли. Вначале предположим, что нет дуг, соединяющих вершины 3, 4, 8, 10. Тогда подграфы $\Gamma_1, \Gamma_2, \Gamma_3, \Gamma_4$ соответственно на множествах вершин $\{1, 2, 3\}, \{4, 5, 6, 7\}, \{8, 9\}, \{10\}$, являются базовыми бикомпонентами.

Определим стохастическую матрицу влияний для соответствующего орграфа влияний.

$$P = \begin{pmatrix} 0,8 & 0 & 0,2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0,3 & 0,7 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0,1 & 0,4 & 0,5 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0,4 & 0,3 & 0 & 0,3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0,1 & 0,9 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0,2 & 0,1 & 0,7 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0,3 & 0,2 & 0,5 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0,7 & 0,3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0,2 & 0,8 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Определим матрицу P^∞ по одному из вышеуказанных способов (например, по формуле (6)):

$$P^\infty = \tilde{J} = \begin{pmatrix} 0,5172 & 0,2759 & 0,2069 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0,5172 & 0,2759 & 0,2069 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0,5172 & 0,2759 & 0,2069 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0,1389 & 0,7222 & 0,0556 & 0,0833 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0,1389 & 0,7222 & 0,0556 & 0,0833 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0,1389 & 0,7222 & 0,0556 & 0,0833 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0,1389 & 0,7222 & 0,0556 & 0,0833 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0,4 & 0,6 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0,4 & 0,6 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Теперь предположим, что базовые бикомпоненты соединены циклом $3 \rightarrow 4 \rightarrow 8 \rightarrow 10 \rightarrow 3$. На рис. 2 эти связи указаны пунктирными дугами. Полученный орграф обозначим через Γ^h . Определим веса добавленных дуг таким образом, что нормированная матрица исходящих лесов $\tilde{J}^h = (j_{kr}^h)$ была равна \tilde{P} – итоговой матрице процедуры ортогональной проекции.

По формуле (14) вычислим $w(e_k)$. Для этого положим $w(e_4) = 1$ и определим матрицы:

$$T_1 = \begin{pmatrix} 0,5172 & 0 & -0,2 \\ 0,2759 & 0,3 & 0 \\ 0,2069 & -0,4 & 0,5 \end{pmatrix}; T_2 = \begin{pmatrix} 0,1389 & -0,3 & 0 & -0,3 \\ 0,7222 & 0,1 & 0 & 0 \\ 0,0556 & -0,1 & 0,3 & 0 \\ 0,0833 & -0,3 & -0,2 & 0,5 \end{pmatrix}; T_3 = \begin{pmatrix} 0,4 & -0,3 \\ 0,6 & 0,2 \end{pmatrix}.$$

Вычислим $W_1 = \det(T_1) = 0,1121$, $W_2 = \det(T_2) = 0,0595$, $W_3 = \det(T_3) = 0,26$, $W_4 = 1$.

Применив матричную теорему о деревьях для матриц L_i определяем следующие значения: $t_3^1 = 0,06$; $t_4^2 = 0,015$; $t_8^3 = 0,2$.

Итак, $w(e_1) = 2,1237$, $w(e_2) = 0,696$, $w(e_3) = 0,5354$, $w(e_4) = 1$.

По формуле (15) определим $w^o(e_1), \dots, w^o(e_\nu)$. Положив $\theta=0,1$, находим $\max_{k \in \{1, \dots, \nu\}} w(e_k) = 2,1237$. Далее находим:

$$w^o(e_1) = 0,1 \cdot 2,1237^{-1} \cdot 2,1237 \approx 0,1;$$

$$w^o(e_2) = 0,1 \cdot 2,1237^{-1} \cdot 0,696 \approx 0,033;$$

$$w^o(e_3) = 0,1 \cdot 2,1237^{-1} \cdot 0,5354 \approx 0,025;$$

$$w^o(e_4) = 0,1 \cdot 2,1237^{-1} \cdot 1 \approx 0,047.$$

Эти значения приведены на рис. 2.

Для орграфа Γ^h , приведенного на рис. 2, построим матрицу Кирхгофа L' и определим матрицу $P^{(h)} = P - L'$.

Предел матрицы влияний $P^{(h)}$ имеет следующее представление.

$$(P^{(h)})^\infty = \mathbf{1} \cdot (0,1827; 0,0974; 0,0731; 0,0344; 0,1789; 0,0138; 0,0206; 0,1050; 0,1575; 0,1365).$$

Эта матрица совпадает с \tilde{P} .

Заключение

В работе доказано, что итоговая матрица процедуры ортогональной проекции, применяемой к орграфу влияний Γ , совпадает с пределом матрицы влияний для орграфа Γ^h , который получен из Γ объединение всех сильных компонент минимальным циклом. При этом веса всех дуг, входящих в минимальный цикл, определяются однозначно с точностью до множителя, а сам цикл содержит по одной вершине из каждой бикомпоненты. Если все сильные компоненты соединить минимальным циклом из дуг с произвольными весами, то соответствующая матрица влияний также будет иметь предел. Этот предел в общем случае не совпадет с матрицей ортогональной проекции, но его строки являются, как и в методе проекции, выпуклыми комбинациями линейно независимых строк матрицы P^∞ .

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. DeGROOT M.H. *Reaching a consensus* // J. Amer. Statist. Assoc. – 1974. – Vol. 69, No. 345. – P. 118–121.
2. АГАЕВ Р.П., ЧЕБОТАРЕВ П.Ю. *Метод проекции в задаче о консенсусе и регуляризованный предел степеней стохастической матрицы* // Автоматика и телемеханика. – 2011. – № 12. – (в печати).
3. ВЕНТИЦЕЛЬ А.Д., ФРЕЙДЛИН М.И. *О малых случайных возмущениях динамических систем* // Успехи мат. наук. – 1970. – Т. 25. – С. 3–55.
4. АГАЕВ Р.П., ЧЕБОТАРЕВ П.Ю. *Матрица максимальных исходящих лесов орграфа и ее применения* // Автоматика и телемеханика. – 2000. – № 9. – С. 15–43.
5. АГАЕВ Р.П., ЧЕБОТАРЕВ П.Ю. *Основные леса орграфа и их применение* // Автоматика и телемеханика. – 2001. – № 3. – С. 108–133.
6. ХАРАРИ Ф. *Теория графов*. – М.: Мир, 1973. – 300 с.
7. АГАЕВ Р.П., ЧЕБОТАРЕВ П.Ю. *Представление дискретной процедуры согласования характеристик с помощью циклического орграфа* // Автоматика и телемеханика. – 2011. – (в печати).