

九州大学 工学部地球環境工学科  
船舶海洋システム工学コース

システム設計工学（担当：木村）

(9) マルコフ過程(状態遷移行列・極限分布)

場所：船1講義室

<http://sysplan.nams.kyushu-u.ac.jp/gen/index.html>

# マルコフ過程 (Markov Process) によるモデル化

## ● 問題のモデル化とは？

解くべき問題を単純化し、本質だけを抽出すること

## ● マルコフ過程で何をモデル化できるか？

**状態遷移に不確実性を伴う問題** システムの費用や時間見積もり、設備スペック検討  
例) 在庫管理, 配送計画問題, 生産システム管理問題, ロボット

## ● マルコフ過程によるモデル化のメリットは？

**膨大な数理解析の知見を利用できる**

- 1) **最適性・最適解の保証**
- 2) **最小限の計算コストで解を求める方法論がある**

「マルコフ過程によるモデル化」と

「マルコフ過程の解法」を会得すれば、一端のOR専門家かも



Andrei A. Markov 1856–1922

# マルコフ過程(Markov Process)の基本概念

システムの  と

システムの  は、いくつかの変数の値によって定義される

システムの  が、ある状態に指定された値から他の状態に指定された値に変わるとき「システムが状態遷移した」という。

状態遷移の確率は、そのときの状態に依存する。  
(過去の履歴には依存しない: マルコフ性)

Andrei A. Markov  
1856–1922



# マルコフ過程(Markov Process)の基本概念

システムの **状態** と

システムの **状態** は、いくつかの変数の値によって定義される

システムの **状態** が、ある状態に指定された値から他の状態に指定された値に変わるとき「システムが状態遷移した」という。

状態遷移の確率は、そのときの状態に依存する。  
(過去の履歴には依存しない: マルコフ性)

Andrei A. Markov  
1856–1922



# マルコフ過程(Markov Process)の基本概念

## システムの **状態** と **遷移**

システムの **状態** は、いくつかの変数の値によって定義される

システムの **状態** が、ある状態に指定された値から他の状態に指定された値に変わるとき「システムが状態遷移した」という。

状態遷移の確率は、そのときの状態に依存する。  
(過去の履歴には依存しない: マルコフ性)

Andrei A. Markov  
1856–1922

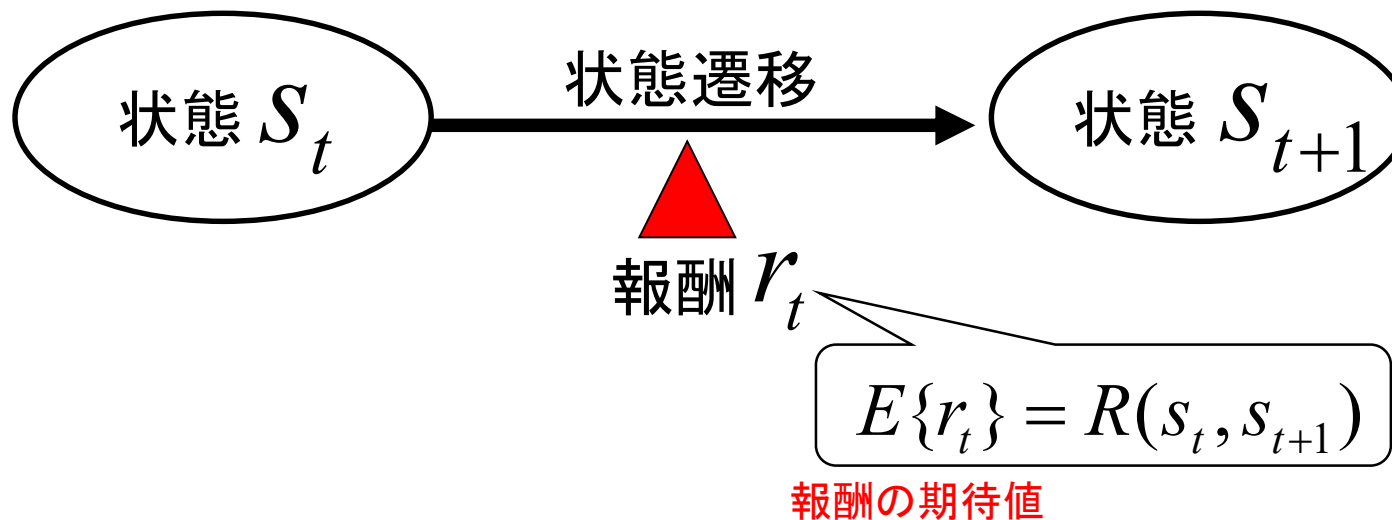


# マルコフ過程(Markov Process)とは？

$S$  : 状態の集合

$\Pr(s'|s)$  : 状態  $s$  のもとで、 $s'$  へ遷移する

$R(s, s')$  : 状態  $s$  から  $s'$  へ遷移したときの  
報酬(またはコスト)の条件付期待値

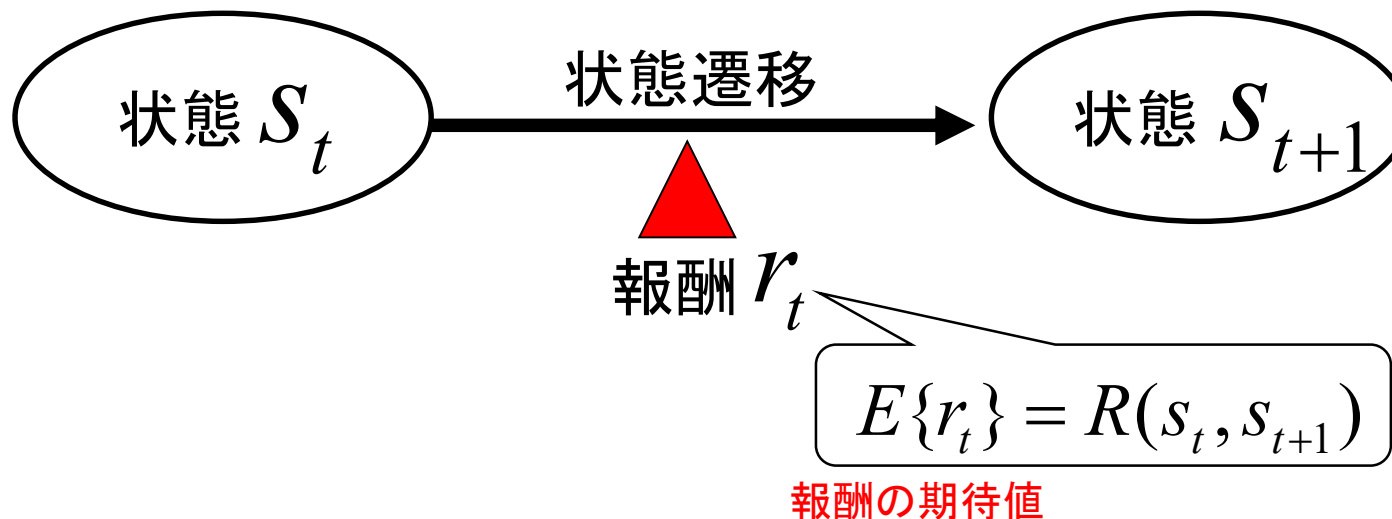


# マルコフ過程(Markov Process)とは？

$S$  : 状態の集合

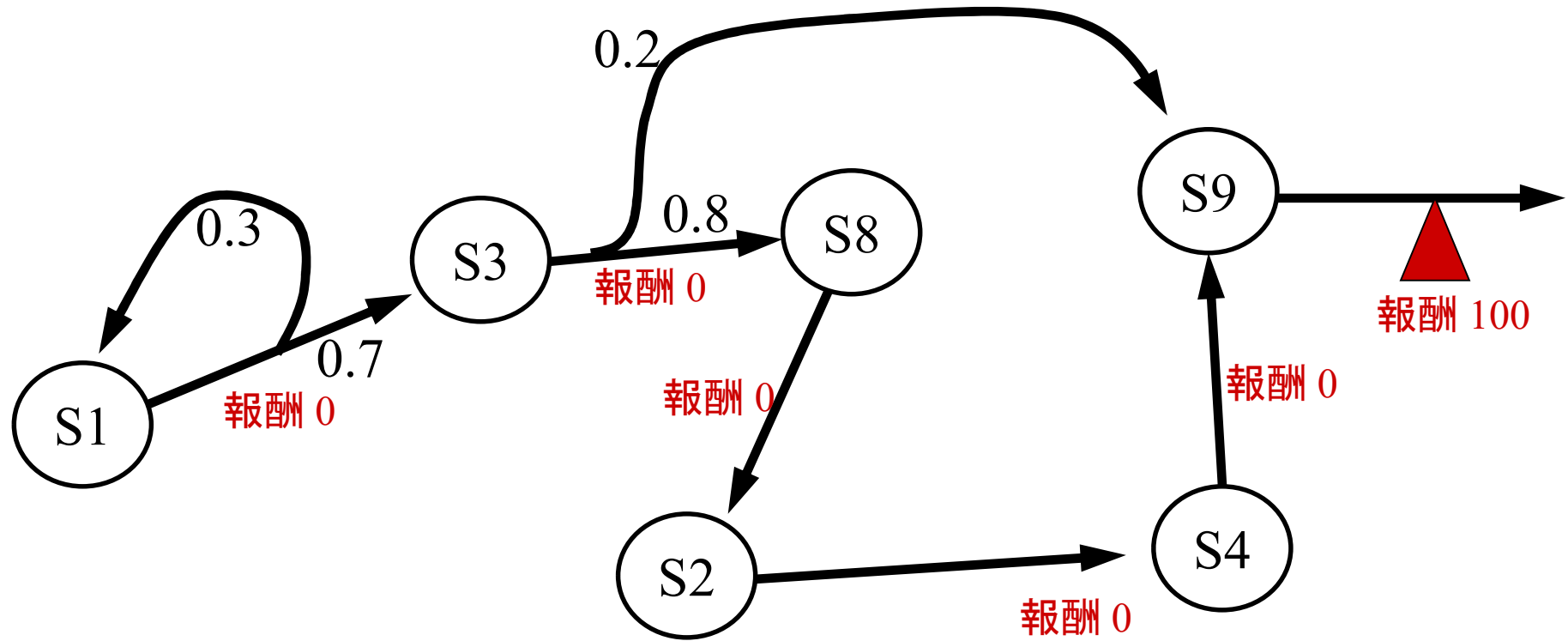
$\Pr(s'|s)$  : 状態  $s$  のもとで、 $s'$  へ遷移する **条件付確率**

$R(s, s')$  : 状態  $s$  から  $s'$  へ遷移したときの  
報酬(またはコスト)の条件付期待値





# マルコフ過程の状態遷移の例



# 状態遷移行列

遷移先状態 $s'$ へ遷移する確率

状態 $S$ より

$$\mathbf{P} = \begin{matrix} \begin{matrix} S1 \\ S2 \\ \vdots \\ Sn \end{matrix} & \begin{bmatrix} \Pr(s_1 | s_1) & \Pr(s_2 | s_1) & \cdots & \Pr(s_n | s_1) \\ \Pr(s_1 | s_2) & \Pr(s_2 | s_2) & \cdots & \Pr(s_n | s_2) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \Pr(s_1 | s_n) & \Pr(s_2 | s_n) & \cdots & \Pr(s_n | s_n) \end{bmatrix} \end{matrix}$$

遷移先状態 $s'$ へ遷移する確率

$S1$   $S2$  ...  $Sn$

# 状態遷移行列

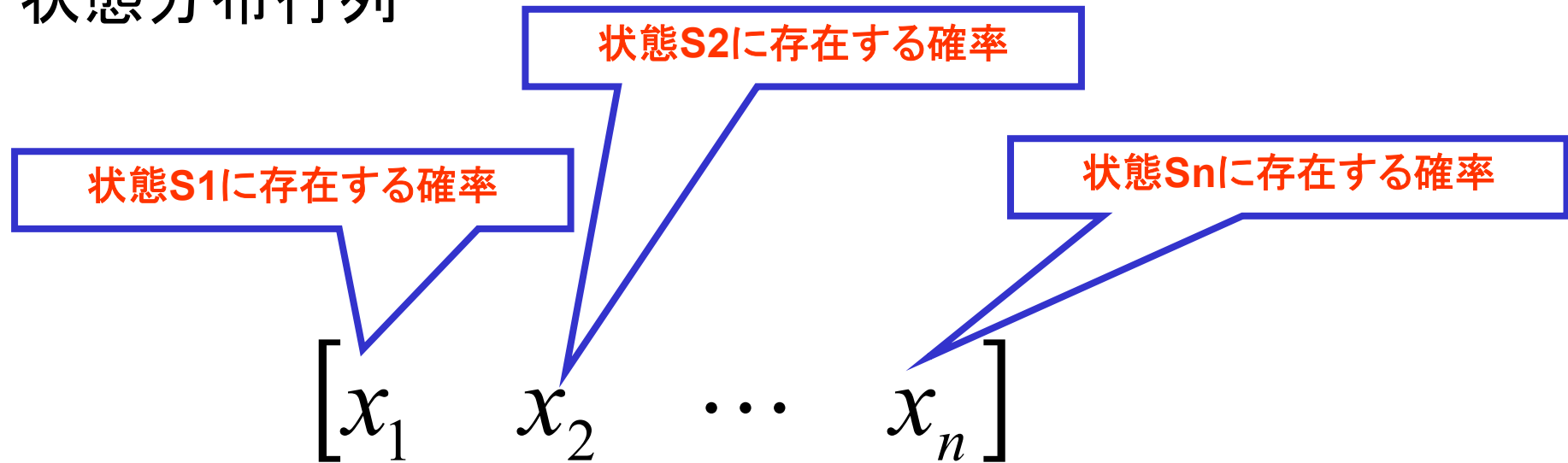
遷移先状態 $s'$ へ遷移する確率

状態 $S$ より

$$\mathbf{P} = \begin{matrix} & \begin{matrix} s_1 & s_2 & \dots & s_n \end{matrix} \\ \begin{matrix} s_1 \\ s_2 \\ \vdots \\ s_n \end{matrix} & \begin{bmatrix} \Pr(s_1 | s_1) & \Pr(s_2 | s_1) & \dots & \Pr(s_n | s_1) \\ \Pr(s_1 | s_2) & \Pr(s_2 | s_2) & \dots & \Pr(s_n | s_2) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \Pr(s_1 | s_n) & \Pr(s_2 | s_n) & \dots & \Pr(s_n | s_n) \end{bmatrix} \end{matrix}$$

- ・各要素は必ず0以上1以下
- ・各行の要素を全て合計すると必ず1になる

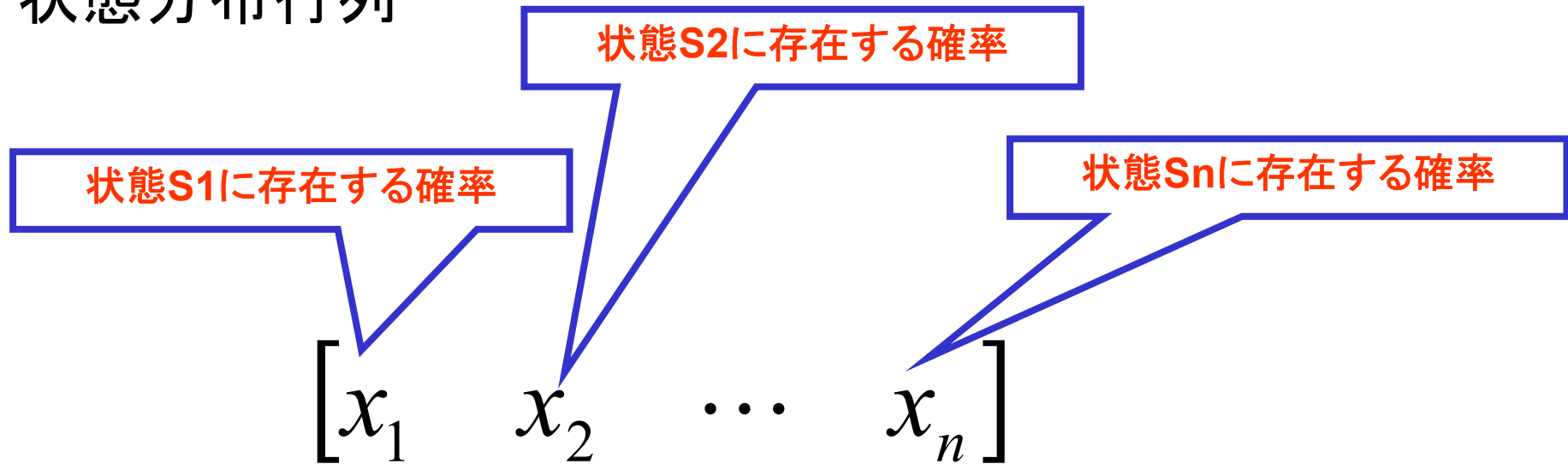
# 状態分布行列



例1) 全ての状態に等しい確率で存在するとき

例2) 状態S1にのみ存在するとき

# 状態分布行列



例1) 全ての状態に等しい確率で存在するとき

$$\left[ \frac{1}{n} \quad \frac{1}{n} \quad \dots \quad \frac{1}{n} \right]$$

例2) 状態S1にのみ存在するとき

$$[1 \quad 0 \quad \dots \quad 0]$$

# 1ステップ遷移後の状態分布の計算

(注: Trans = 転置)

1ステップ後  
の状態分布

初期状態分布

状態遷移行列

$$\begin{bmatrix} x_1(1) \\ x_2(1) \\ \vdots \\ x_n(1) \end{bmatrix}^{Trans} = \begin{bmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \\ \vdots \\ x_n(0) \end{bmatrix}^{Trans} \begin{bmatrix} \Pr(s_1 | s_1) & \Pr(s_2 | s_1) & \cdots & \Pr(s_n | s_1) \\ \Pr(s_1 | s_2) & \Pr(s_2 | s_2) & \cdots & \Pr(s_n | s_2) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \Pr(s_1 | s_n) & \Pr(s_2 | s_n) & \cdots & \Pr(s_n | s_n) \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{x}(1) = \mathbf{x}(0) \mathbf{P}$$

---

# nステップ遷移後の状態分布の計算

nステップ後  
の状態分布

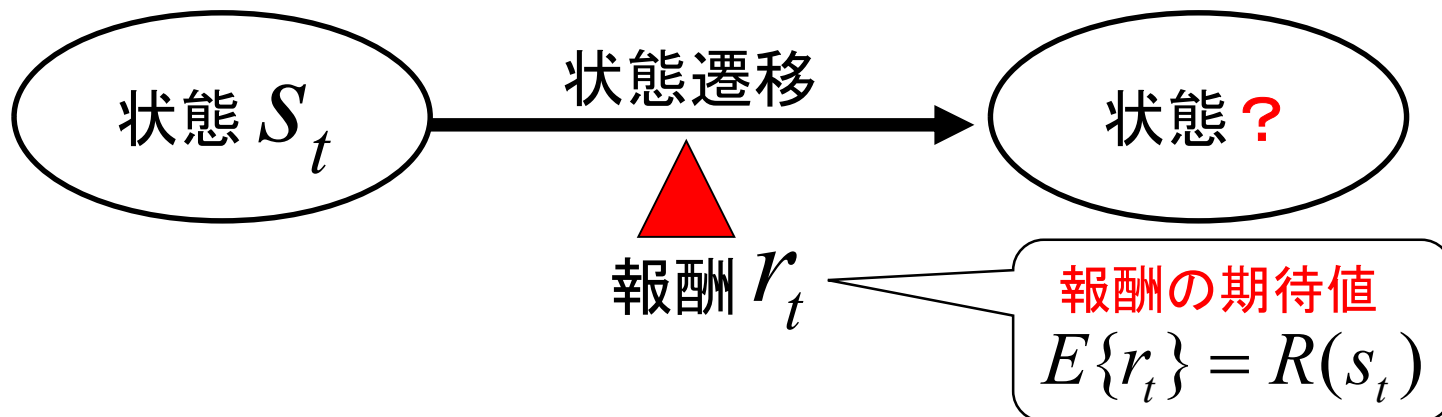
初期状態分布

状態遷移行列

$$\begin{bmatrix} x_1(n) \\ x_2(n) \\ \vdots \\ x_n(n) \end{bmatrix}^{Trans} = \begin{bmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \\ \vdots \\ x_n(0) \end{bmatrix}^{Trans} \begin{bmatrix} \Pr(s_1 | s_1) & \Pr(s_2 | s_1) & \cdots & \Pr(s_n | s_1) \\ \Pr(s_1 | s_2) & \Pr(s_2 | s_2) & \cdots & \Pr(s_n | s_2) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \Pr(s_1 | s_n) & \Pr(s_2 | s_n) & \cdots & \Pr(s_n | s_n) \end{bmatrix}^n$$

$$\mathbf{x}(n) = \mathbf{x}(0) \mathbf{P}^n$$

# 報酬は状態遷移に伴って発生する



報酬行列 報酬の期待値は  $1 \times n$  の行列になる

遷移先の全ての状態について合計

$$\mathbf{R} = \begin{bmatrix} \sum_{i=1}^n \Pr(s_i | s_1) R(s_1, s_i) \\ \sum_{i=1}^n \Pr(s_i | s_2) R(s_2, s_i) \\ \vdots \\ \sum_{i=1}^n \Pr(s_i | s_n) R(s_n, s_i) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R(s_1) \\ R(s_2) \\ \vdots \\ R(s_n) \end{bmatrix}$$

← 状態  $S_1$  の報酬の期待値  
← 状態  $S_2$  の報酬の期待値  
← 状態  $S_n$  の報酬の期待値

# 「マルコフ性」とは？

状態  $s'$  への遷移が、そのときの状態  $s$  にのみ依存し、それ以前の状態には関係ないこと。

# 「エルゴード性」とは？

任意の状態  $s$  からスタートし、無限時間経過した後の状態分布確率が最初の状態とは無関係になること。

この極限の状態分布  $\mathbf{a} = [x_1 \ x_2 \ \dots \ x_n]$  は「定常分布」と呼ばれる。

(ただしエルゴード的なマルコフ過程は既約で非周期的という必要十分条件を満たす必要がある)

$$\text{定常分布} \left\{ \begin{array}{l} \mathbf{a} = \\ = \end{array} \right.$$

平均報酬:

定常分布を求める方程式

$\mathbf{a}$  は  $\mathbf{P}^{Trans}$  の固有値1の固有ベクトル？



## 「マルコフ性」とは？

状態  $s'$  への遷移が、そのときの状態  $s$  にのみ依存し、それ以前の状態には関係ないこと。

## 「エルゴード性」とは？

任意の状態  $s$  からスタートし、無限時間経過した後の状態分布確率が最初の状態とは無関係になること。

この極限の状態分布  $\mathbf{a} = [x_1 \ x_2 \ \dots \ x_n]$  は「定常分布」と呼ばれる。

(ただしエルゴード的なマルコフ過程は既約で非周期的という必要十分条件を満たす必要がある)

$$\text{定常分布} \left\{ \begin{array}{l} \mathbf{a} = \mathbf{x}(\infty) = \mathbf{x}(0) \mathbf{P}^\infty \\ \phantom{\mathbf{a}} = \mathbf{a} \mathbf{P} \end{array} \right.$$

平均報酬:

定常分布を求める方程式

$\mathbf{a}$  は  $\mathbf{P}^{Trans}$  の固有値1の固有ベクトル？

## 「マルコフ性」とは？

状態  $s'$  への遷移が、そのときの状態  $s$  にのみ依存し、それ以前の状態には関係ないこと。

## 「エルゴード性」とは？

任意の状態  $s$  からスタートし、無限時間経過した後の状態分布確率が最初の状態とは無関係になること。

この極限の状態分布  $\mathbf{a} = [x_1 \ x_2 \ \dots \ x_n]$  は「定常分布」と呼ばれる。

(ただしエルゴード的なマルコフ過程は既約で非周期的という必要十分条件を満たす必要がある)

$$\text{定常分布} \left\{ \begin{array}{l} \mathbf{a} = \mathbf{x}(\infty) = \mathbf{x}(0) \mathbf{P}^\infty \\ \phantom{\mathbf{a}} = \mathbf{a} \mathbf{P} \end{array} \right.$$

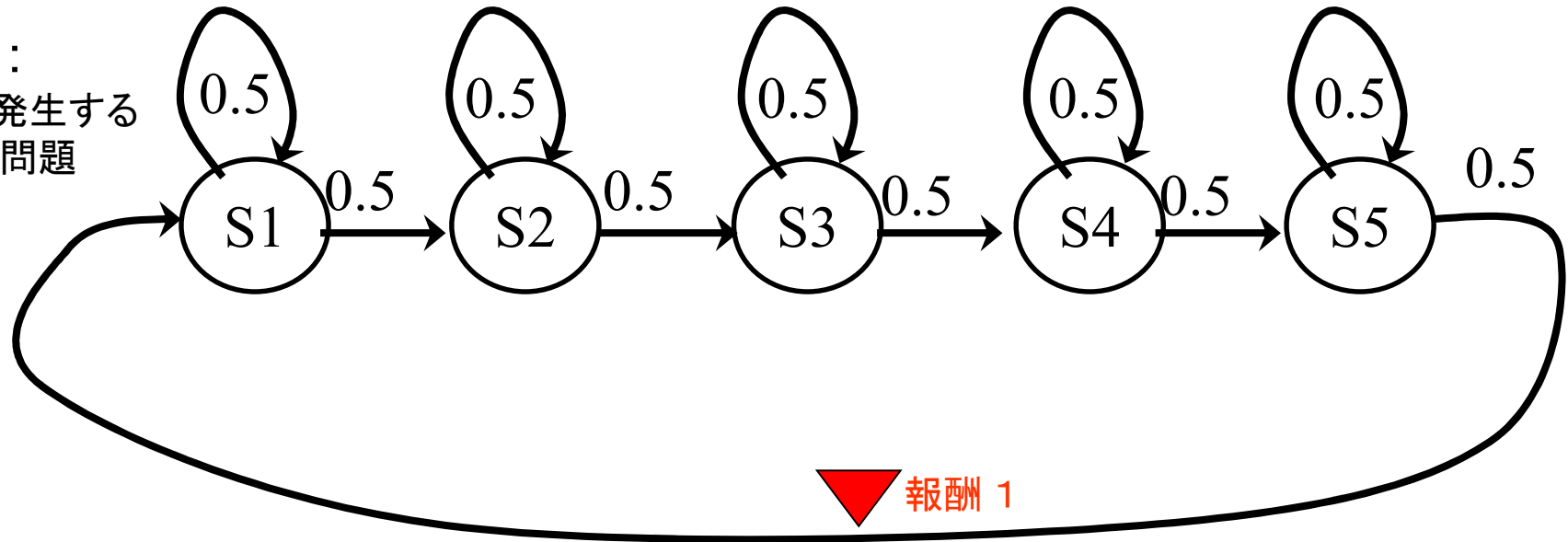
$$\text{平均報酬: } \mathbf{a} \mathbf{R}$$

定常分布を求める方程式

$\mathbf{a}$  は  $\mathbf{P}^{Trans}$  の固有値1の固有ベクトル？

### 例題1:

手直しの発生する  
工程管理問題



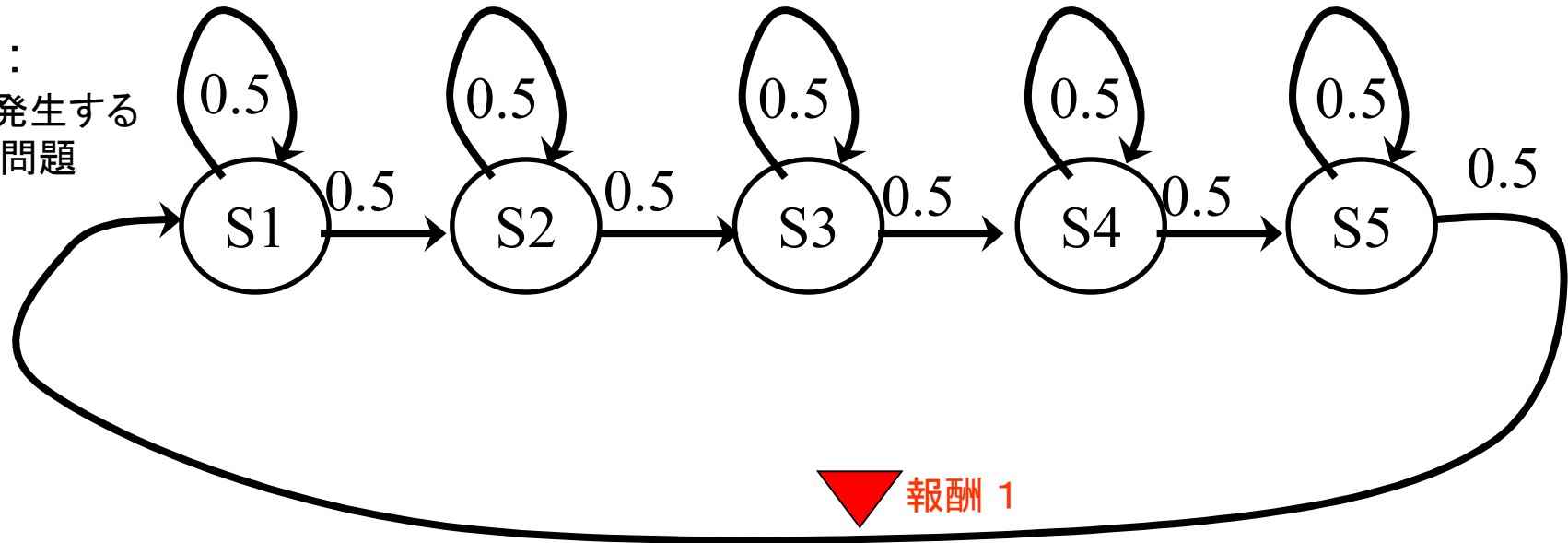
1) 状態遷移行列を求めよ

2) 報酬行列を求めよ

3) 状態S1からスタートした場合、1ステップ後および2ステップ後、3ステップ後の状態の確率分布を計算せよ。

# 例題1:

手直しの発生する  
工程管理問題



1) 状態遷移行列を求めよ

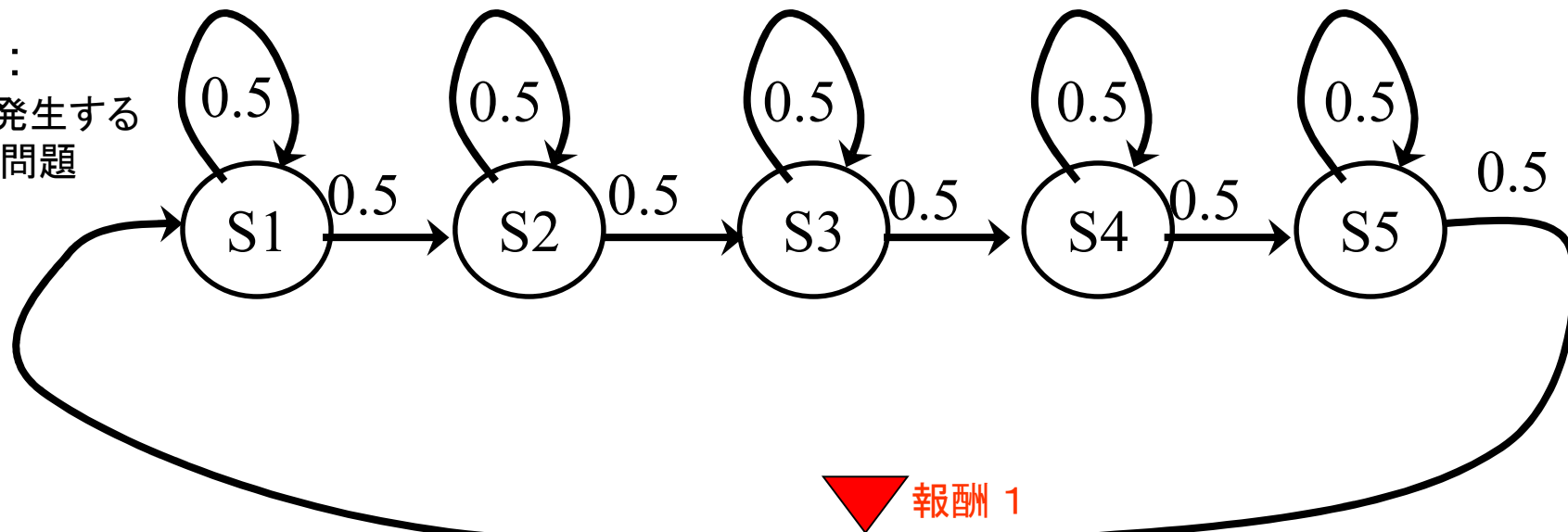
$$\mathbf{P} = \begin{bmatrix} 0.5 & 0.5 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0.5 & 0.5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0.5 & 0.5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0.5 & 0.5 \\ 0.5 & 0 & 0 & 0 & 0.5 \end{bmatrix} \quad \mathbf{R} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0.5 \end{bmatrix}$$

2) 報酬行列を求めよ

3) 状態S1からスタートした場合、1ステップ後および2ステップ後、3ステップ後の状態の確率分布を計算せよ。

# 例題1:

手直しの発生する  
工程管理問題



1) 状態遷移行列を求めよ

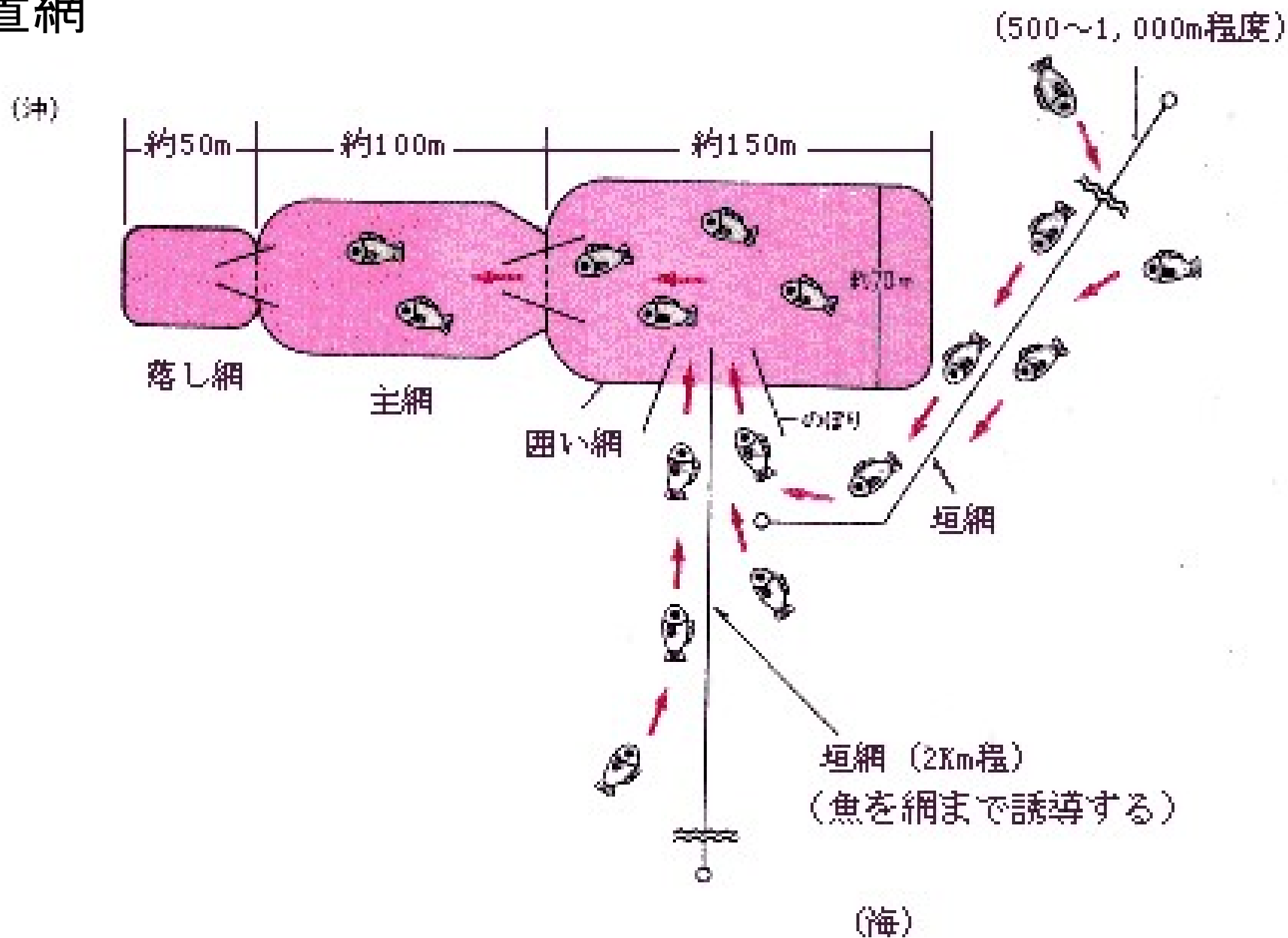
$$\mathbf{P} = \begin{bmatrix} 0.5 & 0.5 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0.5 & 0.5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0.5 & 0.5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0.5 & 0.5 \\ 0.5 & 0 & 0 & 0 & 0.5 \end{bmatrix} \quad \mathbf{R} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0.5 \end{bmatrix}$$

2) 報酬行列を求めよ

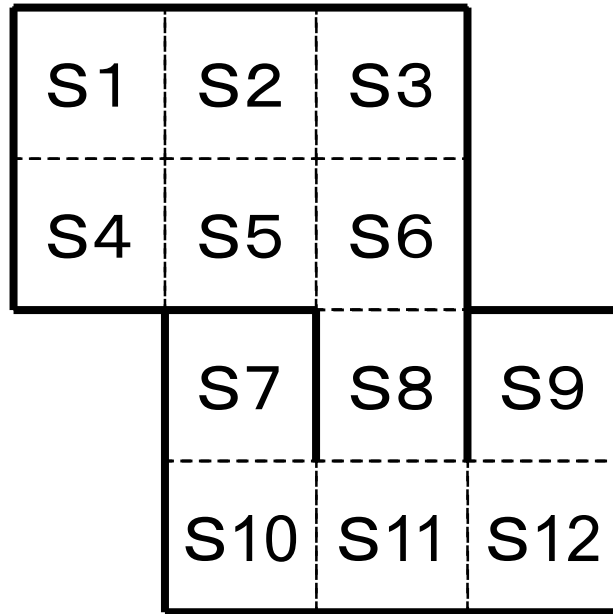
3) 状態S1からスタートした場合、1ステップ後および2ステップ後、3ステップ後の状態の確率分布を計算せよ。状態の重心が1ステップあたり0.5ずつ右へ移動

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}^{Trans} \begin{bmatrix} 0.5 & 0.5 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0.5 & 0.5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0.5 & 0.5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0.5 & 0.5 \\ 0.5 & 0 & 0 & 0 & 0.5 \end{bmatrix} = \mathbf{X}_0 \mathbf{P} = \begin{bmatrix} 0.5 \\ 0.5 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}^{Trans} \quad \mathbf{X}_0 \mathbf{P}^2 = \begin{bmatrix} 0.25 \\ 0.5 \\ 0.25 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}^{Trans} \quad \mathbf{X}_0 \mathbf{P}^3 = \begin{bmatrix} 0.125 \\ 0.375 \\ 0.375 \\ 0.125 \\ 0 \end{bmatrix}^{Trans}$$

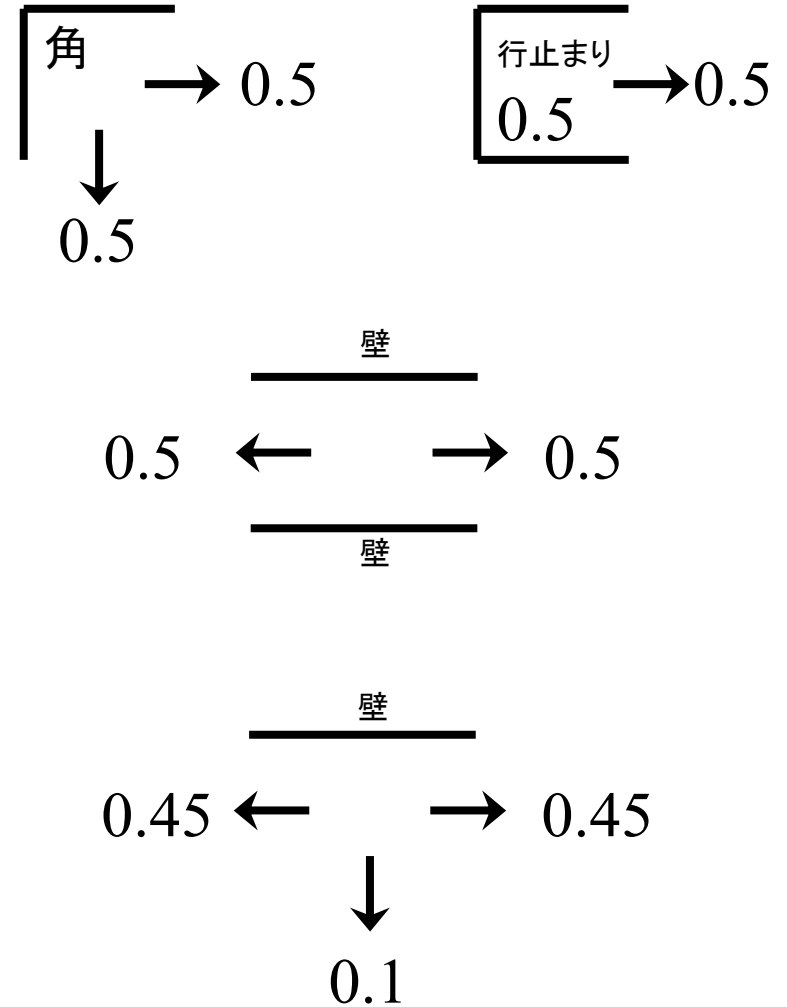
# 定置網



# 定置網の簡易モデル




## 魚の移動の性質



1) 状態遷移行列を求めよ

2) 状態S1からスタートした場合、  
 1ステップ後および2ステップ後、3ステップ後の  
 状態の確率分布を計算せよ。

# 定置網の簡易モデルの状態遷移行列



	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8	S9	S10	S11	S12
S1		0.5		0.5								
S2	0.45		0.45		0.1							
S3		0.5				0.5						
S4	0.5				0.5							
S5		0.1		0.45		0.45						
S6			0.45		0.1			0.45				
S7							0.5			0.5		
S8						0.5					0.5	
S9									0.5			0.5
S10							0.5				0.5	
S11								0.1		0.45		0.45
S12									0.5		0.5	



20 step 後の状態分布

0.0042	0.1832	0.0016
0.1295	0.0049	0.1997
0.0947	0.0061	0.0947
0.0546	0.1803	0.0546

黄色の領域  
=0.4789

40 step 後の状態分布

0.0120	0.0524	0.0192
0.0355	0.0091	0.0663
0.1532	0.0276	0.1532
0.1439	0.1837	0.1439

黄色の領域  
=0.7780

100 step 後の状態分布

0.0221	0.0253	0.0316
0.0162	0.0163	0.0380
0.1591	0.0365	0.1591
0.1600	0.1759	0.1600

黄色の領域  
=0.8140

【注意】

このモデルは、魚が複数存在する場合の影響を考慮していない

56 名無しさん@涙目です。(東京都)2011/08/17(水) 19:13:32.86 ID:3qVDjRlZP

こんにちは みさなん おんげき ですか？ わしたは げんき です。

この ぶんしょう はいりぎす の ケブンツリジ だがいく の けゆきんう の けっか  
にんんげ は もじを にしんき するとき その さしいよとさいご の もさじえ あいてつれば  
じばんゆん は めくちちゃや でも ちんやとよめる という けゆきんう にもづいとて  
わざと もじの じんばゆん を いかれえて あまりす。

どでうす？ ちんやとよやちめう でしょ？

ちんやとよためら はのんう よしろく

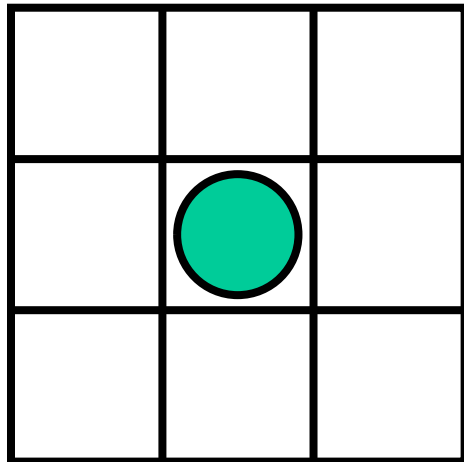
擬似英文の例

無伴奏バイオリンソナタの例

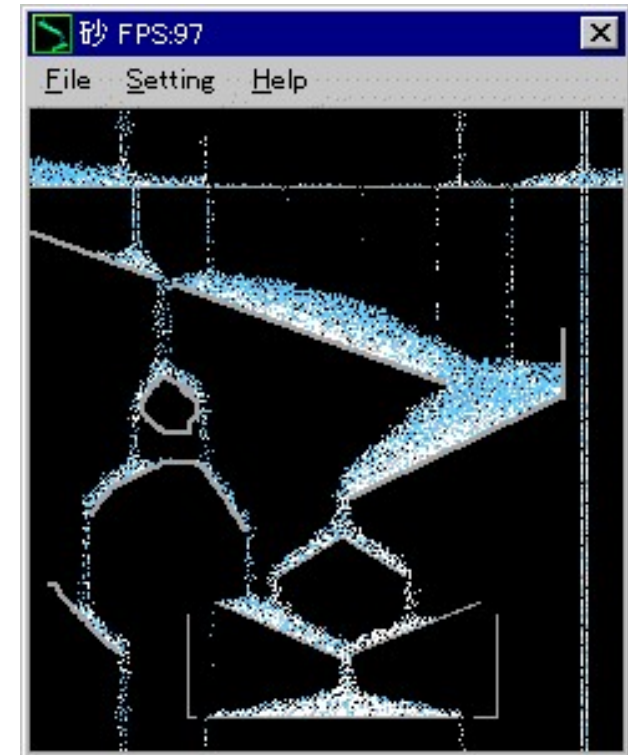
# 群集シミュレーション？「砂」

<http://ccnet.dip.jp/sand/>

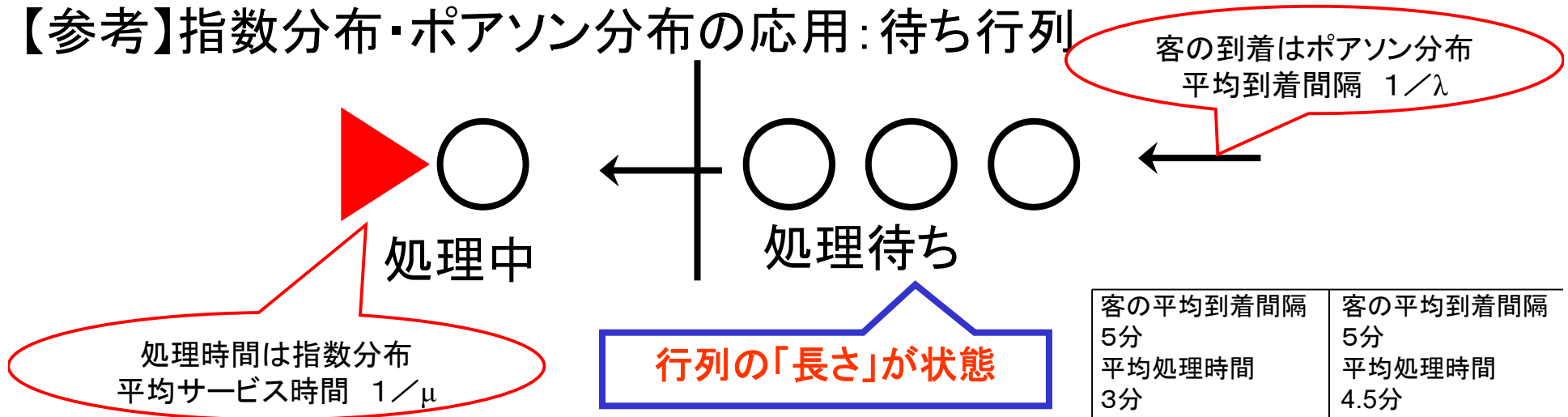
- 1) 下に何もなければ下に動く
- 2) 右と下に障害物があって左に何もなければ左に動く
- 3) 左と下に障害物があって右に何もなければ右に動く
- 4) 上のみがあいている場合は一定の確率で上に動く
- 5) 左右に何もなくて下に障害物があるときは右か左かそれとも動かないかのどれかを適当に選ぶ



全ての格子がとりうる状態の組み合わせがマルコフ過程における状態になる



# 【参考】指数分布・ポアソン分布の応用：待ち行列



サービス中を含む客の数がゼロである確率 (待たずにサービスが受けられる確率)  $1 - \frac{\lambda}{\mu}$

サービス中を含む客の平均人数  $\frac{\frac{\lambda}{\mu}}{1 - \frac{\lambda}{\mu}}$

サービスを待っている客の平均人数  $\frac{\left(\frac{\lambda}{\mu}\right)^2}{1 - \frac{\lambda}{\mu}}$

到着してからサービスを受けて去るまでの平均時間  $\frac{1}{\mu - \lambda}$

客の平均到着間隔 5分 平均処理時間 3分	客の平均到着間隔 5分 平均処理時間 4.5分
1.5人	9人
7.5分	45分

# 待ち行列理論できちんと解析せずに設備投資すると...



トイレ行列・ATMの行列など

顧客へ長い待ち時間を強いる  
顧客離れ  
企業イメージの低下

→ ビジネスチャンスを逃す

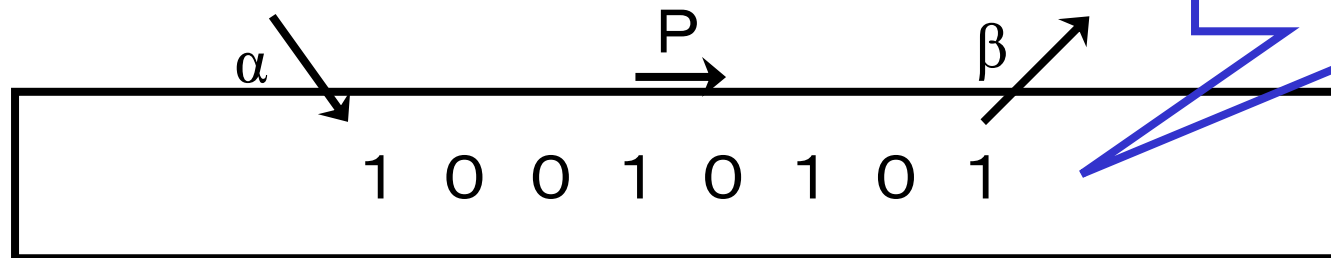


ストックヤード： クレーンやコンベア能力によっては、貨物や資材で溢れ返ることに

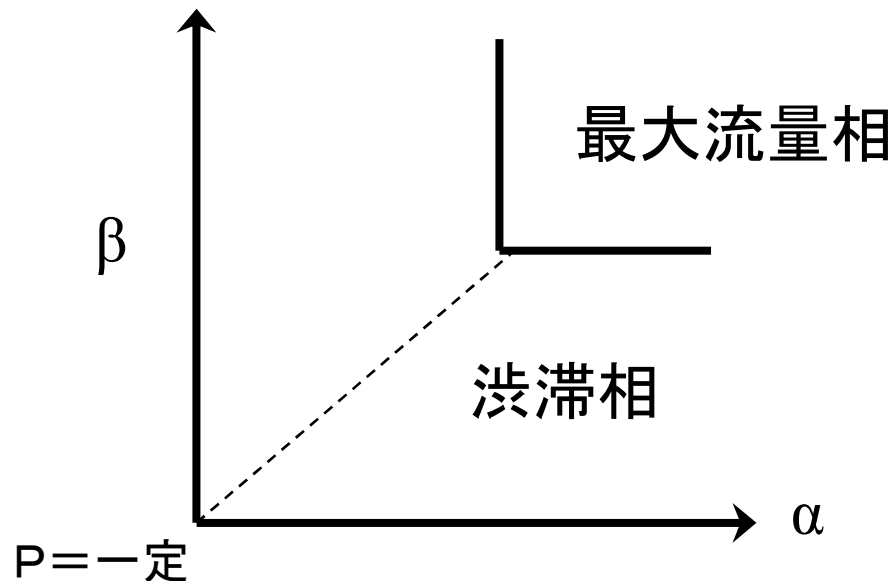
# ASEP:空間の大きさを考える渋滞モデル 前が空いているときだけ進む

自己駆動粒子系の渋滞学  
東京大学 西成活裕先生  
<http://soliton.t.u-tokyo.ac.jp/nishilab/>

- 1) 前が空いているとき確率 $p$ で進む
- 2) 左から確率 $\alpha$ で入り、右へ確率 $\beta$ で出る



1と0のパターンが状態  
この例では $2^8=256$ 状態



ループ上を走る  
複数自動車の実験  
→ 密度によって自然渋滞

非常口への人の流れ  
→ 障害物を非対称に  
置くと早く出られる

# まとめ

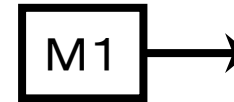
- マルコフ性とは？ エルゴート性とは？
- 状態遷移行列・状態分布行列・報酬行列とは？
- 状態遷移行列と状態分布行列による状態の予測計算
- 極限分布とは？ エルゴート性とは？  
定常分布とは？ 平均報酬の計算方法は？
- 交通流や待ち行列の解析への応用

【演習問題】 2019.01.11

学籍番号  
氏名

---

右図のように、機械M1によって製品が生産される工場がある。



- 機械M1は「稼働」と「休止」の2状態を有する.
- 機械の状態遷移は、一定時間間隔で離散的に起きる.
- 機械が「稼働」状態にあるとき、次ステップでは確率 0.5 で稼働状態を継続
- 機械が「休止」状態にあるとき、次ステップでは確率 0.4 で稼働状態へ復帰
- 機械が「稼働」状態にあり、次のステップでも稼働しているとき、状態遷移によって報酬 9 万円を得る
- 機械が「稼働」状態にあり、次のステップで休止するとき、状態遷移によって報酬 3 万円を得る
- 機械が「休止」状態にあり、次のステップでも休止しているとき、状態遷移によって報酬 -7 万円を得る
- 機械が「休止」状態にあり、次のステップで稼働するとき、状態遷移によって報酬 3 万円を得る

問1: 状態遷移確率行列と報酬行列を求めよ。

問2: 機械M1の平均稼働率を求めよ。それを知るためには何を計算すればよいか？

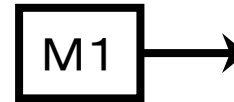
問3: この機械で得られる平均報酬を求めよ。



# 【演習問題】

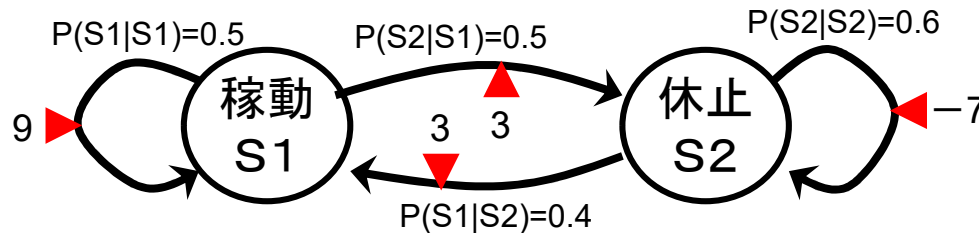
学籍番号  
氏名 \_\_\_\_\_

右図のように、機械M1によって製品が生産される工場がある。



- 機械M1は「稼働」と「休止」の2状態を有する。
- 機械の状態遷移は、一定時間間隔で離散的に起きる。
- 機械が「稼働」状態にあるとき、次ステップでは確率 0.5 で稼働状態を継続
- 機械が「休止」状態にあるとき、次ステップでは確率 0.4 で稼働状態へ復帰
- 機械が「稼働」状態にあり、次のステップでも稼働しているとき、状態遷移によって報酬 9 万円を得る
- 機械が「稼働」状態にあり、次のステップで休止するとき、状態遷移によって報酬 3 万円を得る
- 機械が「休止」状態にあり、次のステップでも休止しているとき、状態遷移によって報酬 -7 万円を得る
- 機械が「休止」状態にあり、次のステップで稼働するとき、状態遷移によって報酬 3 万円を得る

問1: 状態遷移確率行列と報酬行列を求めよ。



$$P = \begin{bmatrix} P(s_1 | s_1) & P(s_2 | s_1) \\ P(s_1 | s_2) & P(s_2 | s_2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.5 & 0.5 \\ 0.4 & 0.6 \end{bmatrix}$$

$$R = \begin{bmatrix} R(s_1) \\ R(s_2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.5 \times 9 + 0.5 \times 3 \\ 0.4 \times 3 + 0.6 \times (-7) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ -3 \end{bmatrix}$$

問2: 機械M1の平均稼働率を求めよ。それを知るためには何を計算すればよいか？

**定常分布を計算し、状態S1の確率を求める。**

$$\begin{cases} [a_1 & a_2] = [a_1 & a_2] \begin{bmatrix} 0.5 & 0.5 \\ 0.4 & 0.6 \end{bmatrix} \\ a_1 + a_2 = 1 \end{cases}$$

この方程式を解くと  $[a_1 \quad a_2] = \begin{bmatrix} \frac{4}{9} & \frac{5}{9} \end{bmatrix}$

問3: この機械で得られる平均報酬を求めよ。

定常分布と報酬行列より  $[a_1 \quad a_2] \begin{bmatrix} R(s_1) \\ R(s_2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{4}{9} & \frac{5}{9} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 6 \\ -3 \end{bmatrix} = 1$

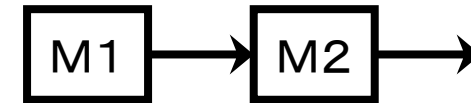
「稼働」状態の確率  
= 平均稼働率

【演習問題】 2020.01.24

学籍番号  
氏名 \_\_\_\_\_

図のように2台の機械M1, M2から構成される生産ラインがある。

- 各機械は「稼働」と「休止」の2状態。よってライン全体で4状態
- ◎機械M2は、M1が停止していたら次のステップでは必ず休止する
- M1は、稼働中のとき、次のステップでも確率 0.8 で稼働  
M1が休止中の場合、次のステップでは確率 0.5 で稼働状態へ
- M2は、稼働中のとき、◎の場合を除き次のステップでも確率0.9で稼働  
M2は、休止中の場合、◎の場合を除き次のステップでは確率0.6で稼働状態へ



M1休止かつM2休止の状態をS1、M1休止かつM2稼働の状態をS2、  
M1稼働かつM2休止の状態をS3、M1稼働かつM2稼働の状態をS4とすると、  
上記生産ラインの状態遷移行列を示せ。

	M1休止 M2休止	M1休止 M2稼働	M1稼働 M2休止	M1稼働 M2稼働
M1休止 M2休止				
M1休止 M2稼働				
M1稼働 M2休止				
M1稼働 M2稼働				

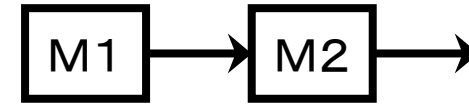
# 【情報処理概論演習課題10】

学籍番号  
氏名

---

図のように2台の機械M1, M2から構成される生産ラインがある。

- 各機械は「稼働」と「休止」の2状態。よってライン全体で4状態
- ◎機械M2は, M1が停止していたら次のステップでは必ず休止する
- M1は、稼働中のとき、次のステップでも確率 0.8 で稼働  
M1が休止中の場合、次のステップでは確率 0.5 で稼働状態へ
- M2は、稼働中のとき、◎の場合を除き次のステップでも確率0.9で稼働  
M2は、休止中の場合、◎の場合を除き次のステップでは確率0.6で稼働状態へ



M1休止かつM2休止の状態をS1、M1休止かつM2稼働の状態をS2、  
M1稼働かつM2休止の状態をS3、M1稼働かつM2稼働の状態をS4とすると、  
上記生産ラインの状態遷移行列Pを導き、  
100ステップ遷移後の行列 $P^{100}$ を計算する  
Pythonのプログラムを作成せよ。

	M1休止 M2休止	M1休止 M2稼働	M1稼働 M2休止	M1稼働 M2稼働
M1休止 M2休止				
M1休止 M2稼働				
M1稼働 M2休止				
M1稼働 M2稼働				

Callouts:   
 - A box labeled "M1休止の確率" has an arrow pointing to the first column of the table.   
 - A box labeled "M2休止の確率" has an arrow pointing to the first row of the table.   
 - A box labeled "M1休止の確率 × M2休止の確率" has an arrow pointing to the top-left cell (S1 to S1 transition).

課題のプログラムを下記の  
課題提出用フォルダへ、  
課題の番号と提出者が分かるようにファイル名を以下のようにしてアップロードせよ  
第10回1TE19xxxZ名前.py

[https://share.iii.kyushu-u.ac.jp/public/IRbwAAVITI5A2X4BE45t6TqQIE0UQSQUI5Bap\\_kZ\\_sjy](https://share.iii.kyushu-u.ac.jp/public/IRbwAAVITI5A2X4BE45t6TqQIE0UQSQUI5Bap_kZ_sjy)

## ヒント: 例1の遷移計算プログラム

$$\mathbf{P} = \begin{bmatrix} 0.5 & 0.5 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0.5 & 0.5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0.5 & 0.5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0.5 & 0.5 \\ 0.5 & 0 & 0 & 0 & 0.5 \end{bmatrix} \quad \mathbf{R} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0.5 \end{bmatrix}$$

```
import numpy as np
```

```
#-----状態遷移行列のリスト
```

```
p = [[ 0.5, 0.5,  0,  0,  0],  
      [  0, 0.5, 0.5,  0,  0],  
      [  0,  0, 0.5, 0.5,  0],  
      [  0,  0,  0, 0.5, 0.5],  
      [0.5,  0,  0,  0, 0.5]]
```

```
#-----リストから行列のオブジェクトを生成
```

```
matrix_p = np.matrix( p )
```

```
print( matrix_p )
```

```
#-----100ステップ遷移行列 (**は行列のべき乗)
```

```
print( matrix_p**100 )
```

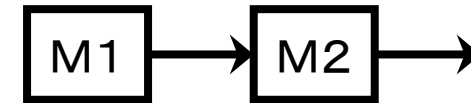


【演習問題】 2020.01.24

学籍番号  
氏名 \_\_\_\_\_

図のように2台の機械M1, M2から構成される生産ラインがある。

- 各機械は「稼働」と「休止」の2状態。よってライン全体で4状態
- ◎機械M2は、M1が停止していたら次のステップでは必ず休止する
- M1は、稼働中のとき、次のステップでも確率 0.8 で稼働  
M1が休止中の場合、次のステップでは確率 0.5 で稼働状態へ
- M2は、稼働中のとき、◎の場合を除き次のステップでも確率0.9で稼働  
M2は、休止中の場合、◎の場合を除き次のステップでは確率0.6で稼働状態へ



M1休止かつM2休止の状態をS1、M1休止かつM2稼働の状態をS2、  
M1稼働かつM2休止の状態をS3、M1稼働かつM2稼働の状態をS4とすると、  
上記生産ラインの状態遷移行列を示せ。

	M1休止 M2休止	M1休止 M2稼働	M1稼働 M2休止	M1稼働 M2稼働
M1休止 M2休止				
M1休止 M2稼働				
M1稼働 M2休止				
M1稼働 M2稼働				