

استخدام نظرية السيطرة المثلى على شبكة انترنيت جامعة الموصل

محمد احمد شهاب الكيلاني

أ.م.د احمد محمود السبعاعي

الملخص:

تعد نظرية السيطرة المثلى من المواضيع المتطورة حديثاً وخصوصاً السيطرة المثلى التي يمكن تمثيلها في وضع ديناميكي، ومن التطبيقات الحديثة للسيطرة هو في مجال الشبكات ذوات الجانبين.

تم في هذا البحث تطبيق نموذج السيطرة المثلى المقترح من قبل العالمين (Sun & Tse) عام (٢٠٠٧)، كحالة دراسية على مركز انترنيت جامعة الموصل (شبكة ذات جانبين) . وقد تم احتساب الكميات المثالية المرسله والمسحوبة للمشاركين خلال شهر واحد.

Using Optimal Control Theory On Mosul University Internet Network

ABSTRACT:

The theory of optimal control is considered one of the modern and developed subjects, especially which can be represented in a dynamic setting. One of the modern applications of the optimal control theory is the field two-sided networks, as the model of optimal control was applied in this study and which was suggested by the scientists (Sun & TSE) in 2007 and has been applied as a case study on Mosul University internet Center.

The optimal upload and download quantities of the subscribers during one month ,has been calculated through the application of the optimal control model .

بحث مستل من رسالة ماجستير

١ - المقدمة

لتحقيق الامثلية في اي مسألة ديناميكية هناك تساؤل وهو ماالمقدار المثالي للمتغيرات المختارة في كل لحظة من الزمن خلال الفترة المختارة ولمعالجة مثل هكذا مسائل هناك ثلاثة أساليب رئيسة متوافرة وهي نظرية السيطرة المثلى والبرمجة الديناميكية ونظرية حساب المتغيرات. وسوف نتناول نظرية السيطرة المثلى، إذ يتم تطبيقها في مجالات عديدة وخاصة في مجال الاقتصاد والهندسة.

٢ - التمثيل الرياضي لنموذج أمثلي ديناميكي محدد الفترة [12][6][8][10]:

يمكن التمثيل الرياضي لنموذج ديناميكي محدد الفترة رياضيا بالاتي:

$$\text{Max} \int_0^T F(x(t), u(t), t) dt + q(x(T))$$

S.To

$$\dot{X}_i = f(x, u, t) \quad i = 1, 2, \dots, n$$

$$X_0 = X_0$$

الشرط الحدي

$$X^* = [x_1^*, x_2^*, \dots, x_n^*] \quad ; \rightarrow x \in X \subset R^n$$

$$U^* = [u_1^*, u_2^*, \dots, u_n^*] \quad ; \rightarrow u \in U \subset R^M$$

إذ أن:

$F(\bullet), q(x(T)), f(\bullet)$: دوال قابله للاشتقاق.

$q(x(T))$: في معظم المسائل تساوي صفرأ لان معظم المسائل لا تتضمن الحالة

النهائية ($x(T)$) أي أنها غير مقيدة عند نهاية الفترة .

x : متغير حالة : المتغير الذي يقوم بوصف حالة النظام في أية لحظة من الزمن.

u : متغير سيطرة : هو المتغير المختار لإيجاد القيمة المثلى له لتحقيق الامثلية.

R^n : متجه الأعداد الحقيقية ذو n من الأبعاد لمتغيرات الحالة.
 R^M : متجه الأعداد الحقيقية ذو M من الأبعاد لمتغيرات السيطرة.
 ولحل هكذا نموذج وإيجاد القيم المثلى (الإستراتيجية) لكل متغير حالة وسيطرة تستخدم
 الدالة الهاميلتونية Hamiltonian Function المكونة من الجزء المراد تكامله من دالة الهدف
 مضافاً إليها قيد مضروب في لاكرانج $\lambda(t)$ أو ما يسمى متغير الحالة.
 فبعد الحصول على الدالة الهاميلتونية (H) نستخدم مبدأ التعظيم Maximum
 Principal أو ما يسمى Portryagin. ولتكوين الدالة H

$$H(X(t), U(t), \lambda(t), t) = F(X(t), U(t), t) + \sum_{i=1}^n \lambda_i f_i(X(t), U(t), t)$$

٣ - مبدأ التعظيم Pontryagin [6][13] :

هو عبارة عن مجموعة من الشروط الضرورية التي تجعل دالة الهدف في حالة
 تعظيم، فلو كانت دالة الهدف تحتوي على المتغيرات $X(t), U(t)$ فعند تعظيم هذه الدالة يجب
 إيجاد القيم العظمى $X(t), U(t)$ التي تجعل دالة الهدف أعظم ما يمكن. وهذه الشروط هي:

$$1) \frac{dH}{dU(t)} = 0$$

$$2) \lambda^*(t) = - \frac{dH}{dX(t)}$$

$$X^*(t) = \frac{dH}{d\lambda(t)}$$

$$3) \lim_{t \rightarrow \infty} [\lambda(t) X(T)] \geq 0 \Rightarrow \text{the transversality Condition} \quad \text{الشرط القيدي}$$

إن الشروط الكافية هي أن تكون الدالة الهاميلتونية محدبة convex في X و U . وبعد تطبيق الشروط الضرورية سيتم الحصول على مجموعة من المعادلات التفاضلية، ومن خلال حل هذه المعادلات تحليلياً Exact solution (يدوياً) نحصل على الاستراتيجيات المثلى، أو بحلها بأحد الطرائق العددية Numerical Methods يتم الحصول على القيم المثلى.

٤ - التمثيل الرياضي لنموذج أمثلي ديناميكي غير محدد الفترة [6][10]:

$$r \quad e^{-rt}$$

$$\text{Max} \int_{t_0}^{\infty} e^{-rt} F(x(t), u(t), t) dt + q(x(T))$$

$S.T$

$$\begin{aligned} \dot{X}_i &= f_i(x(t), u(t), t) & i=1, \dots, n; \\ X(t_0) &= X_0 \end{aligned}$$

الشروط الحدي (الابتدائي)

ولتكوين الدالة الهاميلتونية H .

$$H(X(t), U(t), \lambda(t), t) = e^{-rt} F(X(t), U(t), t) + \sum_{i=1}^n \lambda_i f_i(X_t, U_t, t)$$

ولإيجاد قيم المتغيرات يستخدم مبدأ التعظيم لـ Pontryagin أو ما يسمى بالشروط الأولية

للمبدأ First order Conditions .

$$1) \frac{dH(\cdot)}{dU} = 0$$

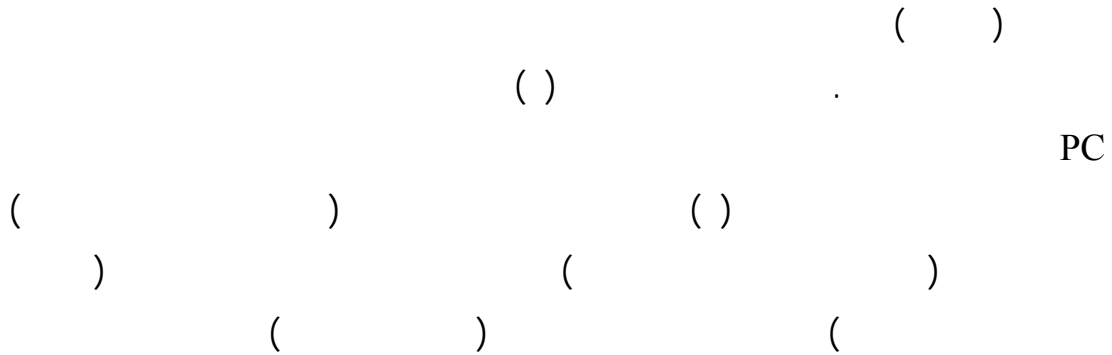
$$2) \dot{\lambda}_i(t) = r\lambda_i - \frac{dH(\cdot)}{dX_i}$$

$$\dot{X}_i = \frac{dH(\cdot)}{d\lambda_i}$$

وبعد تطبيق الشروط يتم الحصول على مجموعة من المعادلات التفاضلية وبحلها يتم

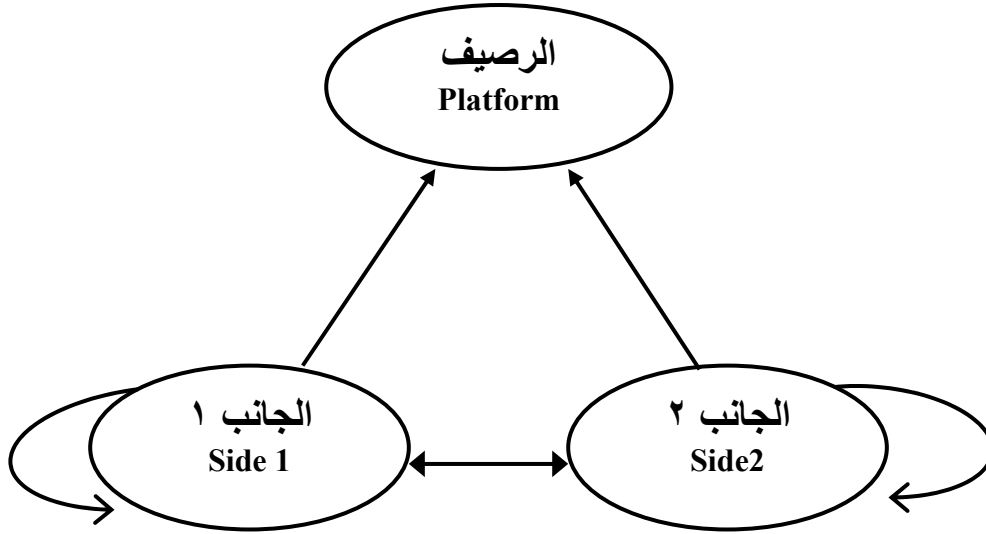
الحصول على القيم المثلى.

Two Sided Markets

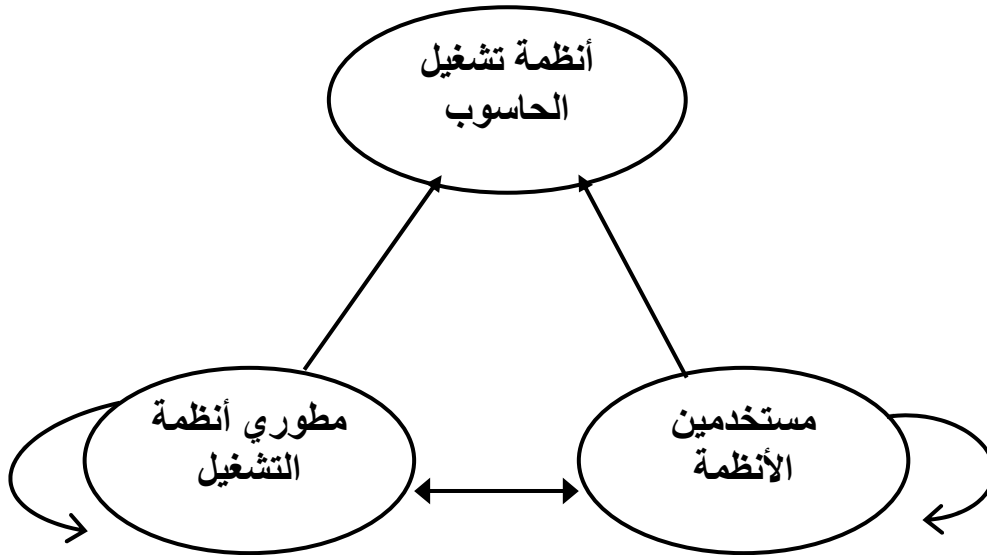


One-Sided Network

Windows



الشكل (١): شبكة ذات جانبيين



الشكل (٢): شبكة أنظمة تشغيل الحاسوب

:[16][15][11]

-

:

.PC

:Platform

(

:Cross-Network effect

(

:Same-Network effect

(

: Single-homing agent

(

Windows

.MasterCard VISA

: Multi-homing agent

(

.Discover MasterCard VISA America Express

Macintosh

Windows

Apple

Microsoft

.Multi-homing Network

Network Platform Sponser

()

(

PC

. Macintosh Windows

Two-Sided Network

Download
 Upload

()

(....)

Cross-Effect Network

:

() Actual Demand :X

() Actual Demand :Y

) Potential Demand :D^x

(Platform

(Platform) :D^y

: Cross-Network effect

$$D^x = f(y, px) \quad \frac{dD^x}{dy} > 0 \quad \frac{dD^x}{dpx} < 0$$

$$D^y = f(x, py) \quad \frac{dD^y}{dX} > 0 \quad \frac{dD^y}{dpy} < 0$$

()

:

: T

: (Number Participants) N.P

() :DxDy

()

:X

:Y

: Px, Py

:()

T	N.P	Dx,Dy	X(t)	Y(t)	\sqrt{X}	\sqrt{Y}
1	11	803	649	99	25.4755	9.9499
2	14	1022	1007	159	31.7333	12.6095
3	43	3139	3361	320	57.9741	17.8885
4	42	3066	3052	1122	55.2449	33.4963
5	18	1314	1084	374	32.9242	19.3391
6	34	2482	1144	260	33.8231	16.1245
7	42	3066	3041	366	55.1453	19.1311
8	24	1752	1220	398	34.9285	19.9499
9	24	1752	1221	1198	34.9428	34.6121
10	39	2847	2963	306	54.4334	17.4929
11	39	2847	1228	990	35.0428	31.4643
12	41	2993	2688	378	51.8459	19.4422
13	40	2920	2623	949	51.2152	30.8058
14	40	2920	2500	326	50.0000	18.0555
15	19	1387	1362	1028	35.5246	32.0624
16	30	2190	1601	588	38.7427	24.2487
17	30	2190	1547	1065	39.3319	32.6343
18	23	1679	1575	938	39.6863	30.6268
19	38	2774	2460	564	49.5984	23.7487
20	40	2920	2412	991	49.1121	31.4802
21	33	2409	2300	1007	47.9583	31.7333
22	37	2701	2231	1201	47.2335	34.6554
23	35	2555	1641	1300	40.5093	36.0555
24	31	2263	1710	1287	41.3521	35.8748
25	29	2117	2103	900	45.8585	30.0000
26	35	2555	2047	334	45.2438	18.2757
27	27	1971	1731	577	41.6053	24.0208
28	38	2774	1739	987	41.7013	31.4166
29	28	2044	2030	809	45.0555	28.4429
30	37	2701	1771	878	43.2551	29.6311
31	37	2701	1776	410	43.3128	20.2485

$$P^2_x(t) = P^2_y(t)$$

R2-adj

R2-adj

: ()

$$D^x = b_1 \sqrt{Y(t)} - d_1 P_x^2(t) \quad \dots(1)$$

$$b_1 = 64.9, \quad d_1 = 114 \quad : ()$$

$$D^y = b_2 \sqrt{X(t)} - d_2 P_y^2(t) \quad \dots(2)$$

$$b_2 = 17.3, \quad d_2 = -4.7$$

()

: PY Px

[9]

$D^x D^y$

.() :d1 d2

.() :b1 b2

Cross-

-: Network effect

$$\frac{d^2 D^x}{dy^2} < 0$$

$$\frac{d^2 D^y}{dx^2} < 0$$

:

$$\dot{X} = \alpha (D^x - X)$$

$$\dot{Y} = \beta (D^y - Y)$$

diffusion speed

:
 \dot{X}, \dot{Y}

(D^x, D^y) Potential Demand

(X, Y) actual Demand

(X, Y)

(D^x, D^y)

(α, β)

(α, β)

(

$$D^y = Y \quad D^x = X$$

$$D^x - X = 0$$

.(concave)

$$\alpha = \frac{\sum_{t=t_0}^T (D^x - x / D^x)}{T} \quad \alpha = 0.216911 \quad \dots(3)$$

$$\beta = \frac{\sum_{t=t_0}^T (D^y - y / D^y)}{T} \quad \beta = 0.81457 \quad \dots(4)$$

$$\pi(t) \quad t$$

$$\pi(t) = X(t)(Px(t) - Cx) + Y(t)(Py - Cy)$$

:
 :Cx,Cy
 :X(t), Y(t)

$$\text{Max}_{Px, Py} \int_0^{\infty} e^{-rt} [X(t)(Px - Cx) + Y(t)(Py - Cy)] dt$$

S.t

$$(1) \quad \dot{X} = \alpha [b_1 \sqrt{Y(t)} + d_1 P_x^2 - X(t)] \quad \dots(5)$$

$$(2) \quad \dot{Y} = \beta [b_2 \sqrt{X(t)} - d_1 P_y^2 - Y(t)] \quad \dots(6)$$

$$X_{(0)} = X_0 \quad , \quad Y_{(0)} = Y_0$$

= X₀
 = Y₀

: Hamiltonian Function

$$H = [X(t)(Px - Cx) + Y(t)(Py - Cy)] + M_1 \alpha [b_1 \sqrt{y} - d_1 P_x^2 - X] + M_2 \beta [b_2 \sqrt{X} - d_2 P_y^2 - Y]$$

Y(t) X(t)

Py(t), Px(t)

Pontragian

$$(1) \frac{dH}{dPx} = X + M_1 \alpha (-2d_1 Px) = 0$$

$$Px(t) = \frac{X(t)}{2M_1 d_1 \alpha} \quad \dots(7)$$

$$(2) \frac{dH}{dPy} = Y + M_2 \beta (-2d_2 Py) = 0$$

$$Py(t) = \frac{Y(t)}{2M_2 d_2 \beta} \quad \dots(8)$$

$$(3) \dot{M}_1 = rM_1 - \frac{dH}{dx} = M_1(r + \alpha) - Px - Cx - \frac{M_2 \beta b_2}{2\sqrt{X(t)}} \quad \dots(9)$$

$$(4) \dot{M}_2 = rM_2 - \frac{dH}{dy} = M_2(r + \beta) - Py - Cy - \frac{M_1 \alpha b_1}{2\sqrt{Y(t)}} \quad \dots(10)$$

$$(5) \lim_{t \rightarrow \infty} e^{-rt} M_1(t) = 0, \quad \lim_{t \rightarrow 0} e^{-rt} M_2(t) = 0 \quad \text{التقيدي} \quad \text{الشرط}$$

() () ()

() ()

Two

()

: [7]

Point Boundary Value Problem

$$\dot{X} = \alpha \left[b_1 \sqrt{Y(t)} - d_1 \left(\frac{X(t)}{2M_1 d_2 \alpha} \right)^2 - X(t) \right] \quad \dots(11)$$

$$\dot{Y} = \beta \left[b_2 \sqrt{X(t)} - d_2 \left(\frac{Y(t)}{2M_2 d_1 \beta} \right)^2 - Y(t) \right] \quad \dots(12)$$

$$\dot{M}_1 = M_1 (r + \alpha) - \left(\frac{X(t)}{2M_1 d_1 \alpha} \right) + Cx - \frac{M_2 \beta b_2}{2\sqrt{X(t)}} \quad \dots(13)$$

$$\dot{M}_2 = M_2 (r + \beta) - \left(\frac{Y(t)}{2M_2 d_2 \beta} \right) + Cy - \frac{M_1 \alpha b_1}{2\sqrt{Y(t)}} \quad \dots(14)$$

[() - ()]

Y*

X*

() ()

y , x

Runge-Kutta

.Matlab

[(14)-(11)]

:

$$x_0 = 100$$

$$y_0 = 100$$

$$M_1, M_2$$

) M₁

: () (X

$$M_1(0) = \frac{X(0)}{\alpha * d_1 * p_x(0)} = \frac{100}{0.2 * 114 * 2} = 1.9$$

y

) M₂

: () (

$$M_2(0) = \frac{Y(0)}{B * d_2 * p_y(0)} = \frac{100}{0.8 * 447 * 2} = 1.8$$

C1,C2=1

r=0.5

$\alpha, \beta, d_1, d_2, b_1, b_2$

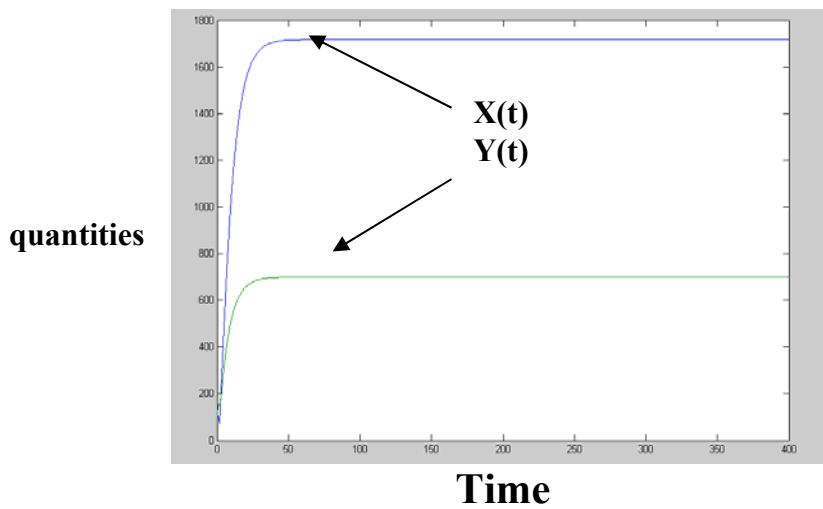
matlab

-:

(Steady State)

()

()



: ()

() ()

$$(\quad)$$
$$X^* = 1762$$

$$(\quad)$$
$$Y^* = 721$$

$$y^* = 714$$

$$x^* = 1708$$

Conclusions

()

()

" : () . -

" : () . -

" : () . -

" : () . -

" : () . -

- 6- Geering, Hans P. (2007) "**Optimal Control With Engineering Applications**", Springer-varlag Berlin Heidelberg, New York.
- 7- Iacus, Stefano M. (2008) "**Simulation And Inference For Stochastic Differential Equations**", Springer Science +Business Media, LLC, New York.
- 8- Kirk, Donald E, (1970) "**Optimal control theory**", prentice- Hall, Inc, Newjericy.
- 9- Naik, Prasad A., Winer, Russel S., And Raman, Kalyan, (2005), "**Planning Marketing-Mix Strategies In The Presence Of Interinteraction Effects**", Marketing Science, Vol. 24, No. 1, ISSN 0732-2399, PP. 25-34.
- 10- Rubart, Jens, (2003) " **Dynamic Optimization**", Institute Of Economics, Darmstadt University Of Technology, Germany.
- 11- Sum, Mingchum, And Tse, Edison, (2007) "**When Does The Winner Take All In Two-Sided Markets?**", Review Of Network Economics, Vol. 6, Hong Kong.

-
- 12- Tomlin, Claire J. (2005). "**Lecture In Optimal Control And Dynamic Games**", Notes 8. For The course AA278A, Advanced Topics In Control Theory, University Of California, Berkeley.
 - 13- Yeung, Daid. W.K, Petrosyan, Leon A. (2006), "**Cooperative Stochastic Differential Games**", Springs Science+Business Media Inc,New York.
 - 14- <http://www.esi2.us.es/mbibao/game2002.html>
 - 15- http://en.wikipedia.org/wiki/two-sided_market
 - 16- <http://en.wikipedia.org/wiki/economic>
 - 17- <http://university.arabsbook.com>