

По явному описанию

$$\begin{aligned} x_1^a x_2^a &= y^0, & x_1^a x_2^a &= y^1, & x_1^y x_2^y &= y^2, & x_1^o x_2^o &= y^3, & x_1^e x_2^e &= y^4, \\ x_1^e x_2^e &= y^5, & x_1^ы x_2^ы &= y^6, & x_1^и x_2^и &= y^7, & x_1^o x_2^e &= y^8, & x_1^e x_2^e &= y^9 \end{aligned} \quad (б)$$

строим переключательную цепь дешифратора (рис. 1). В ней указаны все каскады преобразования сигналов.

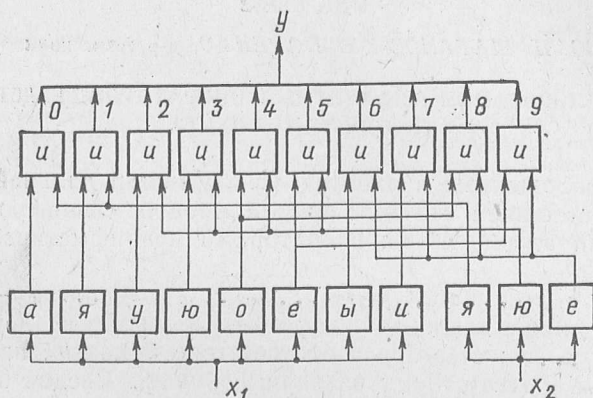


Рис. 1

Опишем теперь обратный процесс шифровки слов. Оператор шифровки $x_1 x_2 \dots x_m = s(y)$ ставит в соответствие букве b_i слово длины m $\sigma_{1i} \sigma_{2i} \dots \sigma_{mi}$, где $1 \leq i \leq n$, причем разным буквам соответствуют различные слова. В неявной форме оператор шифровки описывается тем же уравнением (1), что и оператор дешифровки. В явной форме он может быть представлен следующей системой уравнений:

$$\begin{aligned} \tau_{111} y^{b_1} \vee \tau_{112} y^{b_2} \vee \dots \vee \tau_{11n} y^{b_n} &= x_1^{a_{11}}; \\ \tau_{121} y^{b_1} \vee \tau_{122} y^{b_2} \vee \dots \vee \tau_{12n} y^{b_n} &= x_1^{a_{12}}; \\ \dots &\dots \\ \tau_{1k_1} y^{b_1} \vee \tau_{1k_2} y^{b_2} \vee \dots \vee \tau_{1k_n} y^{b_n} &= x_1^{a_{1k_1}}; \\ \tau_{211} y^{b_1} \vee \tau_{212} y^{b_2} \vee \dots \vee \tau_{21n} y^{b_n} &= x_2^{a_{21}}, \\ \tau_{221} y^{b_1} \vee \tau_{222} y^{b_2} \vee \dots \vee \tau_{22n} y^{b_n} &= x_2^{a_{22}}; \\ \dots &\dots \\ \tau_{2k_2} y^{b_1} \vee \tau_{2k_2} y^{b_2} \vee \dots \vee \tau_{2k_2 n} y^{b_n} &= x_2^{a_{2k_2}}, \\ \dots &\dots \\ \tau_{m11} y^{b_1} \vee \tau_{m12} y^{b_2} \vee \dots \vee \tau_{m1n} y^{b_n} &= x_m^{a_{m1}}; \\ \tau_{m21} y^{b_1} \vee \tau_{m22} y^{b_2} \vee \dots \vee \tau_{m2n} y^{b_n} &= x_m^{a_{m2}}; \\ \dots &\dots \\ \tau_{mk} y^{b_1} \vee \tau_{mk_m} y^{b_2} \vee \dots \vee \tau_{mk_n} y^{b_n} &= x_m^{a_{mk_m}}. \end{aligned} \quad (3)$$

Здесь τ_{ijk} — некоторые логические константы, определяемые по формулам

$$\tau_{ijk} = \sigma_{ik}^{aj} \quad (4)$$

Индексы i, j, k изменяются в пределах $1 \leq i \leq m, 1 \leq j \leq k_i, 1 \leq k \leq n$. В качестве примера построим шифратор, формирующий перечисленные выше окончания имен прилагательных по их номерам. В данном случае имеем

$m = 2, n = 10, k_1 = 8,$
 $k_2 = 3, a_{11} = a, a_{12} = Я,$
 $a_{13} = У, a_{14} = Ю, a_{15} = 0,$
 $a_{16} = Е, a_{17} = Ы, a_{18} = И,$
 $a_{21} = Я, a_{22} = Ю, a_{23} = Е,$
 $\sigma_{11} = a, \sigma_{21} = Я, \sigma_{12} = Я,$
 $\sigma_{22} = Я, \sigma_{13} = У, \sigma_{23} = Ю,$
 $\sigma_{14} = Ю, \sigma_{24} = Ю, \sigma_{15} = 0,$
 $\sigma_{25} = Ю, \sigma_{16} = е, \sigma_{26} = Ю,$
 $\sigma_{17} = Ы, \sigma_{27} = е, \sigma_{18} = И,$
 $\sigma_{28} = е, \sigma_{19} = 0, \sigma_{29} = е,$
 $\sigma_{1,10} = е, \sigma_{2,10} = е, b_1 = 0,$
 $b_2 = 1, b_3 = 2, b_4 = 3,$
 $b_5 = 4, b_6 = 5, b_7 = 6,$
 $b_8 = 7, b_9 = 8, b_{10} = 9.$

i	j	k									
		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
1	1	1									
	2		1								
	3			1							
	4				1						
	5					1				1	
	6						1				1
	7							1			
	8								1		
2	1	1	1								
	2			1	1	1	1				
	3							1	1	1	1

По формуле (4) определяем

$\tau_{111} = \sigma_{11}^a = a^a = 1, \tau_{112} = \sigma_{12}^a = Я^a = 0$. Аналогичным образом найденные константы τ_{ij} при всевозможных значениях i, j, k представлены в таблице. Нулевые значения в ней опущены. Теперь все подготовлено для записи уравнений (3):

$$y^0 = x_1^a, y^1 = x_1^Я, y^2 = x_1^У, y^3 = x_1^Ю, y^4 \vee y^8 = x_1^Е, y^5 \vee y^9 = x_1^Ы, y^6 = x_1^И, y^7 = x_1^И, y^0 \vee y^1 = x_2^Я, y^2 \vee y^3 \vee y^4 \vee y^5 = x_2^Ю, y^6 \vee y^7 \vee y^8 \vee y^9 = x_2^Е. \quad (B)$$

Соответствующий этим уравнениям шифратор представлен на рис. 2.

Рассмотрим отношение равенства $x = y$ для двух буквенных переменных x, y , изменяющихся в одной и той же области $\{a, 1$

a_2, \dots, a_k). Оно может быть описано в неявном виде следующим каноническим уравнением:

$$x^{a_1}y^{a_1} \vee x^{a_2}y^{a_2} \vee \dots \vee x^{a_k}y^{a_k} = 1. \quad (5)$$

В явном виде зависимость переменной y от переменной x выражается следующей системой равенств:

$$x^{a_1} = y^{a_1}, x^{a_2} = y^{a_2}, \dots, x^{a_k} = y^{a_k}. \quad (6)$$

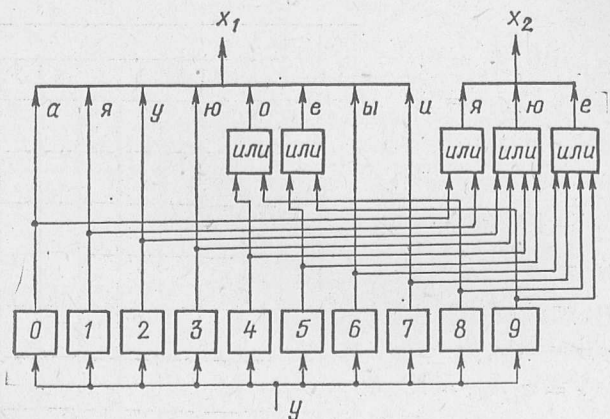


Рис. 2

В переключательной цепи для этой зависимости (рис. 3, а) второй каскад преобразования сигналов имеет вид простого пучка параллельных проводов.

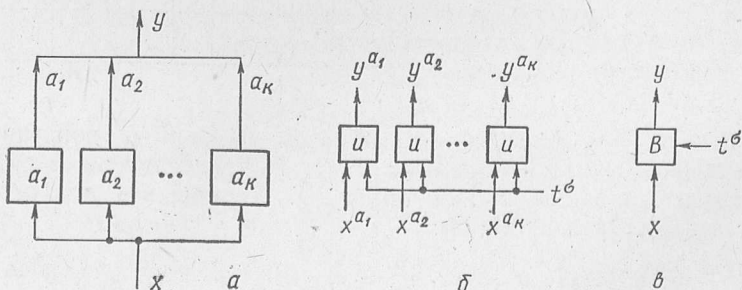


Рис. 3

Если переменные x и y заданы на различных областях A и B , то отношение равенства для них моделируется аналогично, с тем отличием, что в уравнениях и схеме теперь фигурируют лишь те буквы, которые составляют область $A \cap B$. В дальнейшем для краткости введем специальное обозначение

$$x \approx y = x^{a_1}y^{a_1} \vee x^{a_2}y^{a_2} \vee \dots \vee x^{a_k}y^{a_k} \quad (7)$$

для предиката, стоящего в левой части равенства (5). Предикат $x \approx y$ назовем предикатом равенства для области $\{a_1, a_2, \dots, a_k\}$ и переменных x, y .

Рассмотрим отношение, описываемое уравнением

$$(x \approx y)t^\sigma = 1. \quad (8)$$

Назовем его вентиляльным отношением. Здесь x, y — буквенные переменные, заданные на множестве $A = \{a_1, a_2, \dots, a_k\}$, t — буквенная переменная, заданная на множестве $B = \{b_1, b_2, \dots, b_e\}$, σ — некоторая фиксированная буква из множества B . Выражения зависимости y от x и t для (8) имеют вид:

$$x^{a_1}t^\sigma = y^{a_1}, x^{a_2}t^\sigma = y^{a_2}, \dots, x^{a_k}t^\sigma = y^{a_k}. \quad (9)$$

Переключательную цепь (рис. 3, б), реализующую эти зависимости, назовем вентилем. Условное изображение вентиля показано на рис. 3, в. Вход x вентиля — рабочий, вход t — управляющий. Вентиль работает следующим образом: когда на управляющий вход вентиля поступает буква σ , сигнал с рабочего входа беспрепятственно проходит на выход вентиля; когда же $t \neq \sigma$, то на выходе вентиля выходной сигнал отсутствует.

Важно обратить внимание на то, что вентиль реализует частичную функцию: при $t \neq \sigma$ значение ее не существует. Все узнавания переменной y обращаются в нули. Интересно, что средствами комбинационной техники, обычно используемой для построения современных вычислительных машин, так работающий вентиль построить невозможно: с помощью комбинационных схем можно реализовать лишь всюду определенные функции, в данном же случае мы сталкиваемся с частичной функцией. Можно было бы, конечно, как это обычно и делается на практике, превратить частичную функцию во всюду определенную и построить комбинационную схему для нее. Но при этом мы неизбежно исказим принцип работы вентиля. Выходные сигналы теперь будут вырабатываться как при открытом, так и при закрытом вентиле, мы же первоначально хотели, чтобы закрытый вентиль не вырабатывал на своем выходе вообще никаких сигналов. Этим примером демонстрируется важное преимущество переключательных цепей теории интеллекта: в отличие от комбинационных схем, получаемых на базе формул алгебры логики, переключательные цепи способны реализовать настоящие частичные функции, а не их суррогат в виде функций, появляющихся в результате процедуры доопределения.

Рассмотрим уравнение

$$(x_1 \approx y) \vee (x_2 \approx y) \vee \dots \vee (x_m \approx y) = 1, \quad (10)$$

Решая уравнение (12) относительно переменных x_1, x_2, \dots, x_m находим выражения для зависимости этих переменных от y и t :

$$y^{a_i t^1} = x_1^{a_i}, y^{a_i t^2} = x_2^{a_i}, \dots, y^{a_i t^m} = x_m^{a_i}, \quad (14)$$

где индекс i пробегает значения от 1 до k . Цепь (рис. 5, а), реализующую систему равенств (14), назовем переключателем. Обозначение переключателя приведено на рис. 5, б. Действие переключателя состоит в том, что он при подаче на управляю-

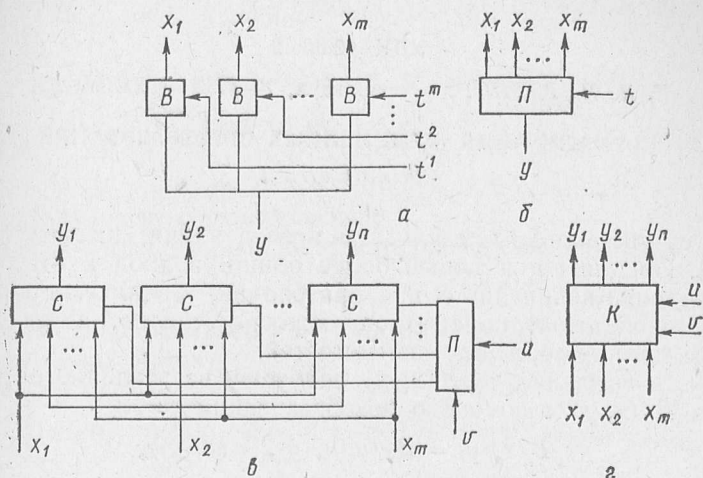


Рис. 5

щий вход t сигнала i ($1 \leq i \leq m$) передает сигнал со входа y на i -й по счету выходной канал x_i .

На рис. 5, в показана переключательная цепь, которую мы назовем коммутатором на m входов и n выходов. В состав схемы коммутатора входит один переключатель на n входов и n селекторов на m входов каждый. Коммутатор имеет два управляющих входа u и v , на которые поступают номера i и j ($1 \leq i \leq m$, $1 \leq j \leq n$) соответственно входа x_i и выхода y_j , соединяемых коммутатором. Когда $u = i$, $v = j$, коммутатор осуществляет передачу сигнала со входа x_i на выход y_j . На остальных своих выходах коммутатор не формирует при этом никаких сигналов. Условное обозначение коммутатора показано на рис. 5, г.

При неявном задании работа коммутатора опишется в виде уравнения

$$\bigvee_{(i, j)} (x_i \approx y_j) u^i v^j = 1. \quad (15)$$

Здесь запись (i, j) под знаком дизъюнкции означает, что логическое суммирование ведется для всевозможных пар индексов i и j , где $1 \leq i \leq m$, $1 \leq j \leq n$. Явное задание коммутатора можно

получить описанными ранее приемами по уравнению (15), кроме того, его легко получить по схеме, поэтому здесь мы его не приводим.

Список литературы: 1. Шабанов-Кушнарченко Ю. П. О моделировании переключательных функций и алфавитных операторов.— АСУ и приборы автоматики, 1980, вып. 57, с. 63—70. 2. Шабанов-Кушнарченко Ю. П. О моделировании арифметических операций.— Проблемы бионики, 1980, вып. 25, с. 22—30.

Поступила 15 октября 1979 г.

УДК 62.506.2

Е. П. ПУТЯТИН, д-р техн. наук, Т. Г. ДОЛЖЕНКОВА

НОРМАЛИЗАЦИЯ НЕЛИНЕЙНЫХ ПРЕОБРАЗОВАНИЙ СООБЩЕНИЕ 1

В статье описаны результаты исследований, начатых ранее [1, 2]. Предлагается новый более общий подход к отысканию параметров нелинейных преобразований, заключающийся в определении этих параметров непосредственно, а не путем использования обратных зависимостей.

Пусть изображение $B(x, y)$ получено из эталонного изображения $B_0(x, y)$ с помощью преобразования

$$B(x, y) = B_0(u(x, y), v(x, y)), \quad (1)$$

где $u(x, y)$, $v(x, y)$ представляются некоторыми сепарабельными соотношениями

$$u(x, y) = \sum_i a_i f_i(x, y); \quad v(x, y) = \sum_j b_j g_j(x, y), \quad (2)$$

a_i, b_j — неизвестные коэффициенты ($i, j = 1, 2, \dots$).

Для определения параметров a_i и b_j строим интегральные функционалы вида (заданы в пространстве L^2)

$$\iint_D B_0(u, v) K(u, v) dudv = \iint_D B(x, y) K(u(x, y), v(x, y)) | I(x, y) | dx dy. \quad (3)$$

Здесь якобиан $I(x, y)$ определяется следующим образом:

$$\begin{aligned} I(x, y) &= \begin{vmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \sum_i a_i \frac{\partial f_i}{\partial x} & \sum_i a_i \frac{\partial f_i}{\partial y} \\ \sum_j b_j \frac{\partial g_j}{\partial x} & \sum_j b_j \frac{\partial g_j}{\partial y} \end{vmatrix} = \\ &= \sum_{i, i} a_i b_j \left(\frac{\partial f_i}{\partial x} \frac{\partial g_j}{\partial y} - \frac{\partial g_j}{\partial x} \frac{\partial f_i}{\partial y} \right). \end{aligned}$$