

УДК 004.8:004.89

И.Б. Сироджа¹, И.А. Верещак²¹Национальный аэрокосмический университет им. Н.Е. Жуковского «ХАИ», Харьков²Научно-исследовательский институт радиоизмерений, Харьков

МОДЕЛИ И МЕТОДЫ ИНЖЕНЕРИИ КВАНТОВ ЗНАНИЙ ДЛЯ ПРИНЯТИЯ РЕШЕНИЙ В СИСТЕМАХ ИСКУССТВЕННОГО ИНТЕЛЛЕКТА

Предлагаются новые модели и методы инженерии квантов знаний (ИКЗ) для создания интеллектуальных систем поддержки принятия решений в условиях неопределённости и управления сложными объектами.

инженерия квантов знаний, принятие решений, системы искусственного интеллекта

Введение

При создании систем искусственного интеллекта (СИИ) широко используются искусственные нейронные сети (ИНС) и методы инженерии знаний, основанные на фреймовых, продукционных и других моделях знаний [1 – 7]. Их эффективность не достаточна из-за несовершенства способов представления знаний и машинного манипулирования ими. Тем не менее, перспективным является развивающееся знаниеориентированное направление в моделировании интеллектуальных умений человека, который успешно принимает решения в условиях неопределённости, опираясь на интуицию и знания [6 – 12]. Особое значение имеет развитие интеллектуальной информационной технологии, которая в научном направлении *искусственного интеллекта* именуется «инженерией знаний». Этот термин ввел в 1977 году Эдвард Фейгенбаум, ведущий специалист в области СИИ из Стенфордского университета [6]. Позднее он же определил **знаниеориентированные системы (ЗОС)** как «интеллектуальные» компьютерные программы, использующие знания и процедуры вывода для решения проблем, которые настолько сложны, что требуют привлечения эксперта [7]. Отсюда возникло понятие **экспертных систем (ЭС)** как первых представителей ЗОС. Термин «инженерия квантов знаний» (ИКЗ) был введен автором в связи с предложенной новой структуризацией знаний посредством **квантов**, т.е. порций информации различных уровней сложности. *Идея ИКЗ* состоит в создании новых моделей и методов автоматического построения и обработки *алгоритмических квантовых структур знаний*, которые допускают *множественное, векторно-матричное и аналитическое* представление, а также обеспечивают манипулирование ими посредством *машинных алгебр* и процедур логического вывода.

В работе предложены модели и методы ИКЗ, положенные в основу *обобщённого* индуктивного метода *разноуровневых алгоритмических квантов знаний* (**δ**РАКЗ-метода) для вывода решений в за-

данных условиях **δ-неопределённости** [10 – 12]. *Обобщающий* параметр $\delta \in \{t, \pi, v, \dots\}$ отвечает условиям **t-неопределённости**, связанной с *достоверными* данными, **π-неопределённости** – с *приближёнными* данными, **v-неопределённости** – с *вероятностными* данными и так далее. По сравнению с известными методами принятия решений **δРАКЗ-метод** выгодно отличается следующими *тремя главными особенностями*.

1. Реализована строгая формализация используемых **δ-квантов знаний** (**δк-знаний**) в обобщённом классе M_δ содержательных алгоритмических структур различных уровней сложности (**0-й, 1-й, 2-й уровень**). Условно **δк-знания** относятся к **0-му уровню**, если они представимы *числом* или *символом*; к **1-му уровню** – если *числовым* или *символьным вектором* и ко **2-му уровню** – если *числовой* или *символьной матрицей*. Обобщённый класс $M_\delta = \{M_t \cup M_\pi \cup M_v\}$ составляют **δРАКЗ-модели δк-знаний**, ($\delta \in \{t, \pi, v\}$) которые образуются алгоритмически из введенных *терминальных δ-квантов* посредством применения к ним операторов *суперпозиции* и *конкатенации*. **Квантование** информации о предметной области и объектах принятия решений (**ОПР**) осуществляется автоматически, а величина используемых *уровней δк-знаний* зависит от сложности структуры данных.

2. **δРАКЗ-метод** обеспечивает построение *обучаемых операторов* и *квантовых сетей вывода решений* (**δ-КСВР**) в виде **δРАКЗ-моделей** имитирующих *логические рассуждения человека* от *посылок* через *промежуточные следствия* к *целевым заключениям*. Разноуровневые **δк-знания** в узлах **δ-КСВР**, в отличие от нейронов ИНС, представляют собой не только *содержательные векторно-матричные структуры* данных об ОПР, но и своеобразные *процессоры* со встроенными алгоритмами для переработки входной информации (*посылки*) в выходную (*следствия*) с определением их *показателей достоверности*. Благодаря этому, стало возможным эффективное *манипулирование*

δк-знаниями посредством *машинных алгебр* и одновременное использование **δ-КСВР** как *обучаемой базы δ-квантов знаний (БδкЗ)* и механизма *вывода* искомым решений. **БδкЗ** представляется системой обнаруживаемых по *выборочным δк-знаниям импликативных* и/или *функциональных закономерностей*. Механизм *вывода* реализуется алгоритмическими средствами анализа узлов **δ-КСВР** от входов к выходам. *Обучение δ-КСВР* осуществляется по выборочным *таблицам эмпирических данных (ТЭД)* и/или по *сценарным примерам обучающих знаний (СПОЗ)* конкретной предметной области, которые формируются *экспертами с инженерами по знаниям*. *Обучение* завершается построением **δ-КСВР** и её *оптимизацией* по критерию *структурной безизбыточности*.

3. Для обеспечения *экстраполяционных* свойств **δРАКЗ-моделей** *принятия решений* обосновано *адекватное соотношение сложности* моделей с *объёмом обучающих знаний*, необходимых при *индуктивном* построении **БδкЗ**. *Объём* обучающей **ТЭД δк-знаний** характеризуется количеством **m** наблюдений за **ОПР** и числом **n** его признаков. Сложность **БδкЗ** как **δРАКЗ-модели** определяется *минимальным рангом* входящих в неё *закономерностей*. *Ранг закономерности* равен количеству $r \leq n$ признаков, находящихся в устойчивой *импликативной* или *функциональной* связи. *Оценки достоверности* гипотез о существовании таких закономерностей в **ТЭД** обоснованы доказанными *теоремами 1, 2* и представлены соответствующими *формулами*, описывающими *зависимость* между величинами **m**, **n** и **r**. Это позволяет формировать *выборочные* обучающие **СПОЗ** и **ТЭД** такого объёма (**m** × **n**), при котором с заданной *надёжностью η* обеспечивается *построение БδкЗ* или **δ-КСВР** с *адекватной сложностью* по рангу r_{\max} и *допустимым риском R_d* *принятия ошибочного решения* на *контрольных δк-знаниях*.

С учётом приведенных *особенностей δРАКЗ-метода* сформулируем *обобщённую задачу создания методологии ИКЗ*.

1. Формулировка обобщённой задачи

Обобщённая задача состоит в создании *методологии инженерии квантов знаний*. Она сводится к формулировке *базовых A_δ-, B_δ-, C_δ-задач* и разработке *общих* методик их решения **δРАКЗ-методом**. *Обобщение* охватывает *частные случаи* применения **δРАКЗ-моделей** ($\delta \in \{t, \pi, v\}$) *представления* и *манипулирования δк-знаниями* в различных условиях **t-, π-, v-неопределённости**.

Формально *обобщённую A_δ-задачу* для **δк-знаний** представим множественной пятёркой

$$A_{\delta} = (S_{\delta}, K_{\delta}, D_{\delta}, \Pi_{\delta}, Q_{\delta}), \quad (1)$$

где **S_δ** – *символьный язык δк-знаний*, состоящий из конечного множества букв, цифр и символов опера-

ций теории алгоритмов; **K_δ** – *конечное множество терминальных δк-знаний*; задаваемое априори; **D_δ** – *множество значений некоторой функции достоверности квантовых событий (КС)*, описываемых *разноуровневыми δк-знаниями*, т.е. множество значений показателей достоверности (**ПК**) **δк-знаний** из некоторого *интервала*; **Π_δ** – *правила конструирования разноуровневых δк-знаний*; **Q_δ** – *множество семантических кодов и специальных символов, описывающих уровень и содержание δк-знаний*.

Иными словами, в *обобщённой A_δ-задаче* требуется *создать* формальные средства для *представления* и *манипулирования* порциями знаний, а также для построения *класса M_δ* ($\delta \in \{t, \pi, v\}$) *разноуровневых δк-знаний* в языке **S_δ** со значениями **ПК** из множества **D_δ** на основе применения правил **Π_δ** к терминальным **δк-знаниям** из **K_δ**. Требуемый уровень *структурной сложности* и *содержание δк-знаний* из класса **M_δ** описывается соответствующими *семантическими кодами* из множества **Q_δ**.

Под *представлением знаний* понимается *строгое определение класса M_δ* = {**M_t** ∪ **M_π** ∪ **M_v**} **δк-знаний** как **δРАКЗ-моделей** в терминах *теории алгоритмов*. *Класс M_δ* состоит из *подклассов*: **M_t** – *точных* или *t-квантовых* моделей (**tРАКЗ-моделей**); **M_π** – *приближённых* или *π-квантовых* моделей (**πРАКЗ-моделей**) и **M_v** – *вероятностных* или *v-квантовых* моделей (**vРАКЗ-моделей**).

Под *манипулированием знаниями* будем понимать *компьютерную реализацию формальных операций* над **δк-знаниями**, процедур *логического рассуждения* и *вывода δк-знаний* при *формировании* принимаемых решений.

Обобщённая B_δ-задача состоит в синтезе алгоритмов машинного манипулирования **δк-знаниями** для *индуктивного* построения *идентификационной БδкЗ* и *дедуктивного вывода* из неё искомого значения *целевого классификационного признака ОПР* по его *наблюдаемым признакам* с заданной *надёжностью η*. Иными словами, *распознать класс* данного **ОПР** означает *принять классификационное решение*, опираясь на *идентификационную БδкЗ*.

Обобщённая C_δ-задача заключается в синтезе процедур машинного построения и манипулирования **δк-знаниями** для *экстраполяции* результатов *частичных* наблюдений за **ОПР**. Конкретнее, *необходимо синтезировать алгоритмы машинного манипулирования δк-знаниями* для *индуктивного* построения *прогнозной БδкЗ* и *дедуктивного вывода* из неё *целевых неизмеренных признаков ОПР* на основании *измеренных значений других признаков* с заданной *надёжностью η*. Здесь возможность *прогноза* обеспечивается тем, что *прогнозная БδкЗ* по определению должна содержать *закономерности*, отражающие связь во *времени* между *измеренными*

и неизмеренными признаками ОПР. Для решения обобщённых V_{δ} -, C_{δ} -задач средствами ИКЗ будем использовать как операторную ДРАКЗ-модель M_{OP} , так и сетевую ДРАКЗ-модель M_{KC} вывода решений.

Операторная ДРАКЗ-модель M_{OP} предполагает вывод искомого решения в виде определённого δ -знания путём операторной редукции (преобразования) БДКЗ по входному наблюдаемому δ -знанию. При этом БДКЗ находится индуктивно в режиме обучения по выборочным δ -знаниям.

Сетевая ДРАКЗ-модель $M_{KC} = \delta$ -КСВР представляет собой многополюсную логическую квантовую сеть. Входные узлы (δ -кванты) δ -КСВР отвечают исходным (посылочным) признакам ОПР, внутренние узлы – промежуточным рассуждениям как свойствам ОПР, а выходные узлы – заключительным следствиям, т.е. целевым признакам ОПР, определяющим искомые решения. Представляя рассуждения во внутренних и выходных узлах сети δ -знаниями в виде формул алгебры высказываний или булевыми функциями, получаем функциональный механизм вывода решений из посылок, реализуемый в δ -КСВР путём движения от её входов к выходам.

В практических задачах высказывания в узлах сети обретают свойства знаний о фактах, событиях, закономерностях конкретной предметной области и требуют алгоритмического доопределения. Например, нужны алгоритмы автоматического квантования информации и вычисления ПД промежуточных и окончательных решений. Для успешной алгоритмизации всех этих процессов, включая и организацию обучения на δ -знаниях, введём начальное формальное представление моделируемых суждений в виде логической сети вероятных рассуждений (ЛСВР). Формально ЛСВР отвечает ориентированный граф G , обладающий порядковой функцией. Основу алгоритмизации ЛСВР и трансформации её в квантовую сеть вывода решений (δ -КСВР) составляют алгоритм обучения (АЛОБУЧ) и алгоритм автоматического квантования (δ АЛАКВА) [11]. Первичной формой обучающих δ -знаний всегда служит таблица эмпирических данных (ТЭД) объёмом $(m \times n)$. На основе использования ТЭД и/или опыта экспертов строится последовательность сценарных примеров обучающих знаний (СПОЗ). Формально СПОЗ представляют собой отдельные фрагменты сценариев принятия решений в виде высказываний:

ЕСЛИ(логическая комбинация посылок e_i),

ТО(следствие C_j), (2)

$i = 1, k; j = 1, h,$

которые описываются пропозициональными формулами в базе $\{\wedge, \vee, \neg, \Rightarrow\}$ с указанием (если требуется) показателей достоверности посылок

ПД(e_i) и импликаций ПД($\Rightarrow C_j$). Отметим, что искомые правила принятия решений (ППР), порожденные операторной моделью M_{OP} и сетевой моделью M_{KC} вывода, должны обладать экстраполяционными свойствами. Это значит, что ППР должны оперировать только с логическими комбинациями признаков ранга не более r_{max} , адекватного объёму заданных ТЭД или СПОЗ, без ухудшения качества принятия решений относительно ОПР той же природы, но не используемых при обучении.

В зависимости от конкретных условий δ -неопределённости ($\delta = t, \pi, v$) в базовых A_{δ} -, V_{δ} -, C_{δ} -задачах будем использовать точные t -знания при t -неопределённости, приближённые π -знания при π -неопределённости и вероятностные v -знания при v -неопределённости [11]. Для этого введём ограничения, конкретизирующие условия рассматриваемых t -, π -, v -неопределённостей:

1. Данные об ОПР разнотипны (т.е., измерены как в количественных, так и в качественных шкалах) и достижимы в неполных объёмах из различных источников (эксперты, техническая документация, справочники, измерения приборов и т.д.).

2. Информация об ОПР и предметной области неполная, неточная и/или вероятностная.

3. Преобладает вероятностный характер данных, но законы распределения характеристик ОПР не известны.

4. Критерии качества идентификации и прогнозирования заданы неявно; неизвестно какие, в каком количестве и как выбрать информативные признаки ОПР относительно целей принятия решений.

5. Неизвестны правила принятия классификационных и прогнозных решений, а также индуктивные принципы их построения путём обучения на выборочных экспериментальных данных.

6. Невозможно определить искомые ППР непосредственно регулярными численными методами.

Назовём t -неопределённостью реальные условия A_t -, V_t -, C_t -задач, которым отвечает совокупность ограничений $\{(1), (4) - (6)\}$, допускающих возможность построения идентификационного или прогнозного ППР с определением приемлемой оценки его надёжности в предположении, что данные достоверны. В условиях t -неопределённости рационально использовать подкласс $M_t \subset M_{\delta}$ точных t -знаний или tРАКЗ-моделей.

Будем называть π -неопределённостью реальные условия A_{π} -, V_{π} -, C_{π} -задач, которым отвечает совокупность ограничений $\{(1), (2), (4) - (6)\}$, допускающих синтез соответствующего ППР заданной надёжности и вычисление некоторого показателя достоверности (ПД) принимаемых решений при неполных и неточных данных. В условиях π -неопределённости согласно методологии ИКЗ следует применять подкласс $M_{\pi} \subset M_{\delta}$ приближённых

π к-знаний или π РАКЗ-моделей [10].

Наконец, *v-неопределённостью* назовём реальные условия A_v -, B_v -, C_v -задач, которым отвечает совокупность ограничений $\{(1), (3) - (6)\}$, допускающих построение *идентификационного* и *прогнозного ППР* заданной *надёжности* и определение *вероятности* искомого решения при *неполных и вероятностных данных*. В системах искусственного интеллекта при условиях *v-неопределённости* уместно использовать подкласс $M_v \subset M_\delta$ *вероятностных vk-знаний* или *vРАКЗ-моделей* [11].

На основании изложенного *обобщённая задача создания методологии ИКЗ* состоит в следующем.

Заданы:

- *аксиоматический принцип формализации* алгоритмических квантовых структур знаний как содержательных порций информации 0 -го уровня, отображаемой *числом*; 1 -го уровня, представимой *вектором*, и 2 -го уровня – *матрицей*;

- *условия* ограничений при t -, π -, v -неопределённости в A_δ -, B_δ -, C_δ -задачах с указанием требуемого уровня *качества* и *надёжности* их решения;

- *количество m* наблюдений в данной предметной области, вместе с *числом n* и *содержанием* разнотипных *признаков ОНР*, представленных в форме *выборочной ТЭД* $T_0(m, n)$ и/или соответствующей последовательности СПОЗ вида (2);

- *содержание посылочной и целевой информации* в $T_0(m, n)$ и СПОЗ, а также в *принимаемых решениях* при указанных условиях δ -неопределённости;

- *количество S δ* и *содержание* искомого *целевых заключений*, а также *вид* закономерностей (*имплицитивных* и/или *функциональных*), извлекаемых из ТЭД и СПОЗ для *индуктивного* построения обучающей *идентификационной* или *прогнозной БДкЗ*.

Требуется:

создать обоснованную *общую методiku* решения A_δ -задачи, ($\delta \in \{t, \pi, v\}$) а также компьютерной реализации *операторной* $M_{оп}$ и *сетевой* $M_{КС}$ *моделей вывода* решений в виде *обучаемых* δ -КСВР заданного качества для решения B_δ -, C_δ -задач с *необходимой надёжностью* η в условиях t -, π -, v -неопределённости. *Общая методика* должна *обеспечивать*:

- *формализацию* квантовых структур: *tk-знаний* (при $\delta = t$), *π к-знаний* (при $\delta = \pi$), *vk-знаний* (при $\delta = v$), ЛСВР и соответствующих t -КСВР, π -КСВР и v -КСВР, удобных для логического вывода и машинного манипулирования δ к-знаниями;

- *разработку принципа внешнего дополнения* для обоснованного формирования *необходимого объёма* обучающих δ к-знаний в виде ТЭД и СПОЗ с целью достижения *приемлемого уровня сложности* и *экстраполяционной способности* синтезируемых *идентификационной* и *прогнозной БДкЗ* в

моделях *вывода* решений $M_{оп}$ и $M_{КС}$;

- *алгоритмизацию* процессов *обучения, автоматического квантования* при трансформации ЛСВР в t -, π -, v -КСВР, *оптимизацию* и *управление* δ -КСВР в рабочем режиме, т.е. *синтез* соответствующих алгоритмов, называемых сокращённо: АЛОБУЧ, δ АЛАКВА, δ АЛОПТ, δ АЛУПР [11];

- *формулировку* и *решение базовых* A_δ -, B_δ -, C_δ -задач, а также определение *показателей достоверности* принимаемых решений посредством π к-знаний и вычисление *оценок вероятности* искомого решения с помощью *vk-знаний* в соответствующих π -КСВР и v -КСВР.

Опираясь на ранее опубликованные результаты [8–12], кратко изложим *общую методологию* решения *поставленной задачи*.

2. Общая методология решения обобщённой задачи

Общая методология решения *поставленной обобщённой задачи* охватывает *неформальный* и *формальный* аспекты построения *операторной* $M_{оп}$ и *сетевой* $M_{КС}$ *моделей* принятия *идентификационных* и *прогнозных* решений.

Неформальный аспект состоит в формировании *человеком* принципов и методов *инженерии квантов знаний*, исходных ТЭД, СПОЗ и целей *знание-ориентированного* принятия решений. Это является прерогативой *интеллекта* экспертов, разработчиков и пользователей *интеллектуальных систем* в конкретной предметной области.

Формальный аспект непосредственно связан с *формализацией* δ к-знаний, ($\delta \in \{t, \pi, v\}$), обоснованием их *корректности*, а также с *алгоритмизацией* процессов *обучения, автоматического квантования, оптимизации* и *управления* квантовыми сетями принятия решений.

В целом *общая методология инженерии квантов знаний (ИКЗ)* базируется на построении *обобщённого* класса $M_\delta = \{M_t \cup M_\pi \cup M_v\}$ δ РАКЗ-моделей, удовлетворяющих специфическим *ограничениям* для подклассов: M_t *точных tk-знаний*, M_π *приближённых π к-знаний* и M_v *вероятностных vk-знаний*.

Общность методологии обусловлена *общим принципом* автоматического квантования информации с *доменным* представлением *свойств ОНР*, *единой* структурой *пространства* δ РАКЗ-моделей с общими методами их *множественного, векторно-матричного* и *конечно-предикатного представления* [10, 11].

2.1. Формализация и построение структур инженерии квантов знаний (A_δ -задача).

Условия t -, π -, v -неопределённости в A_δ -задаче требуют *формализации* и *построения* соответствующих типов δ к-знаний: *точных (t-квантов)*, *приближённых (π -квантов)* и *вероятностных (v-*

квантов) в подклассах $M_t, M_\pi, M_v, \in M_\delta$ ДРАКЗ-моделей. Класс M_δ отличается **строгой формализацией ДРАКЗ-моделей** в терминах теории алгоритмов независимо от их *типов* и *уровней*. Это позволяет рассматривать **общую структуру δ -знаний** и легко переходить к частным **t**ДРАКЗ-моделям (**tk**-знаниям), **π** ДРАКЗ-моделям (**π k**-знаниям) и **v**ДРАКЗ-моделям (**ν k**-знаниям).

2.1.1. Разноуровневые алгоритмические δ -кванты знаний (ДРАКЗ).

Для представления *порций знаний о состоянии ОПР* одновременно в *смысловом, информационном* и *алгоритмическом* аспектах предлагается использовать **δ -кванты знаний** указанных трёх уровней. Общая структура **δ -кванта знаний** имеет **три составляющих**: **семантическую, информационную и процедурную**. Предполагается, что порция (**δ -квант**) знаний **0-го, 1-го или 2-го уровня** о состоянии **ОПР** описывает некоторое **достоверное** или **нечёткое**, либо **вероятное квантовое событие (КС)** продукционного вида (2) «*посылки – следствие*». **КС** могут иметь произвольную природу и представлять содержательные данные, факты, закономерности предметной области, а также, информационные файлы, например, *текстовый, графический* или *звуковой*, несущие **знания об ОПР в форме результатов выполнения определённых алгоритмов**. К примеру, **КС** может отвечать изменчивым условиям производственной ситуации, вынуждающей оперативное **многоразовое** построение **сетевого графика** работ сборочного цеха завода. Руководителю бывает достаточно увидеть **критический путь** на графике, чтобы получить **поддержку для принятия решений** во избежание срыва выполнения производственного задания. Очевидно, в **интеллектуальной системе** для реализации такого **КС** необходим **специальный алгоритм (программа)**, оперативно генерирующий **δ -квант знаний** в виде **текстового графического файла сетевого графика**. В условиях **π , v-неопределённости** нужны, например, алгоритмы, вычисляющие по **входным данным-посылкам** и **выходным данным-следствиям** показатель достоверности (**ПД**) интересующего **КС** о видах работ, их последовательности и продолжительности, о кадровых и материальных ресурсах. Поэтому **δ -квант знаний** должен быть своеобразным **процессором**, реализующим **рассуждения** с учётом **сущности** и степени **достоверности** конкретного **события**, которое происходит в условиях **неопределённости**.

Семантическая составляющая δ -кванта имеет форму **специальной структуры данных** и представляет **смысловую информацию** о данном **КС**. В ней указываются **шкалы измерения признаков ОПР, семантический код** и назначение **δ -кванта** как **модели знаний о фактах** либо **закономерностях**. **Семантический код** имеет символичный вид $\delta k_i Y_\omega$, где $\delta \in \{t, \pi, v\}$ указывает **тип δ -кванта (точный, прибли-**

жённый, вероятностный); **k** – **символ кванта**; $s \in \{0, 1, 2, \dots\}$ – **уровень**, **Y** – **имя** и $\omega \in \{p, \pi, b, t, \dots\}$ – **статус кванта (посылочный, целевой, базовый, терминальный и т.п.)**.

Информационная составляющая δ -кванта описывает разнотипные признаки (характеристики) **ОПР** в **динамической секционированной (доменной) векторно-матричной форме**, удобной для **манипулирования δ -знаниями** посредством **машинных алгебр** и **логического вывода**. В содержательном и формальном представлении **домены d_j δ -кванта** отвечают **нецелевым (посылочным) и целевым (следственным) признакам ОПР**, именуются **активными** и разделяются между собой символом «:». Двоичные компоненты **активных доменов $\alpha_i^j \in d_j$** , ($i = 1, 2, \dots, n$; $j = 1, 2, \dots$) соответствуют значениям **n признаков** с указанными либо **вычисленными показателями достоверности (ПД) $\sigma(\alpha_i^j)$** . **Динамическая форма доменного представления признаков** предполагает **расширение размера домена**, на что указывает символ « \emptyset » в его поле. Символ « $\emptyset | \emptyset$ » между **доменами** указывает на **расширение** всего **δ -кванта** за счёт образования новых **доменов**. Последний **активный домен** предназначен для **целевого признака-следствия** в **квантовом событии** и отделяется символом «;» от последующей **процедурной составляющей δ -кванта**. Все активные домены определяют **логику КС**, поскольку **постулируется**, что **активные домены** связаны **конъюнкцией** (символ «&» есть **связка «и»**), **компоненты** в доменах – **дизъюнкцией** (символ «v» есть **связка «или»**), а **посылочные домены** по отношению к **целевому – импликацией** (связка « \Rightarrow ») согласно (2). **Логику КС** можно описать **пропозициональными формулами логики высказываний** либо **конечными предикатами**, аргументами которых являются компоненты α_i^j доменов d_j .

Наконец, **процедурная составляющая δ -кванта** состоит из так называемых **пассивных доменов: выходного и процессорного**, которые содержат все **встроенные алгоритмы** с выходными результатами, необходимые для функционирования **δ -кванта** и управления им.

Выходной домен включает алгоритм **L** для реализации **логики КС** и выработки **выходного сигнала $\gamma \in \{0, 1\}$** , свидетельствующего об **успешном** или **неуспешном** завершении работы **δ -кванта** по имени следствия **C**. При **успехе**, т.е. наличии всех посылочных данных, полной реализации **логики** и **сохранения КС** вырабатывается **сигнал $\gamma = 1$** . В противном случае (**неуспех**) или, когда отсутствует хотя бы одна посылка **КС**, возникает **сигнал $\gamma = 0$** . В **π -кванте** и **v-кванте** (исключение составляют **t-кванты**, где все данные достоверны) **выходные домены** содержат ещё алгоритм **A(C)**, определяющий **ПД $\sigma(C)$ следствия C**, и алгоритм **A($\rightarrow C$)**, задающий **ПД $\sigma(\rightarrow C)$ импликации (« \rightarrow ») следствия**

С, а также сами значения $\sigma(C)$ и $\sigma(\rightarrow C)$.

Процессорный домен содержит все *встроенные алгоритмы*, необходимые для реализации содержания **КС** по *входным посылкам*, и **управляющий сигнал** $u \in \{0, 1\}$. Сигнал u вырабатывается внешним алгоритмом управления АЛУПР для активизации работы **δ -кванта**: при $u = 1$ квант *активен* и работает, при $u = 0$ – *не работает*. **Функционирование δ -кванта** знаний любого типа и уровня **начинается** (при наличии сигнала $u = 1$ и поступлении на вход всех *посылок*) алгоритмической реализацией **логики** и **содержания** **КС**, а **завершается** определением ПД целевого следствия $\sigma(C)$ с выработкой **выходного** сигнала $\gamma = 1$.

Описанная **общая δ -квантовая структура** упрощается для **t-, π -, ν -квантов 0-го уровня**, т.к. их **КС** характеризуются *одним числом* с вырожденной *логикой*. Различие **π -квантов** и **ν -квантов 1-го и 2-го** уровней состоит в том, что в **π -кванте** с име-

$$\delta k_1 c_1 = \overbrace{[0, 1 | \sigma(\alpha_2^1), 1 | \sigma(\alpha_3^1), \emptyset : 1 | \sigma(\alpha_1^2), 0, \emptyset : \emptyset | \emptyset : \alpha_1^{3\pi} | \sigma(\alpha_1^{3\pi}), \emptyset]}^{X_1 \quad X_2 \quad X_3=X_{11}}; \quad (3)$$

$$\underbrace{A(\rightarrow c_1); \sigma(\rightarrow c_1); A(c_1); \sigma(c_1); L(c_1); \gamma]}_{\text{выходной домен}}$$

представляется расширяемый **векторный π -квант** ($\delta = \pi$) либо **ν -квант** ($\delta = \nu$) **1-го** уровня с именем $Y_\omega = c_1$ относительно целевого признака $x_{11} = x_3$, являющегося следствием c_1 логической комбинации посылочных признаков x_1 и x_2 некоторого ОПР ω . Содержание **δ -квантового** события в $\delta k_1 c_1$ (3) определяется следующей **семантикой**: «ЕСЛИ **наблюдается 2-е значение α_2^1 признака x_1 с ПД $\sigma(\alpha_2^1)$ ИЛИ 3-е значение α_3^1 с ПД $\sigma(\alpha_3^1)$ И 1-е значение α_1^2 с ПД $\sigma(\alpha_1^2)$ признака x_2 , ТО ОПР обладает целевым признаком $x_{11} = x_3$ с ПД $\sigma(\alpha_1^{3\pi})$; при этом указанная логика КС реализуется алгоритмом $L(c_1)$, а выходной ПД $\sigma(c_1)$ следствия c_1 в кванте вычисляется алгоритмом $A(c_1)$, используя заданную достоверность $\sigma(\rightarrow c_1)$ импликации». Здесь величина $\sigma(\rightarrow c_1)$ есть **достоверность совместного свершения следствия c_1 при посылке** ($(\alpha_2^1 | \sigma(\alpha_2^1))$ ИЛИ $(\alpha_3^1 | \sigma(\alpha_3^1))$ И $(\alpha_1^2 | \sigma(\alpha_1^2))$). Многочисленные примеры формального представления разноуровневых **t-, π -, ν -квантов** содержатся в работах [10, 11].**

Общая **строгая формализация определения и конструирования δk -знаний** рассматривается как **A_δ -задача** представления и построения **δk -знаний 0-го, 1-го и 2-го** уровней сложности. Суть **строгой формализации** состоит в аксиоматическом построении **ДРАКЗ-моделей** в подклассах M_t, M_π, M_ν , объединяемых в общий класс M_δ .

Аксиоматическое построение разноуровневых **ДРАКЗ-моделей** базируется на **постулировании** трёх **терминальных δ -квантов** $\delta k_1 y_t, \delta k_0 a_t, \delta k_1 b_t$ $\delta \in \{t, \pi, \nu\}$ и применении к ним известных в тео-

нем **С ПД $\sigma_\pi(C) = d(C)$ служит оценкой достоверности** следствия C , а в **ν -кванте С ПД $\sigma_\nu(C) = p(C)$ – значением вероятности** следствия C .

Символьная запись **δ -квантовой** структуры любого уровня выполняется в виде **равенства**, в **левой** части которого находится **семантический код $\delta k_s Y_\omega$** , а **правая** содержит в квадратных скобках «[,]» **активные домены информационной составляющей и выходной домен процедурной составляющей δ -кванта**. При этом **наблюдаемому i -му** значению α_i^j , ($i = 1, 2, \dots, r_j$) j -го признака x_j , ($j = 1, 2, \dots, n$) ОПР отвечает **символьный компонент «1 | $\sigma(\alpha_i^j)$ »**, который записывается в j -м домене **δ -кванта** с именем Y_ω на i -й позиции. Здесь указывается величина ПД $\sigma(\alpha_i^j)$, отделяемая вертикальной чертой «|». **Ненаблюдаемому** значению α_i^j отвечает **символьный компонент «0»** без указания величины ПД. Например, выражением

при алгоритмов **операторов** суперпозиции (**П-оператор**), **строчной конкатенации** (**CON(•)-оператор**) и **столбцовой конкатенации** (**CON[•]-оператор**) [10, 11].

Терминальный векторный δ -квант 1-го уровня $\delta k_1 y_t$ представляет собой **вектор доменов d_j** :

$$\delta k_1 y_t = [d_1 : d_2 : \dots : d_n] =$$

$$= [\alpha_1^1 | \sigma(\alpha_1^1), \dots, \alpha_{r_1}^1 | \sigma(\alpha_{r_1}^1) : \dots : \alpha_1^n | \sigma(\alpha_1^n), \dots, \alpha_{r_n}^n | \sigma(\alpha_{r_n}^n)], \quad (4)$$

соответствующих **разнотипным признакам x_1, \dots, x_n** ОПР со значениями $\alpha_i^j | \sigma(\alpha_i^j)$ из конечных **множеств значений X^j** , ($j = 1, 2, \dots, n$; $i = 1, 2, \dots, r_j$):

$$X^1 = \left\{ \alpha_1^1 | \sigma(\alpha_1^1), \dots, \alpha_{r_1}^1 | \sigma(\alpha_{r_1}^1) \right\}, \dots, X^n =$$

$$= \left\{ \alpha_1^n | \sigma(\alpha_1^n), \dots, \alpha_{r_n}^n | \sigma(\alpha_{r_n}^n) \right\} \quad (5)$$

где $\sigma(\alpha_i^j)$, ($i = 1, 2, \dots, r_j$) – ПД соответствующих значений признаков.

Терминальный выбирающий δ -квант 0-го уровня $\delta k_0 a_t$ описывается известной в теории алгоритмов **функцией выбора $V_k^{(m)}$** аргумента α_k из **последовательности чисел** или **символов**:

$$\delta k_0 a_t = [V_k^{(m)} = (\alpha_1 | \sigma(\alpha_1), \alpha_2 | \sigma(\alpha_2), \dots, \alpha_k | \sigma(\alpha_k), \dots, \alpha_m | \sigma(\alpha_m)) = \alpha_k | \sigma(\alpha_k)]. \quad (6)$$

Терминальный выбирающий δ -квант 0-го уровня $\delta k_1 b_t$ описывается известной в теории алгоритмов **функцией выбора $V_k^{(m)}$** аргумента α_k из **последовательности чисел** или **символов**:

$$\delta k_1 b_t = [\chi_{Y_j}(\alpha_k^j | \sigma(\alpha_k^j))] =$$

$$= \begin{cases} 1, & \text{если } \alpha_k^j | \sigma(\alpha_k^j) \in Y_j; \\ 0, & \text{если } \alpha_k^j | \sigma(\alpha_k^j) \notin Y_j, \end{cases} \quad k = (1, 2, \dots, r_j). \quad (7)$$

Определение 1. Разноуровневые алгоритмические δ -квантовые структуры, получаемые из терминальных квантов $\delta k_1 y_t$, (4) $\delta k_0 a_t$ (6) и $\delta k_1 b_t$ (7) путём конечного числа применений к ним Π -оператора, $\text{CON}(\bullet)$ -оператора и $\text{CON}[\bullet]$ -оператора, называются разноуровневыми алгоритмическими δk -знаниями или δ РАКЗ-моделями знаний в условиях t -, π -, v -неопределённости.

Очевидно, используя строгое определение 1 при $\delta = t$ (точные k -знания) и $\sigma(\alpha_i^j) = 1$ можно автоматически конструировать произвольные tk -знания в подклассе M_t t РАКЗ-моделей для условий t -неопределённости. При $\delta = \pi$ (приближённые k -знания) и $\sigma(\alpha_i^j) = \text{ПД } d(\alpha_i^j)$ синтезируются произвольные πk -знания в подклассе M_π π РАКЗ-моделей в условиях π -неопределённости. Наконец, при $\delta = v$ (вероятностные k -знания) и $\sigma(\alpha_i^j) = p(\alpha_i^j)$ получаются vk -знания в подклассе M_v v РАКЗ-моделей в условиях v -неопределённости.

Пример 1. Пусть задан терминальный векторный v -квант 1-го уровня $vk_1 y_t$:

$$vk_1 y_t = \left[\begin{array}{l} \alpha_1^1 | .60, \alpha_2^1 | .75 : \alpha_1^2 | .30, \alpha_2^2 | .86, \alpha_3^2 | \\ | .55, \alpha_4^2 | .90 : \alpha_1^3 | .85, \alpha_2^3 | .75, \alpha_3^3 | .95 \end{array} \right] \quad (8)$$

с семантикой: «ОПР обладает тремя ($n = 3$) признаками x_1, x_2, x_3 с заданными вероятностными значениями соответственно: в 1-м домене в количестве $r_1 = 2$, во 2-м домене – $r_2 = 4$ и в 3-м – $r_3 = 3$, выбранных из содержательных вероятных множеств:

$$\tilde{X}^1 = \{\alpha_1^1 | p(\alpha_1^1), \alpha_2^1 | p(\alpha_2^1)\},$$

где $p(\alpha_1^1) = .6, p(\alpha_2^1) = .75$;

$$\tilde{X}^2 = \{\alpha_1^2 | p(\alpha_1^2), \alpha_2^2 | p(\alpha_2^2), \alpha_3^2 | p(\alpha_3^2), \alpha_4^2 | p(\alpha_4^2)\},$$

где $p(\alpha_1^2) = .3, p(\alpha_2^2) = .86, p(\alpha_3^2) = .55, p(\alpha_4^2) = .9$;

$$\tilde{X}^3 = \{\alpha_1^3 | p(\alpha_1^3), \alpha_2^3 | p(\alpha_2^3), \alpha_3^3 | p(\alpha_3^3)\},$$

где $p(\alpha_1^3) = .86, p(\alpha_2^3) = .75, p(\alpha_3^3) = .95$ ».

Требуется построить v -квант 1-го уровня $vk_1 c_2$ с именем c_2 , представляющий знания о наблюдаемом ОПР со следующей семантикой: «зафиксировано допустимое множество Y_j ($j = 1, 2, 3$) данных в виде $Y_1 = \{\alpha_2^{1u}\}, Y_2 = \{\alpha_2^2, \alpha_4^2\}, Y_3 = \{\alpha_1^3, \alpha_3^3\}$, где 2-е значение α_2^{1u} признака x_1 объявлено целевым ($x_1 = x_u$) следствием c_2 , которое зависит от логики КС: (α_2^2 ИЛИ α_4^2) И (α_1^3 ИЛИ α_3^3) со значениями $\alpha_2^2, \alpha_4^2, \alpha_1^3, \alpha_3^3$ посылочных признаков x_2 и x_3 с заданными соответствующими ПД $p(\alpha_2^2), p(\alpha_4^2), p(\alpha_1^3), p(\alpha_3^3)$; вероятность импликации $p(\rightarrow c_2) = 0,98$; в выходном домене обций ПД $p(c_2)$ v -кванта вычисляется алгоритмом $A(c_2)$ ».

Применяя действия по определению 1 к терминальному $vk_1 y_t$ (8), получим следующую формальную алгоритмическую процедуру конструирования требуемого v -кванта $vk_1 c_2$ вместе с его представлением:

$$\begin{aligned} vk_1 c_2 &= \\ &= \text{CON}_{j=1}^{n=3} \left\langle \text{CON}_{k=1}^{r_j} \left\langle \chi_{Y_j} (V_j^{(3)} (V_k^{(r_j)} (vk_1 r_T))) \right\rangle \right\rangle = \\ &= \left[\begin{array}{l} X_2 \quad X_3 \quad X_1 = X_u \\ 0,1 | .86, 0,1 | .90 : 1 | .85, 0,1 | .95 : 0,1 | .75; \\ .98; A(c_2) : p(c_2); L; \gamma \\ \text{выходной домен} \end{array} \right] \quad (9) \end{aligned}$$

Здесь выходной домен сформирован стандартным образом, но без $A(\rightarrow c_2)$, т.к. ПД $p(\rightarrow c_2)$ задан.

Последовательность алгоритмических действий в операторной записи $vk_1 c_2$ (9) производится так. Вначале происходит настройка действий всех операторов и функций слева направо для обработки исходного $vk_1 y_t$ (8) так, что первый $\text{CON}_{j=1}^{n=3} \langle \bullet \rangle$ -оператор присваивает $j := 1$ для последующей конкатенации образуемых 1-го, 2-го и 3-го доменов синтезируемого $vk_1 c_2$. Следующий $\text{CON}_{k=1}^{r_j} \langle \bullet \rangle$ -оператор выполняется аналогично: $k := 1$ для предстоящей строчной конкатенации r_j компонент j -го домена ($1 \leq k \leq r_j$), которые после характеристической функции χ_{Y_j} преобразуются в «0» или «1» в результате анализа компонентов на принадлежность зафиксированному множеству Y_j . Выбор указанных компонентов производится в цикле сначала посредством функции $V_j^{(3)}$, а затем посредством функции $V_k^{(r_j)}$ выбирается k -я компонента из r_j возможных в j -м домене. Действия реализуются, циклически повторяясь, пока не будут исчерпаны установочные параметры: n – число признаков (доменов) и r_j – количество компонентов j -го домена.

2.1.2. δ РАКЗ-модели представления фактов и закономерностей.

Под фактами будем понимать измеряемые разнотипные признаки и их логические комбинации, а также любые наблюдаемые события и ситуации, характеризующие ОПР и представимые δ -квантами знаний различных уровней и типов, т.е. δ РАКЗ-моделями. В качестве закономерностей, которым подчиняются характеристики ОПР исследуемых классов, предлагаем рассматривать устойчивые импlicative (запретные), а также функциональные логические связи между признаками ОПР. На практике такие связи считаются достаточно устойчивыми, если их можно обнаружить при анализе ограниченной ТЭД $T_0(m, n)$ [12].

Определение. Устойчивая связь между r признаками ОПР из общего их числа n , ($r \leq n$), выражающая недопустимость по смыслу хотя бы одной комбинации их значений в множестве δk -знаний, ($\delta \in \{t, \pi, v\}$), называется импlicative закономерностью или запретом r -го ранга.

Кроме импlicative связи между признаками может существовать и функциональная связь как частный случай импlicative. Отличие их со-

стоит в том, что при функциональной связи значения некоторых признаков, называемых *аргументами*, всегда однозначно определяют значение признака-функции, в то время, как при имплицативной связи – не всегда, а лишь при некоторых комбинациях значений исходных признаков.

Определение 2. Функциональной закономерностью r -го ранга на множестве δk -знаний, ($\delta \in \{t, \pi, v\}$), называется устойчивая связь между r , ($r \leq n$) признаками ОПР и некоторым $(r + 1)$ -м признаком, позволяющая по значениям признаков-аргументов, однозначно определить значение признака-функции. Понятие устойчивости запретных и функциональных связей базируется на статистических представлениях [11].

При формальном конструировании δk -знаний согласно определению 1 множества X^j , ($j = 1, 2, \dots, n$) (5), отвечающие активным доменам, преобразуются посредством терминального характеристического кванта $\delta k_1 b_T$ (4) в бинарные множества V^j :

$$V^1 = \left\{ \beta_1^1 \mid \sigma(\beta_1^1), \dots, \beta_n^1 \mid \sigma(\beta_n^1) \right\}, \dots, V^n = \left\{ \beta_1^n \mid \sigma(\beta_1^n), \dots, \beta_n^n \mid \sigma(\beta_n^n) \right\}, \beta_i^j \in \{0,1\}. \quad (10)$$

Декартово произведение множеств V^j (10) с учетом только активных доменов информационных составляющих δ -квантов образует множество

$$V_\delta = V^1 \times V^2 \times \dots \times V^n, \quad \delta \in \{t, \pi, v\}, \quad (11)$$

которое назовем пространством δ РАКЗ-моделей.

Определение 3. Декартово произведение J подмножеств $Z^j \subseteq V^j$, ($j = 1, 2, \dots, n$), выбранных по одному из множеств V^1, V^2, \dots, V^n , т.е.

$$J = (Z^1 \times Z^2 \times \dots \times Z^n) \subseteq V_\delta \quad (12)$$

называется интервалом пространства δ РАКЗ-моделей.

Для упрощения выражения $\alpha_i^j \mid \sigma(\alpha_i^j)$ в δ -квантовом представлении фактов будем использовать запись

$$i^j \mid \sigma_i^j, (1 \leq i \leq r_j, 1 \leq j \leq n) \quad (13)$$

с семантикой: «зафиксировано i -е значение j -го признака ОПР с соответствующим ПД σ_i^j ». На рис. 1

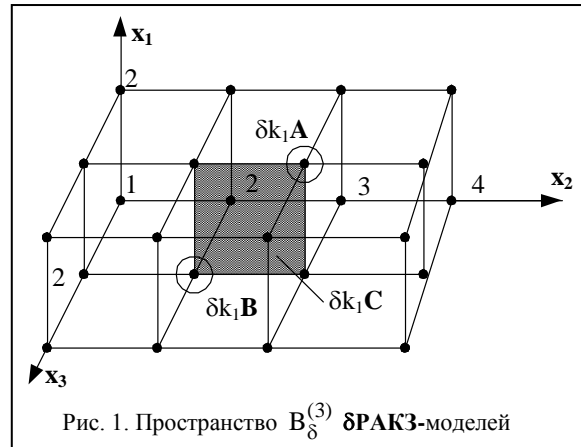
показано пространство $V_\delta^{(3)}$ как множественное представление δ РАКЗ-моделей ОПР, описываемых тремя признаками: x_1 с $r_1 = 2$ значениями из $X^1 = \{\alpha_1^1 \mid \sigma(\alpha_1^1), \alpha_2^1 \mid \sigma(\alpha_2^1)\}$; x_2 с $r_2 = 4$ значениями из $X^2 = \{\alpha_1^2 \mid \sigma(\alpha_1^2), \alpha_2^2 \mid \sigma(\alpha_2^2), \alpha_3^2 \mid \sigma(\alpha_3^2), \alpha_4^2 \mid \sigma(\alpha_4^2)\}$ и x_3 с $r_3 = 3$ значениями из множества $X^3 = \{\alpha_1^3 \mid \sigma(\alpha_1^3), \alpha_2^3 \mid \sigma(\alpha_2^3), \alpha_3^3 \mid \sigma(\alpha_3^3)\}$.

Отмеченным точкам A и B пространства $V_\delta^{(3)}$ отвечают элементарные векторные δk -знания $\delta k_1 A$ и $\delta k_1 B$ в δ -квантовой форме:

$$\delta k_1 A = [0, 2^1 \mid \sigma_2^1 : 0, 0, 3^2 \mid \sigma_3^2, 0 : 0, 2^3 \mid \sigma_2^3, 0]; \quad (14)$$

$$\delta k_1 B = [1^1 \mid \sigma_1^1, 0 : 0, 2^2 \mid \sigma_2^2, 0 : 0, 2^3 \mid \sigma_2^3, 0]. \quad (15)$$

Они могут описывать факты или закономерности самой различной природы. Семантика $\delta k_1 A$ и $\delta k_1 B$, а также их выходные домены не указаны во избежание громоздкой записи.



Заштрихованному интервалу $C \subseteq V_\delta^{(3)}$ на рис. 1 соответствует интервальный δ -квант знаний 1-го уровня $\delta k_1 C$ с именем C :

$$\delta k_1 C = [1^1 \mid \sigma_1^1, 2^1 \mid \sigma_2^1 : 0, 2^2 \mid \sigma_2^2, 3^2 \mid \sigma_3^2, 0 : 0, 2^3 \mid \sigma_2^3, 0], \quad (16)$$

который состоит из точек A и B , и еще двух других. Заметим, что элементарный δ -квант в своих доменах не может содержать более одного «не нулевого» компонента, а интервальный δ -квант – может и обязан. Поэтому, например, при $\delta = t$ (точные k -знания) из интервального $\delta k_1 C$ (16) получаем точный интервальный векторный t -квант 1-го уровня $tk_1 C$ без указания ПД σ_i^j в силу достоверности квантовых событий (КС):

$$tk_1 C = [1^1 : 0110 : 010]. \quad (17)$$

Интервальный $tk_1 C$ (17) можно представить матричным t -квантом 2-го уровня $tk_2 C$, состоящим из объединения 4-х элементарных векторных t -квантов 1-го уровня:

$$tk_2 C = \begin{bmatrix} \overbrace{01}^{x_1} : \overbrace{0010}^{x_2} : \overbrace{010}^{x_3} \\ 10 : 0010 : 010 \\ 01 : 0100 : 010 \\ 10 : 0100 : 010 \end{bmatrix} \quad (18)$$

с общей семантикой: «наблюдаемый ОПР характеризуется фактом наличия tk -знаний $tk_1 C_1 = [01:0010:010]$ ИЛИ $tk_1 C_2 = [10:0010:010]$ ИЛИ $tk_1 C_3 = [01:0100:010]$ ИЛИ $tk_1 C_4 = [10:0100:010]$, независимо от указания целевого признака».

Закономерности представляются δ РАКЗ-

моделями следующим образом. Пусть, например, заштрихованный интервал $C \subset B_{\delta}^{(3)}$ на рис.1 отвечает **импликативной закономерности** относительно **целевого признака** $x_3 = x_{ц}$ и посылочных признаков x_1, x_2 . Тогда согласно (16) её можно описать, например, **вероятностным** (при $\delta = v$) **запретным интервальным v-квантом** 1-го уровня с именем \bar{Y} в виде:

$$vk_1 \bar{Y} = [1^1 | p_1^1, 2^1 | p_2^1 : 0, 2^2 | p_2^2, 3^2 | p_3^2, 0 : 0, 2^3 | p_2^3, 0], \quad (19)$$

с **семантикой**: «не верно, что **ЕСЛИ** наблюдаемый **ОПР** обладает 1-м **ИЛИ** 2-м значением признака x_1 **И** 2-м **ИЛИ** 3-м значением признака x_2 с соответствующими вероятностями $p_1^1, p_2^1, p_2^2, p_3^2$, **ТО** целевой признак x_3 принимает 2-е значение с вероятностью p_2^3 ». Как **импликативная закономерность vk-знания** (19) представляются **запретной vРАКЗ-моделью** в форме **предикатного уравнения** вида:

$$vk_1 \bar{Y} = [((x_1 = 1^1 | p_1^1, 2^1 | p_2^1) \wedge \wedge (x_2 = 2^2 | p_2^2, 3^2 | p_3^2) \wedge (x_3 = 2^3 | p_2^3)); \quad (20) \\ A(\rightarrow \bar{Y}); p(\rightarrow \bar{Y}); A(\bar{Y}); p(\bar{Y}) \equiv 0 | p_{\bar{Y}}]$$

с указанной **семантикой**. Здесь символ « \wedge » эквивалентен логической дизъюнкции « \vee », а символ « $0 | p_{\bar{Y}}$ » указывает на **ложность** предиката в круглых скобках.

Аналогичными **δРАКЗ-моделями** (без **запретного** имени \bar{Y} , но с использованием символа « $1 | p_Y$ » **истинности** предиката) описываются **функциональные связи**. Наличие **определенного** алгоритма $A(Y)$ в **выходном** домене **запретных** или **функциональных δк-знаний** 1-го и 2-го уровней ука-

зывает на **встроенную процедуру** для вычисления заключительного **ПД $\sigma(Y)$ δ-кванта** с учётом **логики** в его **предикатной δРАКЗ-модели**.

Таким образом, предложенный **обобщённый класс M_{δ} δРАКЗ-моделей** содержит множество **единообразных δ-квантовых средств** для представления различных **фактов**, а также **импликативных и функциональных закономерностей** в эквивалентных по содержанию **формах**:

- 1) **множественной** (точки, интервалы пространства $B_{\delta}^{(n)}$);
- 2) **векторно-матричной** (доменные **δ-квантовые** структуры);
- 3) **аналитической** (конечные предикаты).

Отсюда **основное преимущество δРАКЗ-метода** перед существующими заключается в том, что он **открыт** для использования различных средств **математики** при синтезе и анализе эффективных средств **инженерии квантов знаний** в искусственном интеллекте.

2.1.3. Операторная модель $M_{оп}$ вывода решений δРАКЗ-методом.

δРАКЗ-метод обеспечивает **анализ и синтез операторной** модели $M_{оп}$ вывода **идентификационных и прогнозных** решений средствами **представления и манипулирования точными квантами знаний (tk-знаниями)**. **Операторный** вывод указанных решений на основе использования модели $M_{оп}$ реализуется последовательностью специальных **операторных преобразований** **разноуровневых tk-знаний**, которые подробно изложены в [12]. На **рис. 2** приведена общая схема **операторного вывода** решений **tРАКЗ-методом**. Сначала **синтезируется прогнозная или идентификационная база точных квантов знаний (BtkЗ)** посредством **оператора**

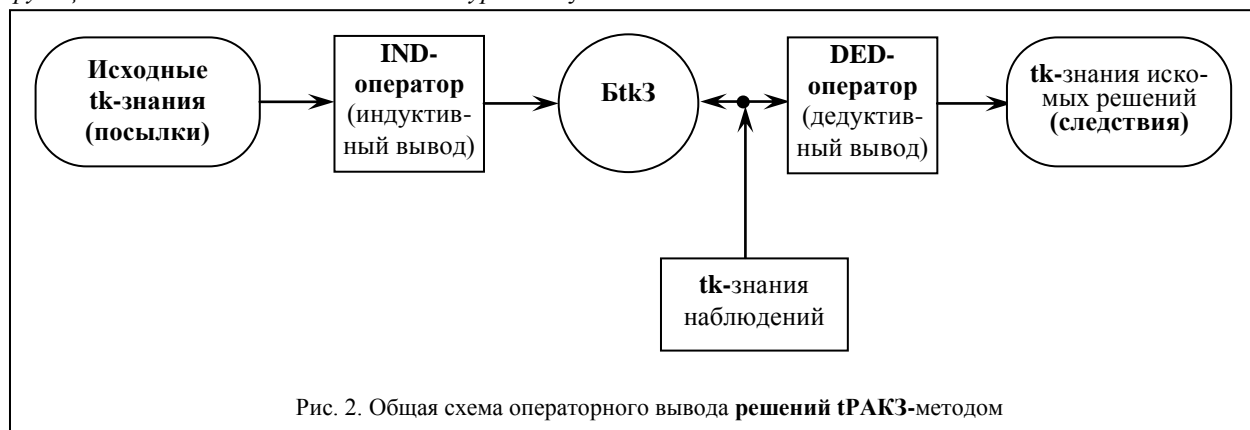


Рис. 2. Общая схема операторного вывода решений tРАКЗ-методом

2.1.4. Сетевые модели $M_{КС}$ принятия решений. δ-Квантовые сети вывода решений (δ-КСВР) при $\delta = t, \pi, v$.

Сетевые модели $M_{КС}$ принятия решений представляются посредством **δ-КСВР**. **Начальное формальное** представление сетевого процесса **принятия решений** реализуется в виде **обучаемой логической сети вероятных рассуждений (ЛСВР)**. **Обучаемая**

ЛСВР достаточно просто трансформируется в **квантовые модели точного вывода** решений (**t-КСВР**) при условиях **t-неопределенности**, **приближенного вывода** (**π-КСВР**) при **π-неопределенности** и **вероятностного вывода** (**v-КСВР**) при **v-неопределенности**. **Формализация обучаемой ЛСВР** состоит в **строгом определении ЛСВР** в терминах теории графов. Предполагается

также синтез *алгоритма обучения* (АЛОБУЧ), с помощью которого находится по выборочной информации ТЭД и СПОЗ множество $E = \{X_i\}$, ($i = 1, 2, \dots, n_g$) *вершин* и множество $U = \Gamma = \{u_{ij}\}$, ($j = 1, 2, \dots, m_g$) *дуг графа* $G = (E, \Gamma)$, отвечающих *причинно-следственным связям с логикой* между *квантовыми событиями* (КС).

Определение 4. *Обучаемой* ЛСВР называется синтезируемый по заданным СПОЗ посредством алгоритма АЛОБУЧ ориентированный граф $G = (E, \Gamma)$, *обладающий порядковой функцией* $\Pi(X_i) \forall X_i \in E$, определенной на подмножествах-уровнях $N_1, N_2, \dots, N_k \subseteq E$ *вершин*, и следующими *свойствами*:

1) все вершины (*узлы сети*) $X_i \in E$, ($1 \leq i \leq n_g$) отвечают высказываниям из СПОЗ конкретной предметной области, а дуги $u_{ij} \in \Gamma$, $\Gamma: E \rightarrow E$ указывают на *причинно-следственные* связи между узлами с *логическими связками* «И», «ИЛИ», «НЕ»;

2) все узлы $X_i \in N_1 \subseteq E$ при $\Gamma^{-1}N_1 = \emptyset$ соответствуют входной *посылочной* информации e_t , ($1 \leq t \leq n_n$) относительно некоторых следствий c_q , ($1 \leq q \leq m_c$) с заданными ПД $\sigma(e_t)$, $\sigma(\rightarrow c_q)$;

3) все узлы $X_i \in N_k \subseteq E$ при $\Gamma N_k = \emptyset$ являются *целевыми* (*выходными*) узлами-заключениями C_s , ($1 \leq s \leq S$) с *вычисляемыми* ПД $\sigma(C_s)$, а все вершины *промежуточных* уровней между N_1 и N_k отвечают *частичным следствиям* c_q .

Синтезированная в режиме обучения ЛСВР *трансформируется* в δ -КСВР, $\delta \in \{t, \pi, v\}$ с помощью разработанных *специального* алгоритма *автоматического квантования информации* ЛСВР под названием δ -АЛАКВА и алгоритма *оптимизации* δ -АЛОПТ, которые описаны в [11]. Основная цель этих алгоритмов заключается в *автоматическом формировании не заданного заранее числа δ -квантов* и *оптимизации структуры δ -КСВР* в условиях t -, π -, v -неопределенности.

В результате трансформации ЛСВР получается δ -КСВР с *вычисляемыми* ПД $\sigma(c_q)$ и $\sigma(C_s)$, допускающая *оптимизацию сети* в смысле *исключения избыточных δ -квантов* и *управление сетевым выводом* требуемых решений. Таким образом, суть *формализации δ -КСВР* *раскрывается* в следующем *определении*.

Определение 5. *Целенаправленной обучаемой δ -КСВР*, $\delta \in \{t, \pi, v\}$ называется результат преобразования графа $G = (E, \Gamma) =$ ЛСВР посредством алгоритмов δ -АЛАКВА и δ -АЛОПТ в *квантовый граф* $G_{\delta k} = (E_{\delta k}, \Gamma_{\delta k})$, обладающий следующими *свойствами*:

1) все *вершины* $X_i \in E_{\delta k}$ отвечают сгенерированным *разноуровневым δ -квантам*, содержащим СПОЗ конкретной предметной области, а *дуги* $U_{ij} \in \Gamma_{\delta k}$ указывают на *логические связи квантовых событий*;

2) все $X_i \in N_k \subseteq E_{\delta k}$, $\Gamma^{-1}N_1 = \emptyset$ соответствуют входным *δk -знаниям-посылкам* с именами e_τ , ($1 \leq \tau \leq n_n'$) относительно *δk -знаний-следствий* с именами C_q , ($1 \leq q \leq m_c'$) и с заданными ПД $\sigma(e_\tau)$ и/или *вычисляемыми* $\sigma(\rightarrow C_q)$;

3) все $X_i \in N_k \subseteq E_{\delta k}$, $\Gamma N_k = \emptyset$ являются *целевыми δk -знаниями-заключениями* с именами C_s , ($1 \leq s \leq S$) и *вычисляемыми* ПД $\sigma(C_s)$, а все *промежуточные* вершины графа $G_{\delta k}$ отвечают *частичным δk -знаниям-следствиям* с ПД $\sigma(C_q)$. Согласно *определению 5* и условиям *δ -неопределенности* ($\delta \in \{t, \pi, v\}$) получаем *формализованные определения* соответствующих t -КСВР, π -КСВР и v -КСВР, отличающиеся лишь используемыми *алгоритмами δ -АЛАКВА и δ -АЛОПТ* [10, 11]. *Формирование исходных СПОЗ для обучения δ -КСВР* с целью решения V_δ -задачи производится на основе анализа примеров *идентификационных сценариев* данной предметной области, а с целью решения C_δ -задачи – на основе использования примеров *прогнозных сценариев* принятия решений. Следует отметить, что *оператор редукции сетевой базы δk -знаний* ($B_{\delta k 3} = \delta$ -КСВР, входящий в состав алгоритмов $AL(V_\delta)$ и $AL(C_\delta)$ [11] *решения V_δ -, C_δ -задачи* в данном случае обработки *функциональных закономерностей* выполняет роль *активизации δ -квантов знаний* при *выводе решений*.

Активизация δ -кванта s -го уровня $\delta k_s Y$ – это *формирование* на его входе *посылочных* значений характеристик ОНР с указанием *оценок их достоверности* и *вычисления* ПД $\sigma(Y)$ по заданному в выходном домене *алгоритму* $A(Y)$. *Активизация δ -КСВР* – это процесс *формирования* на ее входе *δk -знаний-посылок* и *последовательной автоматической активизации* всех *δ -квантов*, находящихся в *причинно-следственной связи* с *выходными δk -знаниями*, отвечающими *принимаемым решениям*. Отсюда приходим к *определению вывода возможных решений* посредством δ -КСВР.

Определение 6. Последовательный автоматический процесс *активизации посылочных e_t , промежуточных (C_t) и целевых (C_j) δ -квантов* в графе $G_{\delta k}(E_{\delta k}, \Gamma_{\delta k})$ согласно *определению 5* с *вычислением заключительных* ПД $\sigma(C_j)$ по заданным алгоритмам $A(C_j)$, известным ПД $\sigma(C_t)$, $\sigma(e_t \rightarrow C_j)$ и логике связей между e_t и C_j называется *выводом возможных решений* посредством δ -КСВР, ($\delta \in \{\pi, v\}$).

Дедуктивный вывод *идентификационных решений* в V_δ -задаче при заданных *посылочных δk -знаниях* $\delta k_1 Y_{B_0}$ состоит в получении на выходе δ -КСВР с помощью алгоритма $AL(V_\delta)$ *искомых (целевых) δk -знаний* $\delta k_s R_{B_0}$, ($s = 0, 1, 2$) с *вычисленными* ПД $\sigma(R_B)$. *Семантика* $\delta k_s R_{B_0}$ указывает на *принадлежность идентифицируемого ОНР ω* с заданной *надежностью η* к определенной *категории*

рии или классу \mathbf{K} из Ω .

В результате решения \mathbf{C}_δ -задачи путем *дедуктивного вывода* возможных *прогнозных решений* по заданным посылкам $\delta k_1 Y_\omega$ получаем на выходе δ -КСВР с помощью алгоритма $\text{АЛ}(\mathbf{C}_\delta)$, искомые δ -кванты знаний s -го уровня $\delta k_s R_{C_\omega}$, ($s=0,1,2$) с вычисленными ПД $\sigma(\mathbf{R}_C)$. Семантика $\delta k_s R_{C_\omega}$ отражает с заданной надежностью η прогнозируемые значения исследуемых признаков ОПР либо категорию прогнозируемой ситуации, в которой находится наблюдаемый ОПР $\omega \in \Omega$.

2.2. Индуктивное построение и оценивание базы δ -квантов знаний (Б δ кЗ) по обучающим δ к-знаниям.

Для обеспечения экстраполяционных свойств δ РАКЗ-моделей принятия решений необходимо в качестве внешнего дополнения сформулировать и доказать теоремы, обосновывающие предлагаемый способ адекватного соотнесения сложности искомым импликативных и/или функциональных Б δ кЗ с объемами требуемых обучающих δ к-знаний. Это диктуется острой необходимостью обеспечения разработчиков СИИ расчетной методикой для формирования обучающей ТЭД $T_0(m,n)$, обеспечивающей гарантированное индуктивное построение нужной Б δ кЗ как системы закономерностей предметной области требуемого качества.

2.2.1. Оценка адекватности индуктивно синтезируемой импликативной Б δ кЗ обучающим δ к-знаниям. Основная теорема 1.

Для обеспечения *экстраполяционных свойств* δ РАКЗ-моделей принятия решений необходимо в качестве *внешнего дополнения* сформулировать и доказать *теоремы*, обосновывающие предлагаемый способ адекватного соотнесения *сложности* искомым *импликативных* и/или *функциональных* Б δ кЗ с *объемами* требуемых *обучающих* δ к-знаний. Это диктуется острой необходимостью обеспечения разработчиков СИИ *расчетной методикой* для формирования *обучающей* ТЭД $T_0(m, n)$, обеспечивающей *гарантированное индуктивное* построение нужной Б δ кЗ как системы *закономерностей* предметной области *требуемого качества*.

$$V = \text{CON}_{j=1}^n \langle B^j \rangle = \langle B^1, B^2, \dots, B^n \rangle = \langle \beta_1^1, \beta_2^1, \dots, \beta_{n_1}^1, \beta_{n_1+1}^2, \dots, \beta_{n_1+n_2}^2, \dots, \beta_{n_1+n_2+\dots+n_j}^j, \dots, \beta_N^n \rangle, \quad (21)$$

элементы которого отвечают значениям всех признаков x_1, x_2, \dots, x_n ОПР. Очевидно, N -я декартова степень множества \mathbf{V} (21) и образует *расширенное булево пространство* \mathbf{V}^N :

$$\mathbf{V}^N = \underbrace{\mathbf{V} \times \mathbf{V} \times \dots \times \mathbf{V}}_{N.\text{раз}} = \{\bar{\beta}\}, \quad (22)$$

которое назовём *логическим пространством реализаций* δ РАКЗ-моделей. Векторные элементы

$\bar{\beta} \in \mathbf{V}^N$ (точки, реализации):

$$\bar{\beta} = (\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_N) \in \mathbf{V}^N \quad (23)$$

назовем *булевыми моделями ОПР* для *описания* результатов наблюдений за ОПР в реальных предметных областях. Тогда суть *индуктивного принципа внешнего дополнения* для случая поиска *импликативных закономерностей* состоит в следующем.

Пусть точки пространства \mathbf{V}^N отвечают множеству \mathbf{T} *мыслимых объектов*, часть которых $\mathbf{T}_r \subseteq \mathbf{T}$ относится к *реальным ОПР* исследуемых *классов*. Поскольку на практике \mathbf{T} и \mathbf{T}_r *недоступны* непосредственному *перечислению*, т. к. их мощности *очень велики* и соотносятся как $|\mathbf{T}_r| \ll |\mathbf{T}|$, то о *закономерностях* в \mathbf{T}_r судят по ограниченному (*обучающему*) множеству $T_0(m, N) \subseteq \mathbf{T}_r$ объёма $(m \times N)$, которое также намного меньше \mathbf{T}_r . Следовательно, в силу *реальных практических условий*:

$$T_0(m, N) \ll \mathbf{T}_r \ll \mathbf{T} \quad (24)$$

назовем *булевыми моделями ОПР* для *описания* результатов наблюдений за ОПР в реальных предметных областях. Тогда суть *индуктивного принципа внешнего дополнения* для случая поиска *импликативных закономерностей* состоит в следующем.

Пусть точки пространства \mathbf{V}^N отвечают множеству \mathbf{T} *мыслимых объектов*, часть которых $\mathbf{T}_r \subseteq \mathbf{T}$ относится к *реальным ОПР* исследуемых *классов*. Поскольку на практике \mathbf{T} и \mathbf{T}_r *недоступны* непосредственному *перечислению*, т. к. их мощности *очень велики* и соотносятся как $|\mathbf{T}_r| \ll |\mathbf{T}|$, то о *закономерностях* в \mathbf{T}_r судят по ограниченному (*обучающему*) множеству $T_0(m, N) \subseteq \mathbf{T}_r$ объёма $(m \times N)$, которое также намного меньше \mathbf{T}_r . Следовательно, в силу *реальных практических условий*:

Назовем интервал \bar{J} *пустым* относительно \mathbf{T}_r и \mathbf{T}_0 . Чем *сильнее импликативная связь*, тем *шире* соответствующий $\bar{J} \in \mathbf{T}_r$, а следовательно, *больше вероятность* проявления этой *закономерности*, что обнадеживает её обнаружение именно по обучающей $T_0(m, N)$. Действительно, если в $T_0(m, N)$ обнаружена *импликативная связь* между r , ($2 \leq r \leq N$) признаками, которой отвечает *пустой интервал* \bar{J} r -го ранга в пространстве \mathbf{T}_r , то должно выполняться отношение $\bar{J} \cap \mathbf{T}_r = \emptyset$, а значит, и отношение $\bar{J} \cap \mathbf{T}_0 = \emptyset$. Отсюда следует, что если $\bar{J} \cap \mathbf{T}_0 = \emptyset$, то можно выдвинуть *гипотезу* о существовании *импликативной закономерности* r -го ранга в \mathbf{T}_r , судя по ТЭД $T_0(m, N)$. Чтобы принять или отвергнуть *гипотезу*, нужно оценить её *достоверность*, т.е. *вероятность* того, что *гипотеза ошибочна*. *Достоверными* принято считать *гипотезы*, вероятность *ошибочности* которых настолько *мала*, что ею можно пренебречь. Поэтому при выявлении *импликативных закономерностей* разумно ограничиться

поиском достаточно *крупных запретных интервалов*, начиная с ранга $r = 2$ до r_{\max} и пренебречь *мелкими*. Это существенно ограничивает *объем перебора интервалов*. Очевидно, *достоверность выдвигаемой гипотезы* должна зависеть от общего числа N признаков-столбцов и числа m наблюдений-строк ТЭД $T_0(m, N)$, а также от ранга r искоемых связей между признаками ОПР. Тогда *достоверность гипотезы о существовании импликативной закономерности r -го ранга* можно оценить *вероятностью несуществования* соответствующего *пустого интервала* \bar{J} . В вычислительном плане проще оценить эту *вероятность математическим ожиданием* $M\{m, N, r\}$, т.е. средним числом *запретных* (пустых) интервалов r -го ранга, возникающих в пространстве B^N (22) при *чисто случайном* формировании ТЭД $T_0(m, N)$ из элементов множества $T_r \subseteq B^N$. При этом m строк $T_0(m, N)$ выбираются *равновероятно* из множества T_r в предположении, что отсутствуют какие-либо закономерности. Очевидно, такую *гипотезу* можно выдвигать лишь при *малых значениях величины* $M\{m, N, r\}$ в интервале $[0, 1]$. Действительно, чем *меньше вероятность несуществования пустого интервала*, тем *больше достоверность существования* соответствующей *импликативной закономерности*. На основании изложенного *принципа внешнего дополнения* для *индуктивного построения импликативной БткЗ* по обучающим *тк-знаниям* приходим к *основной теореме 1*.

Теорема 1. Пусть задана обучающая ТЭД $T_0(m, N)$, которая состоит из m строк-наблюдений, N столбцов-признаков ОПР и *неявно содержит импликативные закономерности* об исследуемых классах ОПР из множества $T_r \subseteq B^N$ (22). Предполагается, что $T_0(m, N)$ есть случайная *равновероятная (m, N)-выборка* элементов из T_r , представленная *матричным t -квантом знаний 2-го уровня tk_2T_0* . Пусть существованию *импликативной* связи r -го ранга между признаками ОПР в пространстве T_r отвечает событие $S(m, N, r)$: «*некоторые интервалы r -го ранга в $T_r \subseteq B^N$ не пересекаются с $T_0(m, N)$ (т.е. *запретные* или *пустые*), но в реальности *запретные* связи между признаками отсутствуют*». Тогда *оценка D_z достоверности гипотезы о существовании импликативных закономерностей r -го ранга в T_r определяется* на основе $tk_2T_0 = T_0(m, N)$ *оценочной величиной* $M_S\{m, N, r\}$ для *вероятности* $p_S(m, N, r)$ обьтия $S(m, N, r)$ по формуле:

$$D_z = p_S(m, N, r) \leq M_S\{m, N, r\} = \frac{N! 2^{r(1-m)} (2^r - 1)^m}{r!(N-r)!}, \quad (25)$$

где $r_{\min} \leq r \leq r_{\max}$; $2 \leq r_{\min} < r_{\max}$; $r_{\max} \leq N$; $M_S\{m, N, r\}$ – величина *математического ожидания числа случайно* обнаруженных в ТЭД $T_0(m, N)$ *запретных интервалов r -го ранга*, которая *оценивает сверху* величину *вероятности* $p_S(m, N, r)$ в области *малых* её значений из интервала $[0, 1]$, т.е. в предположе-

нии *отсутствия* в ТЭД *импликативных связей* между признаками ОПР.

Доказательство теоремы 1. Из *определения 2* и содержания события S очевидно вытекает суждение: «*уменьшение вероятности* проявления *запретного интервала* ведёт к *увеличению достоверности гипотезы о существовании соответствующей импликативной закономерности*». Отсюда следует *правомерность* использования вероятности $p_S(m, N, r)$ события S для оценки D_z достоверности гипотезы. Заметим, что *сложное событие S* есть *сумма простых событий $c(m, N, r)$* вида «*конкретный интервал r -го ранга не пересекается с $T_0(m, N)$* » и наступает при любом событии $c(m, N, r)$, связанным с выбором интервала r -го ранга. Поскольку события $c(m, N, r)$ в составном событии $S(m, N, r)$ связаны не просто, образуя сложные взаимные пересечения интервалов, вычисление вероятности $p_S(m, N, r)$ события S сопряжено с большими трудностями. Поэтому величину $p_S(m, N, r)$ при *малых* её значениях проще оценить величиной *математического ожидания* $M_S\{m, N, r\}$ числа интервалов r -го ранга, не пересекающихся со случайной ТЭД $T_0(m, N)$. Как известно, $M_S\{m, N, r\}$ определяется *усреднённым* значением по всем возможным *реализациям* с учётом их вероятностей. В нашем случае *реализациями* являются различные *равновероятные булевы матрицы* размером $m \times N$, отвечающие ТЭД, т.е. обучающим *тк-знаниям tk_2T_0* , что упрощает вычисление $M_S(m, N, r)$. Обозначим множество различных *булевых матриц* размером $m \times N$ через $A = \{a_i\}$, а множество всех интервалов r -го ранга в пространстве T_r – через $B = \{b_j\}$. В силу конечности множеств A и B их мощности определяют соответственно *число* $|A| = 2^{mN}$ различных *булевых матриц* данного размера и *количество* $|B| = C_N^r * 2^r$ всех *интервалов r -го ранга*, где C_N^r – число *сочетаний* из общего числа N признаков по r , а 2^r – количество фиксированных комбинаций значений r признаков. Очевидно, *мощность декартова произведения* $|A \times B|$ определяет количество таких пар (a_i, b_j) (*матрица, интервал*), которые находятся в отношении *непересечения*, т.е. *запретной* связи между r признаками. Усредняя величину $|A \times B|$ по всевозможным реализациям $|A|$, получим величину искомого *математического ожидания* $M_S\{m, N, r\} = |A \times B| / |A|$. Для нахождения величины $|A \times B|$ сначала вычислим количество Q различных матриц, непересекающихся с конкретным, но произвольно выбранным *интервалом r -го ранга*. Предположим, что *интервал* образован значениями «0» первых r признаков x_1, x_2, \dots, x_r . Тогда *интервал* окажется *пустым (запретным)* в $T_0(m, N)$, если ни одна из m её строк не будет содержать в первых r столбцах только «0». Очевидно, доля матриц, у которых первые r столбцов в m строках заполнены «0», составляет $\frac{1}{2^r}$ от общего числа матриц 2^{mN} , а доля остатка

$$C = \left(1 - \frac{1}{2^r}\right)^m = \frac{(2^r - 1)^m}{2^{r \cdot m}}.$$

Величину Q определим по формуле:

$$Q = |A| \cdot C = 2^{mN} \cdot \frac{(2^r - 1)^m}{2^{r \cdot m}}.$$

Следовательно,

$$|A \times B| = Q \cdot |B| = 2^{mN} \cdot \frac{(2^r - 1)^m}{2^{r \cdot m}} \cdot C_N^r \cdot 2^r.$$

Разделив эту величину на $|A| = 2^{mN}$, получим

$$M_S\{m, N, r\} = \frac{(2^r - 1)^m \cdot C_N^r \cdot 2^r}{2^{r \cdot m}} = \frac{N! \cdot 2^{r(1-m)} \cdot (2^r - 1)^m}{r!(N-r)!},$$

что совпадает с правой частью выражения D_z (25). Величина $M_S\{m, N, r\}$ вычислена как *сумма* вероятностей $p_S(m, N, r)$ событий $c(m, N, r)$, взятая по всевозможным интервалам r -го ранга. Следовательно, эта *сумма вероятностей* не может быть меньше *вероятности суммы* этих же событий, т.е. $p_S(m, N, r) \leq M_S\{m, N, r\}$, что полностью совпадает с выражением (25). **Теорема 1** доказана.

Итак, *гипотеза* о существовании в T_r *импликативных закономерностей* r -го ранга *принимается*, судя по ТЭД $T_0(m, N)$ при заданном *допустимом* значении M_S^* , если *оценка* её *достоверности* по **теореме 1** удовлетворяет неравенству

$$M_S\{m, N, r\} = \frac{N! \cdot 2^{r(1-m)} \cdot (2^r - 1)^m}{r!(N-r)!} \leq M_S^*. \quad (26)$$

Выбор *допустимого* значения M_S^* для $M_S\{m, N, r\}$ практически *не сложен*, т.к. величина M_S *сильно зависит* от *ранга* r . Например, при $M_S^* = 10^{-3}$, $m = 200$ и $N = 00$ значениям $r = 2, 3, 4, 5$ соответствуют с *точностью* до порядка значения $M_S\{200, 100, r\} = 10^{-21}, 10^{-6}, 10^2, 10^6$. В этом случае, очевидно, *запретные* интервалы *ранга* $r \leq 3$ отвечают устойчивым *импликативным связям* *ранга* $r = 2$ и $r = 3$, т.к. $r_{\max} = 3$.

2.2.2. Алгоритм AZ индуктивного построения импликативной БткЗ.

Из **теоремы 1**, вытекает обоснование алгоритма **AZ индуктивного** построения *импликативной БткЗ*. В практическом диапазоне значений m и N *ранг* r_{\max} оказывается небольшим (см. [12]), что позволяет обнаружить все *импликативные* закономерности путём *машинной* проверки на «запретность» интервалов *ранга* не выше r_{\max} . Например, в случае N *двоичных признаков* число таких интервалов q_z определяется по формуле:

$$q_z = \sum_{r=2}^{r_{\max}} = \frac{2^r \cdot N!}{r!(N-r)!}, \quad (27)$$

что допускает реализацию их перебора на ЭВМ.

Очевидно, дизъюнктивное объединение всех найденных *запретных интервалов* как конъюнкций комбинаций *информативных признаков* **ОПР** образует аналитическое описание (предикатное или функциональное) *запретной области* в простран-

стве T_r , отвечающей *импликативной БткЗ*. Отсюда получаем следующий **алгоритм AZ**.

Алгоритм AZ.

Вход: заданная *обучающая* ТЭД $T_0(m, N)$ в форме матричного кванта *обучающих знаний* tk_2T_0 ; M_S^* – *допустимое значение* оценки M_S *достоверности гипотезы* о существовании *импликативных закономерностей* в T_r ; *контрольная* ТЭД tk_2T_k для оценки *качества БткЗ* величиной *эмпирического риска* R_z и величина *допустимого риска* R_z^* .

Выход: искомая *безизбыточная БткЗ*, состоящая из *простых* запретов в форме **файла запретного** матричного кванта знаний $tk_2\bar{\Sigma}_{BZ}$ с именем **SAZ**.

Действия:

Д1. По формуле (26) определить при заданной ТЭД *допустимое значение* r_{\max} *ранга импликативных закономерностей* согласно заданному M_S^* . В случае *невыполнения* неравенства (26) изменить исходную ТЭД и повторять **Д1** до момента *выполнения* условия (26), иначе, выполнить **Д2**.

Д2. По формуле (27) найти все q_z *импликативных* связей *ранга* r , ($2 \leq r \leq r_{\max}$) путем перебора строк матрицы $T_0(m, N)$ в обучающем tk_2T_0 и сформировать *избыточную БткЗ* $tk_2\bar{\Sigma}_Z$ из *отсутствующих* в нем (*запретных*) интервалы указанных *рангов*.

Д3. Преобразовать **БткЗ** $tk_2\bar{\Sigma}_Z$ в *безизбыточную БткЗ* $tk_2\bar{\Sigma}_{BZ}$, состоящую из *простых запретов*, путем применения к $tk_2\bar{\Sigma}_Z$ T -, T_u -, **RED**- и **POZ**-операторов манипулирования *tk-знаниями*, изложенных в [12].

Д4. Оценить *качество БткЗ* $tk_2\bar{\Sigma}_{BZ}$ величиной *эмпирического риска* $R_z \leq R_z^*$ в % *ошибочных распознающих* или *прогнозных* решений на *контрольных* знаниях tk_2T_k посредством применения процедуры «скользящего экзамена». В случае, когда $R_z > R_z^*$, улучшить **БткЗ** $tk_2\bar{\Sigma}_Z$ с помощью экспертов и перейти к **Д3**, иначе, выполнить **Д5**.

Д5. Сформировать рабочий файл **SAZ** для **БткЗ** $tk_2\bar{\Sigma}_{BZ}$ *допустимого качества* по риску R_z .

Д6. Конец.

На основе использования алгоритма **AZ** построен **оператор индуктивного вывода импликативных tk-знаний**, обозначаемый **INDS** (tk_2T_0 ; **AZ**; **БткЗ**) и применяемый для синтеза *импликативной БткЗ* $tk_2\bar{\Sigma}_{BZ}$ по *обучающим* знаниям tk_2T_0 .

Определение 7. Алгоритмическая процедура

$$INDS(tk_2T_0; AZ; БткЗ) = tk_2T_0 \xrightarrow[AZ]{INDS} tk_2\bar{\Sigma}_{BZ}, \quad (28)$$

реализующая **индуктивный вывод** из *обучающего* кванта знаний tk_2T_0 *безизбыточной импликативной БткЗ* $= tk_2\bar{\Sigma}_{BZ}$ в виде совокупности **простых запретов** посредством алгоритма **AZ**, назы-

вается оператором индуктивного вывода имплицитивных tk -знаний (кратко, INDS-оператор). Левая часть равенства (28) представляет имя INDS операторной процедуры с указанием в скобках имен входных параметров, используемых алгоритмов и результата на выходе, а правая – квантовую процедуру индуктивного вывода следствия $tk_2\bar{\Sigma}_{BZ}$ из посылки tk_2T_0 .

Результат INDS-оператора может служить базовой заготовкой в смысле нахождения информативных признаков ОПР для синтеза искомого правила принятия решений (ППР). Поэтому при синтезе δ -КСВР, ($\delta \in \{\pi, v, \dots\}$) рационально сначала найти с помощью INDS-оператора базовый квант знаний $tk_2\bar{\Sigma}_{BZ}$ и сформировать информативные СПОЗ. Затем в режиме обучения найти ЛСВР и трансформировать её в искомую δ -КСВР.

2.2.3. Оценка адекватности индуктивно синтезируемой функциональной Б δ кЗ обучающим tk -знаниям. Основная теорема 2.

Адекватность функциональной Б δ кЗ обучающей ТЭД $T_0(m, N)$, по которой индуктивно находится система функциональных закономерностей, будем оценивать величиной ранга r_{max} последних в зависимости от объёма $(m \times N)$ ТЭД.

Задача состоит в оценивании достоверности гипотезы о существовании функциональных закономерностей r -го ранга в пространстве T_r , опираясь на обнаруженные функциональные связи между r признаками ОПР в обучающей ТЭД $T_0(m, N)$ при условиях (24). Из определения 3 (см. п.п. 2.1.2) следует, что функциональная связь между r признаками и фиксированным $(r+1)$ -м признаком существует, когда происходит событие $f(m, N, r)$: «некоторые строки матрицы $T_0(m, N)$ имеют одинаковые комбинации значений в столбцах-аргументах, и они же имеют одинаковые значения в столбце-функции».

Как и прежде матрица $T_0(m, N)$ заполняется «0»-ми и «1»-ми случайно, равновероятно, независимо друг от друга и представляет собой обучающие tk -знания tk_2T_0 . Тогда достоверность гипотезы о существовании функциональной закономерности в T_r по обнаруженным функциональным связям в $T_0(m, N)$ можно оценить вероятностью $p_F(m, N, r)$ логической суммы событий типа $f(m, N, r)$ как сложного события F : «в обучающем кванте знаний tk_2T_0 объемом $(m \times N)$ обнаружена хотя бы одна произвольная функциональная связь r -го ранга». Событие F наступает, когда в ТЭД $T_0(m, N)$ обнаруживается произвольное событие типа $f(m, N, r)$. Очевидно, искомая вероятность $p_F(m, N, r)$ суммы указанных событий f ограничена сверху суммой вероятностей $P_F(m, N, r)$ отдельных событий f , т.е. $p_F(m, N, r) \leq P_F(m, N, r)$. Именно отсюда следует суть вводимого принципа внешнего дополнения для индуктивного поиска функциональных закономерностей

и приводит к основной теореме 2.

Теорема 2. Пусть заданная обучающая ТЭД $T_0(m, N)$, состоящая из m строк-наблюдений, N столбцов-признаков ОПР и неявно содержит функциональные знания (закономерности) об исследуемых классах ОПР из множества $T_r \subseteq B^N$ (20). Предполагается, что $T_0(m, N)$ есть случайная равновероятная (m, N) -выборка элементов из T_r , представленная матричным t -квантом знаний 2-го уровня tk_2T_0 . Пусть, проявлению функциональной связи r -го ранга между некоторыми признаками ОПР в пространстве T_r отвечает событие $f(m, N, r)$: «некоторые строки ТЭД $T_0(m, N)$ имеют одинаковые комбинации значений в r столбцах-аргументах и одинаковые значения в $(r+1)$ -м столбце-функции». Рассмотрим событие $F(m, N, r)$: «в обучающем кванте tk_2T_0 обнаружена хотя бы одна функциональная связь r -го ранга, которой отвечает событие $f(m, N, r)$ », характеризующее функциональные закономерности. Тогда оценка достоверности D_F гипотезы о существовании функциональных закономерностей r -го ранга в T_r определяется, опираясь на tk_2T_0 , оценочной величиной $P_F(m, N, r)$ для вероятности $p_F(m, N, r)$ события $F(m, N, r)$, по формуле:

$$D_F = p_F(m, N, r) \leq P_F(m, N, r) = \frac{N!2^{(2^r - m)}}{r!(N - r - 1)!}, \quad (29)$$

$P_F(m, N, r)$ – сумма вероятностей отдельных событий $f(m, N, r)$ в области малых её значений из интервала $[0, 1]$, которая ограничивает сверху величину $p_F(m, N, r)$.

Доказательство теоремы 2. Очевидно, доказательство теоремы сводится к определению величины $P_F(m, N, r)$ по схеме правила произведения двух сомножителей K и P . Сомножитель K определяет количество отдельных событий $f_i(m, N, r)$ в логической сумме событий $F(m, N, r)$, а сомножитель P – величину вероятности $p_f(m, N, r)$ события $f(m, N, r)$, т.е. вероятности того, что выбранные заранее в ТЭД $T_0(m, N)$ r столбцов окажутся в функциональной связи r -го ранга. Определим величину K . Очевидно, что количество различных выборов на роль r аргументов-столбцов из матричного t -кванта tk_2T_0 равно числу сочетаний C_N^r . Число выборов одного столбца-функции из оставшихся столбцов определяется разностью $(N - r)$. Следовательно, величина K равна:

$$K = C_N^r \cdot (N - r). \quad (30)$$

Для определения сомножителя P выберем в матричном кванте tk_2T_0 некоторый минор, образуемый r столбцами, претендующими на роль аргументов. Выделим в миноре строки, не совпадающие по значениям ни с одной из расположенных выше. Выделенные строки, очевидно, будут обладать различными значениями, а все остальные – совпадать по значению с какой-либо из строк. Количество выде-

ленных строк будет *не больше* чем 2^r , а оставшихся – *не меньше* чем $(m - 2^r)$. Таким образом, строки tk_2T_0 окажутся разбитыми на классы, содержащие строки только с одинаковыми комбинациями значений в **столбцах-аргументах**. Общее число таких классов не превысит 2^r . Наличие **функциональной связи** означает, что **столбец-функция** принимает произвольные значения в выделенных строках, если в любой другой строке его значения будут те же, что и в выделенной, попавшей в тот же класс. Следовательно, при интересующем нас событии $f(m, N, r)$ о **функциональных знаниях** количество *строк* в tk_2T_0 , имеющих одинаковые комбинации значений в **столбцах-аргументах** и обладающих одинаковыми значениями в **столбце-функции**, не превысит величины $(m - 2^r)$. Отсюда вытекает соотношение, определяющее сомножитель **P**:

$$P = p_f(m, N, r) \leq \frac{1}{2^{(m-2^r)}} = 2^{(2^r-m)}. \quad (31)$$

Перемножив величины **K** (30) и **P** (31), получим искомое выражение для $P_F(m, N, r)$:

$$M_F(m, N, r) = C_N^r \cdot (N - r) \cdot 2^{(2^r-m)} = \frac{N!(N-r)2^{(2^r-m)}}{r!(N-r)!} = \frac{N!2^{(2^r-m)}}{r!(N-r-1)!},$$

что совпадает с правой частью выражения (29).

Поскольку $P_F(m, N, r)$ оценивает вероятность $P_F(m, N, r)$ события $F(m, N, r)$ сверху, то

$$p_F(m, N, r) \leq P_F(m, N, r).$$

Теорема 2 доказана.

Итак, **гипотеза о существовании функциональных закономерностей r -го ранга** в множестве T_r , судя по обучающей выборке $T_0(m, N)$, **принимается**, если при заданном **допустимом** значении P_F^* оценки $P_F(m, N, r)$ согласно **теореме 2** выполняется неравенство

$$P_F(m, N, r) = \frac{N!2^{(2^r-m)}}{r!(N-r-1)!} \leq P_F^*. \quad (32)$$

Характерно, что область значений $r \leq 7$ удовлетворяет неравенству $2^r < m$, при котором оценка (32) *достаточно точна*, но при $m < 2^r$ оценка оказывается *слишком грубой*. Однако, нас интересует *область малых* значений вероятности $p_F(m, N, r)$, т.к. именно в этом случае можно принимать **гипотезы о функциональных связях** на основании проведенных наблюдений. Невыполнение неравенства $2^r < m$ влечет за собой резкое *увеличение* значения P_F . Например, при $m = 400$, $N = 100$ и $P_F^* = 10^{-3}$ *допустимо* вести поиск **функциональных закономерностей**, *ранг* которых не превышает $r_{max} = 8$. В практическом диапазоне значений m и N *ранг r_{max}* оказывается *небольшим*, что позволяет обнаруживать все **функциональные закономерности** путем выявления в $T_0(m, N)$ события f и перебора комбинаций **признаков ОНР** рангом *не выше r_{max}* .

2.2.4. Алгоритм АФ индуктивного построения

функциональной **Btk3**.

На основе использования **теоремы 2** и приведенных в [11] **алгоритмов АДИФФ** и **АНАЛИЗ** синтезируем **алгоритм АФ** для *индуктивного построения функциональной Btk3*.

Алгоритм АФ.

Вход: обучающая ТЭД $T_0(m, N)$ в форме матричного *кванта обучающих знаний* tk_2T_0 ; P_F^* – *допустимое значение оценки P_F достоверности гипотезы о существовании функциональных закономерностей* в T_r ; *контрольная ТЭД* tk_2T_k и величина *допустимого риска* R_F^* при оценке качества **функциональной Btk3**.

Выход: допустимая **функциональная Btk3**, состоящая из явных **функциональных закономерностей** $x_{ij} = F_{jm}$, в форме **файла матричного t -кванта знаний 2-го уровня** $tk_2\Sigma_{DF}$ с именем **SAF**.

Действия:

Д1. Определить по заданной ТЭД $T_0(m, N)$ обучающего кванта tk_2T_0 и величине P_F^* допустимое значение r_{max} *ранга r функциональных связей* между признаками **ОНР**, при котором *оценка достоверности гипотезы $P_F \leq P_F^*$* согласно формулы (32). При невыполнении неравенства (32) *дополнить* либо *заменить* исходную ТЭД и повторять **Д1**, пока не выполняется условие (32), *иначе* выполнить **Д2**.

Д2. Построить матрицу **Q не дифференцированных запретов** по исходной ТЭД $T(m, n)$ путем попарного сложения по **mod2** её *строк*; указать количество **S** целевых признаков x_{ij} , для которых требуется установить **функциональную связь** с другими признаками **ОНР**.

Д3. Применить к матрице **Q алгоритм АДИФФ** для получения матрицы \bar{Q}_z **дифференцированных запретов** и сформировать соответствующий **файл \bar{Q}_z** ; зафиксировать количество **S** *целевых признаков-функций* и величину r_{max} .

Д4. Применить к матрице \bar{Q}_z **алгоритм АНАЛИЗ** для определения последовательности из **S** возможных неявно заданных целевых **признаков-функций** от найденных наборов **признаков-аргументов** и сформировать соответствующий **файл SNAF** последовательности *неявных функций*.

Д5. Определить все функции $x_{ij} = F_{jm}$, ($1 \leq j \leq S, 1 \leq m \leq q_F^j$) в **явном виде** посредством *стандартного* табличного метода на базе использования исходной ТЭД и **файла SNAF**. Сформировать на этой основе *допустимую функциональную Btk3* $Btk3 = tk_2\Sigma_{DF}$ в форме **файла** с именем **SAF**.

Д6. Оценить качество **Btk3** $Btk3 = tk_2\Sigma_{DF}$ величиной *эмпирического риска* $R_F \leq R_F^*$ как **% ошибочных распознающих** или **прогнозных решений** на *контрольной* выборке tk_2T_k посредством применения процедуры «скользящего экзамена». В случае, когда $R_F > R_F^*$, с помощью экспертов *изменить Btk3* $= tk_2\Sigma_{DF}$ *частично* путем *вариации* её состава за счет

включения не использованных функций из последовательности $x_{ij} = F_{j\mu}$, либо путем полного изменения исходной ТЭД $T(m, n)$ и получения новой БткЗ, повторив процесс обучения.

Д7. Конец.

На базе использования алгоритма АФ в РАКЗ-методе можно строить оператор индуктивного вывода функциональных тк-знаний с именем и параметрами в скобках $INDF(TЭД; AF; БткЗ)$ для синтеза функциональной (идентификационной либо прогнозной) БткЗ = $tk_2\Sigma_{DF}$ по обучающим знаниям tk_2T_0 .

Определение 8. Алгоритмическая процедура

$$INDF(TЭД; AF; БткЗ) = tk_2T_0 \xrightarrow[AF]{INDF} tk_2\Sigma_{DF}, \quad (33)$$

реализующая индуктивный вывод из обучающего кванта знаний tk_2T_0 функциональной БткЗ = $tk_2\Sigma_{DF}$ посредством алгоритма АФ, называется оператором индуктивного вывода функциональных тк-знаний (кратко, INDF-оператор). По определению 8 выходной продукт INDF-оператора может служить индивидуальной либо совместной с запретами после INDS-оператора базой тк-знаний для вывода правила принятия решений в условиях t -, π -, ν -неопределенностей.

Согласно теореме 2 допустимая БткЗ = $tk_2\Sigma_{DF}$ как система функциональных закономерностей обладает экстраполяционными свойствами и адекватна решаемой задаче, поскольку гарантированно включает в себя допустимые по рангу сложности функциональные связи целевых признаков с наиболее информативными признаками ОНР, обнаруженными при обучении по ТЭД.

3. Алгоритмизация процессов обучения, автоматического квантования, оптимизации и управления δ -КСВР

Создание как операторной M_{OP} , так и сетевой модели M_{KC} в виде δ -КСВР любого типа ($\delta \in \{t, \pi, \nu, \dots\}$) всегда требует эффективной алгоритмизации процессов обучения, автоматического квантования, оптимизации и управления выводом решений. Эффективность алгоритмизации указанных процессов оценивается, как правило, достаточными быстродействием и объемом памяти, простотой в эксплуатации и приемлемой стоимостью используемых алгоритмов: АЛОБУЧ, δ -АЛАКВА, δ -АЛОПТ, δ -АЛУПР. Обоснование и содержание указанных алгоритмов для π - и ν -КСВР подробно изложены в [10]. Здесь приведём обобщённые методические положения.

Под алгоритмическим обеспечением машинного обучения δ к-знаниям будем понимать последовательную реализацию построения графа $G(E, \Gamma)$ по заданным СПОЗ согласно определению 4, транс-

формации его в граф $G_{\delta k}(E_{\delta k}, \Gamma_{\delta k})$ по определению 5 и оптимизации топологии $G_{\delta k}$ при известном количестве и содержании целевых решений. Иными словами, процесс обучения с «учителем» – это машинное нахождение заранее не известного числа δ -квантов-посылок, промежуточных δ -квантов-следствий, связей между ними, а также их доменное и компонентное наполнение в $G_{\delta k}$. Особенность алгоритма АЛОБУЧ заключается в реализации диалога ЭВМ с «учителем», т.е. с разработчиками. Они последовательно отвечают на машинные вопросы своей генерацией соответствующих производственных строк СПОЗ из конкретной предметной области, пока ЭВМ сама не прекратит вопросы, обнаружив структурную полноту синтезируемой ЛСВР. Критерием структурной полноты служит обнаруженный на очередном i -м шаге обучения факт заполнения только самими целевыми заключениями последнего уровня N_S порядковой функции $\Pi_i(X_j)$ построенного графа $G_i(E_i, \Gamma_i)$. Качество обучения ЛСВР с её трансформацией в δ -КСВР в целом зависит от компетентности экспертов, представительности ТЭД и, следовательно, от качества найденной имплекативной или функциональной БткЗ по оценке риска R_Z или R_F на контрольных знаниях.

Необходимость и принципы построения алгоритма автоматического квантования знаний δ -АЛАКВА вытекают из требований квантовой структуризации данных и создания комплекса автоматических средств для реализации технологического цикла обработки, оптимизации, хранения δ к-знаний и принятия решений посредством δ -КСВР.

Оптимизация механизма вывода решений сводится к устранению избыточности логической структуры δ -КСВР, ($\delta \in \{t, \pi, \nu\}$). Алгоритм δ -АЛОПТ оптимизирует сеть по критерию избыточности W_0 , т.е. исключает из неё избыточные δ -кванты по свёртке и по следствию [10, 11].

Определение 9. Свёрткой нескольких δ -квантов 1-го уровня называется единый δ -квант 1-го уровня, активные домены которого образованы из содержимого других претендующих на свёртку δ -квантов по следующим правилам:

а) единственная непустая компонента домена δ -кванта-свёртки может быть заменена активными доменами претендующего δ -кванта, если его имя совпадает с именем указанной компоненты;

б) если домен δ -кванта-свёртки содержит несколько компонент, то любую из них можно заменить только активным содержимым однодоменного претендующего δ -кванта с соответствующим именем, компоненты которого связаны только связкой «ИЛИ».

При этом претендующий δ -квант, который отвечает свойствам, обозначенным правилами а) и б), будем называть избыточным по свёртке. В свою

очередь, если при анализе **квантовой сценарной матрицы (КСМ)** обнаружен хотя бы *один избыточный* по свёртке δ -квант, то КСМ именуется также *избыточной* по свёртке.

Определение 10. Избыточным по следствию называется δ -квант 1-го или 2-го уровня, который *не избыточен* по свёртке и *логически следует* из однородных ему по смыслу δ -квантов 1-го или 2-го уровней.

Аналогично, КСМ, содержащую *избыточные* по следствию δ -кванты будем называть *избыточной* по следствию. Одновременно *избыточные* по свёртке и по следствию КСМ называются *избыточными* (ИКСМ). Безизбыточной КСМ (БКСМ) назовём ту, что *не избыточна* ни по свёртке, ни по следствию. Таким образом, **оптимизация δ -КСВР** состоит в *полном переборе* всех δ -квантов графа $G_{\delta k} = (E_{\delta k}, \Gamma_{\delta k})$ с *исключением δ -квантов, избыточных* по свёртке и по следствию, т.е. в нахождении *безизбыточного* графа $G_{\delta opt}$.

Алгоритмический процесс *оптимизации* начинается с последовательного перебора **целевых δ -квантов ИКСМ** от выхода ко входу. В качестве *критерия оптимизации* W_0 приняты величины *мощностей* основных множеств $E_{\delta k}$ и $\Gamma_{\delta k}$ графа $G_{\delta k}$: из **определения 5**:

$$W1_0 = |E_{\delta k}| \leq |E_{\delta opt}| \quad \text{и} \quad W2_0 = |\Gamma_{\delta k}| \leq |\Gamma_{\delta opt}|; \\ \text{из } G_{\delta opt} = (E_{\delta opt}, \Gamma_{\delta opt}). \quad (34)$$

Возможны иные подходы к выбору критериев оптимизации *квантовых сетей*, что может быть предметом дальнейшего развития **ДРАКЗ-метода**.

Алгоритм δ -АЛУПР обеспечивает выполнение **режимов: R1 – принятие решений** после обучения и *оптимизации δ -КСВР*; **R2 – дообучение**; **R3 – переобучение**; **R4 – «так держать»**, а также взаимодействие других алгоритмов с целью принятия решений в V_{δ} -, C_{δ} -задачах.

В штатном **режиме принятия решений R1 оптимизированная δ -КСВР** должна *активизировать* на выходе *целевые δ -кванты-заклучения*, отвечающие требуемым решениям с вычисленными ПД, в зависимости от поданных на вход различных вариантов *посылочных δk -знаний*. Если результаты выполнения режима **R1** положительны и устойчивы с точки зрения пользователя, то с помощью δ -АЛУПР можно перейти в режим **R4**. В противном случае возможно выполнение режимов **R2** или **R3**.

Режим **дообучения R2** необходим в ситуации, когда результаты принятия решений посредством δ -КСВР *недостаточно достоверны* при задаваемых *посылочных δk -знаниях* и требуется расширить или обновить исходные СПОЗ *дополнительными обучающими примерами*, оставляя без изменения состав **целевых δ -квантов**. При этом алгоритм δ -АЛУПР обеспечивает настройку и выполнение повторного цикла *динамического обучения δ -КСВР* по обновлённым СПОЗ, изменяя (возможно частично)

структуру **целевых δ -квантов**.

Режим **переобучения R3** используется в случае **необходимости применения новых СПОЗ** с полным или *частичным изменением состава* требуемых **целевых заключений**. При этом δ -АЛУПР также реализует организацию и выполнение **повторного цикла динамического обучения δ -КСВР** по новым СПОЗ с *полным изменением топологии сети и содержания её δk -знаний*.

Входная информация δ -АЛУПР, как правило, должна быть представлена:

- указанием цели действий (обеспечение режимов **R1, R2, R3, R4**) и параметров управления $\lambda \in \{R1, R2, R3, R4\}$, а также тип задачи (V_{δ} или C_{δ});

- исходными данными в БД, содержащей δ -кванты наблюдений за ОПР, $\delta k_1 Y_{V_{\delta}}$ или $\delta k_1 Y_{C_{\delta}}$, идентификационную базу СПОЗ(V_{δ}) или прогнозную базу СПОЗ(C_{δ}), файл $\Phi_{\delta-КСВР}$ и заданные оценки ПД *посылочных δ -квантов* (при необходимости, например, в π -, ν -квантах);

- наличием действующих алгоритмов: **АЛОБУЧ**, δ -АЛАКВА, δ -АЛОПТ, алгоритмов *вывода идентификационных* $AL(V_{\delta})$ и *прогнозных* $AL(C_{\delta})$ решений, а также алгоритмов для вычисления ПД *промежуточных и целевых следствий* в *не точных δ -квантах*.

На **выходе δ -АЛУПР** формируются сообщения в виде протоколов *оценки качества функционирования δ -КСВР* в установленных режимах **R1 ÷ R4** с указанием значения параметра $\lambda = R_j$, $j \in \{1, 2, 3, 4\}$ режимной ситуации и количества произведенных *итераций принятия решений* в текущий момент.

Режим R4 – «так держать» предусмотрен для *многократного* решения однородных задач посредством удачно обученной δ -КСВР при *разноплановых* наблюдениях за ОПР. Режим **«дообучения» (R2)** и **«переобучения» (R3)** используются при *интерактивном обучении δ -КСВР* в условиях *повышенной неопределенности, динамичности и не стационарности* поведения ОПР. В случае получения неудовлетворительного качества искомым решений и неясностей в потребности дополнительных СПОЗ предусмотрено соответствующее сообщение пользователю для принятия надлежащих мер.

4. Общая методика решения базовых V_{δ} - и C_{δ} -задач с помощью δ -КСВР

Базовые V_{δ} - и C_{δ} -задачи принятия *идентификационных и прогнозных* решений относятся к задачам *распознавания и прогнозирования ситуаций (событий)* и сформулированы в п.1. Под *ситуацией* будем понимать *состояние ОПР*, описанное **ДРАКЗ-моделью** на заданном уровне *квантования знаний* при условиях t -, π -, ν -*неопределенности*. **Целевая ситуация** отвечает такому *состоянию ОПР*, которое подлежит **идентификации** либо **прогнозированию**.

ванию. Напомним, что прогнозная $B\delta k3 = \delta KCBP$ представляет собой систему устойчивых во времени прогнозных закономерностей, индуктивно найденных по обучающим знаниям. Это и позволяет предсказывать будущие ситуации по настоящим согласно не изменяемого во времени прогнозного образа в $B\delta k3$ для данной предметной области.

В отличие от существующих методов БРАКЗ-метод обеспечивает реализацию распознавания и прогнозирования посредством причинно-следственного вывода одного δ -кванта знаний из другого. Обозначим через $E(\tilde{A}), E(\tilde{C}), E(\|\tilde{P}\|), E(\|\tilde{S}\|)$ характеристические множества соответствующих конечно-предикатных описаний КС в δ -квантах 0-го, 1-го или 2-го уровней с именами A, C, P, S (т.е. множества корней предикатных уравнений).

Определение 12. Заданный δ -квант знаний $\delta k_{s_i}V$ s_i -го уровня логически следует (« \Rightarrow ») из δ -кванта $\delta k_{s_j}A$ s_j -го уровня ($s_i, s_j = 0, 1, 2$), то есть:

$$(посылка) \delta k_{s_i}A \Rightarrow \delta k_{s_j}V \text{ (заключение)}, \quad (35)$$

если $s_i \leq s_j$ и выполнено отношение $E(\tilde{V}) \subseteq E(\tilde{A})$.

Например, для векторных (уровень $s = 1$) и матричных (уровень $s = 2$) δk -знаний справедливо:

$$\delta k_1 C \Rightarrow \delta k_1 A, \text{ если } E(\tilde{A}) \subseteq E(\tilde{C});$$

$$\delta k_2 \|S\| \Rightarrow \delta k_1 C, \text{ если } E(\tilde{C}) \subseteq E(\|\tilde{S}\|);$$

$$\delta k_2 \|S\| \Rightarrow \delta k_1 P, \text{ если } E(\tilde{P}) \subseteq E(\|\tilde{S}\|);$$

$$\delta k_2 \|S\| \Rightarrow \delta k_2 \|P\|, \text{ если } E(\|\tilde{P}\|) \subseteq E(\|\tilde{S}\|).$$

Алгоритмизация логического следствия вида (35) зависит от заданных конкретных условий δ -неопределённости ($\delta \in \{t, \pi, v\}$) принятия решений и применяемых алгоритмов машинного манипулирования t -, π -, v -квантами знаний [11]

Общая методика решения V_δ -, C_δ -задач базируется на использовании определения $\delta KCBP$ (см. определение 5) и теорем 1, 2. При этом $\delta KCBP$ сочетает в себе функции $B\delta k3$ и механизм вывода δ -квантов-следствий из δ -квантов-посылок.

В V_δ -задаче для вывода идентификационных решений по наблюдаемым δk -знаниям $\delta k_1 Y_\omega$ об ОПР $\omega \in \Omega$ из конкретной предметной области Ω используются идентификационная ТЭД = $T_{0B}(m, N)$, сценарные примеры обучающих знаний (СПОЗ(V_δ)) и соответствующая $B\delta k3(V_\delta)$. Аналогично, в C_δ -задаче для вывода прогнозных решений нужны прогнозная ТЭД = $T_{0C}(m, N)$, сценарные примеры обучающих прогнозных знаний (СПОЗ(C_δ)) и прогнозная $B\delta k3(C_\delta)$.

Начальным этапом в решении V_δ -, C_δ -задач является нахождение информативных признаков ОПР и устойчивых импликативных и/или функциональных связей r -го ранга ($2 \leq r \leq N$) между ними при анализе ТЭД $T_{0B}(m, N)$ и $T_{0C}(m, N)$ на основе использования теорем 1, 2 и алгоритмов AZ и AF.

Входными данными служат и допустимые значения оценок достоверности M_S^* и P_F^* существования гипотез об указанных закономерностях, а также число m обучающих объектов в ТЭД и расширенное количество N их признаков. На начальном этапе определяется теоретически гарантированная величина максимально допустимого ранга r_{max} импликативных и функциональных связей между информативными признаками ОПР как меры адекватности объёмов ТЭД величинам сложности $B\delta k3(V_\delta)$ или $B\delta k3(C_\delta)$ с оценками надёжности $\eta_S^* = (1 - M_S^*)$ либо $\eta_F^* = (1 - P_F^*)$. Вывод указанных знаниеориентированных решений реализуется посредством применения оператора индукции (IND-оператора) и дедукции (DED-оператора) вывода решений как новых δk -знаний. Для этого используются алгоритмы АВВО [10] искомым заключений в элементном, интервальном и матричном δ -квантах, а также алгоритмы непосредственного вывода решений: $AL(V_\delta), AL(C_\delta)$ под управлением $\delta ALUPP$ [11]. Для формального представления общей методики решения V_δ -, C_δ -задач воспользуемся теоремами 1, 2 и определениями 4, 5, 6, 7, 10. Пусть при решении V_δ -задачи для обучения системы посредством IND-оператора использованы идентификационные ТЭД = $T_{0B}(m, N)$, и/или СПОЗ(V_δ). В результате получена δ -KCBP как импликативная и/или функциональная $B\delta k3(V_\delta)$ для распознавания ситуаций в условиях δ -неопределённости. Формально IND-оператор имеет вид:

$$B\delta k3(V_\delta) = \text{IND} \frac{\text{СПОЗ}(V_\delta)}{\text{АЛОБУЧ, } \delta \text{АЛАКВА, } \delta \text{АЛОПТ, AZ, AF}} \Rightarrow B\delta k3(V_\delta). \quad (36)$$

Запись (36) означает, что из входных δk -знаний СПОЗ(V_δ) индуктивно выводятся выходные δk -знания в форме $B\delta k3(V_\delta)$ посредством алгоритмов: АЛОБУЧ, δ АЛАКВА, δ АЛОПТ, AZ и AF, указанных под чертой.

Формальное решение V_δ -задачи заключается в получении по наблюдениям $\delta k_1 Y_{B\omega}$ за ОПР целевых идентификационных δk -знаний $\delta k_s R_{B\omega}$ посредством DED-оператора вывода и записывается формулой:

$$\delta k_s R_{B\omega} = \text{DED}(B\delta k3(V_\delta), \delta k_1 Y_{B\omega}; \text{AL}(V_\delta), \delta \text{ALUPP}; \delta k_s R_{B\omega}) = \text{B}\delta k3(V_\delta) \frac{\text{DED}}{\delta k_1 Y_{B\omega}; \text{AL}(V_\delta), \delta \text{ALUPP}} \Rightarrow \delta k_s R_{B\omega}. \quad (37)$$

Запись (37) означает, что из входных δk -знаний $B\delta k3(V_\delta)$ по наблюдаемым δk -знаниям $\delta k_1 Y_{B\omega}$ об ОПР ω дедуктивно выводятся с помощью алгоритмов $AL(V_\delta)$ и $\delta ALUPP$ выходные δk -знания $\delta k_s R_{B\omega}$ s -го уровня ($s = 0, 1$) как искомое идентификационное решение. Левая часть формулы (62) есть пара-

метрическая запись **DED-оператора**, где указанные алгоритмы как *параметры* в *списке* разделены «;», а *правая часть* записана в форме *вывода*. **Семантика** $\delta k_s R_{C\omega}$ отражает определенный *класс*, к которому *относится* с *заданной надежностью* η^* и с *вычисленным* показателем достоверности $\sigma(R_{C\omega})$ *идентифицируемый ОПР* $\omega \in \Omega$.

При решении **C_δ -задачи** (аналогично **B_δ -задаче**) для *обучения* системы посредством **IND-оператора** используются *прогнозные ТЭД* $T_{oc}(m, N)$ и/или **СПОЗ(C_δ)**. В результате получается соответствующая **ДКСВР** как *импликативная* и/или *функциональная БДкЗ(C_δ)* для *прогнозирования ситуаций* в условиях **δ -неопределенности**. Формально **IND-оператор** вывода *прогнозной БДкЗ(C_δ)* имеет вид:

$$B\delta k_3(C_\delta) = СПОЗ(C_\delta) \quad (38)$$

$$\frac{IND}{АЛОБУЧ, \delta АЛАКВА, \delta АЛОПТ, AZ, AF} \Rightarrow B\delta k_3(C_\delta).$$

Запись (38) означает, что из *входных Дк-знаний СПОЗ(C_δ) индуктивно* выводятся *выходные Дк-знания* в форме **БДкЗ(C_δ)** посредством указанных под чертой *алгоритмов*.

Формальное *решение C_δ -задачи* состоит в *выводе* по наблюдениям $\delta k_1 Y_{C\omega}$ за *ОПР* ω из **БДкЗ(C_δ)** *целевых прогнозных Дк-знаний* $\delta k_s R_{C\omega}$ посредством **DED-оператора** и *записывается* формулой:

$$\begin{aligned} \delta k_s R_{C\omega} &= \quad (39) \\ = DED(B\delta k_3(C_\delta), \delta k_1 Y_{C\omega}; АЛ(C_\delta), \delta АЛУПР; \delta k_s R_{C\omega}) &= \\ = B\delta k_3(C_\delta) \frac{DED}{\delta k_1 Y_{C\omega}; АЛ(C_\delta), \delta АЛУПР} &\Rightarrow \delta k_s R_{C\omega}. \end{aligned}$$

Запись (39) означает, что из *входных Дк-знаний БДкЗ(C_δ)* по наблюдениям $\delta k_1 Y_{C\omega}$ за *ОПР* ω *дедуктивно* выводятся с помощью алгоритмов **АЛ(C_δ)** и **АЛУПР** *выходные Дк-знания* $\delta k_s R_{C\omega}$ *s-го уровня* ($s = 0, 1, 2$) как *искомое прогнозное решение*. **Семантика** $\delta k_s R_{C\omega}$ отражает *спрогнозированные* с *заданной надежностью* η^* и с *вычисленными ПД* $\sigma(R_{C\omega})$ *значения* исследуемых *характеристик наблюдаемого ОПР* $\omega \in \Omega$.

Таким образом, *общая методика* решения поставленных *базовых B_δ -, C_δ -задач* в условиях **δ -неопределенности** сводится к реализации **IND-** и **DED-операторов** *вывода* согласно выражениям (36) ÷ (39) на основе применением алгоритмов **АЛОБУЧ, АЛАКВА, АЛОПТ, АЛУПР, АЛ(B_δ), АЛ(C_δ)**, синтез которых выполнен в [10, 11].

Заключение

На базе использования ПЭВМ и *предложенной δ -квантовой методологии инженерии квантов знаний (ИКЗ)* в ХАИ созданы для поддержки принятия решений *интерактивные программные комплексы* (ИПК) «П-КВАНТ», «V-КВАНТ» и «КВАНТ+» в объектно-ориентированной среде Borland Pascal 7.0 и Delphi 5. Они внедрены в учебный

процесс ряда университетов Украины, а также в авиационное производство на АНТК «АНТОНОВ» (г. Киев). С помощью указанных ИПК решены многие *тестовые и реальные задачи* принятия решений средствами **ИКЗ**, что подтверждает *достоверность* и *эффективность* полученных результатов [9 – 11]. Экспериментальное сравнение **t-, π -, v-РАКЗ-моделей** с наиболее *известными* средствами инженерии знаний [7] выявило следующие *преимущества БРАКЗ-метода* ($\delta = t, \pi, v$): *уменьшение среднего риска ошибочных решений на порядок, увеличение скорости* процесса обучения системы в **2,5** раза и *сокращение объема памяти БДкЗ* в **1,5** раза.

Список литературы

1. Галушкин А.Н. Теория нейронных сетей. – М.: ИРОЖР, 2000. – 380 с.
2. Осовский С. Нейронные сети для обработки информации. – М.: Финансы и статистика, 2002. – 343 с.
3. Holland J.H. Adaptation in natural and artificial systems. An Introductory analysis with application to biology, control, and artificial intelligence. – London: Bradford book edition, 1994. – 211 p.
4. Aleksander I., Morton H. An Introduction to Neural computing. – London: Chapman & Hall, 1990. – 386 p.
5. Haykin S. Neural Network. A Comprehensive Foundation. – New York: Macmillan College Publishing Company, 1994. – 691 p.
6. Feigenbaum E.A. The arts of Artificial Intelligence // Thom end Case Studies of Knowledge Engeneering. – IJCA, 15. – 1977. – P. 52-91.
7. Люгер Дж.Ф. Искусственный интеллект. Стратегии и методы решения сложных проблем. – М., СПб., К., 2003. – 863 с.
8. Sirodzha I. Analysis and synthesis of Knowledge-Based models and system for Pattern Recognition // USA Acad., Sov. Journ. In Eng transl. Pattern Recognition and Image Analysis: Advanced in Mathematical Theory and Applications in USSR. – 1991. – VI, № 1. – P. 129-132.
9. Сироджа И.Б. Квантовые модели и методы инженерии знаний в задачах искусственного интеллекта // Искусственный интеллект. – 2002. – № 3. – С. 161-171.
10. Сироджа И.Б. Петренко Т.Ю. Метод разноуровневых алгоритмических квантов знаний для принятия производственных решений при недостатке или нечёткости данных. – К.: Наук. думка, 2000. – 247 с.
11. Сироджа И.Б. Квантовые модели и методы искусственного интеллекта для принятия решений и управления. – К.: Наук. думка, 2002. – 490 с.
12. Сироджа И.Б. Математическое и программное обеспечение интеллектуальных компьютерных систем. – Х.: ХАИ, 1992. – 100 с.

Поступила в редакцию 14.07.2006

Рецензент: д-р техн. наук, проф. В.М. Илюшко, Национальный аэрокосмический университет им. Н.Е. Жуковского «ХАИ», Харьков.