

УДК 510.66

doi: 10.18101/2304-5728-2017-3-32-39

ФОРМАЛЬНОЕ ОПИСАНИЕ ФУНКЦИОНАЛЬНОГО ЛОГИКО-МАТЕМАТИЧЕСКОГО МОДЕЛИРОВАНИЯ ДИНАМИЧЕСКИХ СИСТЕМ**© Кравченко Вячеслав Александрович**

старший преподаватель,

Восточно-Сибирский государственный университет технологий и управления

Россия, 670013, г. Улан-Удэ, ул. Ключевская, 40В

E-mail: krawyach@mail.ru

© Ширапов Дашадондок Шагдарович

доктор физико-математических наук, профессор,

заведующий кафедрой,

Восточно-Сибирский государственный университет технологий и управления

Россия, 670013, г. Улан-Удэ, ул. Ключевская, 40В

E-mail: shirapov.dashadondok@yandex.ru

© Чимитов Доржи Намсараевич

кандидат физико-математических наук, доцент,

Восточно-Сибирский государственный университет технологий и управления

Россия, 670013, г. Улан-Удэ, ул. Ключевская, 40В

E-mail: dorji2009@mail.ru

Статья посвящена формальному описанию принципов построения логико-математических моделей динамических систем при использовании аппарата функциональных грамматик. В качестве логической системы применяется лямбда-исчисление, являющееся теоретической основой функциональных грамматик и функциональных языков программирования.

Ключевые слова: математическое моделирование; задача моделирования; база знаний; функциональные грамматики; лямбда-исчисление.

Введение

Целью статьи является описание метода построения логико-математических моделей динамических систем с использованием функциональных грамматик.

Данный метод включает:

- 1) описание теории предметной области динамической системы в виде неполной функциональной грамматики;
- 2) описание задачи моделирования в рамках теории в виде полной функциональной грамматики;
- 3) построение логико-математической модели в виде суперпозиции функций на основе построения вывода в рамках полной функциональной грамматики.

1. Формальное описание задачи логико-математического моделирования динамических систем

В общем виде задача логико-математического моделирования динамических систем может быть задана совокупностью:

$$W = \{K, D, Q\},$$

состоящей из трех множеств:

1) множество понятий и отношений предметной области, составляющих базу знаний:

$$K = \{k_l\}, \quad l = 1, 2, \dots, p;$$

2) множество входных переменных задачи, характеризующих исходные знания о модели:

$$D = \{d_i\}, \quad i = 1, 2, \dots, r;$$

3) множество выходных переменных задачи, характеризующих цель моделирования:

$$Q = \{q_j\}, \quad j = 1, 2, \dots, s.$$

Если задача моделирования разрешима, то её можно представить в виде:

$$(K; d_1, d_2, \dots, d_r \mapsto q_1, q_2, \dots, q_s).$$

Таким образом, логико-математическое моделирование заключается в отображении вектора входных переменных D в вектор выходных параметров Q с помощью соотношений из базы знаний K :

$$Q = BD,$$

где B – оператор логического вывода, который в случае последовательно-параллельной декомпозиции можно представить в виде:

$$B = \begin{pmatrix} B_{11} & B_{(t-1)1} & \dots & B_{21} & B_{11} \\ B_{12} & B_{(t-1)2} & \dots & B_{22} & B_{12} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ B_{1(s-1)} & \dots & \dots & \dots & \dots \\ B_{1s} & B_{(t-1)(g-1)} & \dots & B_{2(g-1)} & B_{1(g-1)} \\ \dots & B_{(t-1)g} & \dots & B_{2g} & B_{1g} \end{pmatrix},$$

где $B_{11}, B_{(t-1)1}, \dots, B_{2g}, B_{1g}, g = r \cdot s$. — операторы отдельных элементарных операций.

2. Методы построения логико-математических моделей на основе аппарата функциональных грамматик

Общие идеи представления знаний аппаратом функциональных грамматик и вывода моделей в виде суперпозиции функций представлены в [1] и [2]. Сформулируем основные теоретические аспекты вывода логико-математических моделей, основанных на применении аппарата функциональных грамматик.

Определение 1. Неполная контекстно-свободная грамматика – это совокупность:

$$G' = \{VI, PI\},$$

состоящая из множества (алфавита) символов:

$$VI = \{c_i\}, \quad i = 1, 2, \dots, n$$

и множества правил:

$$PI = \{Pl_j\}, \quad j = 1, 2, \dots, m$$

вида:

$$c_j \rightarrow \psi_j,$$

где ψ_j — произвольная последовательность символов алфавита, т. е. $\psi_j \in VI^+$, VI^+ — множество ненулевых последовательностей символов алфавита VI .

Аксиома 1. Для математического описания теории динамических систем существует неполная контекстно-свободная грамматика $G' = \{VI, PI\}$. При этом символы грамматики c_i обозначают понятия теории, а правила грамматики Pl_j — отношения между понятиями в виде формул.

Определение 2. Неполная функциональная контекстно-свободная грамматика — это совокупность:

$$G' = \{V_{T0}, V, F_0, F, P\},$$

состоящая из терминального базисного множества (алфавита) символов:

$$V_{T0} = \{b_i\}, \quad i = 1, 2, \dots, n_0;$$

множества объединенного множества (алфавита) символов:

$$V = \{a_i\}, \quad i = 1, 2, \dots, n_1;$$

множества базисных унарных и бинарных функций:

$$F_0 = \{f0_i\}, \quad i = 1, 2, \dots, k_0$$

вида:

$$f0_i = f(x_1, x_2) = x_1 b_j x_2, \quad f0_i = f(x_1) = b_j x_1 \quad \text{или} \quad f0_i = f(x_1) = x_1 b_j;$$

множества общих функций:

$$F = \{f_i\}, \quad i = 1, 2, \dots, k$$

вида:

$$f_i = f(x_1, x_2, \dots, x_p) = \sigma(x_1, x_2, \dots, x_p, f0_1, f0_2, \dots, f0_q);$$

множества правил:

$$P = \{P_j\}, \quad j = 1, 2, \dots, m$$

вида:

$$a_j \rightarrow \varphi_j \{f_i\},$$

где $\varphi_j \in V^+$ — произвольная последовательность символов объединенного алфавита, являющаяся совокупностью фактических параметров ар-

гументов x_1, x_2, \dots, x_p функции f_i .

Аксиома 2. Математическое описание теории динамических систем в виде неполной контекстно-свободной грамматики $G1' = \{V1, P1\}$ может быть преобразовано в неполную функциональную контекстно-свободную грамматику $G = \{V_{T0}, V, F_0, F, P\}$ за счет выделения из множества $V1$ подмножества $V_{T0}, V_{T0} \cup V \equiv V1$, элементам которого соответствуют базисные функции $f0_k$, через которые выражаются функции f_i , описывающие предметную логику правил P_j .

Определение 3. (Полная) функциональная контекстно-свободная грамматика – это совокупность:

$$G = \{V_{T0}, V_T, V_N, F_0, F, P, S\},$$

состоящая из множества (алфавита) базисных терминальных символов:

$$V_{T0} = \{V_{T0i}\}, \quad i = 1, 2, \dots, n_0;$$

множества (алфавита) терминальных символов:

$$V_T = \{V_{Ti}\}, \quad i = 1, 2, \dots, n_{11};$$

множества (алфавита) нетерминальных символов:

$$V_N = \{V_{Ni}\}, \quad i = 1, 2, \dots, n_{12};$$

начального нетерминального символа (аксиомы):

$$S \in V_N;$$

множества базисных унарных и бинарных функций:

$$F_0 = \{f0_i\}, \quad i = 1, 2, \dots, k_0$$

вида:

$$f0_i = f(x_1, x_2) = x_1 b_j x_2, \quad f0_i = f(x_1) = b_j x_1 \quad \text{или} \quad f0_i = f(x_1) = x_1 b_j;$$

множества общих функций:

$$F = \{f_i\}, \quad i = 1, 2, \dots, k$$

вида:

$$f_i = f(x_1, x_2, \dots, x_p) = \sigma(x_1, x_2, \dots, x_p, f0_1, f0_2, \dots, f0_q);$$

множества правил:

$$P = \{P_j\}, \quad j = 1, 2, \dots, m$$

вида:

$$a_j \rightarrow \varphi_j \{f_i\},$$

где $\varphi_j \in V^+$ — произвольная последовательность символов объединенного алфавита, являющаяся совокупностью фактических параметров x_1, x_2, \dots, x_p функции f_i .

Аксиома 3. Задача математического моделирования динамической системы $W = \{K, D, Q\}$ может быть представлена в виде полной функциональной контекстно-свободной грамматики $G = \{V_{T0}, V_T, V_N, F_0, F, P, S\}$ за счет выделения из обобщенного ал-

фавита V неполной функциональной контекстно-свободной грамматики $G' = \{V_{T0}, V, F_0, F, P\}$ алфавита терминальных символов V_T , обозначающих понятия входных переменных D , и выбора из оставшегося множества нетерминальных символов V_N ($V_T \cup V_N \equiv V$) аксиомы S , обозначающей понятие выходной переменной q_i .

Теорема. Если задача математического моделирования динамической системы $W = \{K, D, Q\}$ представлена в виде полной функциональной контекстно-свободной грамматики $G = \{V_{T0}, V_T, V_N, F_0, F, P, S\}$ и для указанной задачи существует решение, то логико-математическая модель может быть построена в виде суперпозиции функций $\sigma = \sigma(x_1, x_2, \dots, x_p, f_{i(1)}, f_{i(2)}, \dots, f_{i(q)})$, где $x_1, x_2, \dots, x_p \in V_T; f_{i(1)}, f_{i(2)}, \dots, f_{i(q)} \in F$.

При этом функции $f_{i(1)}, f_{i(2)}, \dots, f_{i(q)}$ выступают в качестве элементарных операторов последовательно-параллельной декомпозиции B_{ij} , а суперпозиция функций σ имеет смысл оператора вывода решения B .

Доказательство. Задача математического моделирования $W = \{K, D, Q\}$ имеет решение лишь в том случае, если цель моделирования в виде выходных переменных q_j может быть выражена через входные переменные D в виде оператора B . Т. е., согласно аксиоме 3, задача математического моделирования имеет решение, если с помощью применения правил P_j может быть построен полный вывод:

$$S \rightarrow \varphi_{V1} \rightarrow \varphi_{V2} \rightarrow \dots \rightarrow \varphi_{V(n-1)} \rightarrow \varphi_{Vn} \rightarrow \varphi_T,$$

где $\varphi_{V1}, \varphi_{V2}, \dots, \varphi_{V(n-1)}, \varphi_{Vn} \in (V_T \cup V_N)^+$ — последовательности, содержащие как терминальные, так и нетерминальные символы;

$\varphi_T \in V_T^+$ — последовательность терминальных символов.

Каждому применению правила

$$a_j \rightarrow \varphi_{Vj} \{f_i\}, j=1, 2, \dots, n$$

соответствует функция:

$$f_i(x_1, x_2, \dots, x_{p_i}),$$

где i — номер произвольной функции грамматики, $1 \leq i \leq k$;

p_i — количество аргументов функции f_i .

Первому непосредственному выводу $S \rightarrow \varphi_{V1}$ соответствует функция:

$$f_{i(1)}(x_1, x_2, \dots, x_{p_{i(1)}}).$$

Второму непосредственному выводу $\varphi_{V1} \rightarrow \varphi_{V2}$ соответствует функция:

$$f_{i(2)}(x_{p_{i(1)}+1}, x_{p_{i(1)}+2}, \dots, x_{p_{i(1)}+p_{i(2)}}).$$

Тогда вывод $S \rightarrow \varphi_{V2}$ описывается суперпозицией:

$$\begin{aligned} f_{i(2)}(x_{p_{i(1)+1}}, x_{p_{i(1)+2}}, \dots, x_{p_{i(1)+p_{i(2)}-1}}, f_{i(1)}(x_1, x_2, \dots, x_{p_{i(1)}})) = \\ = f_{i(2)}(x_1, x_2, \dots, x_{p_{i(1)+p_{i(2)}-1}}, f_{i(1)}). \end{aligned}$$

В общем случае выводу $S \rightarrow \varphi_{V_j}$ соответствует суперпозиция функций:

$$f_{i(j)}(x_1, x_2, \dots, x_{p_{i(1)+p_{i(2)}+\dots+p_{i(j)}-j+1}}, f_{i(1)}, f_{i(2)}, \dots, f_{i(j-1)}).$$

Тогда полный вывод описывается суперпозицией функций:

$$\begin{aligned} f_{i(n+1)}(x_1, x_2, \dots, x_{p_{i(1)+p_{i(2)}+\dots+p_{i(n+1)}-n}}, f_{i(1)}, f_{i(2)}, \dots, f_{i(n)}) = \\ = \sigma(x_1, x_2, \dots, x_{p_{i(1)+p_{i(2)}+\dots+p_{i(n+1)}-n}}, f_{i(1)}, f_{i(2)}, \dots, f_{i(n+1)}) = \\ = \sigma(x_1, x_2, \dots, x_p, f_{i(1)}, f_{i(2)}, \dots, f_{i(q)}). \end{aligned}$$

где $p = p_{i(1)} + p_{i(2)} + \dots + p_{i(n+1)} - n$ — количество аргументов суперпозиции, $q = n + 1$ — количество функций в суперпозиции.

Таким образом, если задача математического моделирования имеет решение, то в представляющей ее функциональной контекстно-свободной грамматике может быть построен полный вывод:

$$S \rightarrow \varphi_{V_1} \rightarrow \varphi_{V_2} \rightarrow \dots \rightarrow \varphi_{V_{(n-1)}} \rightarrow \varphi_{V_n} \rightarrow \varphi_T,$$

которому соответствует математическая модель в виде суперпозиции функций:

$$\sigma(x_1, x_2, \dots, x_p, f_{i(1)}, f_{i(2)}, \dots, f_{i(q)})$$

Теорема доказана.

3. Формальное лямбда-описание построения логико-математических моделей на основе функциональных грамматик

Так как теоретической основой функциональных грамматик является лямбда-исчисление, то вывод логико-математической модели формально представляется в виде совокупности лямбда-функций.

Для примера приведем лямбда-функции для построения полной функциональной грамматики $G = \{V_{T0}, V_T, V_N, F_0, F, P, S\}$ на основе задачи моделирования динамических систем $W = \{K, D, Q\}$. Используем при этом принципы чистого лямбда-исчисления, которые приведены, например, в [3] и [4].

$Tr = \lambda x. \lambda y. x$ — логическое значение true;

$Fl = \lambda x. \lambda y. y$ — логическое значение false;

$If = \lambda p. \lambda x. \lambda y. p \ x \ y$ — функция условного оператора;

$Nu = \lambda t. t(\lambda x. \lambda y. Fl)$ — функция проверки пустого списка;

$Nl = \lambda x. Tr$ — пустой список;

$Cs = \lambda x. \lambda y. \lambda s. s \ x \ y$ — функция-конструктор списка;

$Cr = \lambda t. t \ Tr$ — функция-селектор первого элемента списка;

$Cd = \lambda t. t \ Fl$ — функция-селектор хвоста списка.

Функции построения базы знаний в виде неполной функциональной

грамматики:

$$G' = [\lambda x. \lambda y. \lambda z. \lambda p. \lambda q. Cs\ x(Cs\ y(Cs\ z(Cs\ p\ (Cs\ q\ Nl)))))] V_{T_0} V F_0 F P;$$

$$K = [\lambda x. x] G'.$$

Функция построения списка задачи моделирования:

$$W = [\lambda x. \lambda y. \lambda z. Cs\ x(Cs\ y\ (Cs\ z\ Nl))] K D Q.$$

Функции вывода полной функциональной грамматики на основе задачи моделирования:

$$Vn = Y[\lambda f. \lambda p. \lambda q. If\ (Nu\ p)\ Nl\ (If\ (Vn\ l\ q\ (Cr\ p))\ (f\ (Cd\ p\ q))\ (Cn\ (Cr\ p)\ (f\ (Cd\ p)\ q))]);$$

$$Vn\ l = Y[\lambda f. \lambda p. \lambda q. If\ (Nu\ r)\ Fl\ (If\ (= (Cr\ r)\ t)\ Tr\ (f\ (Cd\ r)\ t))];$$

$$G1 = \lambda x. Cn\ (Cr\ (Cr\ x))\ (Cn\ (Cr\ (Cd\ (Cr\ x))\ (Cn\ (Vn\ (Cr\ (Cd\ (Cr\ x))\ (Cr\ (Cd\ x))\ (Cn\ (Cr\ (Cd\ (Cd\ (Cd\ (Cr\ x))))))\ (Cn\ (Cr\ (Cd\ (Cd\ (Cd\ (Cd\ (Cr\ x))))))\ (Cn\ (Cr\ (Cd\ (Cd\ (Cd\ (Cd\ (Cd\ (Cr\ x))))))\ Nl))))));$$

$$G2 = Y[\lambda f. \lambda x. \lambda y. If\ (Nu\ y)\ Nl\ (Cn\ (Cr\ x)\ (Cn\ (Cr\ (Cd\ x))\ (Cn\ (Cr\ (Cd\ (Cd\ x))\ (Cn\ (Cr\ (Cd\ (Cd\ (Cd\ x))\ (Cn\ (Cr\ (Cd\ (Cd\ (Cd\ (Cd\ x))\ (Cn\ (Cr\ (Cd\ (Cd\ (Cd\ x))\ (f\ x\ (Cd\ y))))))))))\ (Cn\ (Cr\ y)\ (f\ x\ (Cd\ y))))))));$$

$$G = [\lambda x. G2\ (G1\ x)\ (Cr\ (Cd\ (Cd\ x)))] W.$$

Заключение

Использование функциональных грамматик в логико-математическом моделировании формально описывается в функциях лямбда-исчисления. Так как лямбда-исчисление является теоретической основой всех современных функциональных языков программирования, то логико-математическая моделирование может быть эффективно реализовано на функциональном языке программирования. Кроме того, сама логико-математическая модель в этом случае принимает вид предметно-логической модели, представляющей собой функциональную программу компьютерного моделирования динамической системы.

Литература

1. Кравченко В. А., Могнонов П. Б., Чимитов Д. Н. Представление знаний в функциональных грамматиках // Вестник Сибирского государственного аэрокосмического университета им. М. Ф. Решетнева. 2011. №5(38). С. 55–61.
2. Кравченко В. А. Моделирование поиска решения с помощью функциональных грамматик // Вестник Бурятского государственного универ-

ситета. 2012. № 9. С. 33–41.

3. Барендрегт Х. Лямбда-исчисление. Его синтаксис и семантика: пер. с англ. М.: Мир, 1985. 606 с.

4. Кубенский А. А. Функциональное программирование. М.: Юрайт, 2017. 348 с.

FORMAL DESCRIPTION OF FUNCTIONAL LOGICAL-MATHEMATICAL MODELING OF DYNAMIC SYSTEMS

Vyacheslav A. Kravchenko

Senior Lecturer,

East Siberian State University of Technology and Management

40v Klyuchevskaya St., Russia, Ulan-Ude 670013, Russia

E-mail: krawyach@mail.ru

Dashadondok Sh. Shirapov

Dr. Sci. (Phys. and Math.), Prof.,

East Siberian State University of Technology and Management

40v Klyuchevskaya St., Russia, Ulan-Ude 670013, Russia

E-mail: shirapov.dashadondok@yandex.ru

Dorzhi N. Chimitov

Cand. Sci. (Phys. and Math.), A/Prof.,

East Siberian State University of Technology and Management

40v Klyuchevskaya St., Russia, Ulan-Ude 670013, Russia

E-mail: dorji2009@mail.ru

The article presents a formal description of the principles of building logical-mathematical models for dynamic systems using the apparatus of functional grammars. Lambda calculus, which is the theoretical basis of functional grammars and functional programming languages, has been used as a logical system.

Keywords: mathematical modeling; modeling problem; knowledge base; functional grammars; lambda calculus.