

ԳԵՐՀԱՂՈՐԴԻՉ ՀԱՂՈՐԳԱԼԱՐԵՐԻ ՄԵԿՈՒՍԱՑՄԱՆ ՀԱՄԱՐ ԿԻՐԱՌՎՈՂ ԷՄԱԼԻ ԹԱՂԱՆԹԱՌԱՋԱՑՄԱՆ ԿԻՆԵՏԻԿԱԿԱՆ ՊԱՐԱՄԵՏՐԵՐԻ ՈՐՈՇՈՒՄԸ

Ա մ փ ո փ ո ս մ

Ուսումնասիրվել է գերհաղորդիչ հաղորդալարերի մեկուսացման տեխնոլոգիական ուժիմաների հաշվարկի համար պոլիամիդային ու պոլիուրեթանային էմալ-լարերի թաղանթառաջացման պրոցեսի կինետիկական պարամետրերը: Որոշվել են ակտիվացման էներգիան, թաղանթառաջացման արագության հաստատունը, էմալի դանգվածի կորուստի ու ջերմաձևափոխման րիմիական ուսկցիաների կարգը:

Ջանգվածի կորուստի ուսումնասիրությունը կատարվել է տարացված մետաղյա պլանի օդնությունը՝ ջերմամշակման կարճ ժամանակի պայմաններում, իդոթերմային ու դինամիկական ուժիմաներում ջերմազրավմետրական վերլուծական Լդանակի օդնությունը:

Л И Т Е Р А Т У Р А

1. Зинкевич В. Б., Сычев В. В. Магнитные системы из сверхпроводников — М.: Наука, 1972. — 330 с.
2. Эмдландт Э. Термические методы анализа: Пер. с англ. / Ред. В. А. Степанова и В. А. Берштейн — М.: Мир, 1978. — 517 с.
3. Холодный С. Л. Электрические и физико-механические свойства эмалированных проводов. — Электротехническая промышленность. Сер. Кабельная техника, 1980, вып. 1 (179), с. 9—10.

Изв. АН АрмССР (сер. ТН), т. XI, № 4, 1987

ВЫЧИСЛИТЕЛЬНАЯ ТЕХНИКА

В. Г. КОБЗЕВ, О. В. ДУБРОВСКИЙ, А. Г. КОБЗЕВ, Л. А. МАНУКЯН

О РЕШЕНИИ ЗАДАЧИ ВЫБОРА МНОЖЕСТВА ИСПЫТАТЕЛЬНЫХ РЕЖИМОВ МЕТОДАМИ ТЕОРИИ ГРАФОВ

В связи с постоянным обновлением электротехнических и радиоэлектронных устройств и ужесточением предъявляемых к ним требований особое место среди задач, возлагаемых на системы автоматизации проектирования и испытаний, занимает задача обеспечения высокого качества и надежности разрабатываемых устройств. Высокие эксплуатационные показатели изделий обеспечиваются прежде всего полнотой их контроля и испытаний на всех стадиях производства.

Для автоматизации процессов организации и проведения испытаний необходима соответствующая формализация возникающих задач [1]. Большое разнообразие и высокая сложность современных методов

испытаний требуют решения задачи формирования рациональной совокупности испытательных режимов с учетом специфики каждого из них.

Пусть $V_z = \{v_{zi} | i = \overline{1, l}\}$ — множество возможных неисправностей изделий, $V_T = \{v_{Tj} | j = \overline{1, m}\}$ — множество существующих испытательных режимов (тестов). Каждый тест v_{Tj} позволяет обнаружить определенное количество неисправностей (дефектов) испытываемых изделий — подмножество v_{zj} , такое, что

$$\bigcup_{j=1}^m v_{zj} = V_z \text{ и } |v_{zj}| > 0, j = \overline{1, m}.$$

Множество тестов V_T гарантирует обнаружение всех изделий с дефектами любого из V_z видов. Так как одни и те же неисправности могут быть обнаружены различными тестами, проводить все режимы испытаний нет необходимости, поэтому интерес вызывает задача поиска подмножества режимов $V_T^* \subseteq V_T$, обеспечивающего выявление всего множества видов неисправностей и выполнение некоторых дополнительных условий.

Для испытательных режимов, приводящих к некоторому ухудшению показателей работоспособности изделий, определяющим является ограничение на число повторных попыток обнаружить один и тот же дефект. Это объясняется тем, что повторные и даже различные воздействия, приводящие к обнаружению одинаковой неисправности, могут существенно снизить работоспособность исправных изделий, что нежелательно.

Наиболее естественной моделью описанной выше связи между тестами и неисправностями является двудольный орграф $G = (V_T, UV_z, E)$, где V_T и V_z — множества тестов и неисправностей. При этом граф G обладает свойством

$$\langle a, b \rangle \in E \Rightarrow a \in V_T \text{ и } b \in V_z,$$

т. е. элементы из V_z (как и из V_T) попарно не смежны. Кроме того,

$$\max(|V_T|, |V_z|) \leq |E| \leq |V_T| \cdot |V_z|. \quad (1)$$

Задача отыскания некоторой системы тестов и графовой интерпретации выглядит как задача выделения некоторого подмножества $V_T^* \subseteq V_T$. Стремление получить по возможности более дешевую систему тестов формально означает предъявление некоторого требования к решению V_T^* , например:

$$\sum_{v_{Tj} \in V_T^*} f(v_{Tj}) \rightarrow \min, \quad (2)$$

где $f: V_T \rightarrow R$ — функция веса, определенная на множестве тестов (R — множество вещественных чисел). В таком виде моделью исход-



ной задачи является задача отыскания минимального порождающего множества V_T орграфа $G = (V_T \cup V_g, E)$, удовлетворяющего условию типа (2).

От функции веса f , заданной на множестве тестов V_T , нетрудно перейти к некоторой функции веса $g: E \rightarrow R$, заданной на множестве дуг орграфа G , так, что функция g будет допускать обратный переход к f . Таким образом, условие (2) примет вид

$$\sum_{v_T \in V_T} \sum_{v_g \in F(v_T)} g(\langle v_T, v_g \rangle) \rightarrow \min_{V_T \subseteq V_T} \quad (3)$$

где $F(v_T) \subseteq V_g$ — множество вершин, достижимых из v_T .

Утверждение. Сформулированная выше задача отыскания минимального порождающего множества V_T^* двудольного орграфа G , удовлетворяющего условию типа (2) или (3), является NP — трудной.

Доказательство. Пусть $G_1 = (V_1, E_1)$ — неориентированный граф. Тогда построим ориентированный двудольный граф $G_2 = (V_2, E_2)$ такой, что $V_2 = V_2' \cup V_2''$, $V_2' \cap V_2'' = \emptyset$ и существуют биективные отображения $\varphi_1: V_1 \rightarrow V_2'$ и $\varphi_2: E_1 \rightarrow V_2''$. Кроме того,

$$E_2 = \{ \langle v_1, v_2 \rangle \mid \exists (a \in V_1) \exists (e \in E_1) e = (a, b) \ \& \ \varphi_1(a) = v_1 \ \& \ \varphi_2(e) = v_2 \}.$$

Для полученного орграфа G_2 известная задача о вершинном покрытии [2] будет заключаться в определении, имеется ли в G_2 порождающее множество $V_2^* \subseteq V_2$ мощности ϵ . Очевидно, что данная задача является частным случаем рассматриваемой задачи о тестах и неисправностях. Поскольку задача о вершинном покрытии NP — полная, то NP — полной является и та, к которой она сводится.

Доказанное выше утверждение означает, что поиск оптимального алгоритма равносложен поиску доказательства эквивалентности классов P и NP , что проблематично [3]. Поэтому стремление получить эффективный алгоритм приводит к уточнению структурных свойств исходной прикладной задачи и разработке эвристик, удовлетворительно работающих на графах с заданными структурными свойствами относительно критерия «качество решения — стоимость». С этой целью привлечем понятие плотности графа, введенное в [1]. В данном случае плотность графа запишем в виде:

$$\omega = |E| / (|V_T| \cdot |V_g|). \quad (4)$$

Разобьем класс Γ двудольных орграфов вида $G = (V_T \cup V_g, E)$ на подклассы $\Gamma(\omega)$ по значению плотности ω . Отметим, что согласно (1) и (4):

$$\min \left(\frac{1}{|V_T|} ; \frac{1}{|V_g|} \right) \leq \omega \leq 1.$$

Для решения поставленной задачи предлагается класс алгоритмов, объединенных общей схемой, приводимой ниже.

1. Для всех элементов $v_T \in V_T$ вычислить значение $k(v_T)$ критерия выбора.

2. Включить во множество V_T^* элемент v_T^* , имеющий экстремальное значение критерия выбора.

3. Исключить из G элемент v_T^* , все смежные с ним вершины и входящие в них дуги.

4. Удалить все элементы из V_T , имеющие нулевую степень исхода.

5. Если модифицированный выше граф G не пуст, вернуться на п. 1, в противном случае завершить работу.

Исследования показывают, что для реальных задач плотность обрабатываемых графов значительно меньше единицы. Кроме того, при малых плотностях графов оказывается, что отклонение плотности подграфов исходного графа от среднего значения плотности не выводит их (подграфы) из заданного подкласса $\Gamma(\omega)$.

Отметим также, что ряд критериев выбора, таких как

$$k_1(v_T) = \sum_{v_g \in F(v_T)} \gamma(v_g), \quad (5)$$

где $\gamma(v_g)$ — степень захода в $v_g \in V_g$ и

$$k_2(v_T) = \sum_{v_g \in F(v_T)} \gamma(v_g) - \theta(v_T),$$

где $\theta(v_T)$ — степень исхода из $v_T \in V_T$, хорошо работают при малых значениях ω (порядка 0,05) и значительно ухудшают свое поведение при приближении к 0,1—0,3. Это позволяет вычислить размеры окрестности получаемых решений при заданном значении ω и некотором виде критерия выбора $k(v_T)$. Сложность алгоритмов, реализуемых в рамках описанной схемы, при малых значениях ω практически линейно зависит от величины $|E|$.

Группа алгоритмов описанного выше типа реализована в системе автоматизации процессов обработки данных СИПТА [4]. Проведенные авторами эксперименты подтверждают приведенные ранее соображения относительно качества и трудоемкости предложенных алгоритмов, а также возможность их использования для формирования множества режимов испытаний рассматриваемых изделий.

**ԳՐԱՑՆԵՐԻ ՏՆՍՈՒԹՅԱՆ ԵՂԱՆԱԿՆԵՐՈՎ ՓՈՐՁԱՐԿՄԱՆ ԻՆՃԻՄՆԵՐԻ
ԻԱԶՄՈՒԹՅՈՒՆՆԵՐԻ ԸՆՏՐՈՒԹՅԱՆ ԽՆԴՐԻ ԼՈՒԾՄԱՆ ՄԱՍԻՆ**

Ա մ փ ո փ ո ս մ

էլեկտրատեխնիկական և ուղիղէլեկտրոնային արդյունաբերության սարքերի արտադրական փորձարկումների պրակտիկայում հաճախ առաջանում է փորձարկման ուղիղության անսահմանորեն որոշակի համախմբի ընտրության անհրաժեշտություն: Որոշակի մակարդակի ապահովման և հուսալիության գնահատման համար դրաֆիկների տեսության հիման վրա դիտարկված¹ է սարքերի փորձարկման ուղիղության նպատակահարմար համախմբի ձևավորման խնդիրը:

Л И Т Е Р А Т У Р А

1. Кобзев В. Г., Лукьянов Ю. П., Навленко Л. А. Модели и алгоритмы исследования и построения эффективной процедуры испытаний электронной техники.— В кн.: Материалы Всесоюзной школы «Проектирование автоматизированных систем контроля и управления сложными объектами».— Харьков, 1984, с. 10.
2. Рейнгольд Э., Нивергельдт Ю., Цел Н. Комбинаторные алгоритмы. Теория и практика.— М.: Мир, 1980.— 476 с.
3. Гэри М., Джонсон Д. Вычислительные машины и труднорешаемые задачи.— М.: Мир, 1982.— 416 с.
4. Ченцов В. Ф., Дубровский О. В. Разработка теоретико-графовых задач средствами языка СИНТА.— В кн.: Гез. докл. III Всесоюз. совещ. «Методы и программы решения оптимизационных задач на графах и сетях» 28—30 августа 1981 г. Ташкент.— Новосибирск, ВЦ СОАН СССР, 1981, с. 239—241.

Изв. АН АрмССР (сер. ТН). т. XL, № 4, 1987

ИЗМЕРИТЕЛЬНАЯ ТЕХНИКА

С. И. ПАПОЯН

**ТЕОРИЯ ДВУХКАНАЛЬНОЙ СИСТЕМЫ
ТОЧНОГО ИЗМЕРЕНИЯ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ**

Для измерения малых линейных перемещений широко используются индуктивные датчики, точность которых из-за нелинейности функции преобразования (ФП) и влияния возмущающих воздействии невелика.

Один из путей повышения точности измерений состоит в использовании принципа многоканальности [1]. Из числа способов реализации принципа выделен вариант, в котором измеряемая величина действует на один канал, а возмущающее воздействие — на оба. Над сигналами с выходов каналов производятся определенные математические операции, устраняющие зависимость выходного параметра от возмущающего