Литература

- 1. Prihozhy A. If-Diagrams: Theory and Application, PATMOS'97: Proc. Int. Conf, 1997, UCL, Belgium, pp.369-378.
- 2. Прихожий А.А. Логический вывод в частичной логике. Минск: Ин-т. техн. кибернетики АНБ, 1998. 18 с.
- 3. Prihozhy A. Net Scheduling in High-Level Synthesis, IEEE Design & Test of Computers", Spring 1996, pp.26-35.

УДК 681.511

СВЕДЕНИЕ ДЕКОМПОЗИЦИИ СИСТЕМЫ ЧАСТИЧНЫХ БУЛЕВЫХ ФУНКЦИЙ К ПОКРЫТИЮ ГРАФА ПОЛНЫМИ ДВУДОЛЬНЫМИ ПОДГРАФАМИ

Поттосин Ю. В., Шестаков Е. А.

Национальная Академия Наук Беларуси, Институт технической кибернетики,

Под декомпозицией системы частичных булевых функций понимается ее представление в виде суперпозиции двух или более систем частичных булевых функций, каждая из которых в некотором смысле проще исходной. Поиск таких суперпозиций для заданной системы является сложной задачей, которая успешно решается [1–3], если вводится дополнительное ограничение, связанное с выбором аргументов систем, входящих в суперпозицию. В настоящей работе показано, что решение задачи декомпозиции можно свести к задаче покрытия графа полными двудольными подграфами [4]. При этом нет необходимости вводить указанное выше дополнительное ограничение.

Основные определения, постановка задачи. Пусть h = f(x) – исходная система булевых функций, где $h = (h_1, h_2, ..., h_m)$, $f(x) = (h_1(x), h_2(x), ..., h_m)$

 $h_m(x)$), $x = (x_1, x_2, ..., x_n)$. Эта система задается парой троичных матриц T, Bразмерностью $l \times n$, $l \times m$ соответственно [1–3]. Столбцы матрицы T помечены переменными $x_1, x_2, ..., x_n$, а столбцы матрицы B – переменными $h_1, h_2,$..., h_m . Заметим, что если переменные $x_1, x_2, ..., x_n$ являются булевыми, то переменные $h_1, h_2, ..., h_m$ – троичные, т.е. принимают свои значения из множества $\{0,1,-\}$. Обозначим через D_f область определения системы f(x), которая задается матрицей T [3]. Также обозначим через x_i векторную переменную, составленную из некоторых булевых переменных множества X = $\{x_1, x_2, ..., x_n\}$, число которых не превышает числа k, где $1 \le k < n$, а через x_i^* - значение этой векторной переменной. При этом будем полагать, что если x^* – значение переменной x, то x^* составлено из тех компонент x^* , которые являются значениями булевых переменных, входящих в векторную переменную x_i . Пусть $z = (z_1, z_2, ..., z_m)$, где $z_i \in \{0, 1, -\}$, $1 \le j \le m$. Обозначим через h^* , z^* троичные вектора, являющиеся значениями векторных переменных h, z соответственно. Будем говорить, что h^* поглощает z^* ($h^* < z^*$), если и только если значения всех компонент вектора h^* , отличные от неопределенного ("-"), совпадают с соответствующими компонентами вектора z^* . Суперпозиция $z = \mathbf{g}(u_1(x_1), u_2(x_2), ..., u_s(x_s))$, где $u_i = u_i(x_i)$ — частичная булева функция ($1 \le i \le s$, 1 < s), реализует систему булевых функций f(x), если и только если для любого $x^* \in D_f$ выполняется $h^* = f(x^*) < z^* =$ $g(u_1(x_1^*), u_2(x_2^*), ..., u_s(x_s^*))$. Ниже рассматривается решение следующей задачи декомпозиции.

Пусть даны: система частичных булевых функций f(x) и число q (1< q < n). Необходимо найти, если это возможно, реализующую f(x) суперпозицию $g(u_1(x_1), u_2(x_2), ..., u_s(x_s))$, в которой число s частичных булевых функций $u_i = u_i(x_i)$ (1≤ i ≤ s, 1< s), минимально или близко к минимальному и не превосходит числа q.

Метод решения задачи декомпозиции. Пронумеруем строки матриц T и B числами 1,2, ..., l, которые объединим в множество V. Обозначим через R множество всех неупорядоченных пар чисел из множества V. Будем го-

ворить, что пара строк троичной матрицы ортогональна, если и только если в этой матрице существует столбец такой, что элементы матрицы, находящиеся на пересечении этого столбца с данными строками, определены и различны. Для матрицы T зададим подмножество R(T) множества R. Пара $(a,b) \in R(T)$, если и только если строки матрицы T с номерами a,b ортогональны. Точно также зададим и подмножество R(B). Нетрудно убедиться, что троичные матрицы T, B задают систему частичных булевых функций f(x), если $R(B) \subseteq R(T)$.

Построим неориентированный граф G = (V, R(T)), где V – множество вершин графа, а R(T) – множество ребер. Всякому ребру (a, b) графа Gприпишем булеву функцию $r_{(a,b)}(x)$. Эта булева функция равна дизъюнкции всех тех переменных из множества $X = \{x_1, x_2, ..., x_n\}$, которые помечают столбцы матрицы T, на пересечении с которыми элементы строк t_a t_b имеют различные значения, отличные от значения "-". Подграф A = (V', E)графа G, где $V' \subseteq V$, $E \subseteq R(T)$, называется полным двудольным подграфом (ПДП) [4], если множество V' разбивается на два подмножества V_t , V_2 такие, что каждое ребро, принадлежащее E, соединяет вершины из разных подмножеств и каждая вершина из V_I связана ребрами со всеми вершинами из V_2 . Каждое ПДП полностью задается подмножествами V_1 , V_2 , поэтому будем использовать обозначение $A = \langle V_1, V_2 \rangle$, считая $\langle V_1, V_2 \rangle$ неупорядоченной парой множеств. Полному двухдольному подграфу А графа G припишем булеву функцию A(x), равную конъюнкции булевых функций, пришисанных его ребрам. Подграф $A = \langle V_1, V_2 \rangle$, являющийся ПДП графа G, называется допустимым, если $(V_1 \times V_2) \cap R(B) \neq \emptyset$ и в ДНФ булевой функции A(x) имеется хоть одна конъюнкция, число переменных в которой не превышает число k (1 $\leq k \leq n$). ПДП покрытием графа G назовем совокупность $A_1, A_2, ..., A_p$ его допустимых ПДП такую, что любое ребро из R(B), где R(B) $\subset R(T)$, принадлежит хотя бы одному из A_i (i=1,2,...,p). ПДП покрытие называется безызбыточным, если любое подмножество множества, входящих в него допустимых ПДП, не является ПДП покрытием. ПДП покрытие

графа G назовем минимальным, если среди всех ПДП покрытий этого графа оно состоит из наименьшего числа допустимых ПДП.

Утверждение 1. Для системы частичных булевых функций f(x), заданной троичными матрицами T, B, существует реализующая ее суперпозиция $g(u_1(x_1), u_2(x_2), ..., u_s(x_s))$, если в графе G существует ПДП покрытие, состоящее из s допустимых ПДП.

Пусть в графе G имеется совокупность $A_I, A_2, ..., A_s$ допустимых ПДП, составляющих ПДП покрытие графа G. Построим троичную матрицу Z размерностью $l \times s$. Столбец с номером i этой матрицы строится по $A_i = \langle V_{Ii}, V_{2i} \rangle$ ($1 \le i \le s$). Элементы этого столбца с номерами из V_{Ii} принимают нулевое значение, а из V_{2i} — единичное. Остальные элементы — значение "—". Система g задается матрицами Z, B. Булева функция $u_i = u_i(x_i)$ задается матрицами U_i , L_i . Матрица U_i составляется из тех столбцов матрицы T, которые помечены переменными, входящими в коньюнкцию минимальной длины ДНФ функции $A_i(x)$. Матрица L_i состоит из одного i-го столбца матрицы Z.

Утверждение 2. Рассматриваемая в настоящей работе задача декомпозиции имеет решение, если минимальное ПДП покрытие графа G содержит не более q допустимых ПДП.

В качестве приближенного решения задачи декомпозиции можно считать безызбыточное ПДП покрытие графа G, состоящее не более, чем из q допустимых ПДП.

Литература

- 1. Закревский А.Д. Логический синтез каскадных схем. М.: Наука, 1981.
- 2. Бибило П.Н., Енин С.И. Синтез комбинационных схем методом функциональной декомпозиции. Минск: Наука и техника, 1987.
- 3. Шестаков Е.А. Декомпозиция системы частичных булевых функций методом "сверху вниз"// ABT. 1996. N 5. C.31-39.

4. Поттосин Ю.В. Покрытие графа полными двудольными подграфами// Проектирование дискретных систем. – Минск, 1989. – С.72-84.

УДК 62-50

АНАЛИЗ НЕЛИНЕЙНЫХ ДИСКРЕТНЫХ СИСТЕМ ПРИ СЛУЧАЙНЫХ ВОЗДЕЙСТВИЯХ

Капанов Н. А., Кузнецов А. П., Батура М. П.

Белорусский государственный университет информатики и радиоэлектроники

Пусть дискретная система описывается следующим разностным уравнением n-го порядка :

$$x[k+n] = \sum_{m=0}^{n-1} c_m x[k+m] + \sum_{m=1}^{n-1} d_m F(x[k+m]) + \sum_{m=0}^{n} p_m \lambda[k+m] + \sum_{m=0}^{n-1} q_m \xi[k+m], (1)$$

где λ, ξ-входные воздействия, причем ξ- случайной природы

Обычно при анализе удобнее оперировать с эквивалентной системой п разностных уравнений первого порядка. Введем вектор переменных состояния $X[k] = \{x_1, x_2,...,x_n\}$. В качестве компонентов вектора X выберем процесс x[k] и его разности от первого до n-1 порядка:

$$x_1[k] = x[k],$$

 $x_2[k] = \Delta x[k] = x_1[k+1] - x_1[k],$
 $x_3[k] = \Delta^2 x[k] = x_2[k+1] - x_2[k],$ (2)

$$x_n[k] = \Delta^{n-1}x[k] = x_{n-1}[k+1] - x_{n-1}[k]$$

Выразим значение x[k+m] через компоненты вектора переменных состояния: