

Г.С.ФЕДОСЕЕВ, А.Н.ДМИТРИЕВ (Новосибирск)

ПЕРСПЕКТИВЫ АВТОМАТИЗАЦИИ ГЕОМЕТРИЧЕСКОГО
АНАЛИЗА В ЦЕНТРЕ "ДОМИ"

Автоматизация какого-либо из геометрических методов в петрографии (стереометрического, планиметрического, гранулометрического и т.д.), как, по-видимому, и в любой другой естественной науке, является частью всей проблемы автоматического распознавания образов, решение которой в настоящее время зависит от двух факторов. С одной стороны, это успехи технических реализаций универсальных распознавающих устройств, т.е. обработка методов идентификации физических объектов (или их изображений) и конструирование с соответствующей аппаратурой. С другой стороны, это максимальное обеспечение эксперимента теоретической и логико-математической базой, т.е. повышение точности формулировок и процедур при петрографическом исследовании. Таким образом, уровень автоматизации всестороннего анализа в петрографии определяется готовностью формализованного изучения петрографических объектов и технической готовностью автоматических средств распознавания.

Перспектива автоматизации всестороннего петрографического анализа усматривается нами в рабочем синтезе (рис. I) геометрического описания объектов (1), изучения естественных физических микрополей (2), изучения искусственных физических микрополей (3), а также эта обработка и идентификации информации. Перечисленную совокупность устройств по своему функциональному пред назначению можно подразделить на два класса: 1 - класс измерительных устройств (1), состоящий из сочетания разнообразных геометрических датчиков - поставки первичной информации; 2 - класс сообщающих устройств (I_2), представленный блоками обработки (4) и машины обработки потока сообщений (5). Функции этого класса сводятся к автоматическому "осмыслинию" обобщению и пониманию объектов и явлений.

Обозначаем через \mathcal{X} любую систему распознавания, которая включает в себя такие же блоки управления \mathcal{U}_1 . Тогда функции обозначаемой системы в плане реализации стоящих передней целей (в данном случае задачи петрографической диагностики) может расчленяться как состоящий из вывода зонирования явлений и топографии аспектов, так и сформации передачи потока со-

общений и общего управления системой.

Блок управления предполагает использование "системы в чистично веритности, с частично в детерминированной средах. Предполагается, что как единичные объекты, так и их совокупности, вовлеченные в область распознавания, должны быть подчинены регуляристам, управляющимся естественными законами. Именно этим обстоятельством и определяется оптимальное количество элементов классов K_3 и J_3 и последовательность их введение в акт распознавания. Отсюда следует, что все многообразие элементов классов K_3 и J_3 можно представить себе в виде рекуррентных произвольных множества X , а варианты взаимодействия в виде ограниченного множества истинных функций (с четкими операторами или алгоритмом): $F = f_1, f_2, \dots, f_n, (n \geq 2)$, каждая из фиксированных функций задает свое дно паччи преобразование элементов множества X на элементы множества Y . Тогда управляющая структура системы со временем будет интерпретироваться как универсальное операционное устройство по отношению ко всем f_i .

Работа сигналов управления \mathcal{E} , поступающих из блока управления K_3 , имеет место в реализации произвольной функции $f_i(x)$ по заданному порядку Z . Этот порядок регулируется при работе каждого в блоке управления целеуказания, которое определяет число и последовательность функционирования блоков класса измерительных устройств. Например, можно ограничиться работой одного из блоков K_3 или некоторой части, обладающей последовательной или синхронной взаимосвязью. Причем, в зависимости от целеуказания одновременно специализируется и функционирование блоков класса обобщающих устройств.

В случае полной работы всех блоков K_3 конкретный порядок реализаций функций $f_i(x)$ может стать самопрограммированным. Причем, совместная работа блоков K_3 и J_3 осуществляется в дискретные моменты времени $T = 1, 2, 3, \dots$, то есть в последовательности тактов, производимых в блоке управления. В каждый

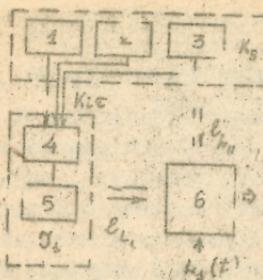


Рис. 1

заданий момент τ сигнал из L -блока поступает в блоки классов измерительных и обобщающих устройств, в блоков K_3 в момент τ , ($\tau_i < \tau$) а вход в блок K_3 определяет подлежащая в работе копия купности сигналов $k_3(\tau)$, полученных в соответствии с заданным алгоритмом и имеющих правила $f_3(x) \in F$.

Класс обобщающих устройств рассматривается как система алгоритмов логета, кодирования и обработки полученной информации. Сообщения смешанной природы (логические предметы, численные, геометрические) выступают в качестве отдельного вопроса проблему кодирования соображений. Наиболее широко и часто встречаются задачи в области распознавания связанных с количественными величинами. Естественно, что все алгоритмы обработки количественных соображений базируются на статистических методах. Но долю узкого ся при возрастании в общем пространстве признаков числа логических предметов. В этом случае пользуются этими методами эвристиками и более строгими логико-математическими методами.

Операция распознавания может быть представлена функцией самого общего вида:

$$K_3(\tau) = \mathcal{F}_{K_3}[X(t), Y(t), Z(t), L_5(t)],$$

где $X(t)$, $Y(t)$ - соответственно информация на входе и выходе блоков $\{K_3, L_5\}$ в интервале времени t ; $Z(t)$ - информация о смене состояний в L_5 -блоке; $L_5(t)$ - информация о целях угла в блоке управления. Модель такой системы укладывается в сформулированные С.В. Яблонским понятия прагматической регулярной распознавающей системы, сводящиеся к которому конечно-множеству элементарных подсистем. Причем, распознавающая способность этой системы неизбежно зависит не столько от автономных качеств подсистем, сколько от средств и вида коммутации.

Еще один аспект затрагиваемой проблемы характеризуется наличием зон зорения в практике тетографических исследований автоматических устройств вообще и установок для количественно-многоразличительного анализа в частности. Этот вопрос имеет практическое значение для внедрения одномерных (размеральных) ячеек логических установок в масштабе времени, то есть считать, что-то иному, реальному. К сожалению, в нашей стране, так же и за рубежом, интенсивно разрабатываются, создаются, в отдельных случаях уже созданы установки, базирующиеся на использовании отрасли линий способности, оптической плотности и цветности. Выходит, что и воспроизведение

анализа, а также большая производительность таких установок позволяет за короткие сроки получать объективную, качественную и обильную информацию о вещественном составе значительных по объему коллекций пород, представляющих отдельныености, оксиды, массивы, комплексы или формации.

Обычно автоматизация требует коренных изменения технологии ручного процесса, поэтому в большинстве случаев создание автоматических устройств, работающих по образу и подобию человека, оказывается не только нерентабельным, а просто бессмыслицей. Это в полной мере относится и к количественно-минералогическому анализу, способствуя и множеству образов объектов исследования которого общеизвестны. Именно последнее обстоятельство, на наш взгляд, и обеспечивает весьма широкие возможности для разработки автоматических установок на базе использования самых разнообразных физических свойств минералов.

Сложность конструктивного исполнения автоматических установок предопределяется в конечном счете характером поставленных задач. Уже в начале таких разработок теоретически существуют два направления. Во-первых, можно сразу задаться целью создать универсальную установку, решающую максимально возможное число задач на основе использования многих физических параметров минералов, проявляющихся в широком диапазоне физико-химических условий нахождения исследуемого препарата (различные температурные, магнитные и электромагнитные поля; различный свет - инфракрасный, поляризованный, монохроматический и т.п.). В идеальном случае этот путь должен обеспечить одновременное определение любого минерала на основе многомерного анализа и последующий подсчет количественных соотношений этих минералов. Естественно, что для создания установок подобного типа, которые должны обладать огромной машинной памятью, необходимы значительные капиталовложения и участие большого коллектива высококвалифицированных специалистов самых различных профилей.

С другой стороны, учитывая специфичность количественного минералогического анализа, совсем не обязательно задаваться целью точного определения составных компонентов как конкретных приставок. И спределенных между собой видов. И в частности эта задача сужается до определения одного стоярного параметра, т.е. в каждой анализируемой породе необходимо только различать минералы (отличающиеся друг от друга по

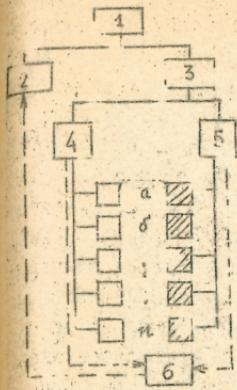


Рис. 2

кому либо из них, но не отдельно. Таким образом, в основу создания одномерных "рациональных" автоматов если устройств наделяется ступенью ато-пороговая контрастность минералов в физических свойствах, а множество последних является основой для конструирования приборов, различающихся специфичностью и избирательностью датчиков. Задача соматической идентификации значительно осложняется, если исследованные препараты подвергнуты специальной физической и химической обработке.

Предварительная классификация (рис. 2) созданных и возможных автоматических устройств для количественного гравиметрического анализа в исходном состоянии учитывает и последовательность конструктивных разработок, которые (1) можно подразделить на многомерные (2) и одномерные (3). Последние делятся на установки, в основе которых должно использоваться естественных (4) или искусственных (5) средств. Вид используемого параметра позволяет выделить установки, регистрирующие трахательную способность или оптическую плотность, окраску, магнитность, радиоактивность, спектры электронного зондирования и т. п. (a, b, ..., n). Их эстафетная стереотипность одномерных установок позволяет получать радионуклоидно-универсальные комплексы (6), которые содержат несколько гравиметров, действующих или одновременно действующих датчиков первичных сигналов и по своим возможностям приближаются к универсальным (2).