

КОМБИНИРОВАННЫЙ МЕТОД ПРИНЯТИЯ РЕШЕНИЙ

Н.Г. Загоруйко

Опыт проектирования цифровых автоматов, предназначенных для распознавания большого количества образов в пространстве большой размерности, показывает, что время, необходимое для принятия решения как путем сравнения евклидовых расстояний, так и с помощью решающих функций, близких к оптимальным (р.ф. б.о) [1], оказывается неприемлемо большим.

Так, при проектировании устройства для распознавания 200 образов в 150-мерном выборочном пространстве выяснилось, что время на решение по евклидовым расстояниям в 40 раз больше времени, необходимого для измерения и сравнительно простого преобразования параметров, причем время принятия решения было в 20 раз больше допустимого. Возможное сокращение этого времени в 1,5-2 раза за счет использования р.ф.б.о. положения не меняло.

Выход был найден в применении комбинированного метода, состоящего из двух частей: "вычеркивания" ^{x)} и "сравнения".

Из технических требований, предъявляемых устройству, устанавливается, что надежность распознавания каждого из κ образов должна быть не меньше $\alpha_i = 1 - P(d_i \delta_i)$, где $P(d_i \delta_i)$ -

x) В основу этой части алгоритма положена идея "метода вычеркивания", предложенного Л.А. Чистович.

вероятность появления реализаций i -го образа на расстоянии от его математического ожидания $> d_i \delta_i$.

На первом шаге процедуры распознавания используются значение j -го параметра реализации (x'_j) и проекция распределений образов на j -ю координату выборочного пространства. Ищутся образы, проекции математических ожиданий которых (μ_{ij}) на j -ю ось удалены от точки x'_j на расстояние Δ , большее, чем $d_i \delta_{ij}$. Здесь δ_{ij} - среднеквадратичное отклонение проекции плотности распределения i -го образа на j -ю ось, μ_{ij} - j -я координата математического ожидания i -го образа, а d_i - положительный коэффициент.

Если $\Delta = |\mu_{ij} - x'_j| > d_i \delta_{ij}$, то вероятность принадлежности реализации к i -му образу пренебрежимо мала и i -й образ из дальнейшего рассмотрения исключается. После окончания проверки всех образов по j -й координате остается $\kappa_j = \nu_j \cdot \kappa$ образов, где ν_j - коэффициент пропуска - может принимать значения от 0 до 1 (1 - если в результате проверки по j -й координате не был исключен из дальнейшего рассмотрения ни один образ).

Та же самая процедура повторяется с использованием другой координатной оси, после чего для дальнейшего рассмотрения остается $\kappa_2 = \nu_2 \cdot \kappa_1$ образов, где ν_2 - коэффициент пропуска по 2-й координате. После такого последовательного просмотра ℓ координат невычеркнутыми остаются $\kappa_\ell = \nu_\ell \cdot \kappa_{\ell-1}$ образов. Величина коэффициента пропуска ν_j будет в общем случае непостоянной. Если вначале используются более информативные координаты, а потом менее информативные, то ν_j от шага к шагу будет уменьшаться. Процесс просмотра координат прекращается либо когда просмотрены все координаты ($\ell = n$), либо когда (при $\ell < n$) величина ν_ℓ становится меньше заданной величины.

Решение о принадлежности реализации к одному из оставшихся κ_ℓ образов принимается затем с использованием оптимальных решающих функций. В зависимости от вида распределений это могут быть линейные или нелинейные решающие функции. Если матрицы ковариаций единичны и стоимость потерь при неправильном распознавании всех образов одинакова, то на стадии просмотра координат величина Δ для всех образов и для всех координат одна и та же. При этом процедура распознавания как на первом этапе ("вычеркивание"), так и на втором ("сравнение") максимально проста.

Если мы предположим, что вплоть до ℓ -го шага коэффициент пропуска ν_j остается постоянным и равным ν , то на этап "вычеркивания" будет затрачиваться время $T_{\text{выч}} = \sum_{q=0}^{\ell-1} \nu^q \cdot \kappa \cdot t_{\text{выч}}$, где $t_{\text{выч}}$ - время проверки на вычеркивание одного образа по одной координатной оси. На этап "сравнения" реализации с оставшимися $\kappa_\ell = \kappa \cdot \nu^\ell$ образами в n -мерном пространстве будет затрачиваться время $T_{\text{ср}} = \kappa \cdot \nu^\ell \cdot n \cdot t_{\text{ср}}$. Здесь $t_{\text{ср}}$ - время, необходимое для вычисления, например, составляющей евклидова расстояния по одной координатной оси от реализации до эталона одного образа. Если $t_{\text{ср}} = t_{\text{выч}} = t$, то время T_κ на принятие решения таким "комбинированным" методом будет

$$T_\kappa = T_{\text{выч}} + T_{\text{ср}} = \kappa \cdot t \left(\sum_{q=0}^{\ell} \nu^q + n \cdot \nu^\ell \right).$$

Принятие решения о принадлежности к одному из κ образов без предварительного вычеркивания занимает время

$$T_0 = \kappa \cdot n \cdot t,$$

так что выигрыш во времени при переходе к комбинированному методу будет выражаться отношением:

$$H = \frac{T_\kappa}{T_0} = \frac{1}{n} \sum_{q=0}^{\ell} \nu^q + \nu^\ell.$$

Отсюда следует, что относительный выигрыш во времени не зависит от числа распознаваемых образов. Он зависит от размерности n выборочного пространства, количества шагов вычеркивания ℓ и от величины коэффициента пропуска ν . Для частных случаев распознавания образов в 150-мерном и в 75-мерном пространствах выигрыш как функция от ℓ и ν показан на рис. 1.

Если на каждом шаге будет вычеркиваться в среднем 10% образов, то для $n = 150$ уже при $\ell = 30$ время T_κ будет на порядок меньше времени T_0 . Для этих случаев применение комбинированного метода становится выгодным, если на каждом шаге будет вычеркиваться не меньше 0,007 κ и 0,013 κ для $n = 150$ и $n = 75$, соответственно (при этом $H \geq 1$).

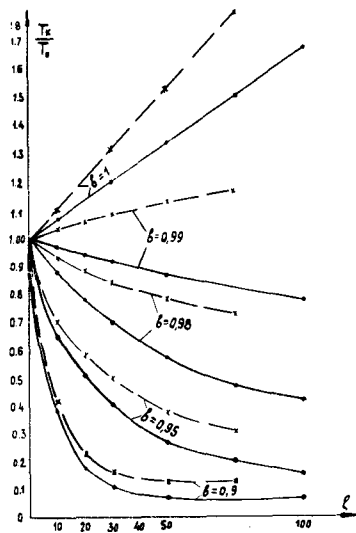


Рис. 1. Сокращение времени на принятие решения при использовании комбинированного алгоритма.

$n = 150$ —●—●—●—●—
 $n = 75$ —x—x—x—x—

ЛИТЕРАТУРА

Г. Н.Т. Загоруйко. Линейные решающие функции, близкие к оптимальным.—Вычислительные системы, Новосибирск, 1965, вып.19, стр. 67.

Поступила в редакцию
 22.IV.1966 г.