

УДК 621.319:519.2.

ТАКСОНОМИЯ В БУЛЕВОМ ПРОСТРАНСТВЕ

В.И. Котляков

Данная работа является по существу продолжением работы [1].
Задача таксономии рассматривается для случая "двоичных шкал наименований" $\{X_i\}$, где $X_i = \{1, 0\}$, $i = 1, \dots, \rho$.

Под таксоном будем понимать множество объектов, на котором выполняется некоторая закономерность F_j распределения значений переменных $\{X_i\}$.

Общую таксономическую решающую функцию F можно представить в виде некоторой суперпозиции функций F_j полученных таксонов:

$$F = \varphi(F_j(x)) \quad , \text{ где } F_j(x) = \begin{cases} 1, & x \in S_j \\ 0, & x \notin S_j \end{cases} ; \quad (1)$$

m - число таксонов S_j , $j = 1, \dots, m$;

Величина m может быть как известной заранее, так и неизвестной.

Пусть H - множество всех вершин n -мерного гиперкуба, где n - число переменных X_i , на которых в результате обучения оказалась определена F .

Заметим, что $n \leq \rho$.

К результату процесса обучения будет предъявлено такое требование:

если $F_i(x) = 1$, то $F_j(x) = 0$ и $\bigvee_{i=1}^m F_i(x) = 1$, (2)

где $x \in H$ и $i+j, i, j=1, \dots, m$.

Как и ранее [1], будем исходить из предположения, что для "булевых шкал наименований" наиболее характерны закономерности, описываемые на языках булевой алгебры и метрики Хемминга.

Будем предполагать, что F_i есть "свойство" (смотри [1]) выборки LS_i .

Поскольку все исходные предпосылки здесь одинаковы с задачей распознавания, мы для наших целей можем использовать аппарат метода "обобщающихся закономерностей" ("условных корреляций"), развитый в [1].

Вернемся к задаче распознавания. В результате построения решающего правила F мы каждый класс (вид, таксон) описывали как совокупность некоторых подклассов (подвидов, подтаксонов) $\{a_e, f_e\}, e=1, \dots, n$, где f_e — некоторые "свойства", а a_e — соответствующие им условия.

В задаче таксономии мы можем считать всю общую выборку одним таксоном. Тогда наша задача будет заключаться в выделении подтаксонов $\{a_e, f_e\}$, которые мы в нашей задаче и будем называть просто таксонами.

Таким образом, в нашем случае таксон F_e будет эквивалентен условию $a_e (F_e - a_e)$, при котором найдено некоторое свойство f_e . Свойство f_e будет у нас как бы "описанием" таксона, а условие a_e — его "именем", по которому мы его и будем далее определять.

Если мы имеем $F_e = a_e, e=1, \dots, m$, то нетрудно убедиться, что требование (2) будет выполнено, ибо условия $\{a_e\}$ отвечают "принципу дополнения" [1].

Свойства $\{f_e\}$ различных таксонов должны быть различны.

Процесс дробления пространства X при поиске закономерностей имеет древовидную структуру. Из всех возможных минимальных деревьев, отвечающих "принципу дополнения" (решающих функций F), предпочтение будет отдано тому, у которого максимальна доверительная вероятность его надежности:

$$Y = \sum_{e=1}^m \bar{p}(f_e) \cdot \beta(f_e) \cdot \gamma(f_e) \max.$$

Подробнее о вычислении величины Y сказано в [1].

Л и т е р а т у р а

1. Котляков В.И. Распознавание образов в булевом пространстве. (данный сборник).

Поступила в редакцию
21.1.1971 г.