

АКТИВНОЕ ВОСПРИЯТИЕ ЗРИТЕЛЬНОЙ ИНФОРМАЦИИ

А.С. Нудельман

Настоящая работа является развитием подхода к изучению зрительного восприятия, описанного в [1].

Кратко изложим некоторые стороны этого подхода. Пусть зрительный анализатор A находится на расстоянии L от картины K . Формальной моделью данной ситуации является пара $\langle \mathcal{U}, F \rangle$, где $\mathcal{U}$ — язык описания, сопоставленный анализатору A и расстоянию L , а F — фигура, зависящая от картины K и языка $\mathcal{U}$. Каждое предложение языка $\mathcal{U}$ есть утверждение о существовании вполне определенных свойств у рассматриваемой фигуры. Свойствами фигуры могут быть только свойства точек, линий, направлений и углов, то есть таких объектов, выделяемых в фигуре, которые представляются наиболее примитивными. В связи с этим говорится, что изучается именно непосредственное восприятие. Класс $F(S)$ всех фигур, на которых истинно некоторое предложение S языка $\mathcal{U}$, можно рассматривать как образ и тогда алгоритм проверки истинности S на любой фигуре будет решающим правилом. Выражение "анализатор A воспринял картину K на расстоянии L " имеет следующую формальную интерпретацию: в языке $\mathcal{U}$ выделено множество всех предложений, истинных на фигуре F . Впредь восприятие анализатором A картины K будем называть пассивным, поскольку в формальной модели истинность любого предложения языка $\mathcal{U}$ на фигуре F определяется только действительным наличием у этой фигуры утверждаемых предложением свойств.

Рассмотрим предложение S_r [1, стр. 56], которое на обычном языке формулируется следующим образом: "существует <вертикальная> и <прямая> линия $L_1(t_1, t_2)$, длина которой <рав-

на высоте фигуры, причем начальная точка t_1 этой линии лежит выше конечной точки t_2 ; существует <горизонтальная> и <прямая> линия $\mathcal{L}_2(t_1, t_5)$ (начальные точки линий $\mathcal{L}_1$ и $\mathcal{L}_2$ совпадают), длина которой <равна> ширине фигуры, причем точка t_5 лежит правее точки t_1 ; длина линии $\mathcal{L}_2$ не <больше> длины линии $\mathcal{L}_1$, но и не <существенно меньше>; если существует линия $\mathcal{L}_3$, <параллельная> линии $\mathcal{L}_1$, лежащая <правее> линии $\mathcal{L}_1$ и имеющая <значительную> длину, то линия $\mathcal{L}_3$ не заходит <достаточно далеко> вниз". Здесь выражения "<P>" указывают формальные предикаты, определенные в языке $\mathcal{U}$, ориентировочный смысл которых передан выражениями "F". Нетрудно убедиться, что предложение S_F истинно на фигурах $F_1 - F_7$ и ложно на фигурах F_8, F_9, F_{10} (рис. 1).

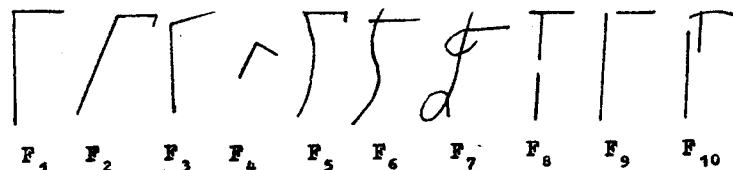


Рис. 1

Из практических соображений часто требуется, чтобы все фигуры $F_1 - F_{10}$ принадлежали одному классу фигур, определенным образом порожденному предложением S_F , т.е. являлись бы реализациями одного образа (в расширенном смысле). Этот класс будем называть F^a - классом и обозначать через $F^a(S_F)$. Ниже дается определение F^a - класса для произвольного предложения языка $\mathcal{U}$. Но сначала - несколько понятий.

Пусть F - фигура [I, § I] и t_1, t_2 - точки, принадлежащие этой фигуре. Тогда отрезок прямой линии $[t_1, t_2]$ назовем допустимым в F , если и только если для любой точки t фигуры F , отличной от t_1, t_2 : $z(t, t_1) > z(t_1, t_2)$ или $z(t, t_2) > z(t_1, t_2)$. Здесь $z(t', t'')$ - расстояние между точками t' и t'' .

На рис. 2 пунктирными линиями показаны допустимые отрезки в фигурах F_{11}, F_{12} и F_{13} (сплошные линии).

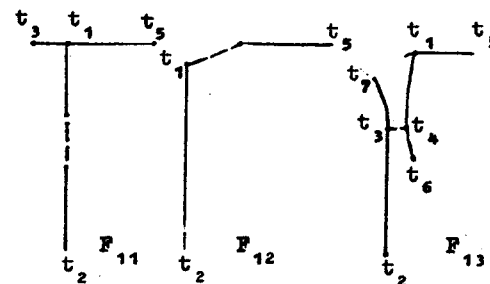


Рис. 2

Фигуру, полученную из F добавлением конечного числа допустимых в F отрезков, назовем дополненной фигурой F .

Будем говорить, что линия $\mathcal{L}(t_1, t_2)$ имеет направление $\bar{E}$, если направление в любой точке $t, t \neq t_2$ этой линии - $\bar{E}(t), t \in \mathcal{L}(t_1, t_2)$

[I, стр. 41] - <совпадает> с $\bar{E}$ (как и прежде, <P> - предикат, выразимый в языке $\mathcal{U}$). Пусть в линии $\mathcal{L}(t_1, \dots, t_k, t_{k+1}, \dots, t_n)$, $1 \leq k < n-1$, подлинии $\mathcal{L}_1(t_1, t_k)$, $\mathcal{L}_2(t_k, t_{k+1})$ и $\mathcal{L}_3(t_{k+1}, t_n)$ имеют направления $\bar{E}_1, \bar{E}_2$ и $\bar{E}_3$, соответственно. Тогда если $\bar{E}_2$ <отличается> от $\bar{E}_1$, то линию $\mathcal{L}_2(t_k, t_{k+1})$ будем называть изломом, а о линии $\mathcal{L}(t_1, t_n)$ будем говорить, что она является линией направления $\bar{E}$ с изломом. В общем случае линия может иметь конечное число попарно непересекающихся изломов.

Рассмотрим фигуру F и выделенную в этой фигуре линию $\mathcal{L}(t_1, \dots, t_k, t_{k+1}, \dots, t_n)$ направления $\bar{E}$ с изломом (t_k, t_{k+1}) . Пусть линия $\mathcal{L}'(t_k, t')$ [$\mathcal{L}'(t', t_{k+1})$] такова, что:

- 1) $\mathcal{L}' \subset F$;
- 2) $\mathcal{L}' \cap \mathcal{L} = \{t_k\} [\{t_{k+1}\}]$;
- 3) линия $\mathcal{L}'$ имеет направление $\bar{E}$;
- 4) расстояние между произвольной точкой из $\mathcal{L}'$ и ближайшей к ней точкой из $\mathcal{L}_1(t_{k+1}, t_n)$ [$\mathcal{L}_1(t_1, t_k)$], $\mathcal{L}_1 \subset \mathcal{L}$, не <превышает> величины $z(t_k, t_{k+1})$.

В этом случае линию $\mathcal{L}'$ назовем линией, связанной с изломом (t_k, t_{k+1}) .

В соответствии с вышеприведенными определениями в дополненной фигуре F_{13} (рис. 2) можно выделить <вертикальную> линию $\mathcal{L}(t_1, t_4, t_3, t_2)$ с изломом (t_4, t_3) . Линии $\mathcal{L}_1(t_1, t_4)$ и $\mathcal{L}_2(t_4, t_3)$ являются связанными с изломом (t_4, t_3) .

Предложение S назовем условно истинным на фигуре F , если в качестве хотя бы одной линии, существование которой обеспечило истинность S , выделена линия из F с

изломом. Впредь через $M^0(F, S)$, $M^1(F, S)$, $M^2(F, S)$ будем обозначать множество линий из F , дополненной F , дополненной F , существование которых обеспечивает истинность S на F , истинность S на дополненной F , условную истинность S на дополненной F , соответственно. Сформулируем теперь определение F^α класса.

Для любого предложения S языка $\mathcal{U}$ класс $F^\alpha(S)$ есть множество фигур такое, что:

- 1) если $F \in F(S)$, то $F \in F^\alpha(S)$;
- 2) если дополненная $F \in F(S)$, то $F \in F^\alpha(S)$;
- 3) если S условно истинна на дополненной F и при этом все изломы линий из $M^2(F, S)$ являются допустимыми в F отрезками, то $F \in F^\alpha(S)$.

С введением класса $F^\alpha(S)$ понятие образа существенно расширяется за счет увеличения числа допустимых нетопологических преобразований. Фигуры класса $F(S)$ тоже имеют допустимые нетопологические преобразования, но все они заключаются только в "стирании" лишних линий (при установлении истинности предложения S на дополненной фигуре F , (рис. 2) линия $\mathcal{L}(t_1, t_3)$ "стирается").

Принцип перестройки фигуры, состоящей в проведении в фигуре новых линий, является первым аспектом (из двух) формальной модели активного восприятия. Второй аспект заключается в сопоставлении каждой фигуре F из класса $F^\alpha(S)$ неотрицательного действительного числа $\mathcal{J}(F, S)$, характеризующего "величину" перестройки фигуры F до дополненной F , на которой предложение S истинно или условно истинно. Это число будем называть интенсивностью перестройки.

Обозначим через $\mathcal{D}(M^k)$, $k = 0, 1, 2$, сумму длин всех линий из $M^k(F, S)$; через $\alpha(M^k)$, $k = 1, 2$, сумму длин всех допустимых в F отрезков, являющихся подлиниями линий из $M^k(F, S)$; через $N(M^2)$ — множество попарно непересекающихся линий, связанных с изломами линий из $M^2(F, S)$, и такое, что линия из $N(M^2)$ является подмножеством F и пересечение линии из $N(M^2)$ с линией из $M^2(F, S)$ либо пусто, либо содержит только одну точку; через $\ell(N(M^2))$ — сумму длин всех линий из $N(M^2)$.

Пусть $F \in F^\alpha(S)$. Определим $\mathcal{J}(F, S)$.

Если $F \in F(S)$, то $\mathcal{J}(F, S) = 0$, иначе

$$\mathcal{J}(F, S) = \min_{i,j} \left[\min \frac{\alpha(M_i^2)}{\mathcal{D}(M_i^2) - \alpha(M_i^2) + \ell(N_j(M_i^2))}, \min \frac{\alpha(M_k^1)}{\mathcal{D}(M_k^1) - \alpha(M_k^1)} \right].$$

Здесь "числа" вида $\frac{x}{0}$ принимаются равными $+\infty$.

Так, для фигуры F_{13} (рис. 2) интенсивность перестройки $\mathcal{J}(F_{13}, S_r)$ будет равна величине

$$\frac{\mathcal{Z}(t_4, t_5)}{\mathcal{L}(t_1, t_3) + \mathcal{L}(t_1, t_4) + \mathcal{L}(t_3, t_2) + \mathcal{L}(t_4, t_5) + \mathcal{L}(t_4, t_6)},$$

где $\mathcal{L}$ — длина линии $\mathcal{L}$.

В заключение рассмотрим пример использования формальной модели активного восприятия в алгоритме распознавания. Исходная ситуация: имеются описания образов O_1 и O_2 — предложения S_1 и S_2 , соответственно; имеется фигура F , которую необходимо отнести либо к O_1 , либо к O_2 . Алгоритм состоит в следующем:

- шаг 1: если $F \in F^\alpha(S_1)$, то шаг 4;
- шаг 2: если $F \in F^\alpha(S_2)$, то шаг 9;
- шаг 3: отказ 1; шаг 10;
- шаг 4: если $F \in F^\alpha(S_2)$, то шаг 8;
- шаг 5: если $\mathcal{J}(F, S_1) < \mathcal{J}(F, S_2)$, то шаг 8;
- шаг 6: если $\mathcal{J}(F, S_2) < \mathcal{J}(F, S_1)$, то шаг 9;
- шаг 7: отказ 2; шаг 10;
- шаг 8: $F \in O_1$; шаг 10;
- шаг 9: $F \in O_2$;
- шаг 10: конец.

На основе этого алгоритма была составлена программа, имитирующая восприятие цифр 0 и 6, и проведен эксперимент, описанный в [2].

Л и т е р а т у р а

1. НУДЕЛЬМАН А.С. Об одном формализованном подходе к изучению зрительного восприятия. Настоящий сборник, с.36-78.

2. НУДЕЛЬМАН А.С. Эксперимент по сравнению зрительного "восприятия" машин с восприятием человека. Настоящий сборник, с.84-89.

Поступила в ред.-изд.отд.
18 апреля 1973 года