

Presentation of the algorithm in the form of a matrix-predicate
Poliakov V.¹, Poliakov S.² (Russian Federation)
Представление алгоритма в матрично-предикатном виде
Поляков В. С.¹, Поляков С. В.² (Российская Федерация)

¹Поляков Владимир Сергеевич / Poliakov Vladimir – кандидат технических наук, доцент;

²Поляков Сергей Владимирович / Poliakov Sergei – кандидат технических наук, доцент,
кафедра вычислительной техники,

Волгоградский государственный технический университет, г. Волгоград

Аннотация: в работе рассматривается представление алгоритмов в матрично-предикатном виде. Рассмотрены два варианта такого представления алгоритма: модульное и функционально-предикативное. Показана возможность разбиения последнего на четыре составляющие, что облегчает проведение операций над ними.

Abstract: the paper considers the idea of algorithms in the form of a matrix-predicate. Two variants of the presentation of the algorithm: a modular and functional and predicative. The possibility of splitting the last four components that facilitates operations on them.

Ключевые слова: алгоритм, параллелизм, граф, предикат.

Keywords: algorithm, parallelism, graph, predicate.

Существует несколько способов представления алгоритмов [1 - 3]. Наибольшее распространение получили графические способы, как наиболее наглядные и компактные. На практике чаще всего встречаются граф-схемы алгоритма (ГСА), диаграммы Насси — Шнейдермана, ДРАКОН и др. [3–5].

Современные методики построения алгоритмов хороши и достаточны лишь в тех случаях, когда требуется описывать достаточно простые процессы. В противном случае существует возможность разделения основной ветви алгоритма на несколько. Среди них может быть как одна главная и несколько побочных, так и их равноценность с точки зрения важности. В данной статье рассматривается задание алгоритма в матрично-предикатном виде посредством использования в качестве базы двудольного графа.

Количество блочных символов при различных подходах к заданию алгоритма в графическом виде различно, зависит от поставленных задач и методов их решения. Например, в [6] показано, что любая блок-схема – это ориентированная сеть с вершинами трёх типов: функциональные, предикативные и объединяющие.

Рассмотрим произвольную ГСА (рис. 1).

Здесь:

$A = \{ A_0, A_1, A_2, A_3, A_4, A_5, A_6, A_7, A_8 \}$ – вершины, определяющие выполнение отдельных операций, будем называть функциональными блоками;

$\alpha = \{ \alpha^2, \alpha^3, \alpha^4, \alpha^5, \alpha^{40} \}$ – вершины, определяющие логику (порядок) выполнения алгоритма, будем называть функциональными или логическими блоками.

Работа с алгоритмами, заданными в таком виде (рис. 1), осложняется следующими недостатками:

- переход от выполнения одной операции к выполнению другой в некоторых случаях ничем не обозначен, например, вершины $A_0 - A_1 - A_2$, здесь подразумевается, что после выполнения операции A_1 следует переход к выполнению операции A_2 , хотя такой переход ничем не фиксируется;

- условия, определяющие порядок выполнения алгоритма, часто задаются несколькими логическими функциями, что усложняет рассмотрение алгоритма.

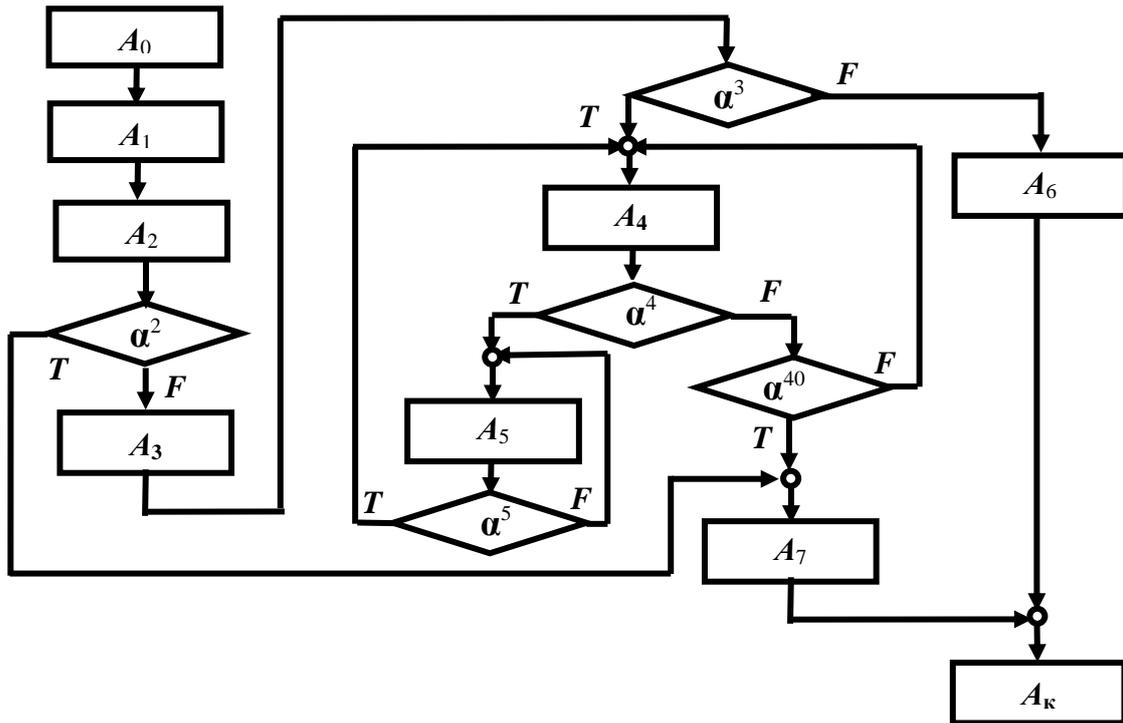


Рис. 1. Граф – схема алгоритма

Возможны два варианта устранения первого из этих недостатков:

1. При наличии последовательно соединённых операторов действия их заменяют на один, например, в рассматриваемом примере операторы A_1 и A_2 заменяют на оператор A_{12} . В этом случае окончание выполнения объединенного оператора A_{12} будет фиксироваться оператором логики α^2 .

2. Необходимо определить окончание каждого из функциональных операторов и, тем самым, определить зоны их действия. В результате проведения такой операции приходим к получению модульных блоков алгоритма. Такую операцию будем называть в дальнейшем операцией доопределения.

Рассмотрим связанную пару из функционального – Д (рис. 2) и предикативного – Л (рис. 3) блоков:

Д – блок имеет один выход и может иметь несколько входов;

Л – блок имеет один вход и может иметь несколько выходов.

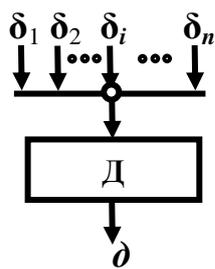


Рис. 2. Функциональный блок

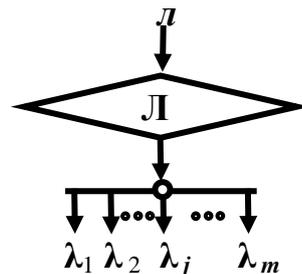


Рис. 3. Предикативный блок

Связанную пару (рис. 4) будем называть функционально-предикатным модулем – М.

Внутренняя связь λ_0 показывает, что работа функционального узла – Д проводится до момента исчезновения сигнала. В общем виде модуль – М будет выглядеть (рис. 5).

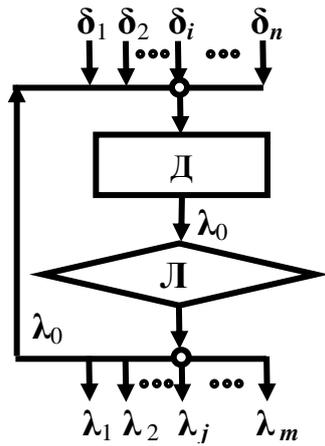


Рис. 4. Функционально-предикатный

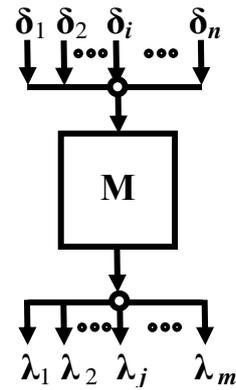


Рис. 5. Модульный блок

Для построения алгоритма в модульном виде проведём ряд предварительных операций. Зафиксируем окончание выполнения каждого функционального блока соответствующим предикативным блоком. Если переход от выполнения одной операции к выполнению другой ведётся напрямую, иначе говоря, если между функциональными блоками отсутствует предикативный, то, введя предикативную вершину α^i_0 , получим модуль (рис 6).

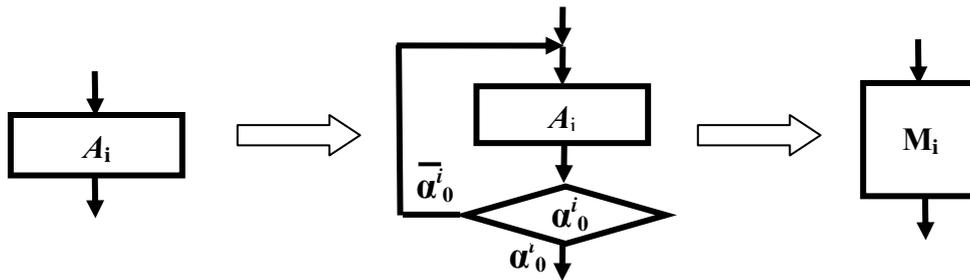


Рис.6. Введение предикативной вершины

Если после функционального блока существует один или несколько предикативных блока, но отсутствует фиксация окончания работы функционального блока, вводим дополнительно предикативную вершину α^i_0 . Объединим все предикативные вершины в один многозначный предикативный блок и получим модуль (рис. 7).

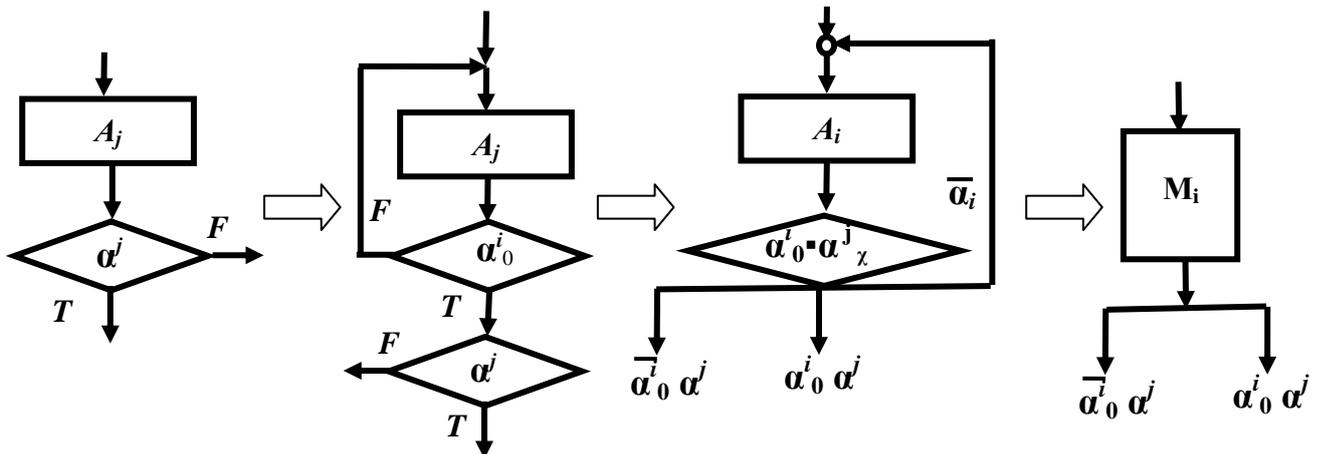


Рис. 7. Переход к модульному блоку

Используя вышеприведённые принципы получения модулей «доопределим» функциональные блоки алгоритма (рис. 1) в итоге исходная ГСА примет вид (рис. 8).

Пунктиром выделены модули алгоритма, а на рисунке (рис. 9) приведено изображение алгоритма в модульном исполнении, которое представляет собой граф Бержа.

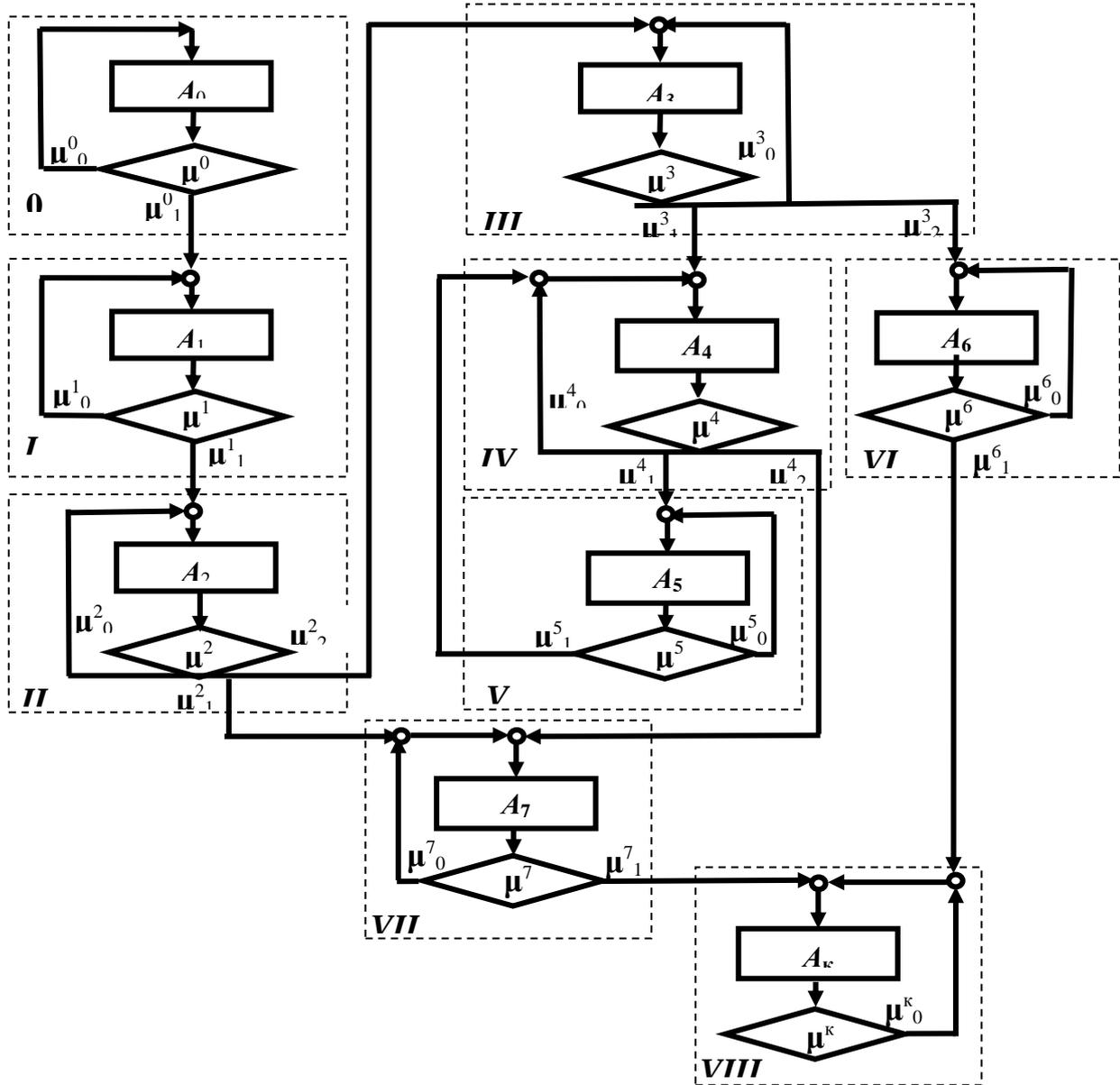


Рис. 8. «Доопределённая» ГСА

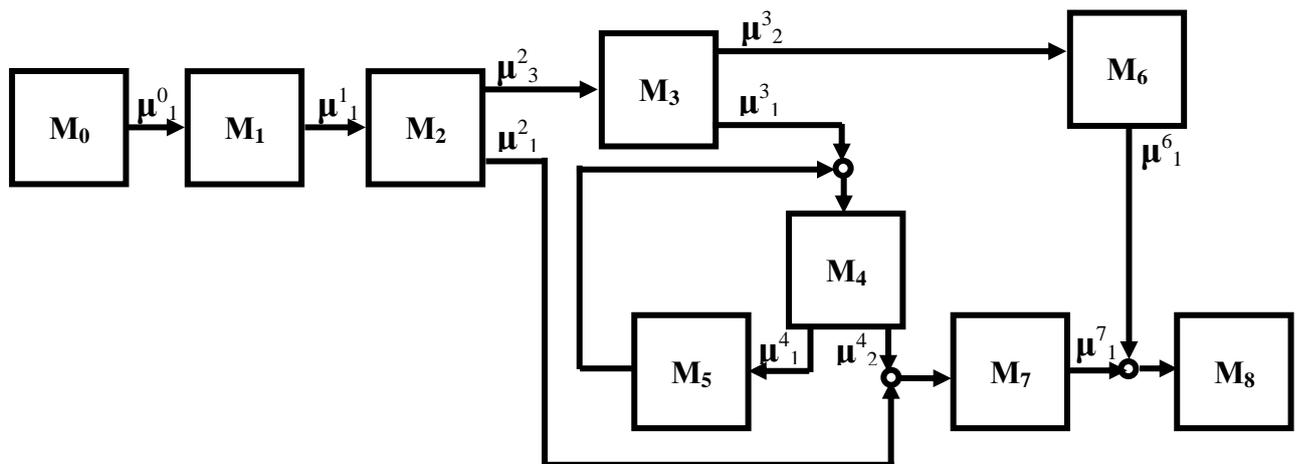


Рис. 9. Модульное представление ГСА

Алгоритм можно задать в виде графа (рис. 10), вершины которого делятся на два непересекающихся множества, то есть граф будет дуальным. Использование матрично-предикатного способа [7 – 9] представления модулей алгоритма позволяет задать алгоритм в виде матрицы (рис. 11). Такое представление алгоритма будем называть модульным в матрично-предикатном виде.

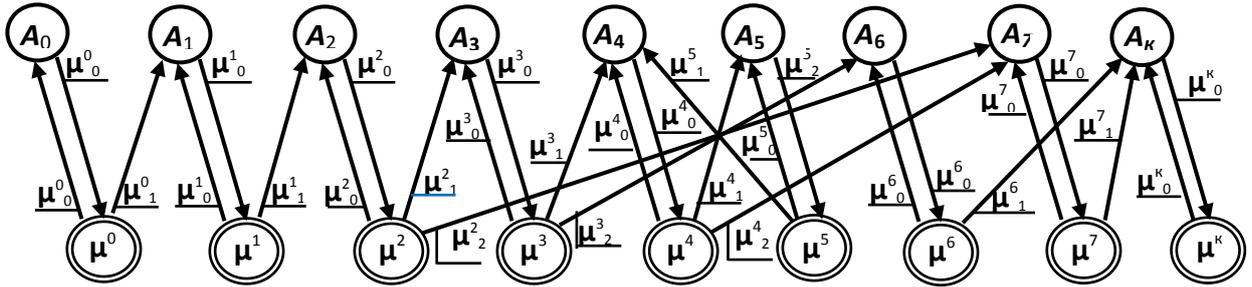


Рис. 10. Представление ГСА в виде двудольного графа

Квадратная матрица алгоритм M^A , заданная в матрично-предикатном виде, обладает свойством неизменности свойств описываемого объекта при одновременной замене строки и столбца с одинаковыми номерами на соответствующую пару с другим номером.

Проведём такую операцию с матрицей M^A , разнеся функциональные и предикативные вершины алгоритма в противоположные стороны. В итоге получим описание того же алгоритма в виде в M^{A*} в несколько иной форме (рис. 12). Такое представление алгоритма будем называть **функционально-предикативным** в матрично-предикатной форме.

Матрицу, заданную таким способом, легко представить в виде четырех частей.

$$M^{A*} = \begin{vmatrix} OP^A_{Д} & OP^A_{Д-Л} \\ OP^A_{Д-Л} & OP^A_{Л} \end{vmatrix} = \begin{array}{|c|c|} \hline \begin{array}{c} \text{Матрица} \\ \text{операторов действия} \end{array} & \begin{array}{c} \text{Матрица переходов} \\ \text{операторы действия–} \\ \text{–операторы логики} \end{array} \\ \hline \begin{array}{c} \text{Матрица переходов} \\ \text{операторы логики–} \\ \text{–операторы действия} \end{array} & \begin{array}{c} \text{Матрица} \\ \text{операторов логики} \end{array} \\ \hline \end{array}$$

$$M^A = \begin{vmatrix} A_0 \mu^0_0 A_0 & A_0 \mu^0_0 \mu^0_1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \mu^0_0 \mu^0_0 A_0 & \mu^0_0 \mu^0_0 \mu^0_1 & \mu^0_0 \mu^0_1 A_1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & A_1 \mu^0_0 A_1 & A_1 \mu^0_0 \mu^1_1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \mu^1_0 \mu^1_0 A_1 & \mu^1_0 \mu^1_0 \mu^1_1 & \mu^1_0 \mu^1_1 A_2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & A_2 \mu^0_0 A_2 & A_2 \mu^0_0 \mu^2_2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \mu^2_0 \mu^2_0 A_2 & \mu^2_0 \mu^2_0 \mu^2_2 & \mu^2_0 \mu^2_2 A_3 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \mu^2_0 \mu^2_2 A_7 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \mu^2_0 \mu^2_0 A_2 & 0 & A_3 \mu^0_0 A_3 & A_3 \mu^0_0 \mu^3_3 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \mu^3_0 \mu^3_0 A_3 & \mu^3_0 \mu^3_0 \mu^3_3 & \mu^3_0 \mu^3_3 A_4 & 0 & 0 & 0 & 0 & \mu^3_0 \mu^3_3 A_6 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

- машиностроение». Вып. 9: межвуз. сб. науч. ст. / ВолгГТУ. - Волгоград, 2013. - № 7 (110). - С. 105-108.
8. *Поляков В.С., Поляков С. В.* Запись алгоритма матрицей инцидентора // Инновации на основе информационных и коммуникационных технологий. Инфо 2014: матер. XI междунар.научн.-практ. Конф. (г. Сочи, 1–10 окт. 2014) /Национальный исследовательский ун-т «Высшая школа экономики» [и др.]. – М., 2014. – с. 149-152.
 9. *Поляков В.С., Поляков С.В.* Использование нагруженных матриц инцидентора (операторов) для моделирования сложных систем // Контроль. Диагностика. - 2013. - № 3. - С. 57-62.