

**ЛОГІКО-КОГНІТИВНА МОДЕЛЬ ІНФОРМАЦІЙНОЇ
ІДЕНТИФІКАЦІЇ ПРИЧИНО-НАСЛІДКОВИХ ЗВ'ЯЗКІВ ПРИ ДІЇ
АКТИВНИХ ФАКТОРІВ РИЗИКУ НА СИСТЕМУ**
Частина 2

Анотація. Проведено аналіз процесу формування причино – наслідкових зв'язків через які діють активні фактори впливу на стан техногенної системи.

Ключові слова. Стан, система, об'єкт, фактор, причина, наслідок, інформація, управління.

Abstract. The analysis of the process of formation of cause-effect relationships that are active factors of influence on technological systems.

Keywords. The State, system, object, factor, reason, information management.

Проблема аналізу динамічних ситуацій при дії активних факторів впливу на об'єкти і систему управління з оперативною структурою.

Старіння обладнання та активні загрози впливу на енергетичні, транспортні, нафто – газові і хімічні технологічні структури з ієрархією управління (стратегічне, оперативне, автоматичне) приводить до такої ситуації граничних навантажень, що персонал не здатний адекватно реагувати та виявляти фактори впливу на агрегати і об'єкти, виявити причини і приймати рішення.

П6. Методи класифікації факторів впливу.

В роботах Заде [1972] розвивається концепція розмитих множин для формалізації об'єктів в умовах невизначеності при оцінці множин їх станів. На основі використання функції належності:

$$[\forall x \in X \subset A] \rightarrow [\mu(x \in A) \equiv \mu_A(x)], \mu_A \in [0,1],$$

яка є мірою степені впевненості при віднесенні x до A , будеться бінарна причинно-наслідкова схема зв'язку факторів з множинами станів.

Нехай маємо визначення просторів станів: $x_i \rightarrow x_j$, де

$$x_i \Rightarrow [\{x_{ki}\}, p(x_{ki})], x_j \Rightarrow [\{x_{rj}\}, p(x_{rj})], (x_i \rightarrow x_j) \Rightarrow [p(x_{ki}, x_{rj})].$$

Якщо ідентифікація станів x_{ki} і x_{rj} може бути достовірно проведена, то множини $\{x_{ki}\}_{k=1}^m$ і $\{x_{rj}\}_{r=1}^n$ будуть розмитими і для дискримінації станів необхідно ввести функції належності $(\mu(x_{ki}), \mu(x_{rj}))$ зі значеннями на інтервалі $[0,1]$ та функціонал структурної ентропії Шенона [6]:

$$\begin{bmatrix} p(x_{ki}) & p(x_{rj}) \\ X_i & \xrightarrow{\mu(x_{rj}|x_{ki})} X_j \\ \mu(x_{ki}) & \mu(x_{rj}) \end{bmatrix}$$

Як характеристика невизначеності ситуації при оцінці станів x_{ki}, x_{rj} пов'язаних розмитістю множин введено функція структурної ентропії на основі функції Шенона:

$$h_i = \sum_{k=1}^m S[\mu(x_{ki})], \quad h_r = \sum_{r=1}^n S[\mu(x_{rj})], \quad h_{i|j} = \sum_{r=1}^n S[\mu(x_{rj}|x_{ki})],$$

де маємо функцію Зенона $S[x] = -x \ln x - (1-x) \ln(1-x)$.

Сумісну реалізацію (x_i, x_j) змінних $(x_i \rightarrow x_j)$ між якими встановлено причинно-наслідкові відношення, можна розглядати як складний стан x_{ij} комплексного фактора $x_{ij} = x_i \cup x_j$ на основі структурної операції, яка породжує перетворення G_{ij} початкового графу G .

Графова причинно-діагностична структура для оцінки сили фактора впливу.

Розглянемо причинну структуру представлена 4-ох вершинним графом, який допускає перетворення діаграм впливу факторів.

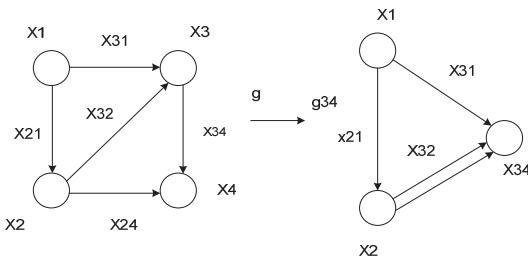
Тоді функціонал інформації про перетворення G_{ki} можна представити у вигляді адитивної моделі з коефіцієнтами масштабу причинного впливу:

$$I(x_{34}, x_1, x_2) = \gamma_{31}H(x_1) + \gamma_{32}H(x_2) + \gamma_{42}H(x_2),$$

або в більш загальній формі $(x_j \rightarrow x_{j+1} \rightarrow \dots \rightarrow x_{j+l} \rightarrow x_i)$

$$I_{ij} = H_j \sum_{l=1}^{n-1} \gamma_{i,j,s}^\ell, \quad 0 \leq \sum_{l=1}^{n-1} \gamma_{i,j,s}^\ell \leq 1, \quad \Gamma_{ij} = I_{ij}/H_j = \sum_{l=1}^{n-1} \gamma_{i,j,s}^\ell,$$

де $\gamma_{i,j}^\ell = \prod_{k=1, v=j}^{k=\ell, \gamma-j+\ell-i} \gamma_{v+k, v}$ – коефіцієнти причинного впливу для ℓ – ланцюга $(x_j \rightarrow \dots \rightarrow x_i)$.



Граф структурного перетворення в процесах ідентифікації причин.

Аналіз системних аспектів причинних зв'язків.

Розглянемо системні аспекти причинних зв'язків в ланцюгах з прив'язкою до моментів часу. Модель системи представимо у вигляді агрегатної структури з об'єктом A_i , $S = (S_i)_{i=1}^m = S_i \left\{ A_i \left(a_{ij} \mid_{j=1}^n \right) \right\}_{i=1}^m$, та набором типових дій a_{ij} в під структурі елементарного агрегату S_i [6]. Набір дій є цілеорієнтованим в ланцюгу зміни ситуацій в системі S .

Для комплексу агрегованих систем (S_1, S_2, \dots, S_n) , S_i залежить від S_j , $(i, j) \in [1, n]$, якщо є спільні фактори і причини генерації дій системою S_i .

Система S_i домінує над S_j якщо виконується умова $S_i \rightarrow S_j$.

Нормована міра залежності систем визначається на основі моделі взаємодії:

$$D_n(S_2 \rightarrow S_1) = \frac{D(S_2 \rightarrow S_1)}{E(S_2)}, \quad D_n \in [0, 1],$$

де $D(S_2 \rightarrow S_1) = E(S_2) - E(S_2 | S_1)$ – ймовірнісні міри настання події S_1, S_2 .

Основні властивості нормованої міри, як онови побудови факторного класифікатора стану системи на підставі оцінки динамічної ситуації в системі.:

1. $\{(S_2 - S_1) - \text{незалежні}\} \Rightarrow (D_n = 0);$
2. $\{(S_2 \Rightarrow S_1) - \text{залежна}\} \Rightarrow (D_n = 1, a_1)(a_2, t), p(a_{1k}) = p(a_{1k} | a_{2n});$
3. $D_n(S_2 \rightarrow S_1) \in [0, 1].$

Основні властивості відношення залежності між системами, як методична основа виявлення розбіжності траекторій стану в цільовому просторі системи, згідно, еталонної моделі поведінки, при дії активних факторів

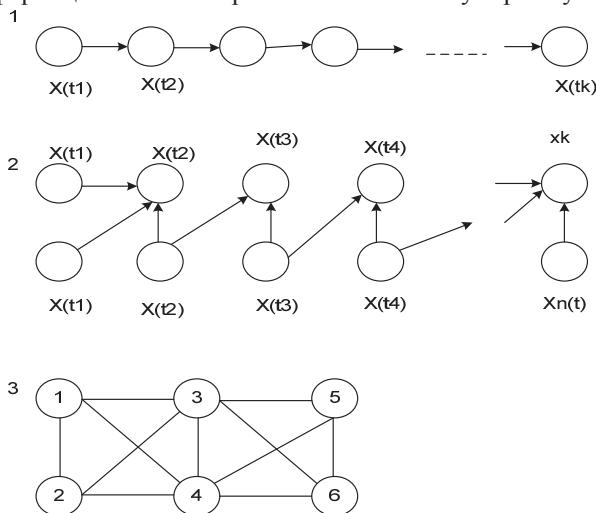
1. $(D(S_2 \rightarrow S_1) = 0) \Leftrightarrow (S_2 \neq S_1);$
2. $(D(S_2 \rightarrow S_1) = 1) \Leftrightarrow (S_2 = S_1);$
3. $D(S_2 \rightarrow S_1) = D(S_2 \rightarrow S_1) \Leftrightarrow (S_1 \Leftrightarrow S_2);$
4. $D(S_1 \rightarrow S_3) \leq D(S_1 \rightarrow S_2) + D(S_2 \rightarrow S_3).$

Якщо ввести метрику залежності між системами $S_1, S_2 - \rho(S_1, S_2)$, то вона буде мати такі властивості, які характеризують функціональну подібність систем:

$$\begin{aligned} \rho(S_1, S_2) &= 0 \Leftrightarrow (S_1 = S_2), \\ \rho(S_1, S_2) &= \rho(S_2, S_2), \\ \rho(S_1, S_2) + \rho(S_2, S_3) &\geq \rho(S_1, S_3). \end{aligned}$$

Дальшою модифікацією моделей причинних зв'язків є шляхові моделі

причинності і прогнозу Г. Вальда [6, с. 241], який виділив три базові структури інформаційного спостереження зміни стану агрегату.



Функціонально-причинні зв'язки будуються на основі *OLS* – регресії [6]

для L, L^* моделей: $y = b_0 + \sum_{i=1}^n b_i z_i + \varepsilon$ – визначає структуру;

$$y_i = \alpha_i + \sum_{j=1}^n \beta_{ij} y_j + \sum_{k=1}^q \gamma_{ik} z_k + \delta_i, \quad \beta_{ij} = 0 \text{ – визначають } i\text{-ту залежність в } L.$$

Відповідно до них будуються ПЕРТ – діаграми розвитку подій за рахунок дії факторів техногенного та інформаційного впливу.

В термінах спостережуваних змінних маємо структурне рівняння у вигляді: $y_{it} = \alpha_i + \sum_{j=1}^p \beta_{ij} y_{jt} + \sum_{k=1}^q \gamma_{ik} z_{kt} + \delta_{it}$ або у векторній формі:

$$\mathbf{y}_t = \boldsymbol{\alpha} + \mathbf{B}\mathbf{y}_t + \tilde{\mathbf{A}}\mathbf{z}_t + \boldsymbol{\delta}_t.$$

Причинні ланки в моделях L можуть бути представлені через структурні залежності у вигляді предикатів (прогноз):

$$E(\mathbf{y}|\mathbf{y}, \mathbf{z}) = \mathbf{B}\mathbf{y} + \tilde{\mathbf{A}}\mathbf{z}.$$

Моделі типу L^* представимо [6] через ID-системи модифіковані в REID-системи у вигляді структурних векторних рівнянь, які пов'язують прогнозні параметри стану:

$$\mathbf{y}^* = \mathbf{B}\mathbf{y}^* + \tilde{\mathbf{A}}\mathbf{z}$$

$$\mathbf{y}^* = [\mathbf{I} - \mathbf{B}]^{-1} \tilde{\mathbf{A}}\mathbf{z} = \boldsymbol{\Omega}\mathbf{z}$$

$$E(\mathbf{y}|\mathbf{y}^*, \mathbf{z}) = \mathbf{B}\mathbf{y}^* + \tilde{\mathbf{A}}\mathbf{z}$$

тобто y^* – дозволяє інтерпретувати любу ендогенну змінну y_i в термінах спостережуваної величини z_k і очікуваних значень y_j^* – ендогенної змінної.

Для L^{**} моделей Хаузера [6] одержимо рівняння зв'язків змінних:

$$\forall(x_1 \dots x_p), \exists(y_1 \dots y_n) \neq 0, \quad \omega = \gamma_0 \left(\sum_{i=1}^p \alpha_i x_i + \sum_{k=1}^q \beta_k y_k \right),$$

$$\xi = \gamma_1 \sum_{i=1}^p \alpha_i x_i, \quad \eta = \gamma_2 \sum_{k=1}^q \beta_k y_k, \quad E(\omega | x_1 \dots x_n) = \sum_{i=1}^n \alpha_i x_i.$$

Відповідно для кожного типу об'єкту маємо:

1. Модель L – всі змінні явно спостерігаються.
2. Модель L^* – наявне непряме спостереження змінних (латентні змінні);
3. Модель L^{**} – кожна латентна змінна описується декількома явними змінними, які називаються індикаторами.

Відповідно до вибраної концепції будується комплексна шляхова модель факторів впливу на агрегат на який відображені, як спостережувані так і не спостережувані стани та ситуації (рис.5).

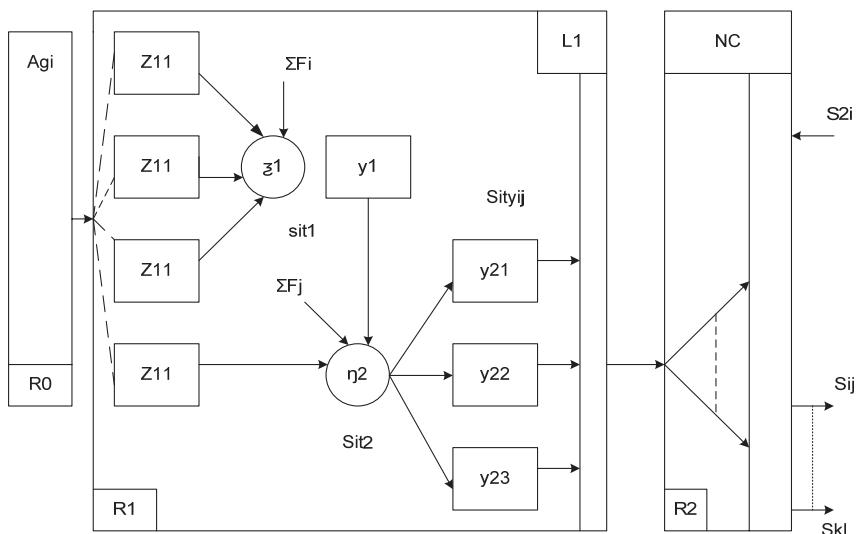


Рис. 5 Комплексно - шляхова модель причинних зв'язків типу L^{**} з спостережуваними станами

Для багатофакторних моделей (рис.6) причинних зв'язків Хаузера будуємо модель взаємодії факторів з структурою агрегату:

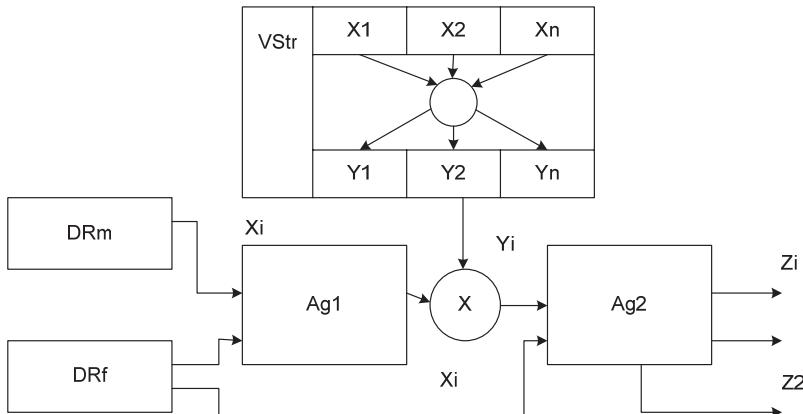


Рис. 6. Модель взаємодії факторів активного впливу на агрегати системи

Позначення: DRm - джерела матеріальних ресурсів, DRf - джерела функціональних ресурсів, Ag_i - агрегати об'єкта управління, $Vstr$ - структура взаємодії факторів впливу.

Генерація конфліктів в ієрархічній системі на основі проведеного аналізу дії активних причинно – наслідкових факторів і їх впливу на різні рівні ієрархії (ресурсні, інформаційні, управлінські).

Побудуємо структурну схему рис.7 агрегованої ієрархичної системи, визначимо на ній координати дії активних факторів з породжуючими діаграмами Ісакаві. На підставі оцінки функціонування ПС – системи визначимо зони конфлікту при дії факторів впливу: [9-15]

F_S - системні фактори верхнього рівня (ПС);

F_{C1} - когнітивні фактори рівня (ICA);

F_{C2} - когнітивні фактори рівня (COY);

F_n - психологічні фактори рівня (ICA і COY);

F_u - фактори впливу на систему управління (ACU);

F_{dk} - фактори впливу на потоки даних в (IBC, СУС);

$\{F_{gk}\}$ - технологічні фактори впливу на агрегати системи управління.

Відповідно виділимо кластери конфліктів при негативних збігах факторів впливу:

- Klast (Ku) – кластер управління ACU;
- Klast (Kt) – кластер технологічних збоїв режиму;
- Кластери конфліктної гри $\left\{ \bigotimes_{i=1}^m Ig_i \right\}$ - (Clast1, Clast2, Clast3), які формують негативні впливи на системи управління ($IC \otimes ICA \otimes COY$)

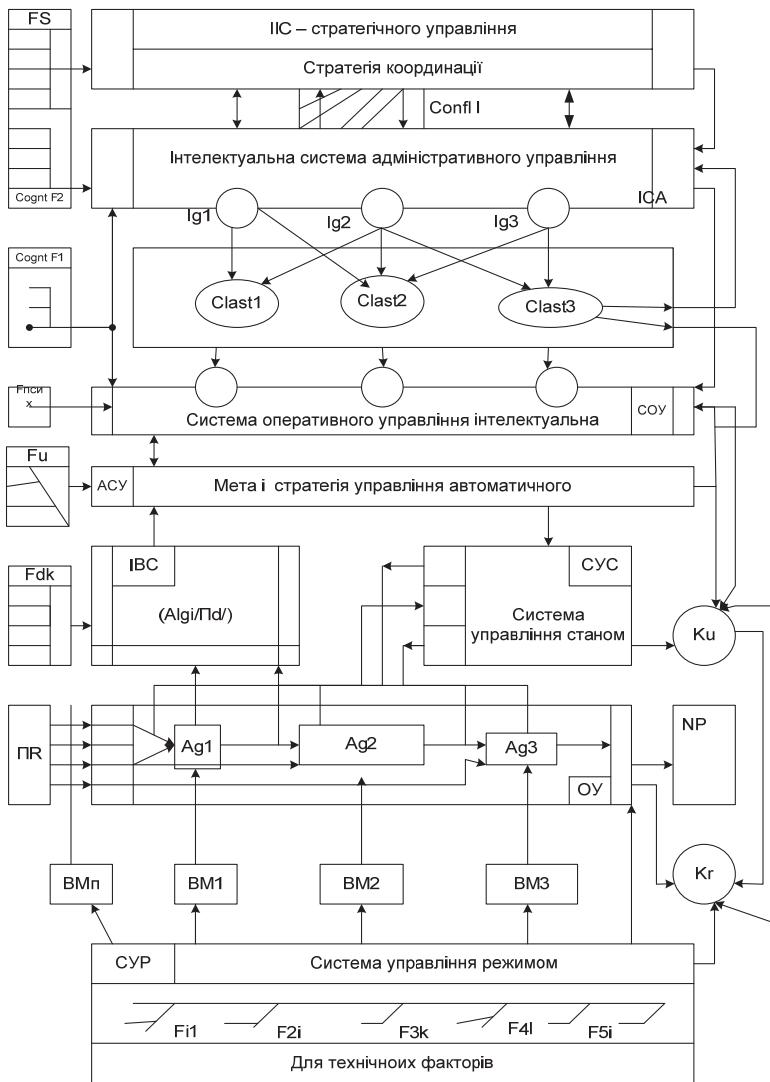


Рис. 7 Генерація конфліктної ситуації в ієрархічній системі

Відповідно до оформленої концепції аналізу логічно і ймовірнісної структури причинно – наслідкових зв’язків в часі одержимо

$$\left\{ A : \begin{array}{c|c|c} \text{активний фактор} & \text{дія} & \text{агрегат} \\ \text{причина} & d_i & Ag \\ \end{array} \Rightarrow \begin{array}{c|c} \text{зміна стану} & t_1 \rightarrow t_2 \\ 0 & \rightarrow sit_1 \end{array} \right\}$$

Будуться шляхові діаграми та графіки можливої поведінки системи при заданих стратегія досягнення мети функціонування агрегатів технологічної системи.

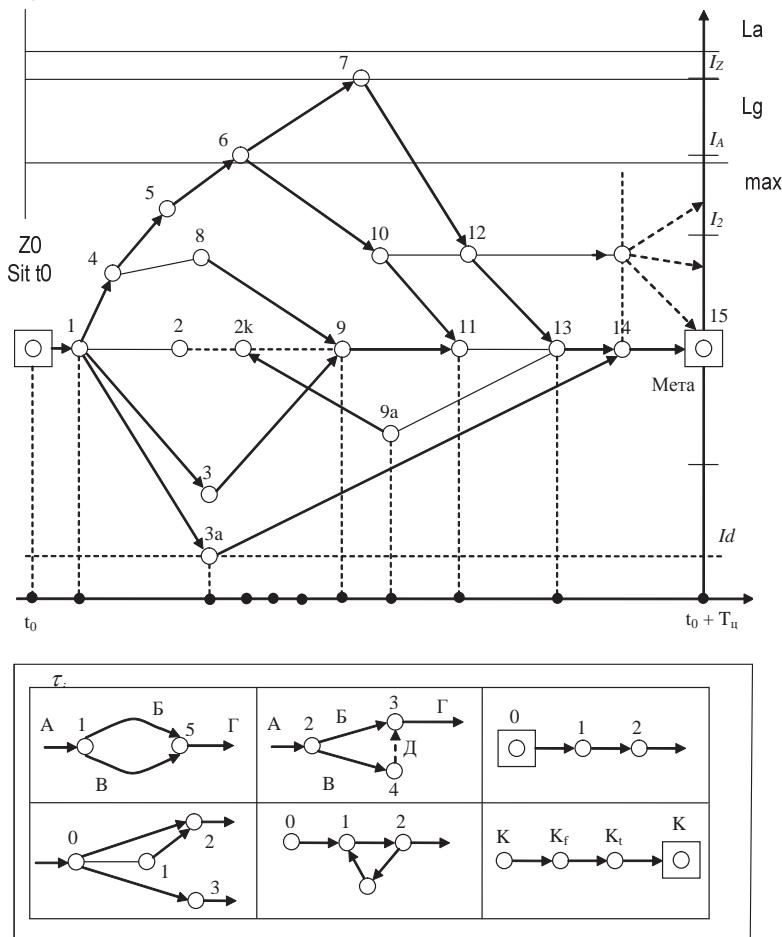


Рис. 8. Трафік можливі поведінки системи

Позначення: $(Z_0 Sitt_0)$ - початковий стан системи, $\{x(t_1), x(t_2), x(t_3)\}$ - трафік виходу на режим максимального навантаження, $F: \{x(t_0) \rightarrow x(t_7)\}$ - перехід в граничний режим, $Fu: \{x(t_1) \rightarrow x(t_3)\}$ - скід навантаження, $Fu: \{x(t_8) \rightarrow x(t_9)\}$ - керована зміна режиму, $\{x(t_9), x(t_{11}), x(t_{13}), x(t_{14})\}$ - трафік стабільного режиму, $F_A: \{x(t_7) \rightarrow L_A\}$ - перехід в аварійний режим під

час дії F_A .

На підставі рівняння зв'язків Хаузера та структурних схем агрегатів на підставі компонентного складу будується діаграми Ісакави як в момент термінального часу так і графіку в реальному часі, що є підставою побудови системи відображення динамічної ситуації в системі на підставі обробки спостережуваних даних в різних компонентах агрегату складного технологічного об'єкта.

Новизна. На підставі концепції ідентифікації причинно – наслідкових зв'язків методу Ісакави та логіко – ймовірнісних моделей можна розробити способи синтезу інформаційного забезпечення АСУ.

Результат. На підставі методу Ісакави і шляхових та причинних діаграм розроблено метод побудови ситуаційних діаграм представлення динаміки агрегованих об'єктів в умовах дії активних факторів.

Висновок. Розглянуті моделі причинного аналізу є актуальним інструментом дослідження поведінки людино-машинних структур в САУ-ТП, особливо адекватності поведінки людини-оператора в складних ситуаціях, який в короткий час повинен збудувати ланцюг причин і факторів збурень системи та своєчасно реалізувати стратегію цілеспрямованої протидії.

1. Зайцев В. С. Системный анализ операторской деятельности / В. С. Зайцев – М.: Сов. Радио, 1990. – 120 с.
2. Кабикин В. Е. Диагностика оперативного мышления / В. Е. Кабикин – К.: Наук. дум., 1977. – 110 с.
3. Кафаров В. В. Анализ и синтез / В. В. Кафаров, В. П. Мешалкин – Химко – технологических систем – М.: Химия, 1991. – 432 с.
4. Келебел Д. Модели экспериментов в социальной психологии и прикладных исследованиях / Д. Келебел – М.: Прогресс, 1980. – 389 с.
5. Клебельсберг Д. Транспортная психология / Д. Клебельсберг – М.: Транспорт, 1989. – 367 с.
6. Математика в социологии. Моделирование и обработка информации. – М.: Мир, 1977. – 543 с.
7. Основы инженерной психологии / ред. Ломов Б. Ф. – М.: Высш. шк., 1977. – 335 с.
8. Первозванский А. А. Математические методы в управлении производством / А. А. Первозванский – М.: Наука, 1972. – 616 с.
9. Психология экстремальных ситуаций / Хрестоматия ред. Тарас А. – М.: Харвест, 2002. – 480 с.
10. Сікора Л. С. Когнітивні моделі та логіка оперативного управління в ієрархічних інтегрованих системах в умовах ризику / Л. С. Сікора. – Львів: ЦСД «ЕБТЕС», 2009. – 432 с.: схеми, табл.
11. Ткачук Р. Л. Логіко-когнітивні моделі формування управлінських рішень інтегрованими системами в екстремальних умовах: [посібник] / Р. Л. Ткачук, Л. С. Сікора. – Львів: Ліга-Прес, 2010. – 404 с.: схеми, табл., іл.
12. Сікора Л.С., Лиса Н.К., Міюшкович Ю.Г. Когнітивна психологія інтелекту

- операторів телекомуникаційних і технологічних систем та синтез тестів для їх відбору / Л.С. Сікора, Н.К. Лиса, Ю.Г. Міюшкович // Моделювання та інформаційні технології. - К. ПІМЕ. 2009. – Вип. 54. – С.190-195.
13. Сікора Л.С., Лиса Н.К., Якимчук Б.Л. Моделі оперативних експертних висновків при неповних даних про стан інтегрованих систем для формування образів ситуацій та управлюючих рішень // Л.С. Сікора, Н.К. Лиса, Б.Л. Якимчук // ЗНП, Інститут проблем моделювання в енергетиці. - К. ПІМЕ. 2013. – Вип. 70. – С.177-192.
14. Сікора Л.С. Формування причинно – наслідкових зв’язків при оцінці динамічних термінальних ситуацій в потенційно – небезпечних об’єктах. / Л.С. Сікора, Б.Л. Якимчук, Т.Є. Рак // ЗНП, Інститут проблем моделювання в енергетиці. К.ПІМЕ ім.. Пухова – 2012. – Вип. 65. – С.107-125
15. Сікора Л.С. Термінальні та ситуаційні проблемні задачі інформаційного забезпечення опрацювання даних оператором від інформаційно – вимірювальних систем для АСУ-ТП складними об’єктами. / Л.С. Сікора, Н.К. Лиса, Б.Л. Якимчук, Р.С. Марчишин, Ю.Г. Міюшкович // Вісник НУ „ЛП“, „Інформаційні системи і мережі., №783 – Львів. Вид. Львівської політехніки. 2014.- С.204-2016.

Поступила 26.09.2016р.

УДК 004.932.2:616-006.6

С.О. Вербовий, м. Тернопіль

МЕТОДИ ІНТЕЛЕКТУАЛЬНОГО АНАЛІЗУ ДАНИХ ДЛЯ ПОШУКУ ЗАКОНОМІРНОСТЕЙ В БАЗАХ ДАНИХ БІОМЕДИЧНИХ ЗОБРАЖЕНЬ

Abstract. The paper presents the use of data mining to find patterns in a data base cytological and histological images. This will help make a classification features microscopic cytological and histological images and build association rules for the diagnosis of precancerous and cancerous conditions of the breast.

Актуальність

За даними канцер реєстру [1] смертність жінок від раку молочної залози посідає перше місце. Тому проблема діагностування злоякісних новоутворень на ранніх стадіях є актуальною.

Рання діагностика потребує точної і надійної методики постановки діагнозу. Діагностування базується на аналізі мікроскопічних зображень окремих клітин (цитологічні зображення) та тканин (гістологічні зображення).

На сьогодні широкого розповсюдження набули методи інтелектуального аналізу даних (ІАД), які застосовуються в різних областях [2].

Технології ІАД дають можливість виявляти шаблони правил. Правила в нашому випадку - це поєднання кількісних та якісних ознак мікрооб’єктів з