

ო. გაბედავა, თ. შეროზია, გ. ნარეშელაშვილი, ქ. მაკაროვი

ანოდირებული ფირფიტების ფარმობისათვის მანიპულატორების მართვის მოდელი

რეზიუმე: ნაშრომში მოცემულია ანოდირებული ფირფიტების წარმოების მანიპულატორების მართვის მოდელის აგების და გადაწყვეტილების მიზანმიმართული ძებნა სხვადსხვა ხარისხის განზოგადოების იერარქიული სისტემების აგებით დამუშავებულია მართვის მოდელის ფუნქციონალური სტრუქტურა, რომლის საშუალებითაც ხდება მრავალდონიანი ამორჩევის რეალიზება და მართვის სტრატეგიის ფორმირება. განხილულია საპრობლემო გარემოს ცოდნის წარმოდგენისათვის სემანტიკური ქსელი. აგებულია მართვის მოდელის მართვის სტრატეგია მიღებულია საპრობლემო გარემოს საწყისი მიმდინარე სიტუაციისა და მეტა დონეზე განზოგადოებული წესების შედარების შედეგად მიღებული აზრობრივი შესაბამისობის ალგორითმი. განხილულია უჯრედის ცნება, როგორც ქსელის ერთეული.

საკვანძო სიტყვები: ავარიული სიტუაცია, სემანტიკური ქსელი, უჯრედი.

1. შესავალი:

ანოდირებული ფირფიტების წარმოებისათვის მანიპულატორების მართვის მოდელის აგება და გადაწყვეტილების მიზანმიმართული ძებნა სხვადსხვა ხარისხის განზოგადოების იერარქიული სისტემის აგებით. მართვა განკუთვნილია ისეთი სიტუაციებისათვის, რომლებიც წარმოადგენს ავარიულს, რომლის დროსაც მანიპულატორის შემადგენელი ნაწილები ასრულებენ არაგეგმიურ გადაგილებებს.

2. ძირითადი ნაწილი:

დამუშავებულია მართვის მოდელის ფუნქციონალური სტრუქტურა, რომლის საშუალებით ხდება მრავალდონიანი ამორჩევის რეალიზება და მართვის სტრატეგიის ფორმირება.

საპრობლემო გარემოს შესახებ ცოდნის წარმოდგენისათვის გამოიქნება სემანტიკური ქსელი. გადაწყვეტილების მიღების შექანიზმის მოდელირების საფუძველს წარმოადგენს პროცედურები, რომლებიც რეალიზებულია სემანტიკური ქსელის უჯრედებზე სპეციალური ოპერაციების და უჯრედებს შორის მსგავსებათა გამოყენებით.

როგორც ავლინიშეთ, მართვის მოდელი ფუნქციონირებას იწყებს ავარიული სიტუაციების შემთხვევებში, რომელიც აღიძვრება დიაგნოსტიკის ბლოკში და რაც გულისხმობს მანიპულატორის მობრუნების ან “ხელის” გადაადგილების შემთხვევაში არაგეგმიურ განხერებას ან წინასწარ გაუთვალისწინებული მდგომარეობის შეცვლას. ასეთ შემთხვევაში ინფორმაცია მდგომარეობის შესახებ შემოდის ან უშვალოდ დიაგნოსტიკური სისტემიდან ან დისპექტრის მეშვეობით რის შედეგად მოქმედებას იწყებს მართვის მოდელი, რომლის ძირით დი დანიშნულება მოცემულ ავარიულ სიტუაციაში მდგომარეობიდან გამოსვლა ავტომატურად ყოველივე ზემოთ აღწერილი შეიძლება განხორციელდეს იმ შემთხვევაში, თუ მართვის მოდელი სწორად იქნება აგებული მოცემული საპრობლემო გარემოსათვის.

მართვის მოდელის იერარქიული საფეხურის მეტა დონეზე ხდება განზოგადოებული კლასების ფორმირება, რომელთა რაოდენობა განაპირობებს იმ შედარებათა რიცხვის შემცირებას, რომელიც საჭიროა საპრობლემო გარემოში აღმრული სიტუაციის შესაბამისი განზოგადოებული კლასის ამოსარჩევად. აქედან გამომდინარე მართვის მოდელის მართვის სტრატეგიის აგება ხორციელდება მოდელების საშუალებით.

შემოვიტანოთ შემდეგი აღნიშვნები:

Ψ⁰, Ψ¹ – აღნიშვნას შესაბამის მეტა და მაკრო დონეებზე გადაწყვეტილების მიღების განზოგადოებულ წესებს და გადაწყვეტილებებს.

ზოგადად Ψ შიძლება ასე წარმოვიდგინოთ:

$$\Psi = \{\mathbf{K}^0, \mathbf{X}^{*0}, \mathbf{G}^0\}$$

K⁰ – ტოლფასოვნების კლასი, X^{*0} – აზრობრივი შესაბამისობა სამეცნიერო ც⁰ – შესაბამისი გადაწყვეტილება.

მართვის მოდელის ყოველი დონე მოცემულია გადაწყვეტილების მიღების წესების სიმრავლეებით.

$$\Psi^0 = \{\Psi^0_i\}, \quad \text{სადაც } I \div K$$

K – განზოგადოებული კლასების რაოდენობაა მეტა დონეზე,
თავის მხრივ Ψ⁰ – წარმოადგენს ასახვას მაკრო დონეზე

$$\Psi^0_i \rightarrow \Psi^1_i, \quad \Psi^1_i \rightarrow \{\Psi^1_{im}\},$$

ni – არის მაკრო დონეზე გადაწყვეტილების მიღების ჯგუფების რაოდენობა.

მართვის მოდელის მეტა და მაკრო დონეებზე გადაწყვეტილების მიღების განზოგადოებული წესებისა და გადაწყვეტილებებს შორის კავშირი ჩაიწერება შემდეგი სახით:

$$\Psi_1^0 = \{\Psi_{11}^1, \Psi_{12}^1, \dots, \Psi_{1n}^1\}$$

$$\Psi_2^0 = \{\Psi_{21}^1, \Psi_{22}^1, \dots, \Psi_{2n}^1\}$$

$$\dots$$

$$\Psi_K^0 = \{\Psi_{K1}^1, \Psi_{K2}^1, \dots, \Psi_{Kn}^1\}$$

სადაც $\Psi_{K1}^1, \Psi_{K2}^1, \dots, \Psi_{Kn}^1$ – არის მაკრო დონეზე შეაბამის ჯგუფში მისაღები გადაწყვეტილებანი.

საპრობლემო გარემოსათვის საწყისი მიმდინარე სიტუაცია ავდნიშნოთ ესაწყ წარმოვიდგინოთ გხევ როგორც ესაწყ = (K^1, X^{*1}) .

ხოლო საბოლო სიტუაცია ესაბ.

ამის შემდეგ ხდება ესაწყ და $\{\Psi_i^0\}$ – სიტუაციების აზრობრივი შედარება, რომლის შედეგად მიღება მსგავსებანი : $a_1^0, a_2^0, \dots, a_j^0, \dots, a_k^0$.

სადაც $a_1^0, \dots, a_j^0, \dots, a_k^0$ – საპრობლემო გარემოს საწყისი მიმდინარე სიტუაციის შედარების შედეგი X^{*0}_i , – საპრობლემო გარემოს საწყისი მიმდინარე სიტუაციისა და მეტა დონეზე გადაწყვეტილების მიღების განზოგადოებული წესების კლასთან. მიღებული a_1^0 – გვაძლევს მიმდევრობას, რომელიც ავდნიშნეთ L – ით.

$$L = a_1^0, a_2^0, \dots, a_i^0, \dots, a_k^0$$

მსგავსება $a_1^0, \dots, a_m^0, \dots, a_n^0 = (K^0_i, X^{*0}_i)$

სადაც K^0_i , – საპრობლემო გარემოს საწყისი მიმდინარე სიტუაციის ტოლფასოვნების კლასისა და მეტა დონეზე განზოგადოებული წესების ტოლფასოვნების კლასების აზრობრივი შედეგის X^{*0}_i , – საპრობლემო გარემოს საწყისი მიმდინარე სიტუაციისა და მეტა დონეზე განზოგადოებული წესების შედარების შედეგის მიღებული აზრობრივი შესაბამისობაა სამეულთან.

მსგავსება a_1^0, \dots, a_k^0 – ს შეიძლება შეესაბამებოდეს სამი სახის აზრობრივი მნიშვნელობა: ძლიერი მსგავსება – ადლ, საშუალო მსგავსება – ასაშ სუსტი მსგავსება ასუსტ, L სტრიქონის $a_1^0, a_2^0, \dots, a_k^0$ ელემენტები განსხვადებიან ერთმანეთისაგან მსგავსებათა სიძლიერით. საპრობლემო გარემოს საწყისი მიმდინარე სიტუაციის, გადაწყვეტილების მიღების განზოგადოებული წესების კლასთან მსგავსების დადგენისთვის ხდება L მიმდევრობაში იმ ელემენტის ამორჩევა, რომელი ძლიერად გამოხატავს მსგავსებას. ეს ელემენტი ამორჩევა შემდეგი ალგორითმის მიხედვით.

თუ L მიმდევრობაში გვექნება ძლიერი მსგავსება ამორჩევა პირველ რიგში ელემენტი a_1^0 , თუ L – მიმდევრობაში გვექნება საშუალო მსგავსება ასაშ მაშინ უნდა მოხდეს ამ ელემენტთა დამატებითი ანალიზი, მათ შორის მსგავსებათა სიძლიერის დადგენა და მისი ამორჩევითი სუსტი ასუსტ – მსგავსების შემთხვევაში ამორჩევას ახდენს ადამიანი დისპეჩერი, კომპიუტერის ეკრანზე მიღებული შეტყობინების შესაბამისად.

მართვის მოდლში ცოდნის წარმოდგენისათვის გამოიყენოთ სემანტიკური ქსელი. სემანტიკურ ქსელში პოლობები ასახვას რეალური ფაქტები, რომლებიც ასახიათებენ ობიექტს და ის წესები, რომლებითაც განისაზღვრება ობიექტის ფუნქციონირების კანონები. სემანტიკური ქსელის აგებისას გამოიყენოთ უჯრედის ცნება უჯრედის ქვეშ ვიგულისხმოთ ქსელის ერთეული, რომელიც ასახავს ობიექტის გარკვეულ ნაწილს, ავდნიშნოთ Φ_I უჯრედი და წარმოვადგინოთ ის ხუთეულის სახით:

$$\Phi_I = (\Pi_i, K_i, X_i^*, Y_i^1, Y_i^2)$$

სადაც – Π_i სამეულების სიმრავლეა X_i^* – აზრობრივი შესაბამისობა სამეულთან, K_i – ტოლფასოვნებითა დასხი, Y_i^1 არის ასახვა Π_i -ს X_i^* -ზე $Y_i^1 = \Pi_i \rightarrow X_i^*$ Y_i^2 არის თანადობას K_i -ს Y_i^1 – თან Y_i^2 : $K_i \rightarrow X_i^8$.

Φ_I – უჯრედების ერთობლიობა გვაძლევს S სემანტიკურ ქსელს ანუ $S = \{\Phi_I\}$ $I=1 \dots n$, სადაც n – არის უჯრედების რაოდენობა თავის მხრივ $\Pi_i = \{P_j\}, j=1 \dots m$ სადაც m – არის სამეულების რაოდენობა.

ამავე დროს $P_j = (X_j Z_j X_k), X_j X_k \in X$, სადაც X – არის სამეულების ობიექტთა სიმრავლე, ხოლო $r_j \in R_j$ სადაც R_j – არის დამოკიდებულებათა სიმრავლე.

აზრობრივი შესაბამისობა სამეულთან X_i^* გამოიყენება უჯრედში სამეულების შედარებათა რაოდენობის შესამცირებლად და შესაბამისად ქროცესის დასაჩქარებლად.

ტოლფასოვნებითაც კლასი K_i – წარმოადგენს სიმრავლეს $K_i = \{K_e\}$ ე – ტოლფასოვნებითაც კლასების რაოდენობა K_1, K_2, \dots, K_e – მნიშვნელობები განისაზღვრება შემდეგნაირად:

$$K_i = (K_{i1}^1, K_{i2}^2, \dots, K_{im}^l, K_{in}^l)$$

$$K^2 = (K_{i1}^2, K_{i2}^2, \dots, K_{im}^2, K_{in}^2)$$

$$K^e = K_{i1}^e, K_{i2}^e, \dots, K_{im}^e, K_{in}^e$$

თანადობის ტოლფასოვნებითაც კლასისა აზრობრივ შესაბამისობასთან წარმოადგენს y^2 რომელიც თავის მხრივ განისაზღვრება სამეულით:

$$y^2 = (X^a, K_i, \Psi), \quad X^a \in X^*, \quad K_i \in K, \quad \Psi \text{ – } \text{არის } \text{თანადობა.}$$

უჯრედის წარმოდგენის ასეთი მიღებით განმარტება განაპირობებს იმ აზრობრივმა დატვირთვებმა, რომლებიც კლინდება ობიექტების ურთიერთ მიმართვების შემთხვევაში, რადგანაც

სწორად ასეთი მიმართებების დროს ხდება ობიექტების თვისებების გამოვლენა მათი განსაზღვრის მიზნით.

3. დასკვნა: მართვის მოდელის ფუნქციონირების პროცესში ყოველ სტადიაზე აღგზნებული იქნება ერთი ან რამოდენიმე უჯრედი, რომელიც ედარება განზოგადოებული დონის წესებს, სემანტიკური ქსელის უჯრედების სახით აგება განპირობებულია შედარებათა რაოდენობის შემცირების მიზნით. შედარებისას აზრობრივი თანხველის შემთხვევაში ხდება გადასვლა სხვა დონის წესებზე, რომელთა საშუალებით სწარმოებს სისტემაზე კონკრეტული მმართველი ზემოქმედება.

4. ლიტერატურა:

1. ო. გ. გაბედავა – სადისეურტაციო ნაშრომი “ანოდირებული ფირფიტების წარმოებისათვის მანიპულატორების მართვის ავტომატიზებული სისტემა“

**О. Габедава, Т. Шерозия, Г. Нарешелашвили, Ш. Макаров
МОДЕЛЬ УПРАВЛЕНИЕ МАНИПУЛЯТОРАМИ ДЛЯ ПРОИЗВОДСТВА
АНОДИРОВАННЫХ ПЛАСТИН.**

Резюме

В работе приводятся принципы построения модели управления для производства анодированных пластин и целенаправленный поиск решения с помощью иерархической системы различной степени обобщенности. Разработана функциональная структура модели управления, с помощью которой осуществляется реализация многоуровневого выбора и формирование стратегии управления. Рассмотрим семантические сеть для представления знаний о проблемной среде. Построим стратегию управления модели управления. Получим алгоритм смыслового сравнения исходной ситуации проблемной среды с обобщенными правилами принятия решений метауровня. Рассмотрена понятие клетки, как единицы сети.

O. Gabedava, T. Sherozia, G. Nareshelashvili, S. Makarov

MANIPULATOR MODEL CONTROL FOR ANODIC PLATES PRODUCTION.

Summary

In this work is given construction of manipulator model control for anodic plates production and search of purposeful decisions by means of construction of different quantity generalization of hierarchic systems. Here is processed the structure of functional model control, by means of which occurs the realization of multistage choice and forming control strategy. Here is considered semantic net for knowledge presentation of problem environment. Here is constructed control strategy of model control. Here is accepted the beginning of problem environment for current situation and intellectual generalized algorithm obtained by means of comparison of generalized rules on Meta level. Here is also considered notion of cell as net unit.