

## ВИЗНАЧЕННЯ ТА ФОРМАЛЬНИЙ ОПИС ВЗАЄМОЗВ'ЯЗКІВ МІЖ ЕЛЕМЕНТАМИ ТЕХНОЛОГІЧНИХ СТРУКТУР ГВС

**Вступ.** Сучасні темпи науково-технічного прогресу викликають суттєві зміни у сфері виробництва. Це пов'язано головним чином з постійним вдосконаленням та оновленням продукції, яка випускається, що у свою чергу, викликає необхідність постійної перебудови виробництва. У зв'язку з цим визначальне значення набуває використання гнучких виробничих систем (ГВС), які побудовані на базі окремих гнучких виробничих модулів (ГВМ) і являють собою якісно новий рівень технічного оснащення та організації виробництва [1].

Широке впровадження ГВС потребує вирішення ряду задач, які виникають при їх проектуванні. Однією з таких задач є вибір необхідної кількості ГВМ, закріплення за ними відповідних операцій та пошук раціональних компоновочних рішень. Суть цієї задачі полягає в тому, щоб виходячи з заданого опису операцій технологічних структур (ТС) окремих групових операцій та безпосередніх зв'язків між ними отримати інформацію про ТС ГВС у цілому та визначити основні її структурні компоненти [2].

**Аналіз попередніх досліджень.** Отримані в роботах [3,4] групові операції  $GrOP = \{GrOP_j\}, j = [1, J]$  та їх технологічні структури  $TS_{Gr} = \{TS_{Gr,i}\}, i = [1, I]$  можуть бути використані для вивчення питань, які пов'язані з закріпленням операцій за ГВМ. Математичний опис структурних співвідношень між операціями  $GrOP$  дає можливість побудувати формальні процедури та машинні алгоритми їх структурного аналізу, які дозволять чітко визначити різні структурні утворення та провести закріплення їх за ГВМ.

В залежності від глибини структурного дослідження групових операцій приймаються до уваги ті або інші групи факторів, які визначають відношення між операціями. Так, при первинному аналізі технологічної структури  $TS_{Gr_k}$  групової операції  $GrOP_k$  вже достатнім є встановлення самого факту наявності зв'язків між тими або іншими операціями [5]. Більш глибоке дослідження технологічної структури  $TS_{Gr_k}$  потребує врахування напрямку цих зв'язків, а при подальшому поглибленні структурного аналізу і взаємозв'язків між операціями.

**Мета роботи** – визначення та побудова формального опису різних видів взаємозв'язків між операціями, які концентрують у собі дані про технологічні структури групових операцій ГВС.

**Матеріал і результати дослідження.** Для визначення видів взаємозв'язків між елементами технологічних структур ГВС розглянемо пару

операції  $ОП_{ji}$  та  $ОП_{jk}$ ,  $i, k = 0, 1, \dots, P$ , які належать  $j$ -й технологічній структурі і пов'яжемо з ними двомісний предикат [5]

$$\alpha(i, k) = \beta(i, k) \vee \gamma(i, k), \quad (1)$$

де  $\beta(i, k)$  – компонента вхідних зв'язків операції  $ОП_{ji}$  від операції  $ОП_{jk}$ , а  $\gamma(i, k)$  – компонента вихідних зв'язків операції  $ОП_{ji}$  до операції  $ОП_{jk}$ . Тоді, якщо

$$[\alpha(i, k) \vee \alpha(k, i)] = 1, \quad (2)$$

то операції  $ОП_{ji}$  та  $ОП_{jk}$  мають назву безпосередньо пов'язаних в даній структурі. Очевидно, що в силу (1) співвідношення (2) еквівалентне

$$[\beta(i, k) \vee \beta(k, i) \vee \gamma(i, k) \vee \gamma(k, i)] = 1. \quad (3)$$

Виконання співвідношень (2) або (3) означає, що хоча б одна із множин  $[X^{(i,k)}]$ ,  $[Y^{(i,k)}]$ ,  $[X^{(k,i)}]$  або  $[Y^{(k,i)}]$  є не пустою ( $[X^{(i,k)}]$  – множина вхідних зв'язків  $ОП_{ji}$  від  $ОП_{jk}$ ,  $[Y^{(i,k)}]$  – множина вихідних зв'язків  $ОП_{ji}$  до  $ОП_{jk}$ ,  $[X^{(k,i)}]$  та  $[Y^{(k,i)}]$  – відповідно множини вхідних та вихідних зв'язків від  $ОП_{jk}$  до  $ОП_{ji}$ ), тобто між двома елементами ТС є безпосередній зв'язок. На прикладі ТС, яка наведена на рис. 1 операція  $ОП_1$  безпосередньо зв'язана з операціями  $ОП_2$  та  $ОП_3$ , операція  $ОП_6$  – з операціями  $ОП_3$ ,  $ОП_5$ ,  $ОП_7$ ,  $ОП_{10}$  і т.д.

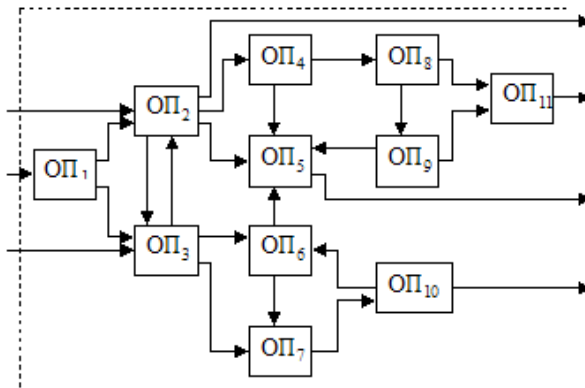


Рис. 1 – Приклад ТС групової операції

Безпосередні зв'язки між елементами ТС можна наочно відобразити у вигляді неорієнтованого графа, вершини якого відповідають операціям відповідної групової операції, а ребра – зв'язкам між ними. Граф безпосередніх зв'язків для попереднього прикладу ТС наведений на рис. 2.

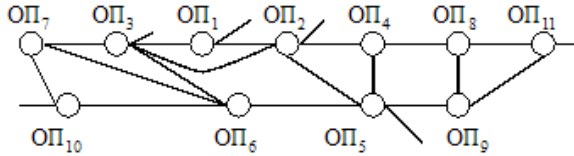


Рис. 2 – Граф безпосередніх зв’язків між елементами ТС

Для проведення аналізу ТС суттєве значення мають види безпосередніх зв’язків між її елементами.

Будемо вважати, що операція  $ОП_{jk}$  безпосередньо йде слідом за операцією  $ОП_{ji}$  (операція  $ОП_{ji}$  безпосередньо передує операції  $ОП_{jk}$ ), якщо

$$\gamma(i, k) = 1. \tag{4}$$

Це означає, що вихідні зв’язки, які йдуть від елемента  $ОП_{ji}$  до інших елементів ТС, потрапляють і до  $ОП_{jk}$ . Причому сприймаються останньою як вхідні зв’язки (наряду із вхідними зв’язками, які йдуть від інших елементів ТС та зовнішнього середовища).

Очевидно, що даний елемент, якщо він навіть є зовнішнім елементом, може безпосередньо йти слідом за декількома (безпосередньо передувати декільком) елементам ТС.

Звернімось до прикладу ТС, який представлений на рис. 1. Операція  $ОП_1$  безпосередньо передує операціям  $ОП_2, ОП_3$ ; операція  $ОП_2$  безпосередньо йде слідом за операціями  $ОП_1$  та  $ОП_3$  і в той же час безпосередньо передує операціям  $ОП_3, ОП_4$  та  $ОП_5$ ; операція  $ОП_7$  безпосередньо йде слідом за операціями  $ОП_3$  та  $ОП_6$  і безпосередньо передує операції  $ОП_{10}$  і т.д.

Безпосередні зв’язки цього виду відображаються за допомогою орієнтованих графів (напрямки дуг співпадають із напрямками послідовностей виконання операцій). Для прикладу ТС, який розглядається, орієнтований граф зв’язків між її елементами зображений на рис. 3.

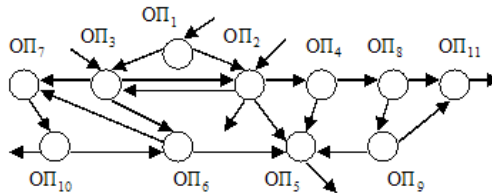


Рис. 3 – Орієнтований граф зв’язків між елементами ТС

З точки зору аналізу ТС великий інтерес представляють різні види зв'язків між її елементами, які здійснюються не на пряму, а через інші елементи.

В технологічній структурі  $TS_{\Gamma p, k}$ , яка має операції  $OP_{ji}$  та  $OP_{jk}$ ,  $i, k = 1, 2, \dots, N$ , утворимо сукупність операцій  $E_m$  виду  $OP_{ji}, OP_{j_1 l_1}, OP_{j_2 l_2}, \dots, OP_{j_l r}, OP_{jk}$  розміщуючи між  $OP_{ji}$  та  $OP_{jk}$  будь-які сукупності з операцій, що залишилися. Пронумеруємо отримані сукупності  $E_m$  в деякому фіксованому для даної ТС порядку  $m = 1, 2, \dots, s$ . Крім того, уведемо нумерацію операцій  $\{OP_{jp}\}$  в кожній сукупності  $E_m$ ,  $p = 0, 1, \dots, f_m$ . При цьому під  $OP_{j_0}$  будемо розуміти  $OP_{ji}$ , а під  $OP_{j f_m} - OP_{jk}$ . Уведені означення будемо використовувати для опису відносин між елементами ТС.

Будемо вважати, що операції  $OP_{ji}$  та  $OP_{jk}$  слабо зв'язані в даній ТС, якщо в цій ТС існує хоча б одна сукупність операцій  $E_m$  така, що будь-які дві її сусідні ( $p$ -та та  $p + 1$ -ша,  $p = 0, 1, 2, \dots, f_m$ ) операції безпосередньо зв'язані.

Відношення слабого зв'язку між елементами ТС можуть бути представлені за допомогою ланцюгів (послідовностей ребер графа, в яких кожні два сусідніх ребра мають загальну кінцеву точку) на графі безпосередніх зв'язків (рис. 2). На цьому графі, наприклад, між операціями  $OP_3$  та  $OP_5$  існують наступні ланцюги:  $OP_3 OP_6 OP_5$ ,  $OP_3 OP_1 OP_2 OP_5$ ,  $OP_3 OP_2 OP_5$ , і т.д. Таким чином, порівнюючи ці означення можна зробити висновок, що безпосередньо зв'язані операції слабо зв'язані, тобто, що відношення безпосереднього зв'язку є поодиноким випадком відношення слабого зв'язку (коли сукупність  $E_m$  складається тільки з двох операцій  $OP_{ji}$  та  $OP_{jk}$ ).

Наведене вище означення відношення слабого зв'язку для будь-яких двох операцій  $OP_{ji}$  та  $OP_{jk}$  потребує, щоб існувала хоча б одна сукупність операцій  $E_m$  така, яка має наступні властивості:

- 1) операція  $OP_{ji}$  є першим елементом  $E_m$ , а  $OP_{jk}$  – останнім;
- 2) для будь-якого  $p$  за умови  $0 \subseteq p \subseteq f_m$  впливає наявність безпосереднього зв'язку між  $OP_{jn(p, m)}$  та  $OP_{jn(p+1, m)}$ .

Першу з цих властивостей можна описати тримісним предикатом

$$\xi(i, k, m) = (\{n(0, m) = i\} \wedge \{n[f_m, m] = k\}). \quad (5)$$

Другу властивість можна описати за допомогою двох предикатів: предиката умови

$$\mu(p, m) = [0 \subseteq p \subseteq f_m], \quad (6)$$

та предиката наслідку

$$(\alpha[n(p, m), n(p+1, m)] \vee \alpha[n(p+1, m), n(p, m)]). \quad (7)$$

Використовуючи квантори існування ( $\exists E_m$ ) – “існує така сукупність  $E_m$ ” та загальності ( $\forall p$ ) – “для будь-якого  $p$ ” відношення слабого зв'яз-

ку між операціями  $OP_{ji}$  та  $OP_{jk}$  даної ТС можна описати двомісним предикатом

$$\nu(i, k) = (\exists E_m) [\xi(i, k, m) \wedge (\forall p) (\mu(p, m)) \rightarrow \{\alpha[n(p, m), n(p+1, m)] \vee \alpha[n(p+1, m), n(p, m)]\}]. \quad (8)$$

Оскільки в силу тотожностей булевої алгебри  $X_1 \rightarrow X_2 = \overline{X_1} \vee X_2$ , вираз для  $\nu(i, k)$  можна записати у вигляді

$$\nu(i, k) = (\exists E_m) (\xi(i, k, m) \wedge (\forall p) \{\overline{\mu}(p, m) \vee \alpha[n(p, m), n(p+1, m)] \vee \alpha[n(p+1, m), n(p, m)]\}). \quad (9)$$

Виходячи із предиката  $\nu(i, k)$  очевидне означення відношення слабого зв'язку між елементами ТС: елементи ТС  $OP_{ji}$  та  $OP_{jk}$  мають назву слабо зв'язаних, якщо для фіксованих  $i$  та  $k$  предикат  $\nu(i, k) = 1$ .

Якщо елементи  $OP_{ji}$  та  $OP_{jk}$  не є слабо зв'язані, то вони мають назву не зв'язані. Тоді для фіксованих  $i$  та  $k$  предикат  $\nu(i, k) = 0$ .

Таким чином, якщо операції  $OP_{ji}$  та  $OP_{jk}$  не є зв'язані в будь-якій сукупності  $E_m$ , яка має властивості (5), знайдеться хоча б одна пара сусідніх операцій, які не є безпосередньо зв'язаними.

Будемо вважати, що операція  $OP_{ji}$  передує операції  $OP_{jk}$  (операція  $OP_{jk}$  іде слідом за операцією  $OP_{ji}$ ), якщо в даній ТС існує хоча б одна сукупність  $E_m$  така, що будь-яка операція, яка їй належить, безпосередньо іде слідом за попередньою.

На орієнтованому графі зв'язків між елементами ТС (рис. 3) операція  $OP_7$  іде слідом за операціями  $OP_3$ ,  $OP_6$  і передує операції  $OP_{10}$ , операція  $OP_6$  передує операціям  $OP_7$ ,  $OP_5$  і йде слідом за операціями  $OP_3$ ,  $OP_{10}$  і т.д. Якщо операція  $OP_{ji}$  передує операції  $OP_{jk}$  то на графі зв'язків існує шлях  $OP_{ji}$ ,  $OP_{jk}$  (орієнтований ланцюг або послідовність дуг, початок кожної з яких є кінцем попередньої), наприклад, шляхи  $OP_3$   $OP_2$   $OP_5$ ,  $OP_3$   $OP_6$   $OP_5$ ,  $OP_3$   $OP_7$   $OP_{10}$   $OP_6$   $OP_5$  і т.д. Очевидно, що дана операція може йти слідом за декількома операціями та передувати декільком операціям в ТС.

Сукупність  $E_m$ , існування якої в даному випадку вимагається означенням відношення “передує - іде слідом”, володіє властивістю (5). Крім того, повинна мати місце умова (6), а наслідок, який випливає з неї, буде мати вид  $\gamma[n(p, m), n(p+1, m)]$ . Тому відношення “передує – іде слідом” описується двомісним предикатом

$$\eta(i, k) = (\exists E_m) [\xi(i, k, m) \wedge (\forall p) \{\mu(p, m) \rightarrow \gamma[n(p, m), n(p+1, m)]\}] \quad (10)$$

або

$$\eta(i, k) = (\exists E_m) [\xi(i, k, m) \wedge (\forall p) \{\overline{\mu}(p, m) \vee \gamma[n(p, m), n(p+1, m)]\}]. \quad (11)$$

Очевидно можна дати визначення відношенню “передує – іде слідом”: операція  $OP_{ji}$  передує операції  $OP_{jk}$  (операція  $OP_{jk}$  іде слідом за операцією  $OP_{ji}$ ), якщо  $\eta(i, k) = 1$ .

Якщо операція  $OP_{ji}$  переуе операції  $OP_{jk}$ , або іде слідом за операцією  $OP_{jk}$ , то операції  $OP_{ji}$  та  $OP_{jk}$  мають назву сильно зв’язані.

Відношення сильного зв’язку між елементами ТС еквівалентне наявності хоча б одного із двох шляхів  $OP_{ji}OP_{jk}$  або  $OP_{jk}OP_{ji}$  на орієнтованому графі зв’язків між елементами ТС (рис. 3).

Слід відмітити різницю відношень сильного та слабого зв’язку між операціями. Ця різниця гарно інтерпретується на наведених вище графах. На відміну від сильно зв’язаних операцій для слабо зв’язаних операцій існування шляхів не обов’язкове, достатньо існування хоча б одного ланцюга.

Для нашого прикладу операції  $OP_4$  та  $OP_1$  сильно зв’язані (шляхи  $OP_1 OP_2 OP_4$ ,  $OP_1 OP_3 OP_2 OP_4$  на графі рис. 3), але операції  $OP_4$  та  $OP_6$  слабо зв’язані (ланцюги на графі  $OP_4 OP_5 OP_6$ ,  $OP_4 OP_2 OP_3 OP_6$  і т.д.); операції  $OP_3$  та  $OP_9$ , а також  $OP_3$  та  $OP_{11}$  сильно зв’язані (шляхи  $OP_3 OP_2 OP_4 OP_8 OP_9$  та  $OP_3 OP_2 OP_4 OP_8 OP_{11}$ ); операції  $OP_4$  та  $OP_{10}$  слабо зв’язані і т.д.

Відношення слабого зв’язку між операціями має властивість транзитивності, тобто якщо операції  $OP_{ji}$  та  $OP_{jk}$  слабо зв’язані, операції  $OP_{jk}$  та  $OP_{jl}$  слабо зв’язані, то операції  $OP_{ji}$  та  $OP_{jl}$  теж слабо зв’язані.

Для відношення сильного зв’язку між операціями властивість транзитивності в загальному випадку не має місця. В нашому прикладі операції  $OP_6$  та  $OP_5$  сильно зв’язані, операції  $OP_5$  та  $OP_4$  сильно зв’язані, але операції  $OP_6$  та  $OP_4$  зв’язані лише слабо.

**Висновки.** Отримані предикати (8) – (11) можуть бути використані для розробки алгоритмів розпізнавання видів зв’язків між елементами ТС, які являються обов’язковою складовою процедур їх структурного аналізу.

## Література

1. Гибкие производственные комплексы/Под ред. П.Н. Белянина, В.А. Лещенко, М.Машиностроение, 1984. – 384 с.
2. Ткач М.М. Основні концепції методології структурного системного аналізу і проектування ГВС // Адаптивні системи автоматичного управління. - 2003 6(26). С. 90-93.
3. Ткач М.М., Поліщук М.М. Методологія формування групових операцій при проектуванні ГВС // Адаптивні системи автоматичного управління. - 2005 8(28). С. 142-146.
4. Ткач М.М. Моделирование технологических структур ГВС // Адаптивні системи автоматичного управління. - 2007 10(306). С. 142-151.
5. Ткач М.М. Формалізований опис відносин між елементами технологічних структур ГВС // - 2007 С.

Получено 07.11.2007