

# МНОЖИНИ ПРИНАЛЕЖНОСТІ В ЗАДАЧАХ КЛАСИФІКАЦІЇ СИГНАЛІВ.

М.Ф.Кириченко,

Інститут кібернетики НАНУ, 031876, Київ, проспект академіка Глушкова, 40

Тел. (044)266-3725, E-mail kir@dept115.icyb.kiev.ua

Роман Куц (США), Yale University, USA

М.П.Лепеха, Київський національний університет, факультет кібернетики

## АНОТАЦІЯ.

У даній роботі подані нові математичні засоби для розробки ефективних алгоритмів класифікації і розпізнавання просторових об'єктів. Вони базуються на побудові в просторі ознак множин належності об'єктів до того або іншого класу, а також умов неперетину цих множин. Запропоновані засоби використовуються для розпізнавання просторових об'єктів на підставі аналізу ультразвукових ехо-сигналів.

Умови класифікації сигналів є достатньо конструктивними, допускають побудову ефективних алгоритмів, а також програмних засобів для перевірки розділивості множин у просторі ознак і розпізнавання об'єктів. Результати роботи є розвитком ідей, поданих у раніше опублікованих статтях авторів [3]-[5].

## ВСТУП.

Запропоновані в роботі математичні засоби розвиваються з метою використання їх при створенні мобільних сонарних систем, що були б здатні розпізнавати просторові об'єкти на підставі прийнятих ультразвукових ехо-сигналів. Ці засоби базуються

- на виявленні в ультразвукових ехо-сигналах характерних для даного класу розпізнаваних об'єктів групи ознак,
- формуванні в просторі виділених ознак для кожного з об'єктів спеціальних множин належності у формі канонічних геометричних тіл (еліпсоїди, паралелепіпеди і т.п.),
- формулюванню умов розділивості множин належності між собою.

Утворені множини належності повинні бути достатньо компактно натягнуті на множину характерних точок кожного об'єкта. Геометричне тіло з достатньо компактним включенням у себе точок множини ознак одного об'єкта будемо називати контейнером. Канонічність форми контейнерів дозволяє в аналітичній формі записати умови неперетину тих контейнерів, що відносяться до різних об'єктів розпізнавання. Постановки задач класифікації й ідеї побудови контейнерів будемо ілюструвати на практичній задачі розпізнавання за

даними ультразвукової локації просторових об'єктів [4]-[5].

Математичні результати статті є фактично розвитком ідеї розкладу по Карунену-Лоеву з використанням в задачах класифікації просторових об'єктів [2].

## 1. ПОСТАНОВКИ ЗАДАЧ.

Як вхідна інформація в задачі розпізнавання  $N$  об'єктів розглядаються сигнали  $x_j(t)$ ,  $j = \overline{1, M}$ ,  $t \in [0, T]$ . Кожний сигнал  $x_j(t)$ ,  $t \in [0, T]$  перетворюється в вектор  $a(j) \in R^m$  простору ознак, який будемо іменувати *зображенням об'єкта* в просторі ознак. Множину всіх векторів  $a(j)$ ,  $j = \overline{1, n}$  для деякого конкретного об'єкта будемо позначати

$$\Omega_a = \left\{ a : a = a(j), j = \overline{1, n} \right\} \quad (1)$$

із матрицею

$$A = (a(1) : \dots : a(n)). \quad (2)$$

Задача 1. Визначення центру множини  $\Omega_a$ .

Визначити деяку точку  $\bar{a} \in R^m$ , що будемо називати центром для  $\Omega_a$ , в ефективному для наступного розпізнавання об'єктів виді. Звична, але не завжди ефективна форма представлення центру має вигляд

$$\bar{a} = \frac{1}{n} \sum_{j=1}^n a(j). \quad (3)$$

Позначимо  $\tilde{a} = a(j) - \bar{a}$ ,  $\tilde{A} = (\tilde{a}(1) : \dots : \tilde{a}(n))$ .

Задача 2. Конструювання множин належності (контейнерів).

Сформувати множину  $\Omega_a(p)$  з достатньо простим математичним описом (структурою), що задовільняє умові належності

$$\Omega_a(p) \supset \Omega_a, \quad (4)$$

де  $p$  - деякий параметр, що визначає тип цієї множини.

Звичайні форми для множин належності: многомірний еліпсоїд, циліндричний еліпсоїд,

паралелепіпед і їхні об'єднання при відповідним чином вибраних центрах.

**Задача 3.** Умова неперетину для множин принадлежності.

Сформулювати необхідні і достатні умови неперетину для різноманітних множин принадлежності  $\Omega_a$ . Сформулювати тільки достатні умови неперетину контейнерів для різноманітних множин, але в зручній для використання формі.

**Задача 4.** Оптимальний вибір простору ознак для робастності умов неперетину контейнерів.

Розробити алгоритм вибору простору ознак для оптимізації відстаней між контейнерами для різноманітних множин  $\Omega_a$ .

**Задача 5.** Правила класифікації об'єктів.

Сформулювати правило класифікації об'єктів із використанням контейнерів і умов їхнього неперетину.

## 2. РОЗПОДІЛ ЗОБРАЖЕНЬ В ПРОСТОРІ ЇХ ВЛАСНИХ ВЕКТОРІВ.

Для конструювання множин-контейнерів і формулювання правил класифікації об'єктів у наступних розділах цієї роботи будуть використані системи власних векторів у просторі ознак і підпростори, обумовлені цією системою. Тому приведемо деякі властивості власних векторів і власних значень для матриці  $\tilde{A}$ . Відповідно до [1] матриця  $\tilde{A}$  має таке сингулярне представлення:

$$\tilde{A} = \sum_{i=1}^r y_i x_i^T \lambda_i, \quad r = \text{rank } \tilde{A}, \quad (5)$$

де

$$\tilde{A} \tilde{A}^T y_j = \lambda_j^2 y_j, \quad y_i^T y_j = \delta_{ij}, \quad (6)$$

$$\tilde{A}^T \tilde{A} x_j = \lambda_j^2 x_j, \quad x_i^T x_j = \delta_{ij}, \quad (7)$$

$$\tilde{A}^T y_j = \lambda_j x_j, \quad \tilde{A} x_j = \lambda_j y_j. \quad (8)$$

$i, j = \overline{1, r}$ ,  $\lambda_1^2 \geq \dots \geq \lambda_r^2$ .

Формулу (5) можна розписати в співвідношеннях по стовідчиках  $\tilde{a}(j)$  матриці  $\tilde{A}(j)$  таким чином

$$\tilde{a}(j) = \sum_{i=1}^r \lambda_i y_i x_{ji}, \quad j = \overline{1, n}, \quad (9)$$

де  $x_i^T = (x_{1i}, \dots, x_{ni})$ . Тоді

$$\tilde{a}(j) = \sum_{i=1}^s \lambda_i y_i x_{ji} + \Delta_{js}, \quad s < r \quad (10)$$

$$\Delta_{js} = \sum_{i=s+1}^r \lambda_i y_i x_{ji}. \quad (11)$$

При цьому мають місце оцінки

$$\left\| \Delta_{js} \right\|^2 = \sum_{i=s+1}^r \lambda_i^2 |x_{ji}|^2 \leq \lambda_{s+1}^2 \sum_{i=s+1}^r |x_{ji}|^2 \leq \lambda_{s+1}^2 \quad (12)$$

згідно таким співвідношенням

$$(x_1 : \dots : x_n)^T (x_1 : \dots : x_n) = I_n,$$

$$(x_1 : \dots : x_n)(x_1 : \dots : x_n)^T = I_n,$$

$$\sum_{i=s+1}^r |x_{ji}|^2 \leq \sum_{i=1}^n |x_{ji}|^2 = 1.$$

## 3. КОНСТРУЮВАННЯ МНОЖИН ПРИНАЛЕЖНОСТІ – КОНТЕЙНЕРІВ.

Розглянемо декілька варіантів опису множин-контейнерів.

*Еліптичні циліндри.*

З (10), (11) і (12) випливають такі вирази для контейнерів у формі еліптичних циліндрів:

$$\Omega_a^1(s, \lambda) = \left\{ a : (a - \bar{a})^T \sum_{i=1}^s y_i y_i^T \lambda_i^{-2} (a - \bar{a}) \leq \alpha^2(s, \lambda) \right\}$$

$$\lambda_{s+1}^{-2} \left\| \left( I_m - \sum_{i=1}^s y_i y_i^T \right) (a - \bar{a}) \right\|^2 \leq \beta^2(s, \lambda), \quad s < r,$$

$$\alpha^2(s, \lambda) = \max_{j=1, n} \tilde{a}_j^T \sum_{i=1}^s y_i y_i^T \lambda_i^{-2} \tilde{a}_j \leq 1, \quad (13)$$

$$\beta^2(s, \lambda) = \max_{j=1, n} \lambda_{s+1}^{-2} \sum_{k=s+1}^r x_{jk}^2 \lambda_k^2 \leq \max_{j=1, n} \sum_{k=s+1}^r x_{jk}^2 \leq 1$$

$$a_j \in \Omega_a^1(s, \lambda), \quad \forall j = \overline{1, n}. \quad (14)$$

Якщо  $s = r$ , то формула (13) матиме вигляд

$$\Omega_a^1(r, \lambda) = \left\{ a : (a - \bar{a})^T (\tilde{A}^T)^T \tilde{A}^+ (a - \bar{a}) \leq \max_{j=1, n} e_j^T \tilde{A}^+ \tilde{A} e_j, \right. \\ \left. (a - \bar{a})^T Z(\tilde{A}^T) (a - \bar{a}) \leq \varepsilon^2 \right\}, \quad \varepsilon > 0,$$

$$\text{де } \tilde{A}^+ = \sum_{j=1}^r x_j y_j^T \lambda_j^{-1}, \quad Z(\tilde{A}^T) = I_n - \tilde{A} \tilde{A}^+,$$

$$a_j \in \Omega_a^1(r, \lambda), \quad \forall j = \overline{1, n}. \quad (16)$$

Варто зауважити, що

$$\lambda_j^2 = \sum_{i=1}^n (\tilde{a}_i^T y_j)^2, \quad j = \overline{1, r} \quad (17)$$

і  $\lambda_j^2$  має тенденцію зростати з порядком  $n$ .

Для тих випадків, коли при  $s \ll n$  виконуються умови

$$s \max_{i=1,n} |\tilde{a}_i^T y_j| < \sum_{i=1}^s (\tilde{a}_i^T y_j)^2, \quad j = \overline{1,s},$$

множина-контейнер буде мати вигляд

$$\Omega_a^1(s, d) = \left\{ a : (a - \bar{a})^T \sum_{i=1}^s y_i y_i^T d_i^{-2} (a - \bar{a}) \leq s, \right.$$

$$\left. \left\| (I_m - \sum_{i=1}^s y_i y_i^T) (a - \bar{a}) \right\| \leq d_{s+1} \right\}, \quad s < r, \quad (18)$$

де

$$d_i = \max_{i=1,n} |\tilde{a}_i^T y_j|,$$

$$d_{s+1} = \max_{i=1,n} \left\| (I_n - \sum_{j=1}^s y_j y_j^T) \tilde{a}_i \right\|, \quad j = \overline{1,s},$$

і може досягати менших розмірів ніж  $\Omega_a^1(s, \lambda)$ , тобто

$$\Omega_a^1(s, d) \subset \Omega_a^1(s, \lambda).$$

Відповідно при  $s = r$  множина-контейнер  $\Omega_a^1(r, d)$  має вигляд

$$\Omega_a^1(r, d) = \left\{ a : (a - \bar{a})^T \sum_{i=1}^r y_i y_i^T d_i^{-2} (a - \bar{a}) \leq r, \right.$$

$$\left. \left\| (I_m - \sum_{i=1}^s y_i y_i^T) (a - \bar{a}) \right\|^2 \leq \varepsilon^2 \right\}, \quad \varepsilon^2 > 0, \quad (19)$$

Тоді з побудови цих множин випливає  $a_j \in \Omega_a^1(s, d), a_j \in \Omega_a^1(r, d), \forall j = \overline{1,n}$ .

*Еліпсоїди.*

Із співвідношень (10) - (12) випливає така форма представлення:

$$\Omega_a^2(s, \lambda) = \left\{ a : (a - \bar{a})^T \left[ \sum_{i=1}^s y_i y_i^T \lambda_i^{-2} + \lambda_{s+1}^{-2} \left( I_m - \sum_{i=1}^s y_i y_i^T \right) \right] (a - \bar{a}) \leq \alpha^2(r, \lambda) \right\}$$

$$s = \overline{1,r-1}, a_j \in \Omega_a^2(s, \lambda), j = \overline{1,n} \quad (20).$$

При  $s = r$  множина-контейнер має вигляд еліпсоїда в  $R^m$ :

$$\Omega_a^2(r, \lambda) = \left\{ a : (a - \bar{a})^T \left[ \sum_{i=1}^r y_i y_i^T (\lambda_i^{-2} \alpha^{-2}(r, \lambda) - \varepsilon^{-2}) + \varepsilon^{-2} I_m \right] (a - \bar{a}) \leq 1 \right\}, \quad \varepsilon^2 > 0 \quad (21)$$

Еліпсоїдальні множини-контейнери відповідні еліптичним циліндрам (18), (19) мають таке представлення

$$\Omega_a^2(s, d) = \left\{ a : (a - \bar{a})^T \left[ \sum_{i=1}^s y_i y_i^T (d_i^{-2} s^{-1} - d_{s+1}^{-2}) + d_{s+1}^{-2} I_m \right] (a - \bar{a}) \leq 1 \right\}, \quad s = \overline{1,r-1} \quad (22)$$

$$\Omega_a^2(r, d) = \left\{ a : (a - \bar{a})^T \left[ \sum_{i=1}^r y_i y_i^T (d_i^{-2} r^{-1} - \varepsilon^{-2}) + \varepsilon^{-2} I_m \right] (a - \bar{a}) \leq 1 \right\}, \quad \varepsilon^2 > 0 \quad (23)$$

*Паралелепіпеди.*

Як і для еліптичних циліндрів і еліпсоїдів введемо до розгляду такий вид цих множин:

$$\Omega_a^3(r, d) = \left\{ a : \left| (a - \bar{a})^T y_i \right| \leq d_i, \quad i = \overline{1,r}, \right. \\ \left. \left| (a - \bar{a})^T y_j \right| \leq \frac{\varepsilon}{\sqrt{m}}, \quad j = \overline{r+1,m} \right\} \quad (24)$$

Очевидно, що

$$\Omega_a^3(r, d) \subset \Omega_a^2(r, d).$$

## 5. УМОВИ НЕПЕРЕТИНУ МНОЖИН КОНТЕЙНЕРІВ.

*Нерівності Коши й умови неперетину множин.*

Будемо використовувати нерівність Коши

$$(l^T a) \leq l^T K^{-1} l a^T K a,$$

що має місце при  $\forall l \in R^m, a \in R^m$  і довільний додатньо-визначеній матриці  $K \in R^{m \times n}$ . При цьому

$$\max_{a \in \{a : a^T K a \leq 1\}} l^T a = \sqrt{l^T K^{-1} l} \quad (26)$$

Для двох еліпсоїдальних множин

$$\Omega_1 = \left\{ a : (a - \bar{a})^T K_1 (a - \bar{a}) \leq 1 \right\}, \quad (27)$$

$$\Omega_2 = \left\{ a : (a - \bar{b})^T K_2 (a - \bar{b}) \leq 1 \right\}, \quad (28)$$

де  $K_1 > 0, K_2 > 0$  - додатньо-визначені матриці, необхідне і достатня умова їх неперетину відповідно до (26) має вигляд:

$$\exists l \in R^m, \quad \sqrt{l^T K_1^{-1} l} + \sqrt{l^T K_2^{-1} l} < l^T (b - a), \quad (29)$$

а при  $\bar{l} = \bar{b} - \bar{a}$  ця умова перетворюється лише в достатнє, але з більш зручною для використання формою

$$\sqrt{(\bar{b} - \bar{a})^T K_1^{-1} (\bar{b} - \bar{a})} + \sqrt{(\bar{b} - \bar{a})^T K_2^{-1} (\bar{b} - \bar{a})} < \|(\bar{b} - \bar{a})\|^2 \quad (30)$$

При такому представленні матриць

$$K_1 = \sum_{j=1}^m y_j(1) y_j^T(1) \lambda_j^{-2}(1),$$

$$K_2 = \sum_{j=1}^m y_j(2) y_j^T(2) \lambda_j^{-2}(2), \quad \lambda_j(k) \geq \lambda_{j+1}(k),$$

$$y_i^T(k)y_j(k) = \delta_{ij}, \quad i, j = \overline{1, m}, \quad k = \overline{1, 2}$$

умови (29) і (30) одержують відповідно таку форму

$$\begin{aligned} \exists l \in R^m, \quad & \sqrt{\sum_{j=1}^m (l^T y_j(1))^2 \lambda_j^2(1)} + \\ & + \sqrt{\sum_{j=1}^m (l^T y_j(2))^2 \lambda_j^2(2)} < l^T (\bar{b} - \bar{a}), \\ & \sqrt{\sum_{j=1}^m [(\bar{b} - \bar{a})^T y_j(1)]^2 \lambda_j^2(1)} + \\ & + \sqrt{\sum_{j=1}^m [(\bar{b} - \bar{a})^T y_j(2)]^2 \lambda_j^2(2)} < \|\bar{b} - \bar{a}\|^2. \end{aligned}$$

Для формульовання умов неперетину паралелепіпедів нерівність Коши

$$|l^T a| \leq \max_{j=1, m} |a_j| \sum_{i=1}^m |l_i|$$

будемо використовувати у вигляді

$$|l^T a| \leq \max_{j=1, m} |a^T y_j| \sum_{i=1}^m |l^T y_i|, \quad y_i^T y_j = \delta_{ij}, \quad i, j = \overline{1, m},$$

при цьому

$$\max_{a \in \{a | a^T y_j \leq 1, j = \overline{1, m}\}} l^T a = \sum_{i=1}^m |l^T y_i|. \quad (31)$$

Тоді для двох множин

$$\begin{aligned} \Omega_1 &= \left\{ a : |y_j^T(1)(a - \bar{a})| \leq d_j(1), \quad j = \overline{1, m} \right\}, \\ \Omega_2 &= \left\{ a : |y_j^T(2)(a - \bar{a})| \leq d_j(2), \quad j = \overline{1, m} \right\} \quad (28) \end{aligned}$$

необхідна і достатня умова їхнього неперетину буде такою

$$\begin{aligned} \exists l \in R^m, \quad & \sum_{j=1}^m (|l^T y_j(1)|d_j(1) + |l^T y_j(2)|d_j(2)) < \\ & < l^T (\bar{b} - \bar{a}), \end{aligned} \quad (33)$$

а більш проста достатня умова неперетину множин (32) має форму

$$\begin{aligned} \sum_{j=1}^m [(\bar{b} - \bar{a})^T y_j(1)|d_j(1) + (\bar{b} - \bar{a})^T y_j(2)|d_j(2)] < \\ & < \|\bar{b} - \bar{a}\|^2. \end{aligned} \quad (34)$$

При дослідженні умов неперетину множин типу еліптичних циліндрів будемо використовувати таку формулу

$$\begin{aligned} \max_{a \in \left\{ a : \sqrt{\sum_{j=1}^s (a^T y_j)^2} \leq 1, \sqrt{\sum_{j=s+1}^m (a^T y_j)^2} \leq 1 \right\}} l^T a = \\ = \sqrt{\sum_{j=1}^s (l^T y_j)^2} + \sqrt{\sum_{j=s+1}^m (l^T y_j)^2}. \end{aligned} \quad (35)$$

Тут для двох множин

$$\begin{aligned} \Omega_1 &= \left\{ a : (a - \bar{a})^T K_1(1)(a - \bar{a}) \leq 1, \right. \\ &\quad \left. (a - \bar{a})^T K_1(2)(a - \bar{a}) \leq 1 \right\}, \quad (36) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Omega_2 &= \left\{ a : (\bar{b} - \bar{a})^T K_2(1)(\bar{b} - \bar{a}) \leq 1, \right. \\ &\quad \left. (\bar{b} - \bar{a})^T K_2(2)(\bar{b} - \bar{a}) \leq 1 \right\}, \end{aligned}$$

де

$$K_1(1) = \sum_{j=1}^{s_1} y_j(i) y_j^T(i) \lambda_j^{-2}(i),$$

$$K_1(2) = \sum_{j=s_{i+1}}^m y_j(i) y_j^T(i) \lambda_j^{-2}(i),$$

необхідно і достатньою умовою їх неперетину буде

$$\begin{aligned} \exists l \in R^m, \quad & \sqrt{l^T K_1^+(1)l} + \sqrt{l^T K_1^+(2)l} + \\ & + \sqrt{l^T K_2^+(1)l} + \sqrt{l^T K_2^+(2)l} < l^T (\bar{b} - \bar{a}), \quad (37) \end{aligned}$$

а достатня умова буде мати форму

$$\sum_{i,j=1}^2 \sqrt{(\bar{b} - \bar{a})^T K_i^+(j)(\bar{b} - \bar{a})} < \|\bar{b} - \bar{a}\|^2. \quad (38)$$

Тут

$$K_i^+(1) = \sum_{j=1}^{s_1} y_j(i) y_j^T(i) \lambda_j^2(i),$$

$$K_i^+(2) = \sum_{j=s_{i+1}}^m y_j(i) y_j^T(i) \lambda_j^2(i).$$

Умови неперетину в просторі ознак при класифікації сигналів визначаються застосуванням вище отриманих умов неперетину множин до множин-контейнерів (18)-(24).

## Література

- Гантмахер Ф.Р. Теория матриц.-М.:Наука,1967.-287 с.
- Hiroshi Murase, Shree K. Nayar, Visual Learning and Recognition of 3-d Objects from Appearance, - International Journal of Computer Vision, 14, 5-24 (1995).
- R. Kuc. Biomimetic sonar locates and recognizes objects. IEEE Journal of Oceanic Engineering, vol. 22 (4), 1997.
- Кириченко Н.Ф., Куз Р.(США), Лепеха Н.П. Распознавание трехмерных объектов по ультразвуковым эхо-сигналам. //Проблемы управления и информатики.-1999.-№5.-С.110-122.
- Кириченко М.Ф., Куз Роман (США), Лепеха М.П. Алгоритми розпізнавання об'єктів ультразвуковими сонарами. Теорія обчислень: Збірник наукових праць. Інститут кібернетики НАНУ. Київ, 1999, с.196-200