

М.В. Новожилова, О.К. Пандорін

## ВИКОРИСТАННЯ ПОНЯТТЯ $\Phi$ -ФУНКЦІЇ В 2D ЗАДАЧАХ ГЕОМЕТРИЧНОГО ПРОЕКТУВАННЯ

*Вивчення та моделювання широкого класу практичних оптимізаційних задач викликало необхідність подальшого дослідження одного з основних понять теорії геометричного проектування – поняття  $\Phi$ -функції. У поданій статті поширення поняття  $\Phi$ -функції розглядається у двох напрямках. По-перше, розглядається побудова  $\Phi$ -функції для геометричних об'єктів, що є ніде не щільними множинами, а, по-друге, аналізується побудова  $\Phi$ -функції для геометричних об'єктів зі змінними метричними характеристиками.*

### Вступ

Задачі геометричного проектування виникають в різноманітних галузях науки і техніки. Основною властивістю, яка об'єднує ці задачі, є, як правило, надзвичайна складність, що виводить їх за межі класичних теорій. Майже всі вони пов'язані з обробленням геометричної інформації в тій її частині, де йдеться про розміщення замкнених точкових множин (далі геометричних об'єктів) довільної просторової форми, що дозволяє виділити ці задачі до окремого класу так званих задач геометричного проектування [6, 7]. Ці задачі полягають в пошуку оптимального розміщення кінцевої множини  $S$  геометричних об'єктів  $\{S_i\}$ ,  $i = 1, 2, \dots, n$  в заданих областях  $S_0$  при наявності різноманітних обмежень та критеріїв якості розміщення.

До цього класу відносяться задачі оптимального розкрою матеріалів на фігурні шаблони, задачі побудови трас порізки тощо. У межах даної роботи будемо розглядати тільки ті задачі геометричного проектування, в яких як об'єкти, так і область розміщення належать арифметичному евклідовому простору  $R^2$ , тобто є двовимірними геометричними об'єктами.

Можливість подання великого числа важливих промислових задач як класу задач геометричного проектування викликала необхідність всебічного вивчення цього класу задач і розроблення адекватних математичних моделей для їхнього розв'язання.

Серед найважливіших обмежень, що задають область припустимих розв'язків у задачах геометричного проектування, є умова взаємного неперетину об'єктів, що розміщуються.

Конструктивним засобом формалізації умови взаємного неперетину об'єктів розміщення є  $\Phi$ -функції [4, 5], що вводяться для кожної пари  $(S_i, S_j)$ ,  $i, j = 1, 2, \dots, n$ ,  $i \neq j$  об'єктів, що розміщуються.

Наведемо традиційне визначення  $\Phi$ -функції, яке сформульоване для класу в загальному випадку неопуклих геометричних об'єктів  $S_i, S_j$  з кусочно-лінійною межею без самоперетинів, що складаються з однієї компоненти зв'язності. Гомотопічний тип [1] компоненти лінійної зв'язності межі є коло у  $R^2$ . Інакше кажучи, об'єкти  $S_i$  мають непусту внутрішність [2], тобто

$$\text{int } S_i \neq \emptyset$$

Введемо до розгляду параметри  $u_i = (x_i, y_i)$  розміщення об'єктів  $S_i$ , що є координатами полюсу  $O_i$ , тобто координатами центру власної системи координат  $X_i O Y_i$ .

**Визначення 1.** Будь-яка всюди визначена неперервна функція  $\Phi_{ij}(u_i, u_j)$  у  $R^d$ , що характеризується наступною властивістю:

$$\Phi_{ij}(u_i, u_j) > 0, \text{ якщо } S_i(u_i) \cap S_j(u_j) = \emptyset \quad (1)$$

$$\Phi_{ij}(u_i, u_j) = 0, \text{ якщо } S_i(u_i) \cap S_j(u_j) \neq \emptyset \quad (2)$$

$$\text{int } S_i(u_i) \cap \text{int } S_j(u_j) = \emptyset$$

$$\Phi_{ij}(u_i, u_j) < 0, \text{ якщо } \text{int } S_i(u_i) \cap \text{int } S_j(u_j) \neq \emptyset \quad (3)$$

називається  $\Phi$ -функцією.

Позначимо  $0$  - поверхню  $\Phi_{ij}(u_i, u_j)$ -функції об'єктів  $S_i$  та  $S_j$ , що визначається умовою торкання (2), через  $T^d$ . Очевидно, точкова множина  $T^d$  є кусково-лінійна гіперповерхня в просторі  $R^d$  параметрів розміщення об'єктів  $S_i$  та  $S_j$ . На рис. 1 зображено проекцію  $0$  – поверхні  $\Phi_{ij}(u_i, u_j)$ -функції, якщо  $u_i=0$ .

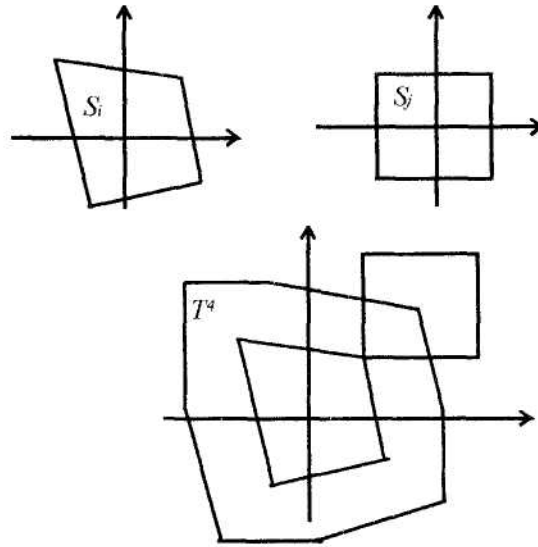


Рис. 1

**1. Поширення поняття  $\Phi$ -функції на клас тіде не щільних геометричних об'єктів**

Традиційно  $\Phi$ -функція визначена лише для тіл, тобто для об'єктів, що мають непусту внутрішність. Але в цілому ряді задач геометричного проектування, зокрема, при проектуванні і оптимізації трас порізки промислових матеріалів найбільш природною формою математичної моделі об'єктів є замкнені та незамкнені криві, що складаються з дуг кіл і відрізків прямих, тобто об'єкти з порожньою внутрішністю. У цьому випадку низка надзвичайно зручних при формалізації та побудові рішень властивостей нормалізованої  $\Phi$ -функції [3, 4] (визначення відстаней між об'єктами, простота формалізації, умови відсутності взаємних перетинів і самоперетинів...) не може бути безпосередньо використана. Тому виникає необхідність поширити визначення нормалізованої  $\Phi$ -функції на випадок, коли один чи обидва геометричні об'єкти  $S_i, S_j$  мають пусту внутрішність, тобто, наприклад, в арифметичному евклідовому просторі  $R^2$  на пари об'єктів з таких класів, як точки, відрізки, прямі, дуги та об'єкти, що є об'єднанням скінченного числа об'єктів з перелічених класів об'єктів з пустою внутрішністю та тіл.

Тоді пряме поширення класичного визначення 1 набуває наступного вигляду.

**Визначення 2.** Будь-яка всюди визначена неперервна функція  $\Phi_{ij}(u_i, u_j)$  у  $R^4$ , що характеризується наступною властивістю:

$$\Phi_{ij}(u_i, u_j) > 0, \text{ якщо } S_i(u_i) \cap S_j(u_j) = \emptyset, \tag{4}$$

$$\Phi_{ij}(u_i, u_j) = 0, \text{ якщо } S_i(u_i) \cap S_j(u_j) \neq \emptyset \tag{5}$$

$$\Phi_{ij}(u_i, u_j) < 0, \text{ якщо } [int S_i(u_i) \cap S_j(u_j) \neq \emptyset] \vee [S_i(u_i) \cap int S_j(u_j) \neq \emptyset] \tag{6}$$

називається  $\Phi$ -функцією.

Відзначимо, що умова (4) співпадає з умовою (1) з класичного визначення.

Таким чином,  $\Phi$ -функція дорівнює нулю, якщо перетинаються лише межі об'єктів, а перетин внутрішностей з межами порожній.

Більш зручним для використання у вигляді теста неперетину є наступне визначення.

**Визначення 3.** Будь-яка всюди визначена неперервна функція  $\Phi_{ij}(u_i, u_j)$  у  $R^4$ , що характеризується наступною властивістю:

$$\Phi_{ij}(u_i, u_j) > 0, \text{ if } S_i(u_i) \cap S_j(u_j) = \emptyset \tag{7}$$

$$\Phi_{ij}(u_i, u_j) = - \inf_{t \in R^2} \|t\|_2 \tag{8}$$

за умовою  $S_i(u_i + t) \cap S_j(u_j) = \emptyset$

називається  $\Phi$ -функцією.

Цей спосіб, узгоджений з відомим зв'язком між поверхнями рівня  $\Phi$ -функції та сумою Мінковського, на жаль, не припускає покомпонентного обчислення. Для розв'язання оптимізаційних задач (наприклад, прямим скануванням або переглядом точок області припустимих розв'язків задачі, що є підозрілими на екстремум) зручно подавати як допоміжний результат ще і набір екстремальних множин, на яких такий вектор досягається.

При розв'язанні ряду задач геометричного проектування можливо обмежити рухи об'єктів таким чином, що з факту неперетину меж впливає неперетин і внутрішностей об'єктів. Маючи на увазі введено описаним вище способом  $\Phi$ -функцію в таких задачах можна замінити побудову області припустимих розв'язків, що задає умови неперетину об'єктів, побудовою умов неперетину їхніх меж, що є значно простішим у випадку використання продовжень  $\Phi$ -функцій, що припускають покомпонентне обчислення.

Крім того, в задачах з мінімально припустимими відстанями можна обмежити рухи об'єктів таким чином, що всі значення  $\Phi$ -функції, що є припустимими в оптимізаційному процесі, будуть позитивні і таким чином можна обійтися без обчислення від'ємних значень  $\Phi$ -функції і, внаслідок цього, описати лише обчислення відстаней між кожною парою примітивів межі.

**2. Властивості  $\Phi$ -функції, що враховують можливість афінного перетворення подібності об'єктів**

В багатьох задачах геометричного проектування розглядаються оптимізаційні перетворення над геометричними об'єктами, що мають змінні метричні характеристики. До цього класу належить, наприклад, задача, про яку йдеться у [3].

Знову розглянемо клас у загальному випадку неопуклих геометричних об'єктів  $S_i, S_j$  з кусочно-лінійною межею без самоперетинів, що складаються з однієї компоненти зв'язності.

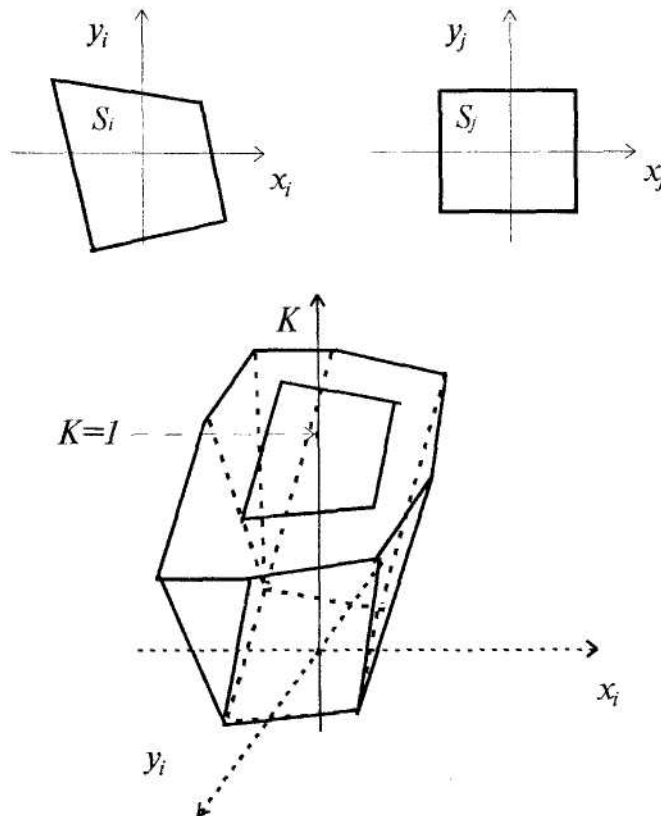


Рис. 2

Введемо у розгляд коефіцієнт подібності  $K$ , що пов'язаний з одним з об'єктів  $S_i, S_j$ , наприклад, з об'єктом  $S_j$ , тобто  $S_j = S_j(u_j, K)$ .

Якщо покласти, що коефіцієнт подібності  $K$  задовольняє нерівності

$$0 < K \leq 1,$$

то обидва об'єкти мають непусту внутрішність.

Тепер  $\Phi_{ij}(u_i, u_j, K)$ -функція залежить від 5 параметрів та є визначеною всюди у напівпросторі простору  $R^5$ , крім гіперплощини  $K = 0$ .

Якщо коефіцієнт подібності  $K$  дорівнює 0, об'єкт  $S_j$  вироджується в точку. У цьому випадку 0-поверхня  $\Phi_{ij}(u_i, u_j, K)$  у  $R^5$  є незамкненою згідно з визначенням 1.

Інакше кажучи, якщо коефіцієнт подібності  $K$  дорівнює 0, об'єкт  $S_j$  вироджується в точку.

Маючи на увазі аналіз першого пункту роботи, визначимо  $\Phi_{ij}(u_i, u_j, K)$ -функцію у точках гіперплощини  $K = 0$  наступним чином:

$$\Phi_{ij}(u_i, u_j, K) = - \inf_{t \in R^2} \|t\|_2$$

за умовою  $S_i(u_i + t, K) \cap S_j(u_j) = \emptyset$

Проекція 0-поверхні  $\Phi_{ij}(u_i, u_j, K)$  у простір  $R^3$  за умови, що  $u_i = 0$ , наведена на рис. 2. Це поверхня зрізаної піраміди, одна основа якої міститься у площині  $K = 0$  та співпадає з об'єктом  $S_i$ , а інша належить площині  $K = 1$  та межа її є кусково-лінійна множина  $T^4$ .

#### ЛІТЕРАТУРА:

1. Келлі Дж. Загальна топологія / Пер. з англ. – М.: Наука, 1981. – 432 с.
2. Колмогоров А.Н., Фомін С.В. Елементи теорії функцій і функціонального аналізу. – М.: Наука, 1978. – 487 с.
3. Новожилова М.В., Пшенична В.Д. Побудова початкового наближення для задачі розміщення опуклого многогранника в опуклій багатогранній області зі змінними метричними характеристиками. Ін-т пробл. машинобуд. НАН України. – Харків, 1996. – 12 с. – Деп. ВІНТІ №2694-96.
4. Стоян Ю.Г. Автоматизація об'ємно-планувального проектування у машинобудуванні. // Вісн. АН УРСР, 1979. – № 3. – С. 46 – 52.
5. Стоян Ю.Г. Про одне узагальнення функції щільного розміщення. Доповіді АН УРСР. Сер. А. – 1980. – № 8. – С. 70-74.
6. Стоян Ю.Г., Гіль М.І. Засоби і алгоритми розміщення плоских геометричних об'єктів. – Київ: Наук. думка, 1976. – 247 с.
7. Стоян Ю.Г., Яковлев С.В. Математичні моделі і оптимізаційні засоби геометричного проектування. – Київ: Наук. думка, 1986. – 267 с.

НОВОЖИЛОВА Марина Володимирівна – кандидат фізико-математичних наук, старший науковий співробітник Інституту проблем машинобудування Національної академії наук України, м. Харків.

Наукові інтереси:

- теорія дослідження операцій;
- комп'ютерна графіка;
- теорія геометричного проектування.

ПАНДОРІН Олександр Костянтинович – кандидат технічних наук, науковий співробітник Інституту проблем машинобудування Національної академії наук України, м. Харків.

Наукові інтереси:

- теорія дослідження операцій;
- комп'ютерна графіка;
- теорія геометричного проектування.