

## ЭЛЕМЕНТЫ НЕЧЕТКОГО ВАРИАЦИОННОГО ИСЧИСЛЕНИЯ

Ю.Е. Асмолова, И.А. Мочалов

Кафедра систем автоматического управления  
МГТУ им. Н.Э. Баумана  
ул. 2-я Бауманская, 5, Москва, Россия, 107005

Рассматриваются нечеткие числа, функции, функционалы. Для нечетких функционалов формулируется нечеткая вариационная задача с неподвижными границами. Приводится пример.

**Ключевые слова:** нечеткие вычисления, вариационное исчисление.

Существующие методы дифференциального исчисления, частотные методы, теории вероятностей, математической статистики и др. широко используются для создания математических моделей при описании различного рода неопределенностей. В настоящее время для этих целей также применяются методы, созданные в теории нечетких множеств. Делаются попытки создания комбинированных моделей на основе совместного применения традиционных и нечетких подходов. Например, в стадии становления находится теория нечетких случайных процессов. Комбинированные модели, с одной стороны, представляются наиболее адекватными в описании неопределенностей, а с другой — характеризуются простотой применения в различного рода расчетах.

Можно утверждать, что усилиями научного сообщества созданы: элементы теории нечеткой арифметики и математического анализа [1]; основы теории нечетких дифференциальных и интегральных уравнений [2—7]; имеются научные заделы в теории нечетких вероятностей и нечетких тестов математической статистики [8; 9]; нечетких случайных марковских процессов [10; 11] и т.д.

Ниже на основании результатов [1; 12; 13] представлены элементы нечеткого вариационного исчисления.

Даются определения: нечеткого числа; нечеткой функции; нечеткого функционала. Демонстрируется пример решения уравнения Эйлера при нечетких граничных условиях.

1. **Нечеткое число**  $x_n \in R^1$  определяется как отображение  $r : R^1 \rightarrow [0,1] \in R^1$ , где  $r(x)$  — функция принадлежности. Из-за отсутствия взаимной однозначности выделяются «левая»  $\underline{r}(x)$  и «правая»  $\bar{r}(x)$  ветви относительно  $r(x) = 1$ , каждая из которых определяет уже взаимно однозначное отображение. В теории нечетких множеств используется эквивалентная уровневая форма представления нечеткого числа, задаваемая в виде обратного отображения  $r^{-1} : R^1 \ni [0,1] \rightarrow R^1$ . Для отображения  $x(r)$ ,  $r \in [0,1]$  выделяются «нижняя»  $\underline{x}(r)$  и «верхняя»  $\bar{x}(r)$  ветви.

Таким образом, для нечеткого числа  $x_{\text{н}} \in R^1$  используется цепочка эквивалентных представлений:

$$\begin{aligned} x_{\text{н}} \in R^1 &\Leftrightarrow r(x), x \in R^1, r \in [0,1] \Leftrightarrow \\ &\Leftrightarrow (\underline{r}(x); \bar{r}(x)/x \in R^1, \underline{r}, \bar{r} \in [0,1]) \Leftrightarrow \\ &\Leftrightarrow (\underline{x}(r); \bar{x}(r)/0 \leq r \leq 1). \end{aligned}$$

Относительно  $r(x)$  должны выполняться следующие свойства:

- i) функция  $r(x)$  полунепрерывна сверху;
- ii) функция  $\underline{r}(x)$  монотонно возрастает;
- iii) функция  $\bar{r}(x)$  монотонно убывает.

Кроме этого для  $x(r)$  должно выполняться условие  $\underline{x}(r) \leq \bar{x}(r)$ . Если  $x(r)$  имеет треугольную форму, то перечисленные свойства выполняются для остроугольного треугольника, так как не каждый тупоугольный треугольник может изображать нечеткое число.

Обычно применяется обозначение:  $x_{\text{н}} \Leftrightarrow (\underline{x}(r); \bar{x}(r)/0 \leq r \leq 1)$ .

*Арифметические операции* \* («+», «-», «×», «÷») для нечетких чисел  $x_{\text{н}}$  и  $y_{\text{н}}$  определяется соотношением:

$$x_{\text{н}} * y_{\text{н}} = z_{\text{н}} \Leftrightarrow \max_{x_{\text{н}} * y_{\text{н}} = z_{\text{н}}} \min(r(x), r(y)).$$

*Операции сравнения* «≥», «≤» следуют из определения [1]: имеем нечеткие числа  $x_{\text{н}}$  и  $y_{\text{н}}$  такие, что  $x_{\text{н}} = (\underline{x}(r); \bar{x}(r)/0 \leq r \leq 1)$ ,  $y_{\text{н}} = (\underline{y}(r); \bar{y}(r)/0 \leq r \leq 1)$ ,

тогда  $x_{\text{н}} \begin{matrix} \geq \\ \leq \end{matrix} y_{\text{н}}$ , если:

$$T(x_{\text{н}}) = \int_0^1 r[\underline{x}(r) + \bar{x}(r)]dr \begin{matrix} \geq \\ \leq \end{matrix} \int_0^1 r[\underline{y}(r) + \bar{y}(r)]dr = T(y_{\text{н}}). \quad (1)$$

Совокупность нечетких чисел образует банахово пространство [1].

2. **Нечеткая функция**  $\varphi_{\text{н}}(x)$  определяется как отображение  $\varphi_{\text{н}} : R^1 \rightarrow F = \{r(x)\}$ , где  $F$  — совокупность функций принадлежности  $r(x)$ . Это отображение параметризуется относительно  $r \in [0,1]$  и может быть представлено в виде [1]:

$$\varphi_{\text{н}}(x) = (\underline{\varphi}(x, r); \bar{\varphi}(x, r)/0 \leq r \leq 1).$$

По аналогии с (1) для нечеткой функции  $\varphi_{\text{н}}(x)$  вводится критерий:

$$T(\varphi_{\text{н}}(x)) = \int_0^1 r[\underline{\varphi}(x, r) + \bar{\varphi}(x, r)]dr.$$

Имеют место следующие утверждения:

— нечеткая функция  $\varphi_{\text{н}}(x)$  монотонно возрастает (убывает), если для любых  $x_1$  и  $x_2$  выполняется  $x_1 \leq x_2 \Rightarrow T(\varphi_{\text{н}}(x_1)) \leq T(\varphi_{\text{н}}(x_2))$  ( $x_2 \leq x_1 \Rightarrow T(\varphi_{\text{н}}(x_2)) \leq T(\varphi_{\text{н}}(x_1))$ );

— нечеткая функция  $\varphi_{\text{н}}(x)$  непрерывна для  $x \in [c, d] \subset R^1$ , если  $T(\varphi_{\text{н}}(x))$  непрерывна;

— нечеткая функция  $\varphi_{\text{н}}(x)$  дифференцируема, если  $T(\varphi_{\text{н}}(x))$  дифференцируема; производная от нечеткой функции  $\varphi_{\text{н}}(x)$  равна  $\dot{\varphi}_{\text{н}}(x) = \left( \frac{\partial}{\partial x} \varphi(x, r); \frac{\partial}{\partial x} \underline{\varphi}(x, r) / 0 \leq r \leq 1 \right)$ ;

— нечеткая функция  $\varphi_{\text{н}}(x)$  интегрируема по Риману, если  $T(\varphi_{\text{н}}(x))$  интегрируема; интеграл от нечеткой функции  $\varphi_{\text{н}}(x)$  равен

$$\int_c^d \varphi_{\text{н}}(x) dx = \left( \int_c^d \underline{\varphi}(x, r) dx; \int_c^d \overline{\varphi}(x, r) dx / 0 \leq r \leq 1 \right).$$

Приведенные утверждения показывают, что нетрудно сконструировать нечеткие аналоги основных структур классического математического анализа: максимум (минимум) нечеткой функции, нечеткие точки перегиба, нечеткие дифференциалы, касательные и т.д.

3. **Нечеткий функционал**  $I_{\text{н}}$  определяется как отображение  $I_{\text{н}} : \varphi_{\text{н}} \rightarrow r = [0, 1] \in R^1$ , где  $\varphi_{\text{н}}$  — нечеткая функция (см. п. 2), т.е. нечеткой функции  $\varphi_{\text{н}}(x)$  соответствует нечеткое число (см. п. 1). Совокупность  $\{\varphi_{\text{н}}(x)\}$ , на которой определен нечеткий функционал  $I_{\text{н}}$ , составляет *нечеткую область определения*.

Нечеткость  $I_{\text{н}}$  обусловлена наличием нечетких граничных условий, которые характеризуют неточность в их задании. Это означает, что нечеткое уравнение Эйлера получается традиционным способом, а константы интегрирования соответствующего дифференциального уравнения находятся из нечеткой линейной системы [12].

### Пример

Пусть  $I_{\text{н}} = \int_{0_{\text{н}}}^{1_{\text{н}}} \left( \dot{\varphi}_{\text{н}}(x) \right)^{-1} dx$ , где граничные условия  $\varphi_{\text{н}}(x=0) = 0_{\text{н}}$ ,

$\varphi_{\text{н}}(x=1) = 1_{\text{н}}$  являются нечеткими числами  $0_{\text{н}}$ ,  $1_{\text{н}}$  с треугольными функциями принадлежности  $r(0_{\text{н}})$ ,  $r(1_{\text{н}})$ :

$$r(0_{\text{н}}) = \max \left( 1 - \frac{1}{\alpha} |x|; 0 \right)$$

$$\Leftrightarrow 0_{\text{H}} = \left( \underline{0}(r) = \alpha r - \alpha; \bar{0}(r) = -\alpha r + \alpha / 0 \leq r \leq 1 \right),$$

$$r(1_{\text{H}}) = \max \left( 1 - \frac{1}{\beta} |x - 1|; 0 \right)$$

$$\Leftrightarrow 1_{\text{H}} = \left( \underline{1}(r) = \beta r + (1 - \beta); \bar{1}(r) = -\beta r + (1 + \beta) / 0 \leq r \leq 1 \right).$$

Необходимо найти  $\varphi_{\text{H}}(x) : \text{extr}_{\varphi_{\text{H}}(x)} I_{\text{H}}$ . С учетом того, что заданный функционал не зависит от  $\varphi_{\text{H}}$ , имеем цепочку соотношений:

$$F = \left( \dot{\varphi}_{\text{H}} \right)^{-1},$$

$$\left[ F_{\varphi_{\text{H}}} - \frac{d}{dx} \left( F_{\dot{\varphi}_{\text{H}}} \right) \right] \Big|_{F_{\varphi_{\text{H}}}=0} = 0 \Rightarrow \frac{d}{dx} \left( F_{\dot{\varphi}_{\text{H}}} \right) = 0 \Rightarrow F_{\dot{\varphi}_{\text{H}}} = C_{\text{H}} \Rightarrow$$

$$F_{\dot{\varphi}_{\text{H}}} = \frac{d}{d\dot{\varphi}_{\text{H}}} \left( \dot{\varphi}_{\text{H}}(x) \right)^{-1} = -\frac{1}{\left( \dot{\varphi}_{\text{H}}(x) \right)^2} = C_{\text{H}} \Rightarrow \dot{\varphi}_{\text{H}}(x) = C_{\text{H}_1} \Rightarrow \varphi_{\text{H}}(x) = C_{\text{H}_1} x + C_{\text{H}_2}.$$

Найдем  $C_{\text{H}_1}$  и  $C_{\text{H}_2}$  из нечетких граничных условий:

$$\begin{cases} \varphi_{\text{H}}(x=0) = 0 \cdot C_{\text{H}_1} + 1 \cdot C_{\text{H}_2} = 0_{\text{H}} \\ \varphi_{\text{H}}(x=1) = 1 \cdot C_{\text{H}_1} + 1 \cdot C_{\text{H}_2} = 1_{\text{H}} \end{cases} \Rightarrow A \cdot X = Y,$$

где  $X = (C_{\text{H}_1}, C_{\text{H}_2})^T$ ;  $Y = (0_{\text{H}}, 1_{\text{H}})^T$ ;  $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ ;  $\det A = -1 \neq 0$ .

Нечеткая линейная система  $A \cdot X = Y$  решается в соответствии с методикой, которая изложена в [12].

Расширенная система будет иметь вид:  $S \cdot X = Y$ , где

$$X = (\underline{C}_{\text{H}_1}, \underline{C}_{\text{H}_2}, -\bar{C}_{\text{H}_1}, -\bar{C}_{\text{H}_2})^T; \quad Y = (\underline{0}(r), \underline{1}(r), -\bar{0}(r), -\bar{1}(r))^T; \quad S = \begin{pmatrix} B & | & C \\ - & + & - \\ C & | & B \end{pmatrix} —$$

блочная матрица,  $B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ ;  $C = B - A = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ .

Очевидно, что  $\det(B + C) = -1 \neq 0$ , поэтому одновременно имеем:  $\det A = -1 \neq 0$ ,  $\det(B + C) = -1 \neq 0 \Leftrightarrow \det S \neq 0$ .

Таким образом, матрица  $S$  невырожденная, решение расширенной системы существует и единственно:

$$X = S^{-1} \cdot Y,$$

где  $S^{-1} = \begin{pmatrix} D & | & E \\ - & + & - \\ E & | & D \end{pmatrix}$ ;  $D = 0,5[(B+C)^{-1} + A^{-1}] = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $E = 0,5[(B+C)^{-1} - A^{-1}] =$   
 $= \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ .

В результате получим:

$$C_{H_1} = (\underline{C}_{H_1}(r), \bar{C}_{H_1}(r)/0 \leq r \leq 1) = (\underline{1}(r) - \underline{0}(r); \bar{1}(r) - \bar{0}(r)/0 \leq r \leq 1);$$

$$C_{H_2} = (\underline{C}_{H_2}(r), \bar{C}_{H_2}(r)/0 \leq r \leq 1) = (\underline{0}(r); \bar{0}(r)/0 \leq r \leq 1).$$

Таким образом, нечеткая экстремаль  $\varphi_H(x) = (1_H - 0_H)x + 0_H$  в уровневой форме будет иметь вид:

$$\varphi_H(x, r) = \left( (\underline{1}(r) - \underline{0}(r))x + \underline{0}(r); (\bar{1}(r) - \bar{0}(r))x + \bar{0}(r)/0 \leq r \leq 1 \right) =$$

$$= \left( ((\beta - \alpha)r + (1 - \beta + \alpha))x + (\alpha r - \alpha); (-(\beta - \alpha)r + (1 + \beta - \alpha))x + \right.$$

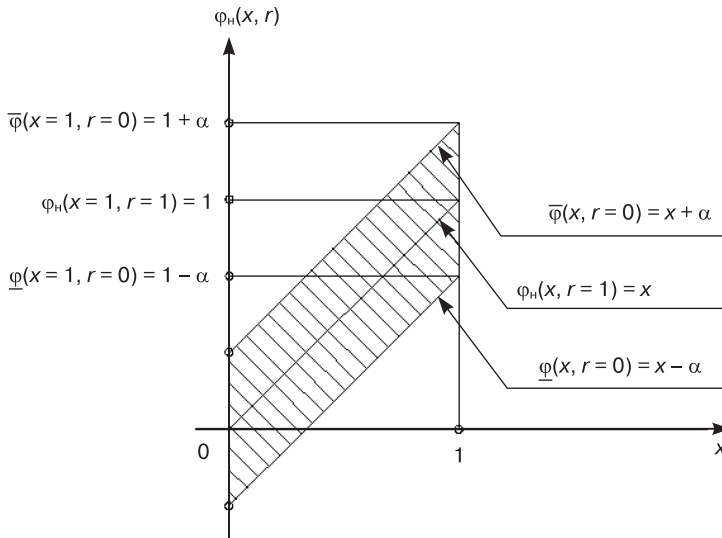
$$\left. + (-\alpha r + \alpha)/0 \leq r \leq 1 \right).$$

В частности при  $\alpha = \beta$  получим (рис. 1):

$$\varphi_H(x, r) = (x + (\alpha r - \alpha); x + (-\alpha r + \alpha)/0 \leq r \leq 1).$$

При  $r = 1$  имеем уравнение четкой экстремали:

$$\varphi(x) = \varphi_H(x, r = 1) = (x; x/0 \leq r \leq 1) = x.$$



**Рис. 1.** Нечеткая экстремаль  $\varphi_H(x, r)$  нечеткого функционала  $I_H = \int_0^1 \left( \dot{\varphi}_H(x) \right)^{-1} dx$  при граничных условиях  $\varphi_H(x=0) = 0_H$ ,  $\varphi_H(x=1) = 1_H$

Уравнение четкой экстремали также может быть получено из четкого уравнения Эйлера:

$$\left[ F_\varphi - \frac{d}{dx} \left( F_{\dot{\varphi}} \right) \right] \Big|_{F_\varphi=0} = 0 \Rightarrow \frac{d}{dx} \left( F_{\dot{\varphi}} \right) = 0 \Rightarrow F_{\dot{\varphi}} = C \Rightarrow$$

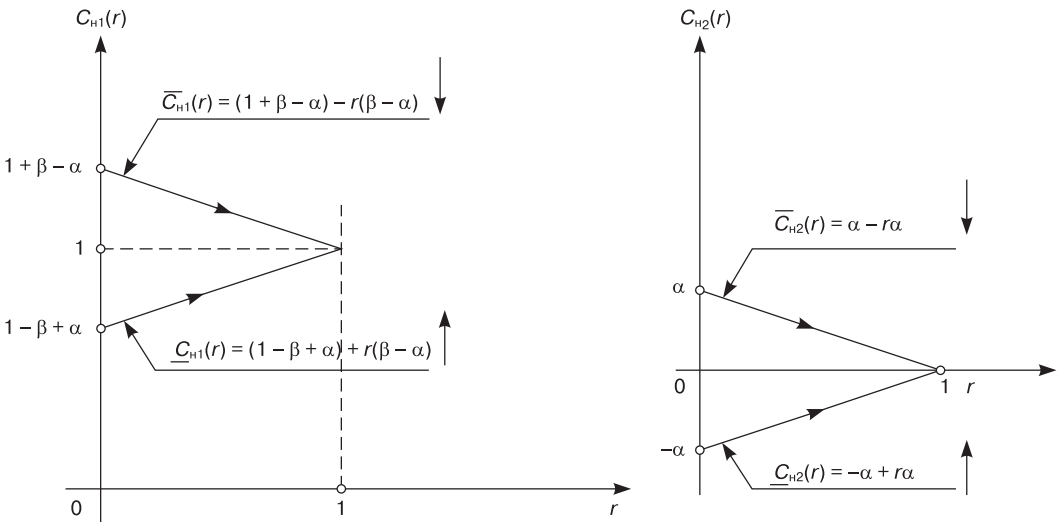
$$F_{\dot{\varphi}} = \frac{d}{d\dot{\varphi}} \left( \dot{\varphi}(x) \right)^{-1} = -\frac{1}{\left( \dot{\varphi}(x) \right)^2} = C \Rightarrow \dot{\varphi}(x) = C_1 \Rightarrow \varphi(x) = C_1 x + C_2.$$

Константы интегрирования  $C_1$  и  $C_2$  найдем из граничных условий:

$$\begin{cases} \varphi(x=0) = C_1 \cdot 0 + C_2 = 0 \\ \varphi(x=1) = C_1 \cdot 1 + C_2 = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} C_2 = 0 \\ C_1 = 1. \end{cases}$$

В результате получим четкую экстремаль  $\varphi(x) = x$ , что совпадает с нечетким случаем при значении параметра  $r = 1$ .

Определим диапазоны параметров  $\alpha, \beta$ , при которых вектор  $X = (\underline{C}_{H_1}, \underline{C}_{H_2}, -\bar{C}_{H_1}, -\bar{C}_{H_2})^T$  является сильным или слабым решением [12].



**Рис. 2.** Нечеткие компоненты  $C_{H_1}(r)$  и  $C_{H_2}(r)$  вектора  $X$

Компоненты  $C_{H_1}$  и  $C_{H_2}$  вектора  $X$  являются нечеткими числами при выполнении следующих условий (рис. 2):  $\begin{cases} 1 + \beta - \alpha \geq 1 \\ 1 - \beta + \alpha \leq 1 \end{cases} \Rightarrow \beta \geq \alpha$  для  $C_{H_1}$ , и  $\begin{cases} \alpha \geq 0 \\ -\alpha \leq 0 \end{cases} \Rightarrow \alpha \geq 0$  для  $C_{H_2}$ . Таким образом, вектор  $X$  — сильное решение при  $0 \leq \alpha \leq \beta$  и слабое при  $\alpha \notin [0, \beta]$ .

4. **Выводы.** Даны определения нечетких: числа, функции и функционала.

Получено уравнение Эйлера с нечеткими неподвижными границами. Приведен пример.

5. **Заключение.** Выше была рассмотрена и решена нечеткая вариационная задача поиска безусловного экстремума функционала с неподвижными границами, который зависит от одной функции. Особый интерес в теории управления представляют вариационные задачи на условный экстремум с дифференциальными связями, решение которых позволяет синтезировать линейное оптимальное управление динамическим объектом. Представляет теоретический и практический интерес модификация этой задачи для нечеткого случая, в частности, решение задачи нечеткого линейного оптимального управления, в которой нечеткость интерпретируется как одна из математических моделей задания неопределенности.

#### ЛИТЕРАТУРА

- [1] Roy Goetschel Jr. and William Voxman. Elementary fuzzy calculus. *Fuzzy sets and systems*, 18 (1986), 31—43.
- [2] Osmo Kaleva. The Cauchy problem for fuzzy differential equations. *Fuzzy sets and systems*, 35 (1990), 389—396.
- [3] Osmo Kaleva. Fuzzy differential equations. *Fuzzy sets and systems*, 24 (1987), 301—317.
- [4] Ming Ma, Menahem Friedman, Abraham Kandel. Numerical solutions of fuzzy differential equations. *Fuzzy sets and systems*, 105 (1999), 133—138.
- [5] Ouyang He and Wu Yi. On fuzzy differential equations. *Fuzzy sets and systems*, 32 (1989), 321—325.
- [6] Phil Diamond. Brief note on the variation of constants formula for fuzzy differential equations. *Fuzzy sets and systems*, 129 (2002), 65—71.
- [7] Jong Yoon Park, Jae Ug Jeong. On the existence and uniqueness of solutions of fuzzy Volterra — Fredholm integral equations. *Fuzzy sets and systems*, 115 (2000), 425—431.
- [8] Abraham Kandel, William Y. Byatt. Fuzzy processes. *Fuzzy sets and systems*, 4 (1980), 117—152.
- [9] Bernhard F. Arnold. Testing fuzzy hypotheses with crisp data. *Fuzzy sets and systems*, 94 (1998), 323—333.
- [10] Malay Bhattacharyya. Fuzzy Markovian decision process. *Fuzzy sets and systems*, 99 (1998), 273—282.
- [11] Konstantin E. Avrachenkov. Fuzzy Markov chains and decision-making. *Fuzzy optimization and decision making*, 1, 143—159, 202.
- [12] Menahem Friedman, Ming Ma, Abraham Kandel. Fuzzy linear systems. *Fuzzy sets and systems*, 96 (1998), 201—209.
- [13] Мочалов И.А. О профилактике технических средств при нечетких отказах и восстановлениях // Вестник РУДН. Серия «Инженерные исследования». — 2007. — № 4. — С. 20—27.

## **ELEMENTS OF FUZZY VARIATIONS CALCULUS**

**J.E. Asmolova, I.A. Mochalov**

Automatic control system department  
Moscow State Technical University after N.E. Bauman  
*2<sup>nd</sup> Baumanskaya str., 5, Moscow, Russia, 107005*

The fuzzy numbers, functions, functionals are considered. The fuzzy variational problem for fuzzy functionals with fixed boundaries is defined. An example of solution of Euler equation is given.

**Key words:** fuzzy computation, calculus of variations.