

$$|C_{4k+\lambda_r, r}^{6k+2\lambda_r} C_{4k+r-\lambda_r}| = \sum_{i=0}^{2k+\lfloor \frac{\lambda_r}{2} \rfloor} \binom{4k+\lambda_r}{2i} \binom{4k+r-\lambda_r}{3k+\lambda_r-i},$$

где  $\lambda_0 = 0$ ,  $\lambda_1 = 0$ ,  $\lambda_2 = 1$ ,  $\lambda_3 = 2$ ,  $\lambda_4 = 2$ ,  $\lambda_5 = 2$ ,  $\lambda_6 = 3$ ,  $\lambda_7 = 3$ .

Ради краткости введем для этих антицепей обозначения  $C_{8k+r}$ ,  $r = 0, 1, \dots, 7$ . Обозначим через  $[a]$  минимальное целое число, не меньшее  $a$ . Сформулируем теперь основной результат, вытекающий из теоремы 1.

**Теорема 2.** Пусть  $n = 8k + r$ ,  $r = 0, 1, \dots, 7$ . Тогда

$$\max_s A^0(n, 3, s) \geq \frac{1}{\lfloor \frac{n}{2} \rfloor} |C_{8k+r}|.$$

Можно показать, что полученная оценка для  $A^0(n, 3, s)$  лучше известной для  $A(n, 4, \omega)$ , но это требует отдельного рассмотрения случаев  $r=0, r=1, \dots, r=7$ .

Пусть, например,  $n = 8k$ . Будем считать, что  $k \geq 3$ . Случаи  $k=0, 1, 2$  рассматриваются непосредственно. Покажем, что

$$\frac{1}{8k} \binom{8k}{4k} < \frac{1}{4k} \sum_{i=0}^{2k} \binom{4k}{2i} \binom{4k}{3k-1}. \quad (2)$$

Рассмотрим следующие, легко проверяемые при  $k \geq 3$ , неравенства:

$$\binom{4k}{0} + \binom{4k}{1} < 2 \binom{4k}{0} \binom{4k}{k}, \quad (3)$$

$$\binom{4k}{i} + \binom{4k}{2i+1} < 2 \binom{4k}{i} \binom{4k}{k+i}, \quad i = 1, 2, \dots, k-2, \quad (4)$$

$$\binom{4k}{2k-2} + \binom{4k}{2k-1} + \frac{1}{2} \binom{4k}{2k} < 2 \binom{4k}{2k-1} \binom{4k}{2(k-1)} + \binom{4k}{2k}. \quad (5)$$

Сложив неравенства (3)–(5) и воспользовавшись тем, что

$$\begin{aligned} \binom{8k}{4k} &= \sum_{i=0}^{4k} \binom{4k}{i}^2 = 2 \sum_{i=0}^{2k-1} \binom{4k}{i}^2 + \binom{4k}{2k}^2, \\ 2 \sum_{i=0}^{2k} \binom{4k}{i} \binom{4k}{k+i} &= 2 \left( 2 \sum_{i=0}^{k-1} \binom{4k}{2i} \binom{4k}{k+i} + \binom{4k}{2k}^2 \right), \end{aligned}$$

получим неравенство (2).

### Список литературы

1. Касами Т., Токура Н., Ивадари Ё., Инагаки Я. Теория кодирования. М., 1978.
2. Hammer P. L., Ibaraki T., Peled U. N. // Ann. Diser. Math. 1981. V. 11. P. 125.
3. Грахам Р. Л., Слоане Н. Дж. // IEEE Trans. Inform. Theory. 1980. V. 26. № 1. P. 37.
4. Петрова Г. Л. // Кибернетика. 1985. № 4. С. 113.

Поступила в редакцию 02.02.87.

УДК 681.3

ДО СУАН ТХО

### ЭКВИВАЛЕНТНОСТЬ ОБОБЩЕННЫХ ПРОСТЫХ ТАБЛИЦ

В [1] обобщенная таблица используется как инструмент для оптимизации одного класса запросов пользователей в реляционной базе данных, однако проверка эквивалентности двух таблиц, вообще —  $NP$ -полная за-

дача. В нашей работе рассматриваются обобщенные простые таблицы, а также условие существования соответствующих реляционных выражений для класса обобщенных простых таблиц, и доказывается, что алгоритмы проверки их эквивалентности имеют полиномиальную временную сложность.

Обобщенной таблицей  $T$  называется двумерная матрица, каждый столбец которой соответствует одному из атрибутов универсального отношения, выбираемому в фиксированном порядке. Первая строка матрицы  $\omega_0$  называется сводкой. Другие ее строки обозначим через  $\omega_1, \omega_2, \dots, \omega_m$ , где  $m$  — число строк. Пусть  $S$  — множество символов матрицы:  $S = \{a_i, b_j, d_k, \bar{d}_l, \neg\}$ , где  $a_i$  — характерные переменные;  $b_j$  — нехарактерные переменные;  $d_k$  — характерные выборные переменные;  $d_k$  определяется на множестве значений  $D_k$ ,  $D_k \subseteq \text{dom}(A_k)$ ;  $\bar{d}_l$  — нехарактерные выборные переменные;  $\bar{d}_l$  определена на  $D_l$ . Если  $d_k$  появляется в  $\omega_0$ , то она появляется также в нескольких строках таблицы  $T$ . Причем в каждом столбце появляется только одна характерная переменная  $a_i$  или  $d_k$ .

В [1] предложены правила построения соответствующей обобщенной таблицы  $T$  для ограниченного реляционного выражения  $E: V_I(E) = T(I)$  для любого состояния  $I$  универсального отношения, где  $V_I(E)$ ,  $T(I)$  — значения выражения и таблицы при состоянии  $I$  соответственно.

Таблицы  $T_1$  и  $T_2$  называются эквивалентными ( $T_1 \equiv T_2$ ), если для любого  $I: T_1(I) = T_2(I)$ .

Предположим, что  $T_1, T_2$  — обобщенные таблицы, имеющие общую целевую схему отношения. Необходимым и достаточным условием для  $T_1 \equiv T_2$  является существование включенного из  $T_1$  в  $T_2$  и включенного отображения из  $T_2$  в  $T_1$  [1].

Пусть  $T$  — обобщенная таблица. Если в каком-то столбце  $T$  имеется повторная нехарактерная переменная  $b_i$  (или повторная нехарактерная выборная переменная  $\bar{d}_i$ ) и в него не входят никакие другие повторные символы, то  $T$  называют простой. Допустим, что  $x, \omega$  — строки. Говорят, что  $x$  покрывает  $\omega$ , если выполняются следующие условия:  $x, \omega$  имеют одинаковое число элементов, если  $\omega$  имеет  $a_i$  (или  $d_i$ ) в одном столбце, то  $x$  также имеет  $a_i$  (или  $d_i$ ) в этом же столбце, если  $\omega$  имеет  $\bar{d}_i$  в одном столбце, то  $x$  имеет в соответствующем столбце  $d_j$  или  $\bar{d}_j$ ;  $D_j \subseteq D_i$ , где  $D_i$  — область определения  $\bar{d}_i$ ,  $D_j$  — область определения  $d_j$  и  $\bar{d}_j$ .

Пусть  $X$  — множество строк  $T$ . Говорят, что строка  $x$  покрывает  $X$ , если она покрывает каждую строку множества  $X$ .

Функция алгоритма COVERS — проверка покрытия строк.

```
procedure COVERS (i, j, РЕЗУЛЬТАТ) /* i покрывает j? */
for каждый столбец A do
```

```
  if строка j имеет a или d в столбце A, строка
    i имеет другой символ в A then goto M else
  if j имеет  $\bar{d}$  в A и i не имеет  $d_1$  или  $\bar{d}_1 : D_1 \subseteq D$  then
    M return РЕЗУЛЬТАТ ← false
  return РЕЗУЛЬТАТ ← true
end COVERS
```

Пусть  $X$  — множество строк  $T$ ,  $\omega$  — ее строка. Обозначаем через  $CL_\omega(X)$  замыкание  $X$  относительно  $\omega$ , которое определяется следующим образом:  $X \subseteq CL_\omega(X)$ , если  $x_1 \in CL_\omega(X)$ ,  $x_2$  — строка  $T$ ,  $x_1, x_2$  имеют одинаковую  $\bar{d}_i$  в одном столбце и в том же столбце  $\omega$  имеет  $d_j$  или  $\bar{d}_j$ ;  $D_j \subseteq D_i$ , то  $x_2 \in CL_\omega(X)$ , если  $x_1 \in CL_\omega(X)$ ,  $x_2$  — строка  $T$ ,  $x_1, x_2$  имеют одинаковую  $b_i$  в одном столбце и в том же столбце  $\omega$  имеет символ, отличающийся от  $b_i$ , то  $x_2 \in CL_\omega(X)$ . Никакие другие строки не принадлежат  $CL_\omega(X)$ .

Алгоритм CLOSE для нахождения замыкания  $CL_i(j)$ , покрываемого строкой  $i$

```
procedure CLOSE (i, j,  $CL_i(j)$ , РЕЗУЛЬТАТ I)
```

```
  k1 ← j
```

```
  M COVERS (i, k1, РЕЗУЛЬТАТ)
```

```
  if РЕЗУЛЬТАТ = "true" then
```

```
    begin
```

```

добавить строку  $k$  в  $CL_i(j)$ 
for каждый столбец  $A$  do
  for каждая строка  $k$  таблицы  $T$ ,  $l \in CL_i(j)$  do
    if ( $k$  и  $l$  имеют одинаковую нехарактерную переменную  $b$ 
      в столбце  $A$ ,  $i$  имеет символ, отличающийся от  $b$ ) или
      ( $k$ ,  $l$  имеют  $\bar{d}$  в  $A$ ,  $i$  имеет в  $A$   $d_1$  или  $\bar{d}_1 : D_1 \subset D$ ) then
      begin
         $k_1 \leftarrow k$ ; goto  $M$ 
      end
    end
  end
end
return РЕЗУЛЬТАТ I  $\leftarrow$  РЕЗУЛЬТАТ
end CLOSE

```

**Лемма 1.** Пусть  $T$  — обобщенная простая таблица,  $CL_w(X)$  — замыкающие множества строк  $X$  относительно  $\omega$ ,  $f$  — отображение, определяемое следующим образом:

$$f(x) = \begin{cases} \omega, & \text{если } x \in CL_w(x) \\ x, & \text{для остальных строк.} \end{cases}$$

Очевидно, что  $f$  является включенным отображением из  $T$  в  $T$  тогда и только тогда, когда  $\omega$  покрывает  $CL_w(X)$ .

**Лемма 2.** Таблица  $T$  имеет в столбцах  $A, B$  повторные переменные  $b$  или  $\bar{d}$  на множествах строк  $X_1, X_2$  соответственно. Строка  $x$  покрывает  $CL_x(X_1)$ . Включенное отображение  $f$  отображает  $CL_x(X_1)$  в  $x$  и остальные строки в себя.  $T'$  — полученная таблица после исключения строк со свойством  $CL_x(X_1) - \{x\}$  из  $T$ .  $X_3 = X_2 - (CL_x(X_1) - \{x\})$ . Тогда, если число строк  $X_3 \geq 2$  и в  $T'$ ,  $\omega$  покрывает  $CL_w(X_3)$ , то в  $T$ ,  $\omega$  покрывает  $CL_w(X_2)$ .

Леммы 1, 2 говорят о том, что, если  $x$  покрывает  $CL_x(X)$  в  $T$ , то после исключения строк  $(CL_x(X) - \{x\})$  из  $T$  получим эквивалентную  $T'$ . На основе этих лемм построим алгоритм REDUCE

```

procedure REDUCE (T)
  for каждая строка  $i$  таблицы  $T$  do
    for каждая строка  $j \neq i$  таблицы  $T$  do
      begin
        CLOSE (i, i,  $CL_i(j)$ , РЕЗУЛЬТАТ I)
        if РЕЗУЛЬТАТ I = "true" then
          исключить все строки  $CL_i(j)$  из  $T$ 
        end
      end
    end
  end
end REDUCE

```

Алгоритм TEST для проверки эквивалентности двух обобщенных простых таблиц  $T_1, T_2$

```

procedure TEST (T1, T2)
  REDUCE (T1); REDUCE (T2);
  for каждый столбец  $A$  таблицы  $T_1$ , в котором имеет
    повторную  $b_1$  (или  $\bar{d}_1$ ) do
    begin if столбец  $A$  таблицы  $T_2$  не имеет повторной  $b_2$  (или  $\bar{d}_2$ :
       $D_1 = D_2$ ) then
      return false; /*  $T_1 \neq T_2$  */
      Пусть  $b_2$  (или  $\bar{d}_2$ ) есть повторный символ в столбце  $A$ ;  $T_2$ 
      отождествить  $b_1$  и  $b_2$  (или  $\bar{d}_1$  и  $\bar{d}_2$ ); отметить строки, в ко-
      торых имеются отождествленные символы
    end
    if каждая отмеченная строка  $T_1$  покрывает каждую отмечен-
      ную строку  $T_2$  и обратно then
      if каждая неотмеченная строка  $T_1$  покрывает каждую
        неотмеченную строку  $T_2$  и обратно then
        return true; /*  $T_1 = T_2$  */
      return false; /*  $T_1 \neq T_2$  */
    end
  end
end TEST

```

**Теорема 1.** Пусть  $T_1, T_2$  — обобщенные простые таблицы, имеющие  $c$  столбцов и не более, чем  $r$  строк. Области определения выборных переменных  $D$  упорядочены с наибольшим размером, равным  $n$ . Тогда алгоритм проверки эквивалентности  $T_1$  и  $T_2$  имеет временную сложность  $O(r^4c + r^2n^2 \log n)$ .

Пусть  $T$  — обобщенная простая таблица со схемой  $R$ . Построим помеченный гиперграф  $G(W, F)$ , выражающий связи между строками таблицы следующим образом:

каждой строке таблицы  $w_i, i = \overline{1, m}$  соответствует некоторая вершина гиперграфа, т. е.  $W = \{w_i | w_i \text{ — строка } T, i = \overline{1, m}\}$ ;

если существует множество строк  $u, v, \dots, \omega, x$  таких, что  $\{(u[A] = v[A] = \dots = \omega[A] = b_i) \text{ или } (u[A] = v[A] = \dots = \omega[A] = \bar{d}_i)\}$  и  $\{(x[A] = a_j) \text{ или } (x[A] = d_j)\}$ , то строится ребро  $F$  с меткой  $x(F_x)$ , состоящее из вершин  $u, v, \dots, \omega$ , т. е.  $F = \{F_x | F_x \subseteq W\}$ . Условия существования соответствующих реляционных выражений для класса обобщенных простых таблиц определяются следующей теоремой.

**Теорема 2.** Пусть  $T$  — обобщенная простая таблица со схемой  $R, G(W, F)$  — помеченный гиперграф связей строк. Тогда  $T$  соответствует реляционному выражению  $E$  в том и только в том случае, когда не существует нетривиального связного подгиперграфа  $H$  гиперграфа  $G(W, F)$ , вершины которого являются метками помеченных ребер  $H$ .

Автор выражает искреннюю благодарность доценту М. М. Ковалеву и доценту А. И. Змитровичу за поддержку и помощь при выполнении работы.

### Список литературы

1. До Суан Тхо // MTASZTAKI hözlemények. 1986. № 34. P. 123.
2. Aho A. V., Sagiv Y., Ullman J. O. // ACM Trans. Database Syef. 1979. № 4.

Поступила в редакцию 13.04.87.

УДК 531.8

В. П. САВЧУК, Г. И. САФРОНОВ

## ОПРЕДЕЛЕНИЕ ПОГРЕШНОСТИ ПОЗИЦИОНИРОВАНИЯ СХВАТА РОБОТА С УЧЕТОМ ЕГО ПРОСТРАНСТВЕННОЙ ОРИЕНТАЦИИ

В технических характеристиках современных промышленных роботов (ПР) указывается погрешность позиционирования в единицах длины, т. е. это погрешность переноса характерной точки схвата в заданную точку пространства. Но для многих операций (установка заготовки в патрон станка, сборка и т. д.) кроме переноса требуется также осуществить заданную ориентацию схвата, поэтому наряду с погрешностью положения характерной точки важной характеристикой ПР является также погрешность ориентации схвата в пространстве. Разработке методов определения погрешности позиционирования схвата ПР с учетом его пространственной ориентации посвящен ряд работ, например [1, 2]. Однако предложенные методы основаны на приближенных и сложных вычислительных алгоритмах, что сужает область их применения. В данной работе построен точный алгоритм и получены простые формулы для определения погрешности положения и ориентации контрольного тела (КТ) в форме куба, закрепленного в схвате ПР, на основании показаний неподвижно установленных датчиков перемещений.

Пусть КТ в форме куба с ребром  $2d$  закреплено в схвате так, что остаются свободными три грани КТ, имеющие общую вершину. Свяжем с КТ систему координат  $O'x'y'z'$ , начало которой совпадает с центром симметрии КТ, а положительные полуоси перпендикулярны к свободным граням. Неподвижную систему координат  $Oxyz$  выберем так, чтобы ее оси