

**ОБ ОДНОМ МЕТОДЕ ЗАДАНИЯ ФРАКТАЛЬНЫХ МНОЖЕСТВ**

**Ключевые слова:** *фрактал, R-преобразователь, R-система.*

**ВВЕДЕНИЕ**

При задании фрактальных множеств используются различные подходы, большинство из которых основано на итеративных процедурах [1–3]. Например, в результате геометрических преобразований возникают такие фрактальные множества, как салфетка Серпинского и снежинка Кох. Универсальным средством являются системы итерированных функций (*IFS*), определяющие множество как неподвижную точку преобразования: согласно теореме о коллаже [1, с. 96, 97] каждое ограниченное множество можно достаточно хорошо приблизить аттрактором *IFS*.

Кроме того, для задания множеств с регулярной структурой можно использовать различные схемы: иерархические системы итерированных функций (*HIFS*) [2, с. 283–292], управляемые графами конструкции [4], а также взвешенные конечные автоматы [5]. На первый взгляд все эти конструкции близки к понятию конечного автомата, поскольку для их задания можно использовать диаграмму переходов классического конечного автомата. Тем не менее процесс их работы более соответствует конечной дискретной сети, в которой каждый узел сначала суммирует свои входы, а потом обрабатывает полученную сумму, передавая результаты другим узлам. В случае *HIFS* и управляемых графами конструкций результирующее множество определяется с использованием неподвижной точки системы.

С помощью понятия адреса [2, с. 307–320] точки аттрактора *IFS* естественным образом строится сюръекция из  $[0; 1]$  на аттрактор. Этот подход к заданию множества как образа единичного отрезка можно существенно упростить, исключив из данной схемы промежуточное звено — *IFS*. Так, даже конечные *R*-преобразователи позволяют задавать непрерывные сюръекции единичного отрезка на фрактальные множества [6] и строить алгоритмы непрерывного обхода множества, например, кривая Пеано задается конечным *R*-преобразователем [7]. Указанный тип задач имеет ряд важных приложений. *R*<sup>\*</sup>-преобразователь [8], являясь обобщением понятия *R*-преобразователя, еще более расширяет возможности конструктивного задания множества как образа отрезка  $[0; 1]$ .

Предлагаемый в данной работе способ задания фрактальных множеств *R*-системами использует именно концепцию конечного автомата, а не конечной сети параллельно работающих алгоритмических устройств. Функционирование *R*-системы в евклидовом пространстве состоит в том, что, начиная из начала координат, текущая точка последовательно уточняется системой: на каждом шаге осуществляется перенос текущей точки на вектор, определяемый текущим состоянием-нетерминалом и текущими коэффициентами сжатия, а также пересчет самих коэффициентов сжатия. При этом сам процесс уточнения управляется конечным множеством состояний и имеет недетерминированный характер, что позволяет получать различные результирующие точки. Таким образом, конструкция *R*-системы является симбиозом грамматики, которая последовательно порождает слова, т.е. задающие точки последовательности векторов пространства, и *R*<sup>\*</sup>-преобразователя, управляющего коэффициентами сжатия. По сравнению с *R*<sup>\*</sup>-преобразователями *R*-системы более удобны в тех случаях, когда представляет интерес только задание точек фрактального множества, а не непрерывный обход. Следует также отметить, что при вычислении точки множества, задаваемого *R*-системой, на каждой итера-

ции достаточно проводить вычисления только для одного узла диаграммы переходов, а не для всех одновременно, как того требуют системы, состоящие из конечной сети параллельно работающих устройств.

#### ОПРЕДЕЛЕНИЕ R-СИСТЕМЫ

$R$ -система — это пятерка  $G = (n, V, B, P, S_0)$ , где  $n, n \in N_+$ , — размерность системы;  $V$  — множество нетерминальных символов (нетерминалов);  $B, B \subseteq R^n$ , — конечное множество векторов  $n$ -мерного евклидова пространства (аналог терминалов);  $P$  — конечное множество продукций вида  $S \rightarrow \gamma$ , где  $S \in V$ ,  $\gamma \in B(V \times (R_+)^n)^+$ ,  $R_+ = (0; +\infty)$  (содержательно, правая часть продукции  $S \rightarrow \gamma$  состоит из вектора  $b$ , который участвует в переносе текущей точки, а также из конечной последовательности пар — нетерминал, вектор сжатия; каждый вектор сжатия  $k_i$  состоит из коэффициентов сжатия для каждой из  $n$  координатных осей);  $S_0, S_0 \in V$ , — начальный символ вывода (аксиома).

Запись  $S \rightarrow \gamma_1 | \gamma_2 | \dots | \gamma_k$  является сокращением записи  $S \rightarrow \gamma_1, S \rightarrow \gamma_2, \dots, S \rightarrow \gamma_k$ , как это принято для грамматик. Отношение  $\rightarrow$  выводимости в  $R$ -системе  $G$  определено на множестве  $R^n \times (V \times (R_+)^n)^+$  следующим образом.

Пусть в системе продукций  $P$  имеется продукция  $p = (S \rightarrow b(S_1, k_1) \dots (S_m, k_m))$  и  $x \in R^n$ , тогда выполняется соотношение

$$(x, \xi_1(S, c) \xi_2) \rightarrow (x + c \cdot b, \xi_1(S_1, c \cdot k_1) \dots (S_m, c \cdot k_m) \xi_2),$$

где для векторов  $v = (v_1, v_2, \dots, v_n)$ ,  $w = (w_1, w_2, \dots, w_n) \in R^n$  через  $v + w$  обозначена их векторная сумма, а  $v \cdot w = (v_1 w_1, v_2 w_2, \dots, v_n w_n)$ . Как обычно, выводом называем последовательность элементов множества  $R^n \times (V \times (R_+)^n)^+$ , последовательно связанных отношением выводимости. Заметим, что далее рассматриваются как конечные, так и бесконечные выводы.

Будем говорить, что бесконечный вывод  $(z_0, \gamma_0) \rightarrow (z_1, \gamma_1) \rightarrow \dots \rightarrow (z_i, \gamma_i) \rightarrow (z_{i+1}, \gamma_{i+1}) \rightarrow \dots$  сходится к точке  $z$ , если существует предел (здесь и далее рассматриваются только конечные пределы) последовательности  $\{z_i\}_{i \in N}$  и он равен  $z$ . Обозначим как  $a^{(n)}$   $n$ -мерный вектор  $(a, a, \dots, a) \in R^n$ . Введем  $S(G)$  — множество точек, порождаемых  $R$ -системой  $G$ :

$S(G) = \{z \in R^n \mid \text{существует последовательность } \{z_i\}_{i \in N} \text{ точек множества } R^n, \text{ сходящаяся к точке } z, \text{ и последовательность } \{\gamma_i\}_{i \in N} \text{ такие, что } (z_0, \gamma_0) = (0^{(n)}, (S_0, 1^{(n)})) \text{ и для всех натуральных } i \text{ выполнено } (z_i, \gamma_i) \rightarrow (z_{i+1}, \gamma_{i+1})\}$ .

Если  $M = S(G)$ , то будем говорить, что  $R$ -система  $G$  порождает, или задает, множество  $M$ . Две  $R$ -системы эквивалентны, если они задают одно и то же множество.  $R$ -системы, задающие пустое множество, назовем тривиальными. Тривиальные  $R$ -системы особого интереса не представляют, поэтому в дальнейшем их рассматривать не будем. Нетривиальную  $R$ -систему  $G$ , все продукции которой имеют вид  $S \rightarrow \gamma$ , где  $S \in V$ ,  $\gamma \in B(V \times (R_+)^n)$ , назовем линейной. Нетривиальные  $R$ -системы, все коэффициенты сжатия которых меньше 1, назовем ограниченными.

По аналогии с контекстно-свободными грамматиками нетерминалы естественным образом можно классифицировать как тупиковые, недостижимые и продуктивные; соответствующие множества нетерминалов эффективно строятся по  $R$ -системе. Удалив из множества нетерминалов линейной  $R$ -системы все непродуктивные нетерминалы (из множества продукций — все продукции, их содержащие), получим эквивалентную линейную  $R$ -систему. Поскольку указанное преобразование сохраняет свойство ограниченности, без ограничения общности можно считать, что рассматриваемые далее линейные  $R$ -системы не содержат непродуктивных нетерминалов.

В качестве простейшего примера рассмотрим построение  $R$ -систем, задающих салфетку Серпинского  $S(A_1, A_2, A_3)$ , основанную на треугольнике  $\Delta A_1, A_2, A_3$ , где  $A_i = (x_i, y_i)$ ,  $i = 1, 2, 3$ . Множество  $S(A_1, A_2, A_3)$  может быть задано следующим образом. Сначала из  $\Delta A_1, A_2, A_3$  удалим внутренний треугольник, образованный серединами сторон; далее аналогичную процедуру применим к каждому из трех образовавшихся треугольников и т.д. Множество  $S(A_1, A_2, A_3)$  — это множество точек треугольника  $\Delta A_1, A_2, A_3$ , которые не будут удалены указанной процедурой. Существуют различные стратегии построения  $R$ -системы для  $S(A_1, A_2, A_3)$ . Например, перейдя на первом шаге вывода в одну из вершин треугольника, далее можно постепенно уточнять координаты, двигаясь к одной из вершин меньших треугольников, или, иначе, в процессе вывода двигаться по центрам масс треугольников. Описанные подходы реализованы в  $R$ -системах  $G_1$  и  $G_2$ , которые задают салфетку  $S(A_1, A_2, A_3)$ :

$$G_1 = (2, \{S_0, S\}, \{b_0, b_1, b_2, b_3\}, P_1, S_0),$$

где

$$b_0 = (x_1, y_1), \quad b_i = (x_i - x_1, y_i - y_1), \quad i = 1, 2, 3,$$

$$P_1 = \{S_0 \rightarrow b_0(S, k)\} \cup \{S \rightarrow b_i(S, k) | i = 1, 2, 3\}, \quad k = (1/2, 1/2);$$

$$G_2 = (2, \{S_0, S\}, \{b_0, b_1, b_2, b_3\}, P_2, S_0),$$

где

$$b_0 = ((x_1 + x_2 + x_3)/3, (y_1 + y_2 + y_3)/3),$$

$$b_i = (x_i - (x_1 + x_2 + x_3)/3, y_i - (y_1 + y_2 + y_3)/3), \quad i = 1, 2, 3,$$

$$P_2 = \{S_0 \rightarrow b_0(S, k)\} \cup \{S \rightarrow b_i(S, k) | i = 1, 2, 3\}, \quad k = (1/2, 1/2).$$

Аналогично могут быть построены  $R$ -системы для ковра Серпинского и губки Менгера.

Рассмотрим еще один пример, который более полно раскрывает суть и возможности  $R$ -систем. Предварительно введем преобразования  $w_3, w_4, w_5$  отрезков; преобразование  $w_i$  ( $i = 3, 4, 5$ ) делит отрезок на  $i$  равных частей и удаляет интервал, состоящий из  $(i-2)$  средних частей, т.е. остаются только два крайних отрезка разбиения. Теперь построим множество  $C_1$ : сначала к отрезку  $[0, 1]$  применим преобразование  $w_3$  (этот шаг аналогичен построению множества Кантора); далее к левому оставшемуся отрезку применим преобразование  $w_4$ , а к правому —  $w_5$ . На каждом следующем шаге к левому отрезку, полученному в результате преобразования  $w_i$ , применяем преобразование  $w_{3+((i+1) \bmod 3)}$ , а к правому — преобразование  $w_{3+((i+2) \bmod 3)}$ . Множество  $C_1$  состоит из тех и только тех точек отрезка  $[0, 1]$ , которые не будут удалены указанной процедурой, и может быть задано  $R$ -системой  $G_3$ :

$$G_3 = (1, \{S_3, S_4, S_5\}, \{b_0, b_3, b_4, b_5\}, P_3, S_3),$$

где

$$b_0 = 0, \quad b_i = 1/i, \quad i = 3, 4, 5;$$

$$P_3 = \{S_3 \rightarrow b_0(S_4, 1/3) | b_3(S_5, 1/3),$$

$$S_4 \rightarrow b_0(S_5, 1/4) | b_4(S_3, 1/4), S_5 \rightarrow b_0(S_3, 1/5) | b_5(S_4, 1/5)\}.$$

#### ДЕРЕВО ВЫЧИСЛЕНИЙ ЛИНЕЙНОЙ $R$ -СИСТЕМЫ

Рассмотрим линейную  $R$ -систему  $G = (n, V, B, P, S_0)$ . Пусть  $S \rightarrow b_i(S_i, k_i)$ ,  $i \in 0, k$ , — все продукции множества  $P$ , содержащие нетерминал  $S$  в левой части. Таким образом, пронумерованы все продукции нетерминала  $S$ . Пусть  $p_{S,i}$  — продукция нетерминала  $S$  с номером  $i$ . Аналогичную операцию проведем для всех нетерминалов  $R$ -системы. Пусть  $m$  — максимальное количество продукций

с одинаковой левой частью. Деревом вычислений линейной  $R$ -системы назовем разметку  $\mu$  дерева  $T_m = \{0, 1, \dots, m-1\}^*$ , удовлетворяющую следующим условиям:

- 1)  $\mu$  является отображением из  $T_m$  в  $\{\lambda\} \cup (R^n \times (V \times R^n))$ , где символ  $\lambda$  соответствует пустой метке;
- 2)  $\mu(\varepsilon) = (0^{(n)}, (S_0, 1^{(n)}))$ ;
- 3) если  $\mu(w) = \lambda$ , то  $\mu(wi) = \lambda$  для всех  $i \in \overline{0, m-1}$ ,  $w \in T_m$ ;
- 4) если  $\mu(w) = (x, (S, k))$  и  $p_{S,i}$  — продукция нетерминала  $S$  с номером  $i$ , то  $\mu(wi)$  является результатом применения к  $(x, (S, k))$  продукции  $p_{S,i}$ , т.е.  $\mu(w) \xrightarrow{p_{S,i}} \mu(wi)$ ;
- 5) если  $\mu(w) = (x, (S, k))$  и продукция  $p_{S,i}$  с номером  $i \in \overline{0, m-1}$  для нетерминала  $S$  не существует, то  $\mu(wi) = \lambda$ ,  $w \in T_m$ .

В дальнейшем, говоря о ветвях в дереве вычислений, будем иметь в виду пути в дереве, идущие в направлении удаления от корня и не содержащие вершин с пустыми метками. Таким образом, каждая конечная или бесконечная ветвь задает некоторый вывод. Под корневой ветвью понимаем ветвь, исходящую непосредственно из корня.

Отметим, что между бесконечными корневыми ветвями дерева и бесконечными выводами из начального нетерминала в  $R$ -системе существует взаимно однозначное соответствие. Поскольку все точки множества  $S(G)$  соответствуют бесконечным выводам (но, возможно, не каждый бесконечный вывод соответствует точке!), каждой точке  $z \in S(G)$  можно поставить в соответствие некоторую бесконечную корневую ветвь  $\alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_i, \alpha_{i+1}, \dots$  такую, что  $z = \lim_{i \rightarrow \infty} \text{Pr}_1 \mu(\alpha_i)$ . В то же время, если  $z = \lim_{i \rightarrow \infty} \text{Pr}_1 \mu(\alpha_i)$ , то  $z \in S(G)$  по определению. При этом, возможно, различные ветви соответствуют одной и той же точке.

Заметим, что различные порядки на множествах продукций нетерминалов позволяют получать различные, но изоморфные деревья вычислений.

### СВОЙСТВА ОГРАНИЧЕННЫХ ЛИНЕЙНЫХ $R$ -СИСТЕМ

Приведенные в данном разделе теоремы являются аналогами теорем об ограниченности и замкнутости аттрактора  $IFS$  [1]. Сначала докажем вспомогательную лемму.

**Лемма 1.** Для ограниченной линейной  $R$ -системы существуют действительные числа  $c, l_b$  такие, что для каждой бесконечной корневой ветви  $\alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_i, \alpha_{i+1}, \dots$  дерева вычислений существует предел  $z = \lim_{i \rightarrow \infty} \text{Pr}_1 \mu(\alpha_i) \in S(G)$ , причем  $\rho(\text{Pr}_1 \mu(\alpha_i), z) \leq \frac{c^i}{1-c} l_b$  для всех  $i \in N$ .

**Доказательство.** Пусть  $c$  — максимальный коэффициент сжатия  $R$ -системы, а  $l_b$  — максимальная длина векторов множества  $B$ . Исходя из конечной определенности и ограниченности  $R$ -системы, величины  $c$  и  $l_b$  определены корректно, причем  $c \in (0, 1)$ .

Перейдем непосредственно к рассмотрению ветви дерева. Пусть  $\mu(\alpha_i) = (x_i, (S_i, (k_{i,1}, k_{i,2}, \dots, k_{i,n})))$ ,  $i \in N$ . Сначала оценим вектор коэффициентов  $(k_{i,1}, k_{i,2}, \dots, k_{i,n})$ . Поскольку  $(k_{0,1}, k_{0,2}, \dots, k_{0,n}) = 1^{(n)}$  и коэффициенты сжатия не превышают  $c$ , для всех коэффициентов  $k_{i,j}$ ,  $i \in N$ ,  $j \in \overline{1, n}$ , выполнена оценка  $0 < k_{i,j} \leq c^i$ .

Оценим расстояние  $\rho(x_i, x_{i+1})$  между точками  $x_i = (x_{i,1}, x_{i,2}, \dots, x_{i,n})$  и  $x_{i+1} = (x_{i+1,1}, x_{i+1,2}, \dots, x_{i+1,n})$ . Пусть при переходе от вершины дерева  $\alpha_i$  к вершине  $\alpha_{i+1}$  применялась продукция  $S_i \rightarrow (b_1, b_2, \dots, b_n)(S_{i+1}, (k_1, k_2, \dots, k_n))$ . Соглас-

но введенным определениям выполняется соотношение  $x_{i+1,j} = x_{i,j} + k_{i,j} b_j$ ,  $j \in \overline{1,n}$ . Тогда расстояние можно оценить следующим образом:

$$\rho(x_i, x_{i+1}) = \sqrt{\sum_{j=1}^n (k_{i,j} b_j)^2} \leq \sqrt{\sum_{j=1}^n (c^i b_j)^2} = c^i \sqrt{\sum_{j=1}^n (b_j)^2} \leq c^i l_b.$$

С учетом неравенства треугольника для  $t \in N$  выполнено

$$\begin{aligned} \rho(x_i, x_{i+t}) &\leq \rho(x_i, x_{i+1}) + \rho(x_{i+1}, x_{i+2}) + \dots + \rho(x_{i+t-1}, x_{i+t}) \leq \\ &\leq (c^i + c^{i+1} + \dots + c^{i+t-1}) l_b < \frac{c^i}{1-c} l_b. \end{aligned} \quad (1)$$

Поскольку величина  $\frac{c^i}{1-c} l_b$  с ростом  $i$  стремится к нулю, последовательность  $\{x_i\}_{i \in N}$  является фундаментальной, а значит, сходящейся. Следовательно, существует конечный предел  $z = \lim_{i \rightarrow \infty} \text{Pr}_1 \mu(\alpha_i) \in S(G)$ . Переходя в оценке (1) к пределу при  $t \rightarrow \infty$ , получаем  $\rho(\text{Pr}_1 \mu(\alpha_i), z) = \rho(x_i, z) \leq \frac{c^i}{1-c} l_b$ . Лемма доказана.

**Теорема 1.** Для ограниченной линейной  $R$ -системы  $G = (n, V, B, P, S_0)$  множество  $S(G)$  ограничено.

**Доказательство.** По определению для корня  $\alpha_0$  дерева вычислений  $\text{Pr}_1 \mu(\alpha_0) = 0^{(n)}$ . Тогда по лемме 1 следует, что существуют действительные числа  $c, l_b$  такие, что для каждой точки  $z \in S(G)$  выполнено  $\rho(0^{(n)}, z) \leq \frac{1}{1-c} l_b$ , т.е. множество  $S(G)$  ограничено.

Теорема доказана.

Следует отметить, что  $R$ -системы, не являющиеся ограниченными, могут задавать как ограниченные, так и неограниченные множества.

**Теорема 2.** Для ограниченной линейной  $R$ -системы  $G = (n, V, B, P, S_0)$  множество  $S(G)$  замкнуто.

**Доказательство.** Рассмотрим произвольную предельную точку  $z$  множества  $S(G)$ . Пусть последовательность точек  $\{z_j\}_{j \in N}$ ,  $z_j \in S(G)$ , сходится к точке  $z$ , т.е.  $z = \lim_{j \rightarrow \infty} z_j$ . Покажем, что в случае ограниченной линейной системы  $z \in S(G)$ .

Если точка  $z$  входит в данную последовательность, то  $z \in S(G)$ . Рассмотрим тот случай, когда точка  $z$  не входит в последовательность.

В дереве вычислений  $\mu$  данной  $R$ -системы каждой точке  $z_j$  поставим в соответствие бесконечную корневую ветвь  $\alpha_{j,0}, \alpha_{j,1}, \dots, \alpha_{j,i}, \alpha_{j,i+1}, \dots$  такую, что  $z_j = \lim_{i \rightarrow \infty} \text{Pr}_1 \mu(\alpha_{j,i})$ . Такие ветви назовем отмеченными. Заметим, что множество

отмеченных ветвей бесконечно, поскольку бесконечно множество различных точек последовательности  $\{z_j\}_{j \in N}$ .

Рассмотрим множество  $BR$  всех корневых ветвей (конечных и бесконечных), через каждую вершину которых проходит бесконечное множество отмеченных ветвей, и покажем, что оно содержит хотя бы одну бесконечную ветвь.

Отмеченных ветвей бесконечно много, и все они выходят из корня, поэтому ветвь, состоящая из единственной вершины  $\alpha_0 = \varepsilon$ , принадлежит множеству  $BR$ . Таким образом, множество  $BR$  не пусто. Пусть оно содержит некоторую ветвь  $\alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_t$ . Вершина  $\alpha_t$  имеет конечное ветвление и через нее проходит бесконечно много отмеченных ветвей. Поэтому для некоторого  $a_{t+1} \in \overline{0, m-1}$  через вершину  $\alpha_t a_{t+1}$  также проходит бесконечно много отмеченных ветвей. Последнее означает, что в множестве  $BR$  для каждой конечной ветви существует более длинная, строго содержащая данную. Следовательно, множество  $BR$  содержит хотя бы одну бесконечную ветвь, например  $\alpha = (\alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_i, \alpha_{i+1}, \dots)$ .

Для доказательства того, что  $z \in S(G)$ , достаточно показать, что  $z = \lim_{i \rightarrow \infty} \text{Pr}_1 \mu(\alpha_i)$ . Положим  $i_0 = 0$ . Для вершины  $\alpha_0$  зафиксируем проходящую че-

рез нее отмеченную ветвь, отличную от ветви  $\alpha$ . Пусть данной ветви соответствует точка  $z_{j_0}$ . Далее, для каждой вершины  $\alpha_{i+1}$  зафиксируем отмеченную ветвь, которая проходит через  $\alpha_{i+1}$  и соответствует точке  $z_{j_{i+1}}$ , причем  $j_i < j_{i+1}$ . Поскольку число  $j_i$  конечно и через каждую вершину  $\alpha_{i+1}$  проходит бесконечно много отмеченных ветвей, данный выбор осуществим. В результате получим бесконечную подпоследовательность  $\{z_{j_i}\}_{i \in \mathbb{N}}$  исходной сходящейся последовательности, поэтому  $\lim_{i \rightarrow \infty} z_{j_i} = \lim_{j \rightarrow \infty} z_j = z$ .

Из леммы 1 следует, что существует конечный предел  $\lim_{i \rightarrow \infty} \text{Pr}_1 \mu(\alpha_i)$  и действительные числа  $c \in (0; 1)$ ,  $l_b$  такие, что  $\rho(\text{Pr}_1 \mu(\alpha_i), z_{j_i}) \leq \frac{c^i}{1-c} l_b$ . Переходя в последнем неравенстве к пределу при  $i \rightarrow \infty$ , получаем, что  $\lim_{i \rightarrow \infty} \text{Pr}_1 \mu(\alpha_i) = \lim_{i \rightarrow \infty} z_{j_i} = z$  и  $z \in S(G)$  по определению.

Теорема доказана.

Из доказанной теоремы, в частности, следует, что множество двоично-рациональных чисел отрезка  $[0; 1]$  и множество рациональных чисел отрезка  $[0; 1]$  не могут быть заданы ограниченными линейными  $R$ -системами, поскольку содержат не все свои предельные точки.

Множество, задаваемое  $R$ -системой, может быть конечным, счетным или континуальным. В общем случае множество, задаваемое  $R$ -системой, может не быть ограниченным и/или связным.

#### **$R$ -СИСТЕМЫ И $R^*$ -ПРЕОБРАЗОВАТЕЛИ**

Наряду с  $R$ -преобразователями в [8] рассмотрены  $R^*$ -преобразователи, являющиеся обобщением первых. Основное отличие  $R^*$ -преобразователя заключается в том, что, получив на вход запись числа в позиционной системе счисления, где вес каждой цифры определяется ее расположением относительно точки, на выход он выдает некоторую «запись» числа, в которой каждой «цифре» соответствует собственный «вес». При этом в качестве цифр и весов разрешается использовать не только целые и рациональные, но и все действительные числа. Единственное ограничение — все веса должны быть положительны.

Напомним, что на вход  $R^{(n)*}$ -преобразователь получает  $\omega$ -слово  $w = a_m a_{m-1} \dots a_0 \nabla a_{-1} a_{-2} \dots$  из множества  $D = (\{0\} \cup \{0, 1\}^*) \nabla \{0, 1\}^\omega \cup (\{0\} \cup \{1\} \cup \{1, 0\}^*) \nabla \{0, 1\}^\omega$ , представляющее собой двоичную запись числа

$$\|a_m a_{m-1} \dots a_0 \nabla a_{-1} a_{-2} \dots\| = \sum_{i=-\infty}^m \|a_i\| \cdot 2^i.$$

$R^{(n)*}$ -преобразователь  $A$  задает функцию  $f_A$  типа  $D \rightarrow R^n$ , которой ставится в соответствие функция действительного аргумента  $\tilde{f}_A$  типа  $R \rightarrow R^n$ , где  $\tilde{f}_A(x) = f_A(w_x)$  при  $w_x \in D \setminus (\nabla \{0, 1, \bar{1}\}^* (\{1\}^\omega \cup \{\bar{1}\}^\omega))$ ,  $\|w_x\| = x$ . Для чисел из  $[0; 1]$  одновременно с представлениями из множества  $D$  рассмотрим представления из множества  $\nabla \{0, 1\}^\omega$  и естественным образом продолжим функцию  $f_A$  на множество  $\nabla \{0, 1\}^\omega$ . Функции  $f_A$  дополнительно поставим в соответствие функцию  $\tilde{f}_A$  типа  $[0; 1] \rightarrow R^n$ , где  $\tilde{f}_A(x) = f_A(w_x)$  при  $w_x \in \nabla \{1\}^\omega \cup (\nabla \{0, 1\}^\omega \setminus (\nabla \{0, 1\}^* \{1\}^\omega))$ ,  $\|w_x\| = x$ . Назовем  $R^{(n)*}$ -преобразователь  $A$  тривиальным, если на  $\nabla \{0, 1\}^\omega$  функция  $f_A$  всюду не определена.

Как будет доказано в следующей теореме, каждое множество, задаваемое линейной  $R$ -системой, совпадает со множеством действительных векторов, которые являются элементами из области значений функции  $f_A$  при аргументах из множества  $\nabla \{0, 1\}^\omega$  для некоторого нетривиального  $R^{(n)*}$ -преобразователя  $A$ .

**Теорема 3.** По линейной  $R$ -системе  $G = (n, V, B, P, S_0)$  можно построить конечный нетривиальный  $R^{(n)*}$ -преобразователь  $A = (K, H, q_0)$  такой, что  $S(G) = f_A(\nabla \{0, 1\}^\omega) = \tilde{f}_A(\{0; 1\})$  и функция  $f_A$  всюду определена на  $\nabla \{0, 1\}^\omega$ .

**Доказательство.** Без ограничения общности можно считать, что все нетерминалы  $R$ -системы  $G$  продуктивны и  $q_0 \notin V$ . Пусть  $S \rightarrow b_i(S_i, k_i)$ ,  $i \in \overline{0, k}$ , — все продукции множества  $P$ , содержащие нетерминал  $S$  в левой части, и  $p_{S, i}$  — продукция нетерминала  $S$  с номером  $i$ .

Пусть  $m$  — максимальное количество продукций с одинаковой левой частью и число  $t \in N$  таково, что  $t \geq 2$  и  $m \leq 2^t - 2$ .

Множество команд  $H_S$  преобразователя определим так, чтобы в состоянии  $S$  преобразователь сначала считывал  $t$  символов дробной части, пусть это слово  $\alpha \in \{0, 1\}^t$ , а затем моделировал применение продукции  $p_{S, \|\alpha\|}$  (если количество продукций с нетерминалом  $S$  в левой части меньше  $\|\alpha\| + 1$ , примем  $p_{S, \|\alpha\|} = p_{S, 0}$ ):

$$H_S = \left\{ (S, \alpha) a \rightarrow 0^n (S, \alpha a) 1^{(n)} \mid S \in V, a \in \{0, 1\}, \alpha \in \{0, 1\}^{\leq t-2} \right\} \cup \\ \cup \left\{ (S, \alpha) a \rightarrow \xi \mid a \in \{0, 1\}, \alpha \in \{0, 1\}^{t-1}, p_{\|\alpha\|} = (S \rightarrow \xi) \right\},$$

$$K = \{q_0\} \cup (V \times \{0, 1\}^{\leq t-1}),$$

$$H = \{q_0 \nabla \rightarrow \nabla^{(n)} S_0 1^{(n)}\} \cup \bigcup_{S \in V} H_S,$$

где  $\Sigma^{\leq t}$  обозначает множество слов в алфавите  $\Sigma$  длины не более  $t$ .

Исходя из способа построения, каждый бесконечный вывод точки  $z \in S(G)$  соответствует работе построенного  $R^{(n)*}$ -преобразователя на некотором  $\omega$ -слове из  $\nabla \{0, 1\}^\omega$ , которое однозначно восстанавливается по последовательности применяемых продукций. Кроме того, каждому бесконечному вычислению  $R^{(n)*}$ -преобразователя над  $\omega$ -словом из  $\nabla \{0, 1\}^\omega$  соответствует некоторый бесконечный вывод в  $R$ -системе, причем если результат работы преобразователя является представлением действительного вектора  $z$  (имеется в виду, что все координаты вектора конечны), то этот же вектор является результатом вывода в  $R$ -системе. Таким образом, указанные в формулировке теоремы множества совпадают. Поскольку все нетерминалы продуктивны, каждый конечный вывод в  $R$ -системе может быть продолжен до бесконечного, а значит, функция  $f_A$  всюду определена на  $\nabla \{0, 1\}^\omega$ .

Теорема доказана.

Имеет место и обратная теорема.

**Теорема 4.** По конечному нетривиальному  $R^{(n)*}$ -преобразователю  $A = (K, H, q_0)$ , единственной командой перехода которого из состояния  $q_0$  является команда  $q_0 \nabla \rightarrow \nabla^{(n)} q_1 k_0$ , можно построить линейную  $R$ -систему  $G = (n, V, B, P, S_0)$  такую, что  $S(G) = f_A(\nabla \{0, 1\}^\omega)$ .

**Доказательство.** Множество бесконечных выводов искомой  $R$ -системы должно соответствовать множеству бесконечных вычислений преобразователя над

$\omega$ -словами из  $\nabla \{0, 1\}^\omega$ . Поэтому построим множество продукций так, чтобы в  $R$ -системе могло быть промоделировано каждое бесконечное вычисление. Положим

$$V = K, \quad S_0 = q_0, \\ B = \{0^{(n)}\} \cup \{b \mid (qa \rightarrow bpk) \in H\},$$

$$P = \{q \rightarrow b(p, k) \mid (qa \rightarrow bpk) \in H, a \in \{0, 1\}\} \cup \{q_0 \rightarrow 0^{(n)}(q_1, k_0)\}.$$

Из способа построения следует, что указанная  $R$ -система является искомой.

По определению  $R^{(n)*}$ -преобразователь понимается как детерминированный. Недетерминированный аналог этого устройства назовем  $V^{(n)*}$ -преобразователем, если дополнительно выполнено условие: отображение  $f_A$  является однозначным. Из доказательства теоремы 4 получаем следствие.

**Следствие 1.** По конечному нетривиальному недетерминированному  $V^{(n)*}$ -преобразователю ( $V^{(n)*}$ -преобразователю)  $A = (K, H, q_0)$ , единственной командой перехода которого из состояния  $q_0$  является команда  $q_0 \nabla \rightarrow \nabla^{(n)} q_1 k_0$ , можно построить линейную  $R$ -систему  $G = (n, V, B, P, S_0)$  такую, что  $S(G) = f_A(\nabla \{0, 1\}^\omega)$ .

В результате имеем следующую теорему.

**Теорема 5.** Для конечного нетривиального недетерминированного  $R^{(n)*}$ -преобразователя ( $V^{(n)*}$ -преобразователя)  $A = (K, H, q_0)$ , единственной командой перехода которого из состояния  $q_0$  является команда  $q_0 \nabla \rightarrow \nabla^{(n)} q_1 k_0$ , существует конечный нетривиальный  $R^{(n)*}$ -преобразователь  $B$  такой, что  $f_A(\nabla \{0, 1\}^\omega) = f_B(\nabla \{0, 1\}^\omega)$ .

Для доказательства теоремы достаточно по преобразователю  $A$  с помощью следствия 1 построить  $R$ -систему, а затем, воспользовавшись теоремой 4, по  $R$ -системе построить  $R^{(n)*}$ -преобразователь  $B$ .

В общем случае для  $R^*$ -преобразователя  $A$  имеет место лишь включение  $\check{f}_A([0, 1]) \subseteq f_A(\nabla \{0, 1\}^\omega)$ , поэтому при выполнении условия  $S(G) = f_A(\nabla \{0, 1\}^\omega)$  равенство  $S(G) = \check{f}_A([0, 1])$  может не иметь места. В качестве примера рассмотрим  $R$ -систему  $G$  и  $R^*$ -преобразователь  $A$ :

$$G = (1, \{S_0, S_1\}, \{0, 1, 2\}, \{S_0 \rightarrow 0(S_1, 1/2), S_0 \rightarrow 2(S_1, 1/2), S_1 \rightarrow 1(S_1, 1/2)\}, S_0), \\ A = (\{q_0, q_1, q_2\}, H, q_0),$$

где

$$H = \{q_0 \nabla \rightarrow \nabla q_1 1, q_0 0 \rightarrow 0q_2 1/2, q_1 1 \rightarrow 2q_2 1/2, q_2 0 \rightarrow 0q_2 1/2, q_2 1 \rightarrow 1q_2 1/2\}.$$

Нетрудно видеть, что  $S(G) = f_A(\nabla \{0, 1\}^\omega) = [0; 1] \cup [2; 3]$ , а функция  $\check{f}_A$  значение 1 не принимает.

## ЗАКЛЮЧЕНИЕ

В работе [9] показано, что существует непрерывная нигде не дифференцируемая на отрезке  $[0; 1]$  функция, задаваемая конечным  $R$ -преобразователем. Поскольку  $R$ -преобразователь является частным случаем  $R^*$ -преобразователя, из доказанных теорем следует, что ее график может быть задан линейной  $R$ -системой. Кроме того, с помощью  $R$ -систем можно задать множество Кантора, снежинку Коха, а также целый ряд геометрических фракталов.

С программистской точки зрения  $R$ -системы представляют удобный аппарат программирования приближений фрактальных множеств. Однако, несмотря на внеш-

ную простоту, даже линейные  $R$ -системы оставляют ряд нерешенных вопросов, например: 1) является ли множество, задаваемое линейной  $R$ -системой, связным; 2) каков коэффициент перекрытия задаваемого множества? Также представляет интерес исследование нелинейных  $R$ -систем.

#### СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Barnsley M. Fractals everywhere. — Boston: Acad. Press, 1988. — 394 p.
2. Peitgen H.-J., Jurgens H., Saupe D. Chaos and fractals: New frontiers of science. — New York: Springer-Verlag, 1997. — 900 p.
3. Mauldin D., Urbanski M. Dimensions and measures in infinite iterated function systems // Proc. London Math. Soc. — 1996. — 73, N 3. — P. 105–154.
4. Mauldin R. D., Williams S. C. Hausdorff dimension in graph directed constructions // Trans. Amer. Math. Soc. — 1988. — 309, N 2. — P. 811–829.
5. Culik II K., Karhumaki J. Finite automata, computing real functions // Siam J. Comput. — 1994. — 23, N 4. — P. 789–814.
6. Лисовик Л.П. Применения конечных преобразователей для задания фрактальных кривых // Кибернетика и системный анализ. — 1994. — № 3. — С. 11–22.
7. Лисовик Л.П., Шкаравская О.Ю. О вещественных функциях, задаваемых преобразователями // Там же. — 1998. — № 1. — С. 82–93.
8. Лисовик Л.П., Коваль Д.А., Мартинес С.В.  $R$ -преобразователи и фрактальные кривые // Там же. — 1999. — № 3. — С. 95–105.
9. Лисовик Л.П. Операции над реальными числами // Кибернетика. — 1990. — № 2. — С. 1–7, 25.

*Поступила 05.04.2007*