# НАЦІОНАЛЬНИЙ ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ УКРАЇНИ "КИЇВСЬКИЙ ПОЛІТЕХНІЧНИЙ ІНСТИТУТ" ФІЗИКО-ТЕХНІЧНИЙ ІНСТИТУТ

КАФЕДРА ІНФОРМАЦІЙНОЇ БЕЗПЕКИ

«До захисту допущено»

Завідувач кафедри

Дипл	омна робота
освітньо-кваліф	ікаційного рівня "магістр"
за спеціальністю 8.04030101 «Прин	кладна математика»
на тему «Тема»	
Виконав студент 6 курсу групи Ф	І-51м
Кригін Валерій Михайлович	
Керівник к.т.н., Барановський Оле	ексій Миколайович
Рецензент,	$(ni\partial nuc)$
	$(ni\partial nuc)$
	Засвідчую, що у цій дипломній роботі не-
	має запозичень з праць інших авторів без
	відповідних посилань.
	Студент

### $PE\Phi EPAT$

КЛЮЧЕВЫЕ СЛОВА

### ABSTRACT

KEYWORDS

### РЕФЕРАТ

СЛОВА

# ЗМІСТ

Вступ
1 Теоретичні відомості
1.1 Формули
1.2 Задача
1.3 Розв'язок
1.4 MHK
2 Практичні результати
3 Охорона праці
Висновки
Перелік посилань

#### вступ

# Актуальність роботи.

Об'ект дослідження —

 $\Pi peдмет$  дослідження —

Мета дослідження.

Завдання наступні:

- 1) Вивчити;
- 2) Розробити.

Практичне значення одержаних результатів.

#### 1 ТЕОРЕТИЧНІ ВІДОМОСТІ

### 1.1 Формули

$$Z = \langle T, K, \tau, g, q \rangle$$

$$\tau \subset T^{2}$$

$$g : \tau \times K^{2} \to \mathbb{R}$$

$$q : T \times K \to \mathbb{R}$$

$$\vec{k}^{*} = \arg\max_{\vec{k} \in K} \left\{ \sum_{tt' \in \tau} g_{tt'}(k_{t}, k_{t'}) + \sum_{t \in T} q_{t}(k_{t}) \right\}$$

$$E(Z) = \sum_{tt' \in \tau} \max_{k,k' \in K} \{g_{tt'}(k_t, k'_{t'})\} + \sum_{t \in T} \max_{k \in K} \{q_t(k_t)\} \ge$$

$$\ge \max_{k \in K} \left\{ \sum_{tt' \in \tau} g_{tt'}(k_t, k_{t'}) + \sum_{t \in T} q_t(k_t) \right\}$$

#### 1.2 Задача

$$\Phi = \{\varphi_{tt'}(k) \mid t \in T, k \in K, t' \in N(t)\}$$

$$g'_{tt'}(k_t, k'_{t'}) = g_{tt'}(k_t, k'_{t'}) + \varphi_{tt'}(k) + \varphi_{t't}(k')$$

$$q'_{t}(k_{t}) = q_{t}(k_{t}) - \sum_{t' \in N(t)} \varphi_{tt'}(k)$$

$$E\left(\Phi\right) = \sum_{tt' \in \tau} \max_{k,k' \in K} \left\{ g_{tt'}\left(k_t, k'_{t'}\right) + \varphi_{tt'}\left(k\right) + \varphi_{t't}\left(k'\right) \right\} +$$

$$+ \sum_{t \in T} \max_{k \in K} \left\{ q_t\left(k_t\right) - \sum_{t' \in N(t)} \varphi_{tt'}\left(k\right) \right\} \rightarrow min$$

#### 1.3 Розв'язок

$$k_{t}^{q} = \underset{k \in K}{\operatorname{arg max}} \left\{ q_{t} \left( k_{t} \right) \right\}$$
$$\left( k_{t}^{g}, k_{t'}^{g} \right) = \underset{k, k' \in K}{\operatorname{arg max}} \left\{ g_{tt'} \left( k_{t}, k_{t'}' \right) \right\}$$

$$\frac{\partial E\left(\Phi\right)}{\partial \varphi_{tt'}\left(k\right)} = \begin{cases} 1, & k_t^g = k \neq k_t^q \\ -1, & k_t^g \neq k = k_t^g \\ 0, & otherwise \end{cases}$$

#### 1.4 MHK

$$R\left(\vec{l},c\right) = \sum_{p \in I} \left(\vec{n}^p \cdot \vec{l} + c - y^p\right)^2 \to \min.$$

#### Algorithm 1 Kpok

1: for all  $(t, t') \in \tau$  do

2: 
$$(k, k') \leftarrow \underset{k, k' \in K}{\operatorname{arg max}} \{ g_{tt'}(k_t, k'_{t'}) + \varphi_{tt'}(k) + \varphi_{t't}(k') \}$$

3: 
$$\varphi_{tt'}(k) \leftarrow \varphi_{tt'}(k) - \gamma_i$$

4: 
$$\varphi_{t't}(k') \leftarrow \varphi_{t't}(k') - \gamma_i$$

- 5: end for
- 6: for all  $t \in T$  do

7: 
$$k \leftarrow \underset{k \in K}{\operatorname{arg max}} \left\{ q_t(k_t) - \sum_{t' \in N(t)} \varphi_{tt'}(k) \right\}$$

8: for all  $t' \in N(t)$  do

9: 
$$\varphi_{tt'}(k) \leftarrow \varphi_{tt'}(k) + \gamma_i$$

- 10: end for
- 11: end for

$$\begin{split} \frac{\partial R}{\partial l_e} &= 2 \cdot \sum_{p \in I} \left( \vec{n}^p \cdot \vec{l} + c - y^p \right) \cdot n_e^p = 0, \qquad e \in \{x, y, z\} \,, \\ \frac{\partial R}{\partial c} &= 2 \cdot \sum_{p \in I} \left( \vec{n}^p \cdot \vec{l} + c - y^p \right) = 0. \\ n_e &= \|\vec{n}^p\|_{p \in I} \,, \qquad e \in \{x, y, z\} \,, \\ &\mathbb{I} = \|1\|_{p \in I} \,, \\ N_e &= n_e \cdot \mathbb{I}, \qquad e \in \{x, y, z\} \,, \end{split}$$

$$N_{ij} = n_i \cdot n_j, \qquad i, j \in \{x, y, z\} \,, \end{split}$$

 $y = \|y^p\|_{p \in I}$ 

$$Y = y \cdot \mathbb{I}$$

$$Y_e = y \cdot n_e, \qquad e \in \{x, y, z\}.$$

$$egin{bmatrix} N_{xx} & N_{xy} & N_{xz} & N_x \ N_{xy} & N_{yy} & N_{yz} & N_y \ N_{xz} & N_{yz} & N_{zz} & N_z \ N_x & N_y & N_z & \mathbb{I} \end{bmatrix} \cdot egin{bmatrix} l_x \ l_y \ l_z \ c \end{bmatrix} = egin{bmatrix} Y_x \ Y_y \ Y_z \ Y \end{bmatrix}.$$

## 2 ПРАКТИЧНІ РЕЗУЛЬТАТИ

# з ОХОРОНА ПРАЦІ

# висновки

В результаті виконання роботи вдалося.

# ПЕРЕЛІК ПОСИЛАНЬ