

Прообразы программ и проактивные вычисления

Роганов В. А.

НИИ Механики МГУ



МГУ, 5 апреля 2016г.

Программы изначально были придуманы для машин, но хороший программный код сегодня пишется прежде всего **для людей**. На это противоречие долго не обращали должного внимания; оно маскировалось общим успехом программирования и прогрессом в части эволюции языков высокого уровня.

Пропрограммы – класс объектов, которые наиболее удобны для осмысления человеком и автоматизированного преобразования компьютером, но, тем не менее, все еще легко превращаемых в программы.

Вычислительные устройства в рамках предлагаемого подхода рассматриваются как **управляемые динамические системы** со свойствами, позволяющими обеспечить корректность результата при организации параллельных вычислениях.

Контекст: НРС и передний край IT-индустрии

- НРС сегодня: платформы, тенденции, перспективы
- IoT, IoE: Интернет вещей, Интернет всего ...
- Искусственный Интеллект и успехи нейросетей

Проблема и предлагаемый подход к ее решению

- Качество ПО: формальные и неформальные аспекты
- Философская сторона вопроса: причины и условия
- Пропрограммы как решение основной проблемы

Сущности и методы, на которых основывается подход

Будут перечислены новые сущности и алгоритмы, на использовании которых построена практическая реализация разработанного подхода.

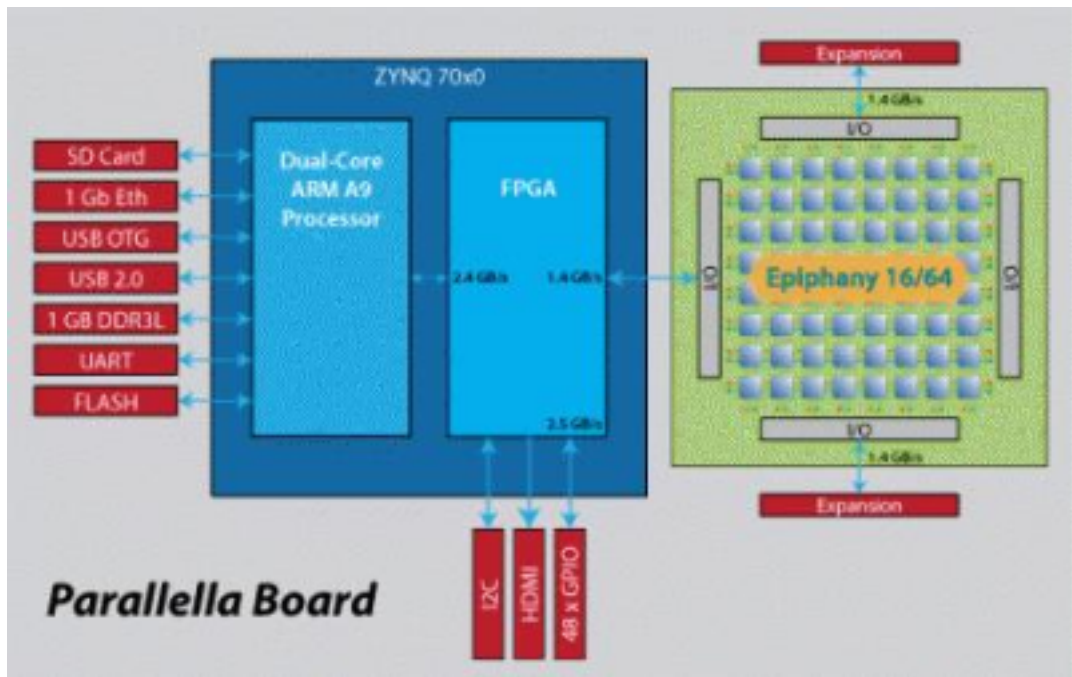


Рис. 1:

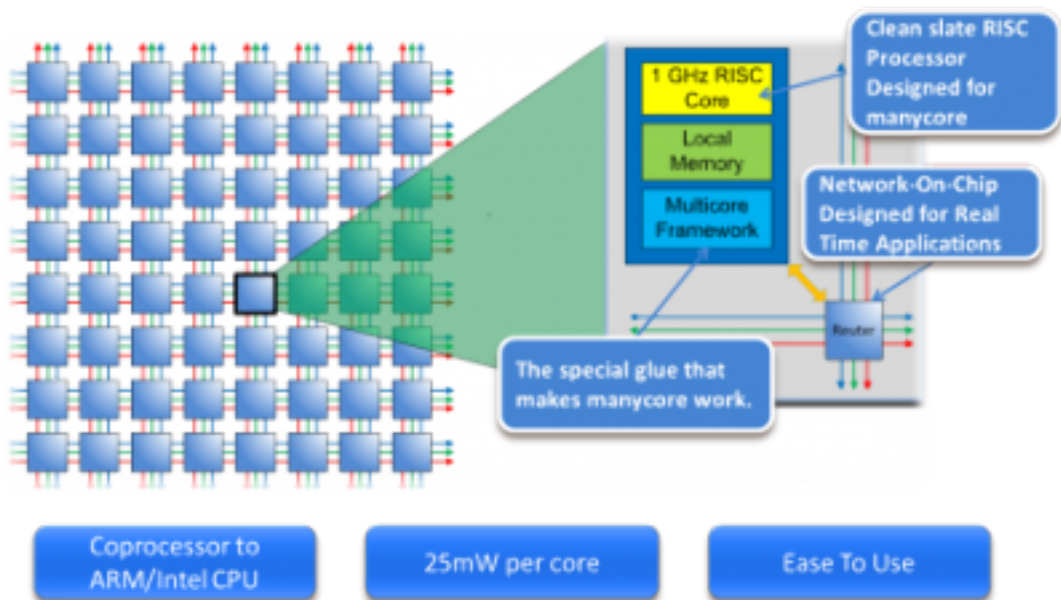


Рис. 2:

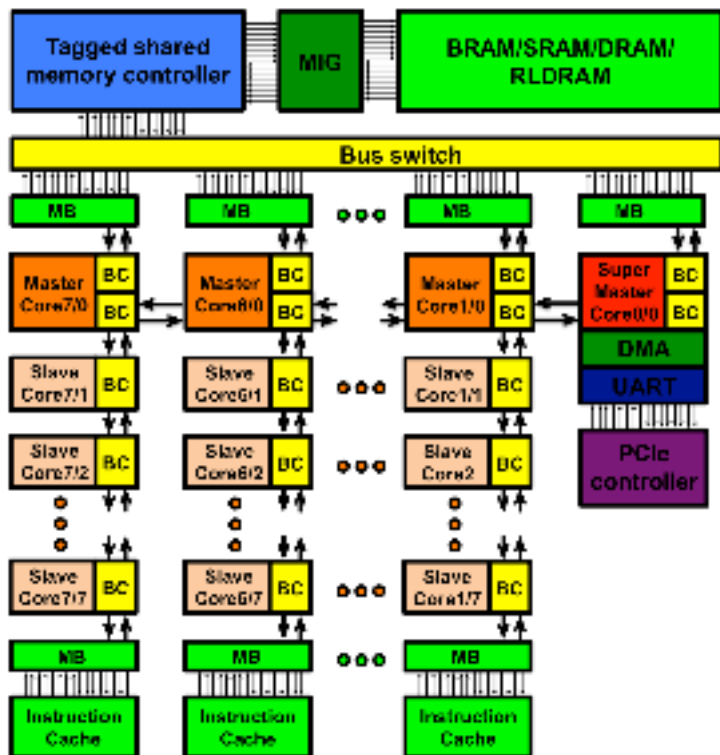




Рис. 4:

Переход к принципиально новому представлению чисел и способу вычислений позволил отечественным суперЭВМ на некоторое время в несколько раз превзойти все известные зарубежные аналоги по производительности. Идеи модулярной арифметики живы и актуальны для HW и по сей день.



Рис. 5:



Рис. 6:

zpostbox.ru

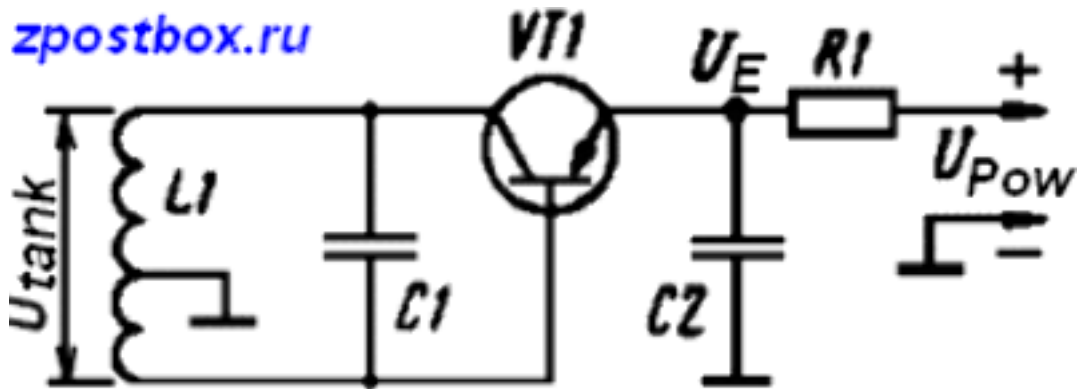
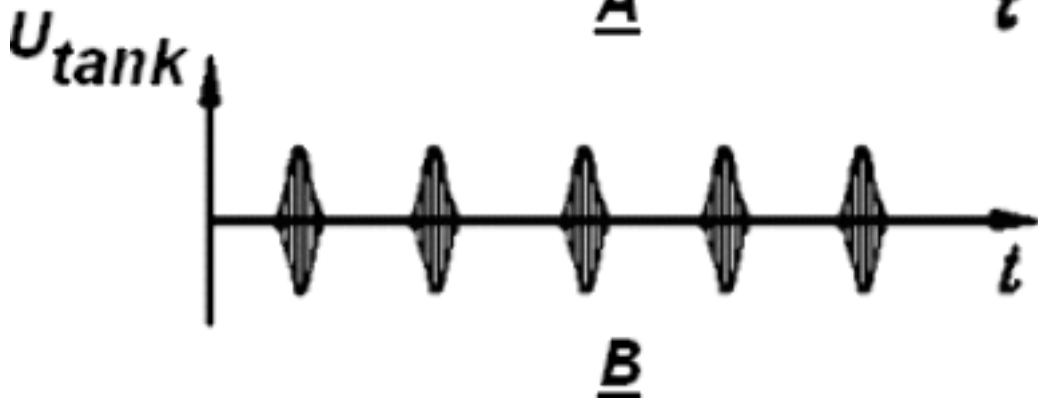


Рис. 7:

Форма сигнала (режим автогашения осцилляций)



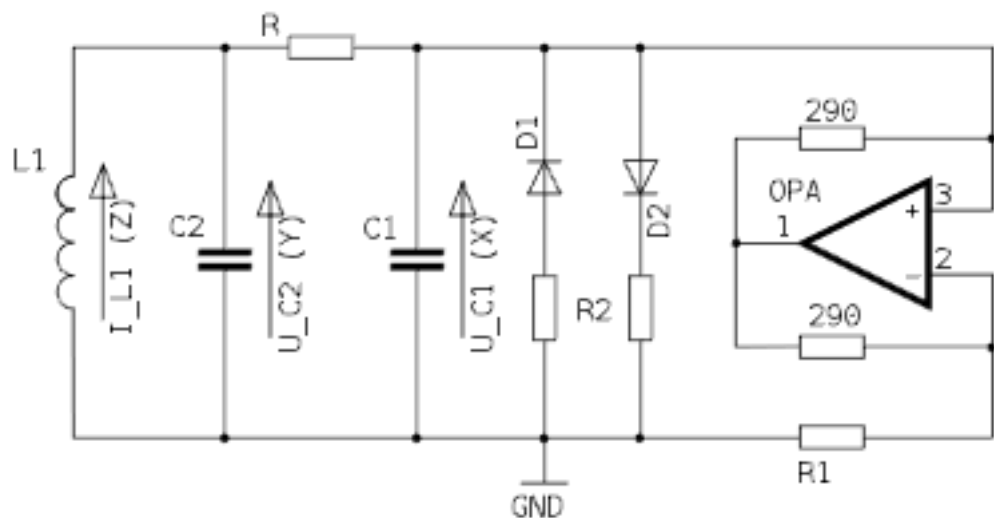


Рис. 9:

Аттрактор типа двойной завиток

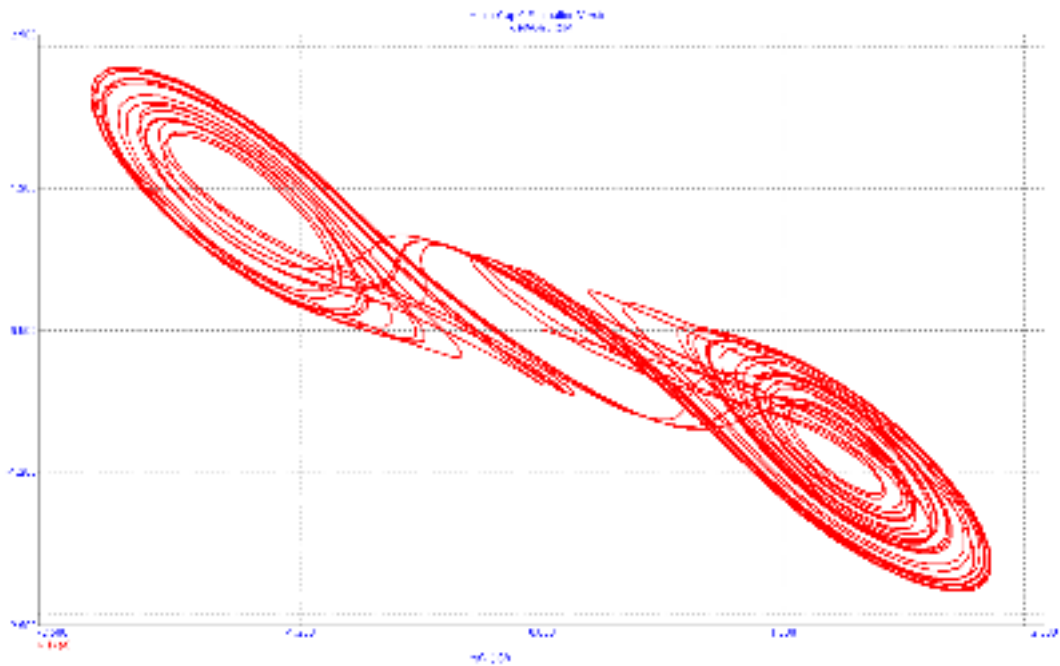
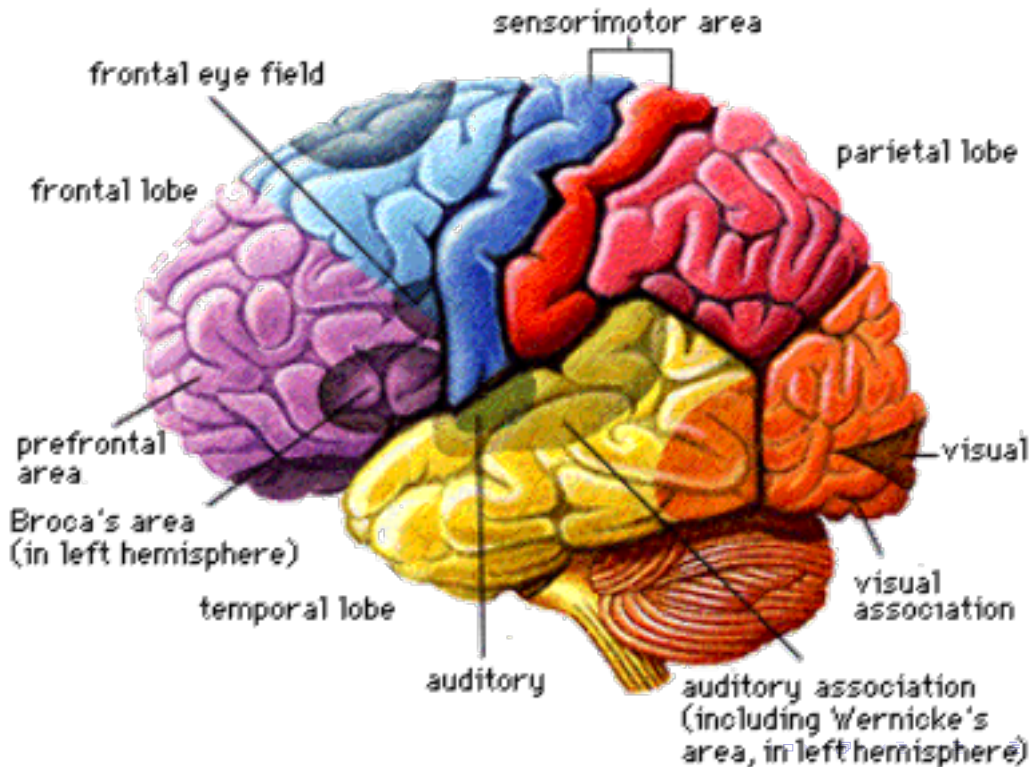


Рис. 10:



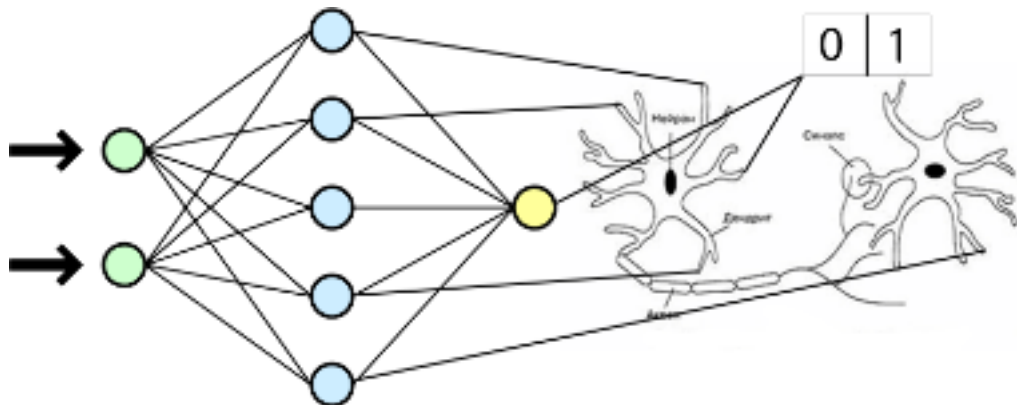


Рис. 12:

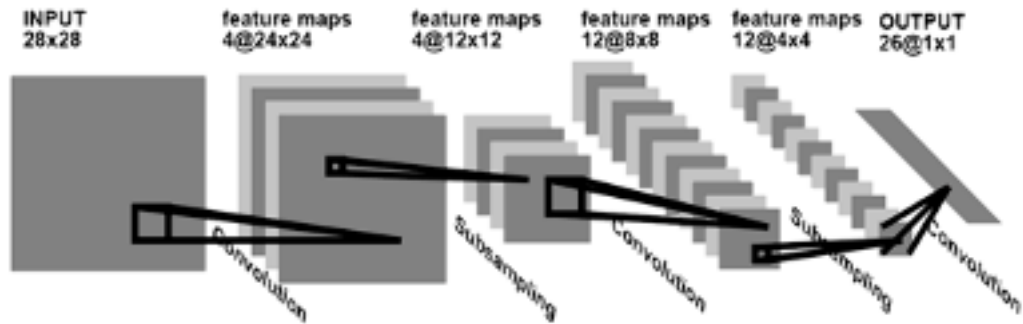


Рис. 13:

Deep Learning = Learning Hierarchical Representations

Y LeCun

Traditional Pattern Recognition: Fixed/Handcrafted Feature Extractor



Mainstream Modern Pattern Recognition: Unsupervised mid-level features



Deep Learning: Representations are hierarchical and trained



Качество программного обеспечения — способность программного продукта при заданных условиях удовлетворять установленным или предполагаемым потребностям (ISO/IEC 25000:2014).

Философский анализ: причины и условия (качество имеет отношения к условиям). Повышение качества ПО, таким образом, требует нового уровня гибкости:

- 1 Суть предлагаемого нового подхода состоит в переходе на следующую ступень “про” – к **пропрограммам**.
- 2 В качестве вычислительных устройств допускается использование **динамических систем произвольной природы**, но с некоторыми обязательными свойствами (в частности, не обязательно детерминированным, но непременно контролируемым поведением). Программой и входными данными в этом случае будут их начальные условия.

Программа (от греч. **про** - пред, **γράμμα** - запись) – термин, в переводе означающий «предписание», то есть предварительное описание предстоящих действий. По аналогии, пропрограмма (греч. **пропроγράμμα**) – это предварительное описание программы.

Формальное определение пропрограммы, таким образом – это объект, который известно как преобразовывать в программу. Поскольку нас в первую очередь интересуют преобразования пропрограмм, рассмотрим

Эквивалентные преобразования пропрограмм

Для заданного множества целевых языков программирования $\{L_i\}$, соответствующих правил трансляции в них $\{T_i\}$, и правил эквивалентного преобразования (отображения множества пропрограмм в себя) $\{E_i\}$ пропрограммы суть объекты, которые являются прообразами программ $\{P\}$ при отображениях $\{T_i\}$, если выполняются следующие аксиомы A1 и A2:

A1

Для любых пропрограммы PP и правил трансляции TL1, TL2:

$$\begin{aligned} PP \rightarrow_{TL1} P1 \\ PP \rightarrow_{TL2} P2 \end{aligned} \quad \Rightarrow \quad P1 \sim P2$$

(применение разных правил трансляции к одной и той же пропрограмме приводит к эквивалентным программам).

A2

Для любых пропрограммы PP, правил экв.преобразований ET1, ET2 и правила трансляции TL:

$$\begin{aligned} PP \rightarrow_{ET1} P1 \\ PP \rightarrow_{ET2} P2 \end{aligned} \rightarrow_{TL} \quad \Rightarrow \quad P1 \sim P2$$

(применение разных эквивалентных преобразований к одной и той же пропрограмме с последующей трансляцией приводит к эквивалентным программам).

Чтобы оптимизировать пропрограммы для работы в нужных нам условиях и транслировать их в эффективные программы, нужны знания о том, как это делать.

Компетентной базой знаний для класса задач C называется БЗ, **эффективно выдающая рецепты решения любой задачи из класса C .**

Для корректного определения нужно задать критерии эффективности (например, зафиксировать лимит времени на “размышление”).

Пропрограмма может рассматриваться как замкнутая относительно операции декомпозиции подзадач надстройкой над соответствующей компетентной БЗ.

Проактивные вычисления

Проактивные вычисления – это те же самые пропрограммы, обрабатываемые в динамике. Такая обработка без наличия соответствующей компетентной базы знаний не представляется возможной – решения надо принимать “на лету”.

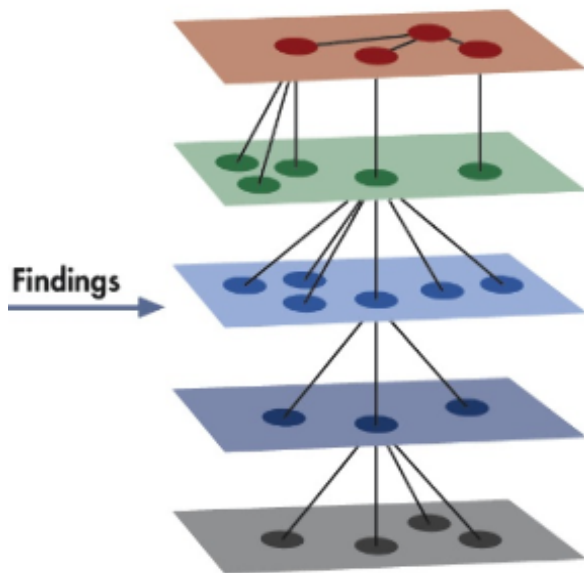


Рис. 15:

Многоуровневая КБЗ может быть построена для класса подзадач предметной области. Не напоминает **нейронную сеть, повернутую на 90 градусов ?**

```
DEF(PreAmp2, PIN(in);PIN(out);PIN(g);PIN(vcc), {  
  C_(ci); ci=in; ci.model="100nF";  
  R_(ri); ri=ci; ri.model="100k";  
  
  T_(t1); t1.b=ri;  
  R_(rel); rel=t1.e; rel=g; rel.model="470";  
  C_(cf1); cf1=g;  
  R_(rf1); rf1=vcc; rf1=cf1; rf1.model="510k";  
  R_(rc); rc=t1.c; rc=rf1; rc.model="39k";  
  C_(cc); cc=t1.c; cc=g; cc.model="100pF";  
  
  T_(t2); t2.b=t1.c;  
  R_(rc2); rc2=out; rc2.model="2.4k";  
  R_(re2); re2=t2.e; re2=g; re2.model="300";  
  
  R_(rs2); rs2=t1.b; rs2.model="50k";  
  C_(cs2); cs2=rs2; cs2=g; cs2.model="10nF";  
  C_(cs1); cs1=t2.e; cs1.model="10nF";  
  R_(rs1); rs1=cs1; rs1=rs2; rs1.model="50k";  
  
  R_(rb); rb=t1.b; rb=t2.e; rb.model="360k";  
  
  [...]
```

```

test circuit
vcc v 0 15v

vin 0 i1 sin(0 450mv 100hz 0 0) dc=0 ac=1
lp i1 i2 3.4H
rp i2 in 6.7k
cp 0 in 150pF

ci      ci.inner      in      100nF
ri      ri.inner      ci.inner      100k
q_t1    t1.c      ri.inner      t1.e      sbeta
q_t2    t2.c      t1.c      t2.e      sbeta
q_t4    0      t2.c      t4.e      f_pnp
cs2     0      rs2.inner      10nF
re2     0      t2.e      300
cc      0      t1.c      100pF
cf1     cf1.inner      0      1000u
rf1     cf1.inner      v      510k
rc      cf1.inner      t1.c      39k
q_t3    v      rc2.inner      t3.e      f_npn

[...]
```

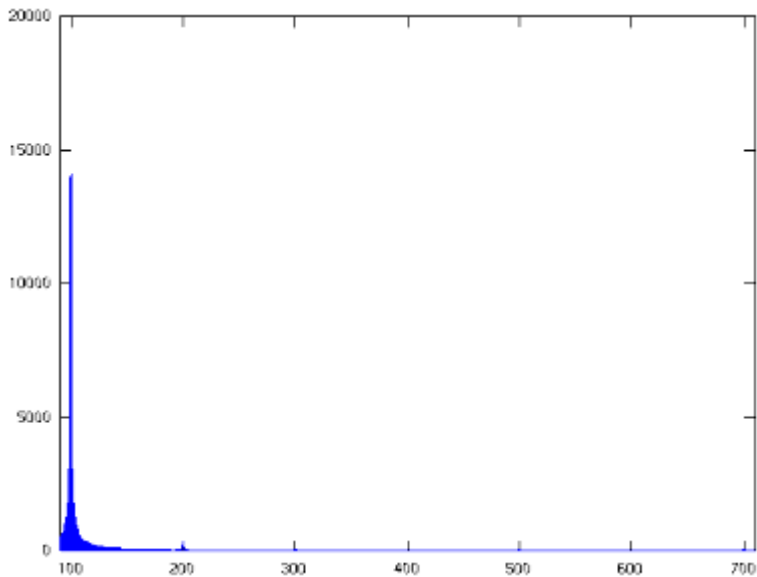



Рис. 16:

Дополним классический Eval/Apply-интерпретатор Mc Carthy's стадией **Split**:

- S - Split: декомпозиция объекта
- E - Eval: эволюция (рекурсивная) суб-объектов
- A - Apply: композиция (сборка) итогового результата

По аналогии с Eval/Apply-схемой, SEA-схема работает рекурсивно, но имеет важную дополнительную **интеллектуальную** стадию Split. Мы допускаем сложные вычисления на этой стадии, но с жестким ограничением на общее количество используемых вычислительных ресурсов.

SEA-Интерпретатор, дополненный простейшей базой знаний в виде **SM-таблицы** (Super Memo Table), во многих случаях хорошо подходит для непосредственного получения программы из пропрограммы, представленной в виде агрегации некоторых объектов.

В процессе обработки объекта могут получаться суб-объекты, свойства которых в базе знаний отсутствуют. В этом случае автоматически инициируется их **исследование** путем генерации и запуска соответствующих тестирующих программ, результаты которых и пополняют динамическую базу знаний.

Если смотреть на пропрограмму, как на описание задачи, для решения которой мы хотим синтезировать квазиоптимальную программу, то нетрудно увидеть связь между стадией Split и **факторизацией** иерархии множества задач, которые мы де-факто имеем для заданной предметной области.

Фактически на каждом шаге SEA-интерпретатор пробует ту или иную декомпозицию, спускаясь сначала рекурсивно вниз и собирая по пути недостающую информацию, а затем поднимается вверх, и оценивая эффективность полученных решений.

Выбор хорошей факторизации гарантирует финитность и эффективность данного процесса.

Отслеживая содержимое SM-таблицы, и иницируя решения недостающих задач, можно добиться того, что для любой наперед заданной задачи из данной предметной области в нашей динамической базе знаний найдется ее **округленное приближение**. В этом случае SEA-Интерпретатор построил **компетентную базу знаний**, и решение любой задачи уже не потребует проводить экспресс-исследования свойств реальных объектов.

Динамическая система DS – множество элементов, для которого задана функциональная зависимость между временем и положением в фазовом пространстве каждого элемента системы, то есть закон эволюции $DS(t)$.

Переход динамической системы в последующее состояние (для дискретного времени) можно связать с некоторой функцией эволюции – динамикой d :

$$DS_{t'} = d (DS_t)$$

Мультидинамическая система MDS – система с множеством динамик

$$d_1, \dots, d_n; n > 1$$

Переход в последующее состояние производится под действием одной из динамик:

$$DS_{t'} = d_i (DS_t)$$

На мультидинамическую систему можно смотреть как на динамическую, снабженную единственной, но управляемой извне динамикой d .

Автокоммутативные мультидинамические системы (Абелевы соответствия)



Назовем мультидинамическую систему автокоммутативной, если все ее эволюционные динамики коммутируют между собой:

$$\forall i \forall j (d_i \bullet d_j \equiv d_j \bullet d_i)$$

Автокоммутативные MDS обладают свойством эквивиальности: порядок применения динамик d_i можно произвольно менять, что не скажется на конечном состоянии системы.

Обратное, вообще говоря, неверно. Эквивиальные MDS совершенно не обязаны быть автокоммутативными.

Специальная надстройка (добавление запаса хода) превращает чисто функциональную параллельную программу в автокоммутативную мультидинамическую систему.

Из того факта, что автокоммутативность есть лишь простой частный случай эквивалентности, легко прийти к выводу, что распараллеливание чисто функциональных программ не является наиболее общим случаем бесконфликтного распараллеливания.

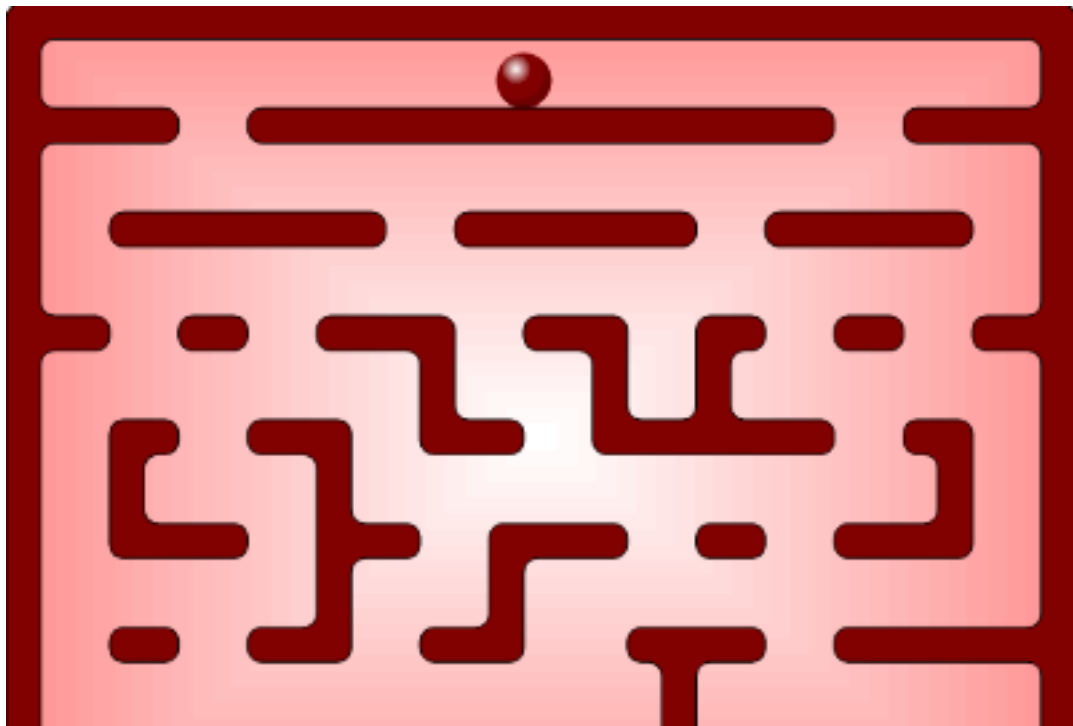


Рис. 17:

Имеется класс императивных программ, которые весьма интересны для НРС.

- 1 Известно, что функциональные программы хорошо распараллеливаются.
- 2 Известно, что любой программе P можно сопоставить функциональную программу $F(P)$, такую, что $F(P) \sim P$.

Введем класс **профункциональных** программ PFP, таких, что:

$$P \in \text{PFP} \Leftrightarrow F(P) \approx P$$

При этом известный способ распараллеливания $F(P)$ может существенно приблизить нас к созданию параллельной версии P .

Предложенный подход позволяет

- Существенно повысить гибкость программного обеспечения и прозрачность его разработки;
- Распределить работу по созданию высокопроизводительных приложений между специалистами по предметной области, аппаратному обеспечению и математиками.

Предложенные интеллектуальные алгоритмы позволяют

- Объединить целенаправленный поиск квазиоптимального решения с извлечением необходимых знаний о предметной области;
- “Встраивать” достижения интеллекта в обычные программы в виде компетентных баз знаний.

Вопросы безопасности ИИ

- Неверифицируемый искусственный интеллект может использоваться непосредственно только для поиска хорошей факторизации полугруппы операций в предметной области.

Вопросы ?