

влекательными являются преобразования, определенные над полем Галуа  $GF(p^v)$ , где  $p$  – простое, а  $v$  – положительное целое число [2].

В подавляющем большинстве приложений задача ЦОС сводится к нахождению значений ортогонального преобразования конечной реализации сигнала для большого числа точек, что предопределяет повышенные требования к разрядности вычислительного устройства. Для эффективной реализации ортогональных преобразований высокой точности целесообразно использовать реализацию обобщенного ДПФ в кольце полиномов.

Применение полиномиальной системы классов вычетов (ПСКВ), в которой в качестве модулей непозиционной системы используются минимальные многочлены расширенного поля Галуа  $p_1(z), p_2(z), \dots, p_{k+r}(z)$ , позволяет уменьшить разрядную сетку вычислительного устройства и повысить скорость обработки сигналов. Это целесообразно тем, что операции сложения и умножения производятся параллельно по основаниям ПСКВ. Реализация китайской теоремы об остатках (КТО) обеспечивает представление входного сигнала в виде  $n$  – разрядного ( $n=k+r$ ) вектора, т. е.  $x = (\alpha_1(z), \alpha_2(z), \dots, \alpha_{k+r}(z))$ .

Очевидно, что  $\alpha_i(z) \in Z_{p_i(z)}$  и арифметические операции над компонентом  $\alpha_i(z)$  выполняются по законам конечного полиномиального кольца  $Z_{p_i(z)}$ . При этом разрядная сетка каждого вычислительного тракта имеет длину

$\Psi_i = \text{ord } p_i(z)$ , следовательно длина разрядной сетки  $\Psi_i$ ,  $i = 1, \dots, n$ , вычислительного канала, реализующего операции кольца  $p_i(z)$ , всегда значительно меньше диапазона

$P_{\text{паб}}(z) = \prod_{i=1}^k p_i(z)$ , реализующего операции с числами разрядностью  $\text{ord } P_{\text{паб}}(z) - 1$ .

Обобщая выше сказанное, можно сделать следующий вывод. Применение полиномиальной системы классов вычетов позволяет в максимальной степени использовать все преимущества целочисленной обработки сигналов, обеспечивая параллельно-конвейерную организацию вычисления спектра входного сигнала, повысить скорость обработки данных и обеспечить отказоустойчивость СП ЦОС [2].

$\alpha_1(Z) = A(Z) - \left[ A(Z) / p_i(Z) \right] p_i(Z)$ , где  $\left[ A(Z) / p_i(Z) \right]$  – наименьшее целое от деления  $A$  на основание  $p_i(z)$ ,  $i = 1, 2, \dots, n$ .

#### СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ:

1. Элементы компьютерной математики и нейронной информатики / Червяков Н.И., Калмыков И.А., Галкина В.А., Щелкунова Ю.О., Шилов А.А.; Под ред. Н.И. Червякова. – М.: Физматлит, 2003. – 216 с.
2. Калмыков И.А. Математические модели нейросетевых отказоустойчивых вычислительных средств, функционирующих в полиномиальной системе классов вычетов / Под ред. Н.И. Червякова – М.: Физматлит, 2005. – 276 с.

#### АНАЛИЗ ОСНОВНЫХ МЕТОДОВ ПРЯМОГО ПРЕОБРАЗОВАНИЯ ИЗ ПОЗИЦИОННОЙ СИСТЕМЫ СЧИСЛЕНИЯ В МОДУЛЯРНЫЙ ПОЛИНОМИАЛЬНЫЙ КОД

Тимошенко Л.И.

*Ставропольский военный институт Ракетных войск*

*Ставрополь, Россия*

В современных условиях цифровая обработка сигналов (ЦОС) занимает основное положение в системах передачи и обработки информации. Эффективность ЦОС полностью зависит от объема вычислений, который определяется математической моделью цифровой обработки сигналов.

Для реализации вычислительного процесса с использованием полиномиальной системы классов вычетов (ПСКВ) необходимо осуществить преобразование из позиционного кода в модулярный. Такие операции являются немодульными и относятся к классу позиционных операций, которые являются наиболее трудоемкими в непозиционной системе классов вычетов. Как правило немодульные процедуры реализуют с помощью последовательности модульных операций. Одной из первых немодульных процедур, необходимой для функционирования спецпроцессора (СП) класса вычетов, является реализация прямого преобразования позиционных кодов в код ПСКВ расширенного поля Галуа  $GF(p^v)$ .

Представление операнда в позиционном счислении определяется следующим образом:

$$A(z) = a_r z^r + a_{r-1} z^{r-1} + \dots + a_1 z + a_0,$$

где  $a_i$  – элементы поля  $GF(2)$ ,  $i = 0, \dots, r$ .

Для перевода из позиционной системы счисления (ПСС) в непозиционную необходимо выполнить операции деления на модули  $p_i(z)$ ,  $i = 1, 2, \dots, n$ . Образование остатка  $\alpha_1(Z)$  в этом случае осуществляется следующим образом:

Все множество методов перевода из ПСС в систему классов вычетов можно свести к трем основным группам. В основу методов образующих первую группу положен метод понижения разрядности числа. Согласно этого [1] вычисление остатка осуществляется с помощью итерационного алгоритма. Для этого необходимо определить остатки от деления на  $p_i$  степеней основания, которые дадут набор чисел  $C_i, i = 1, 2, \dots, r$ . Несмотря на простоту реализации, данный метод имеет ряд недостатков [2], основными из которых являются:

1. Наличие обратных связей, применение которых в значительной степени снижают производительность системы.

2. Необходимость проверки условий окончания процесса итерации по контролю знака полученной разницы в операции вычитания, что значительно снижает быстродействие системы.

$$\alpha_i(z) \equiv A(z) \bmod p_i(z) = \sum_{l=0}^k \alpha_l(z) \cdot z^l \bmod p_i(z), \text{ где } i = 1, 2, 3, \dots, n.$$

Для получения  $A(z)$  в системе классов вычетов с основаниями  $p_1(z), p_2(z), \dots, p_n(z)$  необходимо получить в этой системе значения  $\alpha_i(z) \cdot z^i \bmod p_i(z)$ . В этом случае остаток по модулю  $p_i(z)$  определяется:

$$\alpha_i(z) = \left\lfloor \sum_{l=0}^n (a_l^i \cdot z^l) \bmod p_i(z) \right\rfloor_2^+, \text{ где } \alpha_l(z) \cdot z^l \bmod p_i(z), i = 1, 2, 3, \dots, n.$$

В соответствии с этим выражением перевод  $A(z)$  из ПСС в непозиционную можно свести к суммированию по модулю два величин  $(\alpha_l^i \cdot z^l) \bmod p_i(z)$  в соответствии с заданным полиномом  $A(z)$ . Математическая модель нейронной сети, реализующей перевод из ПСС в ПСКВ по модулю поля  $GF(2^j)$  на основе метода непосредственного суммирования представлена в [3]. Очевидно, что модификация и реализация метода непосредственного суммирования для ПСКВ позволяет разрабатывать высокоскоростные преобразователи кодов для вычислительных структур в реальном масштабе времени [4].

Таким образом очевидно, что основным достоинством полиномиальной системы классов вычетов является сравнительная простота выполнения модульных операций. Рассмотренные формальные правила выполнения операций в ПСКВ позволяют существенно повысить скорость вычислительных устройств ЦОС. Так как основания системы представляют собой полиномы с небольшими степенями, то это позволяет арифметические действия описать в виде таблиц. В этом случае выполнение операций сводится к выборке результатов по заданным остаткам операндов.

#### СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ:

1. Червяков Н.И. Преобразователи цифровых позиционных и непозиционных кодов в

3. Коэффициент использования оборудования на каждой последующей итерации снижается.

Во вторую группу входят методы, обеспечивающие пространственное распределение вычислительного процесса перевода из ПСС в ПСКВ. В [2] предложена математическая модель нейронной сети, реализующей прямое преобразование позиционного двоичного кода в код классов вычетов, на основе сети прямого распространения. Принцип работы устройства, реализующего данный алгоритм перевода чисел из ПСС в ПСКВ приведен в работе [3].

Вычислительные процессы третьей группы реализуют различные варианты метода непосредственного суммирования. Перевод из позиционного двоичного кода в ПСКВ осуществляется в соответствии с выражением:

истемах управления и связи.- Ставрополь, СВВИУС. 1985.-63с.

2. Червяков Н.И., Шапошников А.В., Сахнюк П.А. Оптимизация структуры нейронных сетей конечного кольца/ Нейрокомпьютеры: разработка, применение. № 10, 2001, с.13-18.

3. Элементы применения компьютерной математики и нейроинформатики /Червяков Н.И., Калмыков И.А., Галкина В.А., Щелкунова Ю.О., Шилов А.А.; Под ред. Н.И. Червякова. – М.: Физматлит, 2003. – 216 с.

4. Калмыков И.А. Математические модели нейросетевых отказоустойчивых вычислительных средств, функционирующих в полиномиальной системе классов вычетов/ Под ред. Н.И. Червякова – М: Физматлит, 2005.-276 с.

### ПРИМЕНЕНИЕ ТЕХНОЛОГИЙ ОПРЕДЕЛЕНИЯ МЕСТОПОЛОЖЕНИЯ В СИСТЕМЕ ОПЕРАТИВНОГО ИНФОРМИРОВАНИЯ О СОСТОЯНИИ ОКРУЖАЮЩЕЙ СРЕДЫ

Чукин В.В.

Российский государственный  
гидрометеорологический университет  
Санкт-Петербург, Россия

В докладе рассмотрены вопросы построения системы, предоставляющей пользователям