Systemy inteligentne 1

Laboratorium 2

Wykorzystując symulację w środowisku V-REP zaimplementuj sterowanie suwnicą umieszczające ładunek bezpośrednio nad wybranym punktem, wykorzystując model rozmyty:

* 1. „szybki”
  2. „delikatny”

Zbuduj modele rozmyte wybierając różne kształty funkcji przynależności (trójkątna, trapezoidalna, **sigmoidalna**).

Zaimplementuj, wykorzystując jako podstawę bibliotekę scikit-fuzzy, model oparty na metodzie wnioskowania TSK.

Do implementacji modelu rozmytego wykorzystaj bibliotekę scikit-fuzzy. Jako wejścia do modelu można przyjąć aktualną prędkość i odległość od przeszkody.