



1. Le problème que nous avons résolu

On veut construire un **contrôleur flou** pour un **véhicule autonome**.

Ce contrôleur décide automatiquement la **vitesse de sécurité** du véhicule à partir de deux informations provenant de la vision artificielle :

Entrée	Signification
Distance	Distance entre le véhicule et l'objet détecté
Visibilité	Qualité de vision (météo, brouillard, pluie...)

La sortie est :

Sortie	Signification
Vitesse	Vitesse recommandée pour conduire en
e	sécurité

Ce type de problème est parfait pour la **logique floue**, car la décision n'est pas binaire (stop / go), mais progressive et proche du raisonnement humain.



2. Modélisation floue

Nous avons transformé ces grandeurs réelles en **ensembles flous**.



Distance (0 à 100 m)

- Proche
- Moyenne
- Loin

Chaque ensemble est représenté par des fonctions d'appartenance **triangulaires** et **trapézoïdales**.



Visibilité (0 à 100 %)

- Mauvaise
- Moyenne
- Bonne

Vitesse (0 à 120 km/h)

- FreinageUrgent
- Lent
- Normal
- Rapide

Ces ensembles permettent de représenter des notions humaines : « *assez proche* », « *visibilité mauvaise* », « *vitesse lente* », etc.

3. Règles de décision (Cerveau du système)

Ensuite, nous avons écrit des règles floues de type :

SI Distance est Proche **ET** Visibilité est Mauvaise
ALORS Vitesse est FreinageUrgent

Ces règles reproduisent le comportement logique d'un conducteur humain.

Nous avons organisé ces règles dans une **matrice d'inférence** cohérente, qui garantit la sécurité.

4. Implémentation sous Matlab

Nous avons organisé le projet comme un vrai projet d'ingénierie :

Fichier

Rôle

<code>create_fis.m</code>	Construit le contrôleur flou
<code>simulate.m</code>	Teste des situations
<code>visualize.m</code>	Affiche les surfaces
<code>main.m</code>	Programme principal

Matlab crée un **FIS (Fuzzy Inference System)** qui contient :

- les entrées
 - les ensembles flous
 - les règles
 - la méthode d'inférence
-



5. Visualisation

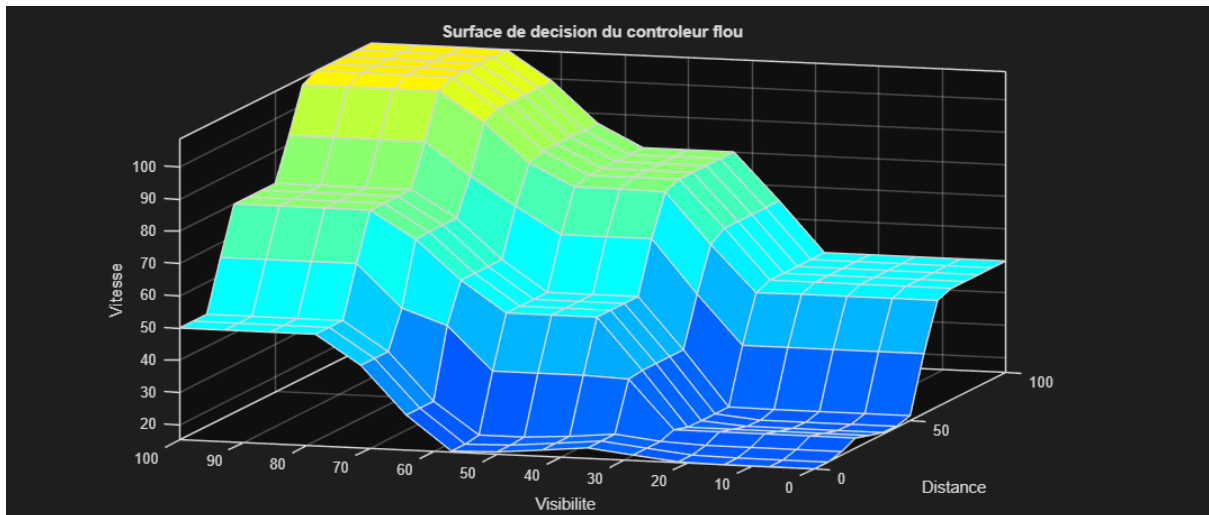
Avec `surfview`, on obtient une surface 3D :

Distance + Visibilité → Vitesse

Cette surface montre que :

- plus l'objet est proche → plus la vitesse baisse
- plus la visibilité est mauvaise → plus la vitesse baisse

Le comportement est **continu, stable et sécurisé**.



Comment lire cette surface 3D

Sur le graphique tu as :

Axe	Signification
X	Distance (0 → 100 m)
Y	Visibilité (0 → 100 %)
Z	Vitesse calculée (0 → 120 km/h)

Chaque point de la surface représente :

la vitesse de sécurité décidée par le contrôleur flou pour une combinaison (Distance, Visibilité).

Interprétation intelligente

Zone bleue (en bas)

Vitesse très faible

Cela correspond à :

- distance **courte**
- visibilité **mauvaise**

Interprétation conduite :

danger élevé → freinage fort

Zone verte

Vitesse moyenne

Quand :

- distance moyenne
- visibilité correcte

Interprétation :

situation contrôlée → conduite prudente

Zone jaune (en haut)

Vitesse élevée

Quand :

- distance **grande**
- visibilité **bonne**

Interprétation :

situation sûre → conduite rapide autorisée

Lecture par scénarios

Scénario 1

Distance faible + Visibilité faible → zone **bleue foncée**

➡ freinage urgent

Scénario 2

Distance moyenne + Visibilité moyenne → zone **verte**

➡ vitesse normale

Scénario 3

Distance grande + Visibilité bonne → zone **jaune**

➡ vitesse rapide

6. Simulation

Exemple réel :

Distance = 15 m

Visibilité = 40 %

Résultat :

Vitesse ≈ 35 km/h

Ce résultat est logique :

- objet assez proche
- visibilité faible
→ on ralentit fortement.



Explication du projet Matlab

1 Fichier : **main.m**

```
clear; clc;
```

- ♦ Efface l'ancienne mémoire et nettoie l'écran.

```
fis = create_fis();
```

- ♦ Appelle la fonction qui **construit tout le système flou** et stocke le résultat dans la variable **fis**.

```
visualize(fis);
```

- ♦ Affiche la **surface de décision 3D** du contrôleur.

```
v = simulate(fis,15,40);
```

- ♦ Teste une situation réelle :
Distance = 15 m, Visibilité = 40 %
et calcule la vitesse correspondante.

2 Fichier : **create_fis.m**

```
fis = mamfis('Name','VitesseSecurite');
```

- ♦ Crée un système flou de type **Mamdani**.

Création de l'entrée Distance

```
fis = addInput(fis,[0 100],'Name','Distance');
```

- ♦ Définit l'univers de discours : Distance entre 0 et 100 m.

```
fis = addMF(fis,'Distance','trapmf',[0 0 10 25],'Name','Proche');
```

- ♦ Définit l'ensemble flou **Proche** avec une fonction trapézoïdale.

```
fis = addMF(fis, 'Distance', 'trimf', [15 40 65], 'Name', 'Moyenne');
```

- ♦ Définit **Moyenne** avec un triangle.

```
fis = addMF(fis, 'Distance', 'trapmf', [50 70 100 100], 'Name', 'Loin');
```

- ♦ Définit **Loin**.
-

+ Création de l'entrée Visibilité

Même principe : univers [0–100], ensembles
Mauvaise, Moyenne, Bonne.

+ Création de la sortie Vitesse

Univers : [0–120 km/h]

Ensembles :

- FreinageUrgent
- Lent
- Normal
- Rapide

Chaque ensemble correspond à une **zone de vitesse**.



Ajout des règles

```
rules = [  
1 1 1 1 1;  
...  
3 3 4 1 1  
];
```


Chaque ligne est une règle :

Colonne	Signification
1	Ensemble de Distance
2	Ensemble de Visibilité
3	Ensemble de Vitesse
4	Poids de la règle
5	AND (1) / OR (2)

Exemple :

1 1 1 1 1

→ SI Distance = Proche
ET Visibilité = Mauvaise
ALORS Vitesse = FreinageUrgent

```
fis = addRule(fis,rules);
```

- ♦ Enregistre les règles dans le système.

3 Fichier : **simulate.m**

```
vitesse = evalfis(fis,[distance visibilite]);
```

- ♦ Fait passer les entrées dans le contrôleur flou et calcule la sortie.

```
fprintf(...)
```

- ♦ Affiche le résultat proprement.

4 Fichier : **visualize.m**

```
surfview(fis);
```

- ♦ Affiche la surface de décision 3D.
-

Ce que tu dois retenir

Le programme :

1. crée un modèle flou
 2. définit ses règles
 3. raisonne comme un humain
 4. produit une décision de vitesse sûre
-