

Нечеткий вывод

Если цель слева, надо повернуть налево.

Нечеткий вывод

Если цель слева, надо повернуть налево.

$$\mu_L(y) = \begin{cases} 0, & y < 0 \\ \min(1, y/M) & y \geq 0 \end{cases}$$

Нечеткий вывод

Если цель слева, надо повернуть налево.

$$\mu_L(y) = \begin{cases} 0, & y < 0 \\ \min(1, y/M) & y \geq 0 \end{cases}$$

$$\mu_{TL}(\alpha) = 1 - (x - \pi/4)^2$$

Нечеткий вывод

Если цель слева, надо повернуть налево.

$$\mu_L(y) = \begin{cases} 0, & y < 0 \\ \min(1, y/M) & y \geq 0 \end{cases}$$

$$\mu_{TL}(\alpha) = 1 - (x - \pi/4)^2$$

$$\mu_{\xrightarrow[G]{L, TL}}(y, \alpha) = \xrightarrow[G]{} [\mu_L(y), \mu_R(\alpha)]$$

Нечеткий вывод

Если цель слева, надо повернуть налево.

$$\mu_L(y) = \begin{cases} 0, & y < 0 \\ \min(1, y/M) & y \geq 0 \end{cases}$$

$$\mu_{TL}(\alpha) = 1 - (x - \pi/4)^2$$

$$\mu_{\xrightarrow[G]{L, TL}}(y, \alpha) = \xrightarrow[G]{} [\mu_L(y), \mu_R(\alpha)]$$

$$\xrightarrow[G]{} (a, b) = \min(1, b/a)$$

Нечеткий вывод

Если цель слева, надо повернуть налево.

$$\mu_L(y) = \begin{cases} 0, & y < 0 \\ \min(1, y/M) & y \geq 0 \end{cases}$$

$$\mu_{TL}(\alpha) = 1 - (x - \pi/4)^2$$

$$\mu_{\xrightarrow[G]{L, TL}}(y, \alpha) = \xrightarrow[G]{} [\mu_L(y), \mu_R(\alpha)]$$

$$\xrightarrow[G]{} (a, b) = \min(1, b/a)$$

$$A = \xrightarrow[G]{L, TL} (Y)$$

Нечеткий вывод

Если цель слева, надо повернуть налево.

$$\mu_L(y) = \begin{cases} 0, & y < 0 \\ \min(1, y/M) & y \geq 0 \end{cases}$$

$$\mu_{TL}(\alpha) = 1 - (x - \pi/4)^2$$

$$\mu_{\xrightarrow[G]{L, TL}}(y, \alpha) = \xrightarrow[G]{} [\mu_L(y), \mu_R(\alpha)]$$

$$\xrightarrow[G]{} (a, b) = \min(1, b/a)$$

$$A = \xrightarrow[G]{L, TL} (Y)$$

$$\mu_{\xrightarrow[G]{L, TL}}(\alpha) = \max_{y \in \mathbb{R}} \mu_Y(y) \mu_{\xrightarrow[G]{L, TL}}(y, \alpha) = \max_{y \in \mathbb{R}} [\mu_Y(y) \min(1, \mu_L(y)/\mu_{TL}(\alpha))]$$

Нечеткий вывод

Если цель слева, надо повернуть налево. А если справа, то направо.

$$\alpha = \left| \frac{L, TL}{G} \rightarrow (Y) \tilde{\cap} \frac{R, TR}{G} \rightarrow (Y) \right|$$

Нечеткий вывод

Если цель слева (L) и достаточно далеко (F), надо повернуть налево (TL).

$$L(y) \wedge F(x) \rightarrow TL(\alpha)$$

Нечеткий вывод

Если цель слева (L) и достаточно далеко (F), надо повернуть налево (TL).

$$L(y) \wedge F(x) \rightarrow TL(\alpha)$$

$$(y \tilde{\in} L) \tilde{\wedge} (x \tilde{\in} F) \xrightarrow{G} (\alpha \tilde{\in} TL)$$

Нечеткий вывод

Если цель слева (L) и достаточно далеко (F), надо повернуть налево (TL).

$$L(y) \wedge F(x) \rightarrow TL(\alpha)$$

$$(y \tilde{\in} L) \tilde{\wedge} (x \tilde{\in} F) \xrightarrow{G} (\alpha \tilde{\in} TL)$$

$$\xrightarrow[G]{L \wedge F, TL} = \xrightarrow{G} (\mu_L(y) \tilde{\wedge} \mu_R(x), \mu_T L(\alpha))$$

Нечеткий вывод

Если цель слева (L) и достаточно далеко (F), надо повернуть налево (TL).

$$L(y) \wedge F(x) \rightarrow TL(\alpha)$$

$$(y \tilde{\in} L) \tilde{\wedge} (x \tilde{\in} F) \xrightarrow{G} (\alpha \tilde{\in} TL)$$

$$\xrightarrow[G]{L \wedge F, TL} = \xrightarrow{G} (\mu_L(y) \tilde{\wedge} \mu_R(x), \mu_T L(\alpha))$$

$$\xrightarrow[G]{L \wedge F, TL} = \xrightarrow{G} (\mu_L(y) \mu_R(x), \mu_T L(\alpha))$$