智能控制

绪论

智能控制的发展阶段:智能控制经历了古典控制、现代控制、智能控制 三个阶段智能控制的

智能控制的概念:智能控制是自动控制的最新发展阶段,用来解决传统控制理论难以解决的问题。智能控制的思想是模拟人类在

完成控制任务时的生理、心理、思考和心动特点,并将其用于实际的自动控制中。

智能控制的特点: 学习功能、适应功能、自组织功能、优化功能

智能控制的几个重要分支: 专家智能控制、分级递阶控制、模糊控制、神经网络控制、遗传算法

智能控制的应用:复杂的工业过程的智能控制、机器人智能控制、工业机械的智能控制、家用电器的智能控制

模糊控制

模糊集合的定义:把一个离散的集合扩展为一个连续的区间即为模糊集合

模糊关系: 对单个事物某方面性质的模糊描述问题属于模糊集合问题, 对两个事物之间在某方面关系的模糊描述则属于模糊关系

问题

模糊变换:建立两个域之间的关联和确定两个域之间的变换方法, (模糊变换是一种特殊的模糊关系合成)

模糊条件语句: 简单条件语句、多重条件语句、多维条件语句

模糊控制系统的基本原理

定义: 模糊控制就是利用模糊数学的基本思想和理论的控制方法

原理: 模糊数学, 模糊数学的基础是模糊集合

步骤

- 确定输入量和输出量
- 2 建立输入量和输出量模糊化描述
- 3 建立 模糊化 规则描述
- **4** 建立 模糊推理 方法
- 5 建立输出量的 逆模糊化 规则

神经网络

四种常见的网络结构: 前向网络、反馈网络、相互结合型网络、混合型网络

神经网络的优点: 可以充分接近非线性结构、具有较好的容错性和鲁棒性、并行处理、具有自学习和自适应能力

神经元的组成:输入、输出、权值、激活函数

几种常见的神经元: 线性神经元、感知器神经元、sigmoid神经元、径向基神经元

神经网络的结构:层状结构、网状结构

神经网络的学习方法: 通用学习方法、联想式学习、离散感知学习规则、感知器网络(单向感知器和多向感知器)

ps: 简单感知器只能求解线性可分问题,能够求解非线性问题的感知器应该具有隐层

BP网络

一种按误差逆传播算法训练的多层前馈网络,学习的规则是最速下降法,用反向传播不断调整权值和阈值,使网络的误差最小。

拓扑结构:输入层、隐层、输出层

BP神经网络的激活函数必须是可微的,常用单极性和双极性的Sigmund型函数

缺点:对每一个输入样本及所有的连接权值进行调整,故计算量大,耗时

径向基网络:一种逼近神经网络

RBF网络

□ 正则化RBF网络的特点: 隐节点数 == 输入样本数,激活函数为格林函数

2 广义的RBF网络的特点:当样本数很大时,实现网络计算量将非常大,可减少隐节点的个数

1 与 2 的不同

激活节点数!= 样本数

隐层激活函数的中心点不再是样本数据点, 而是由训练算法确定的

隐层激活函数的扩展函数不再统一, 而是由训练算法确定的

输出节点包含阈值参数

神经网络预测控制: 神经网络预测控制 (两个阶段: 系统辨识、预测控制) 和 神经网络模型参考控制

遗传算法

遗传算法是基于自然选择和基因遗传的一种搜索方法

遗传算法的应用:函数优化和组合优化、生产调度问题、机器人学、自动控制

遗传算法的编码方法:二进制编码方法、浮点数编码方法、符号编码方法

选择: 是指在生物的遗传和自然进化过程中,对生存环境适应性强的物种有机会遗传到下一代。 目前流行的选择机制有,赌轮选择法、最佳个体保存法

交叉: 是指将群体中的个体随机两两配对, 然后以某个概率交换他们之间的部分染色体。 <mark>交叉方法有, 单点交叉、多点交叉、均</mark> 匀交叉。

遗传算法的流程

- 1 选择编码策略
- 2 定义适应函数,便于计算适配值
- 3 确定遗传策略
- 9 随机生成初始种群

- 5 计算种群中个体适配值
- 6 按照遗传策略,运用选择、交叉、变异算子,形成下一代群体
- 7 判断群体性能是否满足指标,不满足返回5,或者修改遗传策略,继续计算,直到满足要求

遗传算法的模式理论: 定义长度短的、位数低的、平均适配度高的模式数量将在后代中呈指数级增长(这类模式成为积木块),这个结论成为遗传算法的模式理论。根据模式理论,随着遗传算法一代一代地进行下去,那些定义长度短的、位数低的、适配度高的模式将会越来越多,最后得到的位串的期望值性能趋向全局最优点。

积木块假设说明了采用遗传算法求解问题的基本思想:通过基因块之间的相互拼接、结合能产生出问题的最优解

遗传算法改进方案的基本途径

- 采用混合遗传算法
- 2 采用动态自适应技术
- 3 采用非标准的遗传操作算子
- **以** 采用并行算法

改进的遗传算法:分层遗传算法、CHC算法、Messy算法、自适应遗传算法、混合遗传算法