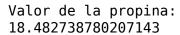
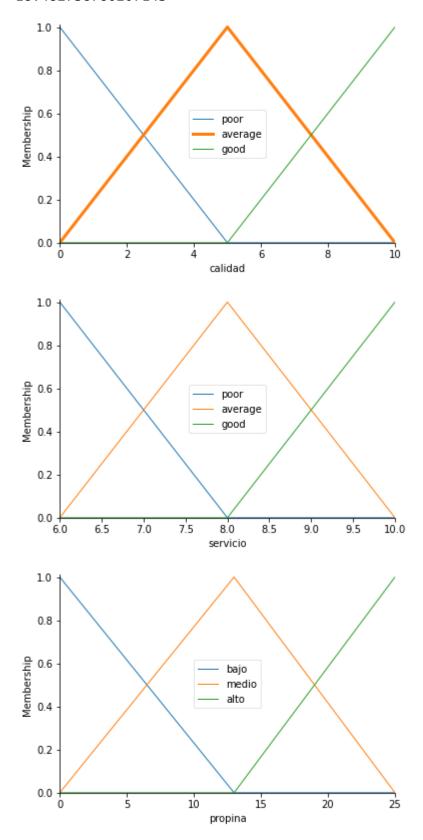
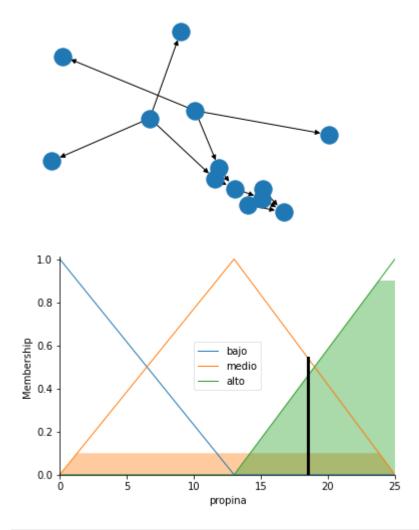
```
In [9]: # CONTROL DIFUSO API
# ELimina Las advertencias
import warnings
warnings.filterwarnings('ignore')
# Importa Las Librerias
import numpy as np
import skfuzzy as fuzz
from skfuzzy import control as ctrl
%matplotlib inline
# Se creep Los objetos antecedentes y consecuente a partir de Las
# variables deL universo v Las funciones de membresio
calidad = ctrl.Antecedent(np.arange(0, 11, 1), 'calidad')
servicio = ctrl.Antecedent(np.arange(6, 11, 1), 'servicio')
propina = ctrl.Consequent(np.arange(0, 26, 1), 'propina')
# La pobLacidn de La funcidn de membresio automatics es posible con .
automf (3, 5 0 7)
calidad.automf(3)
servicio. automf(3)
# Las funciones de membresia personaL izadas se pueden construir inte
ractivamente con La
# API Pythonic
propina['bajo'] = fuzz.trimf(propina.universe, [0, 0, 13])
propina['medio'] = fuzz.trimf(propina.universe, [0, 13, 25])
propina['alto'] = fuzz.trimf(propina.universe, [13, 25, 25])
# VisuaLizacion con .view()
calidad['average'].view()
servicio.view()
propina.view()
# Creacion an Los regLas
regla1 = ctrl.Rule(calidad['poor'] | servicio['poor'], propina['bajo'
regla2 = ctrl.Rule(servicio['average'], propina['medio'])
regla3 = ctrl.Rule(servicio['good'] | calidad['good'], propina['alto'
1)
# VisuaLizacian de La regLa 1
reglal.view()
# Generacian deL simuLador
control propina = ctrl.ControlSystem([regla1, regla2, regla3])
asignacion propina = ctrl.ControlSystemSimulation(control propina)
#Pasar entradas al ControlSystem usando etiquetas 'Antecedent' con Py
thonic API
#Nota: si quiere pasar muchas entradas a La vez, usar .inputs (dict o
f data)
asignacion propina.input['calidad'] = 6.5
asignacion propina.input['servicio'] = 9.8
#A Se obtiene el valor
asignacion propina.compute()
#Se muestro La informacion
print("Valor de la propina: ")
print (asignacion propina.output['propina'])
#A Se muestra La curvo de asignacion de propina
propina.view(sim=asignacion propina)
```







In []: