

## Тема 14

### Нейро-нечеткие системы

Применение на практике систем основанных на нечеткой логике оказалось особенно эффективным там, где решающие устройства работают с неточными или неполными входными данными. Однако проблемой таких систем является сложность настройки параметров, обеспечивающих желаемый результат. С другой стороны, очевидны достоинства ИНС в решении трудно формализуемых задач: возможность обучения на примерах и самообучения, толерантность к ошибкам и неточностям входных данных, гибкость структуры, – всё это делает ИНС эффективным инструментом для решения задач близких к задачам, решаемым системами с нечеткой логикой. Соединение этих двух парадигм в одну дает значительные преимущества перед системами, решающими похожие задачи.

Гибридные системы, функционирование которых происходит по правилам нечеткой логики, но реализовано с использованием методов нейроинформатики называются нейро-нечеткими системами (ННС).

Нейронные сети используются для реализации функций фаззификации, функций принадлежности, функций  $t$ -нормы и  $t$ -конормы, нечеткой импликации, а также для приведения к четкости результата логического вывода в нечеткой логике. В то же время в рамках нечеткой логики можно при помощи лингвистических переменных закодировать понятия и правила, накопленные в базе знаний экспертов. Возможность обучения таких гибридных систем по любому из алгоритмов обучения ИНС сильно упрощает процесс их разработки и сокращает затраченное время.

### Обучение нейро-нечетких систем

Рассмотрим систему правил

$\Pi_1$ : если  $x_1$  есть  $A_{11}$  И  $x_2$  есть  $A_{12}$  ...  $x_n$  есть  $A_{1n}$ , то  $y_1$  есть  $B_{11}$  И  $y_2$  есть  $B_{12}$  ...  $y_k$  есть  $B_{1k}$  также

$\Pi_2$ : если  $x_1$  есть  $A_{21}$  И  $x_2$  есть  $A_{22}$  ...  $x_n$  есть  $A_{2n}$ , то  $y_1$  есть  $B_{21}$  И  $y_2$  есть  $B_{22}$  ...  $y_k$  есть  $B_{2k}$  также

...

$\Pi_m$ : если  $x_1$  есть  $A_{m1}$  И  $x_2$  есть  $A_{m2}$  ...  $x_n$  есть  $A_{mn}$ , то  $y_1$  есть  $B_{m1}$  И  $y_2$  есть  $B_{m2}$  ...  $y_k$  есть  $B_{mk}$

Каждое правило может быть интерпретировано как элемент обучающей выборки для некоторой ИНС:  $\{(A_{i1}, A_{i2}, \dots, A_{in}), (B_{i1}, B_{i2}, \dots, B_{ik})\} \ i=1, 2, \dots, m$ .

### Метод Умана-Эзава

Существует два подхода к использованию градиентных методов обучения ННС. В первом варианте, предложенном Умана и Эзава, нечеткие множества представляются конечным числом своих представителей.

Пусть  $[a_1, a_2]$  содержит основания всех  $A_{iq}$ , а также основание множества входных векторов системы. Пусть также  $[b_1, b_2]$  содержит основания всех  $B_{ip}$ , а также основание множества всех выходных сигналов системы.

Положим что  $M > 1$ ,  $N > 1$  – некоторые целые числа. Пусть

$$\begin{aligned} x_q &= a_1 + (q-1)(a_2 - a_1)/(N-1), \\ y_p &= b_1 + (p-1)(b_2 - b_1)/(M-1), \\ 1 &\leq p \leq M, \quad 1 \leq q \leq N. \end{aligned}$$

Дискретный вариант обучающей выборки будет выглядеть так:

$$\{(A_{i1}(x_q), A_{i2}(x_q), \dots, A_{in}(x_q)), (B_{i1}(y_p), B_{i2}(y_p), \dots, B_{ik}(y_p))\}.$$

Для простоты рассмотрим систему следующего вида:

$\Pi_1$ : если  $x$  есть  $A_1$ , то  $y$  есть  $B_1$

также

$\Pi_2$ : если  $x$  есть  $A_2$ , то  $y$  есть  $B_2$

также

...

$\Pi_n$ : если  $x$  есть  $A_n$ , то  $y$  есть  $B_n$ ,

Для которой обучающая выборка имеет вид:

$$\{(A_i(x_1), A_i(x_2), \dots, A_i(x_N), B_i(y_1), B_i(y_2), \dots, B_i(y_M))\}, i=1, 2, \dots, n.$$

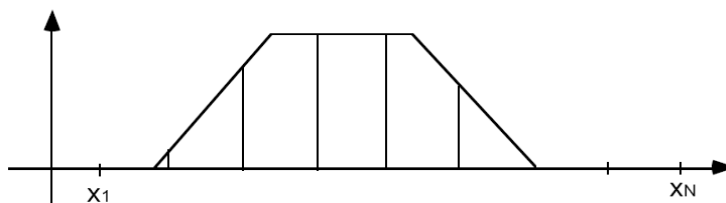


Рис. 2. Представление нечеткого числа набором своих значений

Используя обозначения

$$a_{ij} = A_i(x_j), \quad b_{ij} = B_i(y_j),$$

мы приходим к задаче обучения ИНС с  $N$  входами и  $M$  выходами которую можно обучить одним из градиентных методов.

### Второй подход

При втором подходе, для представления нечетких чисел используются конечное число  $\alpha$ -уровней.

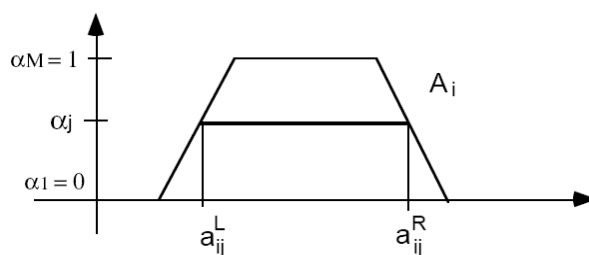


Рис.3. Представление нечеткого числа множеством

**Определение 14.1.** *Нейро-нечеткой системой (сетью)* будем называть ИНС, с четкими входными и выходными сигналами из интервала  $[0,1]$  и четкими функциями преобразования сигнала, в которой присутствуют нейроподобные элементы, вычисляющие значения операций нечеткой логики (такие как t-норма, t-конорма и другие).

Основным элементом в такой сети будет *нечеткий нейрон*. Пусть  $T$  – треугольная норма, а  $S$  – треугольная конорма. Дадим определения основных типов нечетких нейронов.

**Определение 14.2.** *И нечеткий нейрон (AND fuzzy neuron)*– нейрон вычисляющий выходное значение  $y$  по входному вектору  $x$  по следующей формуле:

$$y = T(p_1, p_2) = T(S(w_1, x_1), S(w_2, x_2)).$$

К примеру, если  $T = \min$ ,  $S = \max$ , то  $y = \min(\max(w_1, x_1), \max(w_2, x_2))$ .

**Определение 14.3.** *ИЛИ нечеткий нейрон (OR fuzzy neuron)*– нейрон, вычисляющий выходное значение  $y$  по входному вектору  $x$  по следующей формуле:

$$y = S(p_1, p_2) = S(T(w_1, x_1), T(w_2, x_2)).$$

К примеру, если  $T = \min$ ,  $S = \max$ , то  $y = \max(\min(w_1, x_1), \min(w_2, x_2))$ .

**Определение 14.4.** *НЕ нечеткий нейрон (NOT fuzzy neuron)*– нейрон, вычисляющий выходное значение  $y$  по входному значению  $x$  по следующей формуле:

$$y = 1 - x.$$

Аналогичным образом можно определить другие операции над нечеткими числами.

Таким образом, из нечетких нейронов мы всегда можем построить ННС моделирующую некоторую систему правил нечеткого вывода  $\{\Pi_1, \Pi_2, \dots, \Pi_n\}$ . Результатом работы такой ННС будет значение логического вывода соответствующего этой системе правил.

**Пример 14.1.** Рассмотрим случай нечеткого вывода по схеме Тсукамото.

Для простоты предположим что мы имеем два «Если ... То ...» правила следующего вида:

П<sub>1</sub>: если  $x$  есть  $A_1$  и  $y$  есть  $B_1$  тогда  $z$  есть  $C_1$   
также

П<sub>2</sub>: если  $x$  есть  $A_2$  и  $y$  есть  $B_2$  тогда  $z$  есть  $C_2$

Предпосылка:  $x$  есть  $x_0$  и  $y$  есть  $y_0$

Вывод:  $z$  есть  $C$

Напомним, что формулы для расчета результата вывода всей системы выглядят так:

$$a_1 = [A_1(x_0) \wedge B_1(y_0)],$$

$$a_2 = [A_2(x_0) \wedge B_2(y_0)],$$

$$z_0 = (a_1 z_1 + a_2 z_2) / (a_1 + a_2).$$

При этом настраиваемыми параметрами будут значения  $z_1$  и  $z_2$ . Кроме того, мы можем не иметь ясного представления о функции принадлежности нечетких множеств  $A_1$ ,  $A_2$ ,  $B_1$ ,  $B_2$ . В этом случае настраиваемыми параметрами могут стать параметры функции принадлежности.

**Пример 14.2.** Пусть функция принадлежности определяется формулой

$$A(t) = \exp(-\beta(t-1)^2),$$

тогда параметр  $\beta$  будет настраиваемым параметром формулы.

Логический вывод можно реализовать при помощи нейро-нечеткой сети, представленной на рисунке 14.1.

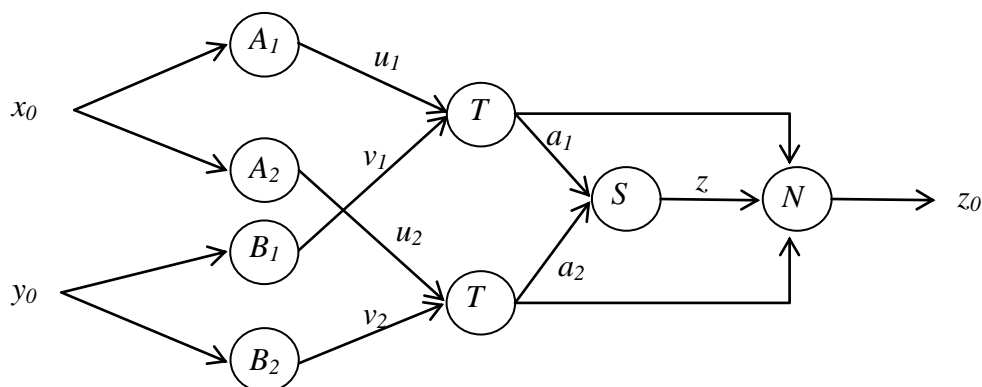


Рис. 14.1. Нейро-нечеткая сеть реализующая вывод по схеме Тсукамото.

В этой сети 4 слоя нейронов и четыре типа нейронов соответственно.

Первый слой – нечеткие нейроны, определяющие степень принадлежности входного сигнала некоторому множеству. Они по входному значению вычисляют характеристическую функцию соответствующего нечеткого множества.

Второй слой – слой нечетких И-нейронов, вычисляющих  $t$ -норму от входных сигналов:

$$T: a=T(u,v).$$

Третий слой – нейроны, вычисляющие взвешенную сумму входных сигналов:

$$S: z=a_1z_1+a_2z_2.$$

Четвертый слой – нейрон осуществляющий приведение к четкости посредством нормирования входного значения:

$$N: z_0=z/(a_1+a_2).$$

Таким образом, прохождение сигналов через сеть соответствует последовательности операций совершаемых при нечетком выводе по схеме Тсукамото.

С другой стороны, может возникнуть необходимость подобрать параметры формул вывода. Это касается как параметров нечетких множеств, так и других параметров формул. Подбор параметров может осуществляться методами нейроинформатики. Так, используя метод обратного распространения ошибки, можно настраивать параметры сети одним из градиентных методов обучения.

**Пример 14.3.** Теперь рассмотрим сеть для нечеткого вывода по схеме Мамдани.

Формула, по которой вычисляется результат вывода, выглядит следующим образом:

$$C(w) = C'_1(w) \vee C'_2(w) = ([A_1(x_0) \wedge B_1(y_0)] \wedge C_1(w)) \vee ([A_2(x_0) \wedge B_2(y_0)] \wedge C_2(w)).$$

Нейро-нечеткая сеть, реализующая вычисления по этой формуле показана на рисунке 14.2.

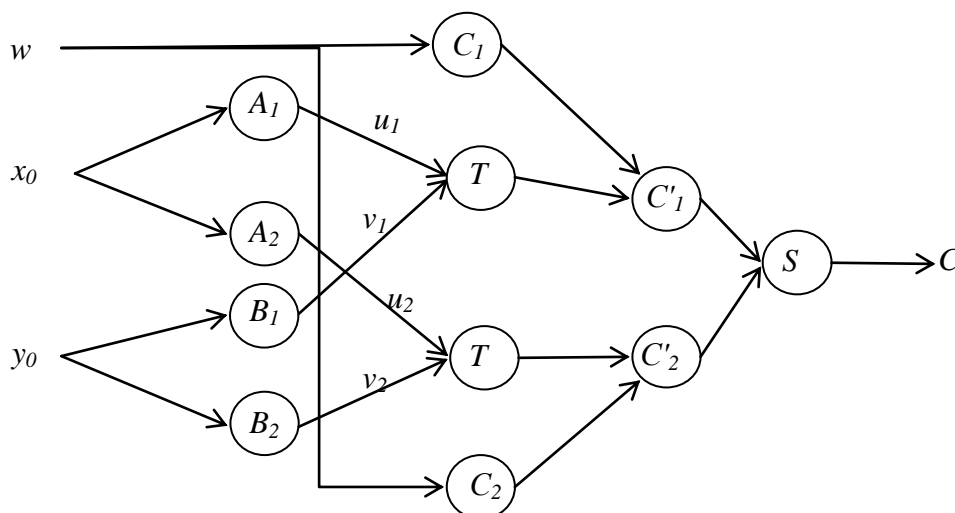


Рис. 14.2. Нейро-нечеткая сеть реализующая вывод по схеме Мамдани.

В этой сети четыре слоя, однако, в отличие от ННС Тсукамото, отсутствует слой дефаззификации. Первый и второй слои аналогичны первому и второму слою ННС Тсукамото. Третий слой вычисляет  $t$ -норму от промежуточных значений. Четвертый слой

вычисляет  $t$ -конорму от значений, полученных на предыдущем слое. Результатом работы сети будет нечеткая переменная  $C(w)$ . К нему можно применить любой из существующих способов приведения к четкости.

**Задание.** Построить ННС для схемы вывода Сугено-Такаги.

**Литература**

1. Robert Fullér, Neural Fuzzy Systems, Abo Akademis tryckeri, Åbo, 1995, 249 pages. ISSN 0358-5654, ISBN 951-650-624-0.
2. Zadeh L.A. Fuzzy sets. - Information and Control, 1965, vol.8, N 3, pp.338-353.
3. Батыршин И.З. Основные операции нечеткой логики и их обобщения. – Казань: Отечество, 2001. - 102 с. (ISBN 5-9222-0034-8).
4. Рутковская Д., Пилиньский М., Рутковский Л. Нейронные сети, генетические алгоритмы и нечеткие системы. – М., 2004.
5. Круглов В. В., Дли М. И., Голунов Р. Ю. Нечеткая логика и искусственные нейронные сети: Учеб. пособие. -- М.: Издательство Физико-математической литературы, 2001.