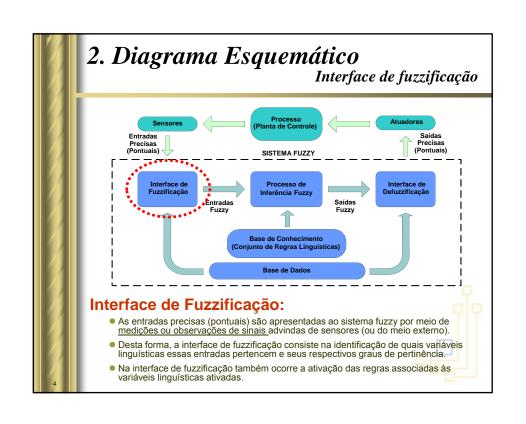
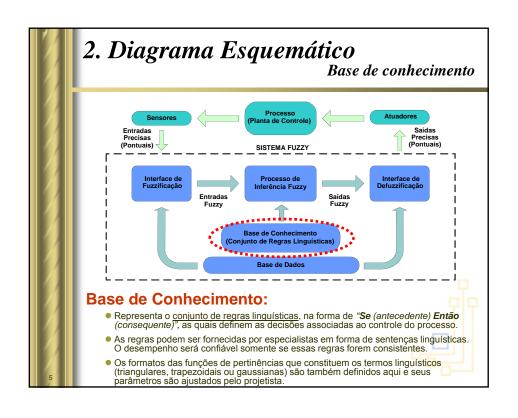


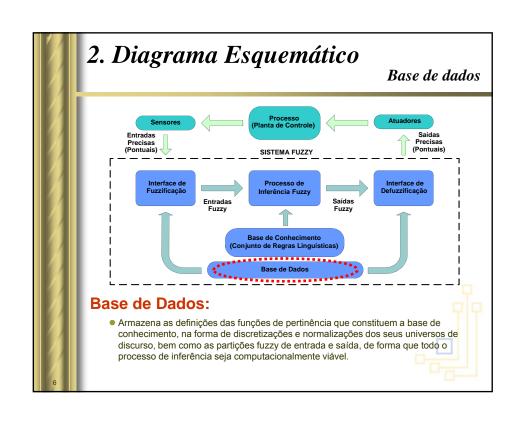
# 1. Introdução aos Estimadores Fuzzy Aspectos conceituais & aspectos de utilização

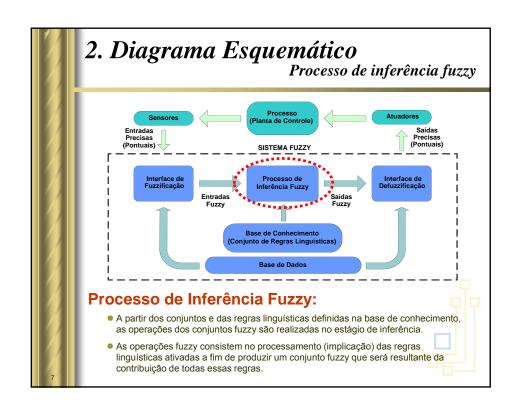
- Conforme aula anterior, o antecedente de uma regra fuzzy estará sempre associado com o seu <u>respectivo consequente</u>.
- A ativação de uma regra fuzzy sempre é efetivada quando o grau de pertinência relacionada à respectiva função de pertinência de seu antecedente for <u>diferente de zero</u>, ou seja, μ(x) > 0.
- Os estimadores/controladores fuzzy permite o tratamento de diversas regras fuzzy que estejam ativadas, em determinado momento, frente aos seus sinais de entrada (<u>sinais pontuais</u> ou "crisp").
- Os estimadores/controladores fuzzy são sistemas especialistas compostos por uma <u>coleção de regras fuzzy</u>, cujo objetivo é então modelar problemas de engenharia quando uma das seguintes situações é observada:
  - Quando os modelos matemáticos já disponíveis para o problema são demasiadamente complexos, ou ainda, são também inexistentes.
  - Quando os modelos matemáticos, embora existentes, exigem elevado esforço computacional para a produção de suas respostas, inviabilizando-se então o seu uso prático em aplicações de tempo real.
  - Quando o comportamento a respeito da dinâmica do processo é mais bem formulado a partir da experiência de especialistas.
  - Quando os dados relacionados ao processo estão imersos em universos de imprecisão e incerteza.
  - Quando há pouca informação quantitativa descrevendo o comportamento do processo, isto é, há poucos dados que relacionam as entradas com as respectivas saídas.

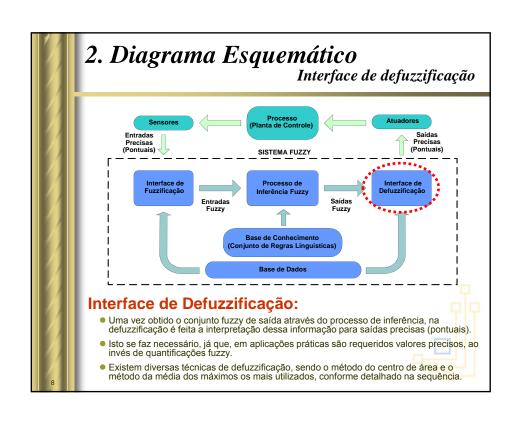
# 2. Diagrama Esquemático Aspectos do diagrama de blocos: Aspectos do diagrama de blocos: • As variáveis de entrada do processo são auferidas por meio de sensores, cujos valores não fuzzy são fuzzificados mediante a "Interface de Fuzzificação". • No bloco "Processo de Inferência Fuzzy", as entradas são processadas por meio de um conjunto de regras linguisticas definidas na "Base de Conhecimento", fornecendose então a resposta ou a ação de controle em sua saída. • O valor é defuzzificado na "Interface de Defuzzificação" para que os atuadores sejam devidamente acionados. Os detalhes de cada bloco serão descritos na sequência. Sensores Processo (Planta de Controle) Atuadores Processo de Interface de Defuzzificação (Pontuais) Base de Conhecimento (Conjunto de Regras Linguisticas) Base de Dados











# 3. Procedimento de Inferência Fuzzy Aspectos introdutórios

- Após a fuzzificação dos sinais de entradas, realizam-se os procedimentos de inforância.
- O resultado da aplicação do procedimento de inferência é a <u>produção de uma região fuzzy de saída</u>, a qual estará relacionada com a resposta final para o processo.
- Os passos para o alcance dessa região fuzzy de saída são os seguintes:
  - 1. Encontrar todas as regras que estejam ativadas;
  - Determinar a contribuição para a região fuzzy de saída advinda de cada uma das regras ativadas.
  - 3. Combinar todas as contribuições fuzzy produzidas a partir de cada regra ativada.
- Sem nenhuma perda de generalidade, considera-se aqui um sistema composto de duas entradas e uma saída. As variáveis linguísticas de entrada (x e y) são compostas respectivamente pelos conjuntos de termos fuzzy { $A_1$ ,  $A_2$ ,...,  $A_n$ } e { $B_1$ ,  $B_2$ ,...,  $B_y$ }. A variável de saída z é definida no conjuntos de termos { $C_1$ ,  $C_2$ ,...,  $C_p$ }. Então, tem-se as seguintes regras:

```
Fato 1: x \notin A'
Fato 2: y \notin B'
Regra 1: Se (x \notin A_1) E (y \notin B_1) então z \notin C_1
Regra 2: Se (x \notin A_1) E (y \notin B_2) então z \notin C_2
(...)
Regra (.): Se (x \notin A_n) E (y \notin B_m) então z \notin C_p
Consequência: z \notin C
```

# 3. Procedimento de Inferência Fuzzy

Aplicação da implicação fuzzy

Assim, sejam as seguintes regras:

```
Fato 1: x \in A'

Fato 2: y \in B'

Regra 1: Se (x \in A_1) E (y \in B_1) então z \in C_1

Regra 2: Se (x \in A_1) E (y \in B_2) então z \in C_2

(...)

Regra (.): Se (x \in A_n) E (y \in B_m) então z \in C_p

Consequência: z \in C'
```

 Para obter a relação de implicação R<sub>A e B→C</sub>, basta-se aplicar o conectivo lógico E em todas regras que estejam ativadas. Em termos de graus de pertinência, tem-se:

```
\begin{split} & \mu_{R_{AeB\rightarrow C}} \Leftrightarrow \ \mu_{R_{AB\rightarrow C}} \\ & \text{onde: } AB \twoheadrightarrow \mu_{A}(x) \ T \ \mu_{B}(y) = \min\{\mu_{A}(x), \ \mu_{B}(y)\} \end{split}
```

 Em seguida, deve-se detectar todas as regras ativadas e suas respectivas regiões fuzzy de saída. Usando a operação de composição Max-Min, tem-se para cada regra ativada k a seguinte relação:

```
C_k'(z) = AB'(x,y) \circ R_{AB \to C}(x,y,z)
```

# 3. Procedimento de Inferência Fuzzy Aplicação do operador de agregação

A partir do slide anterior, tem-se que cada regra ativada produzirá uma contribuição  $C_k$  para a saída final do procedimento de inferência fuzzy, isto é:

$$C_k'(z) = AB'(x,y) \circ R_{AB \to C}(x,y,z)$$

Finalmente, basta-se agora combinar todas as regiões fuzzy de saída  $C_k$ '(z) visando a produção de uma única região fuzzy {C(z)} que representa a agregação de todas as contribuições  $C_k$ '(z), ou

$$C'(z) = Agr(C_1'(z), C_2'(z), ..., C_k'(z), ...)$$

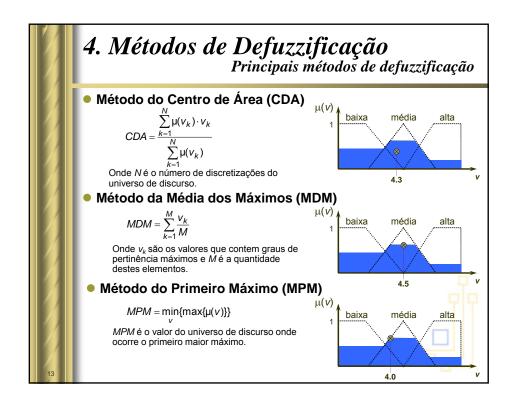
Os principais operadores de agregação usados no tratamento de problemas de engenharia são definidos por:

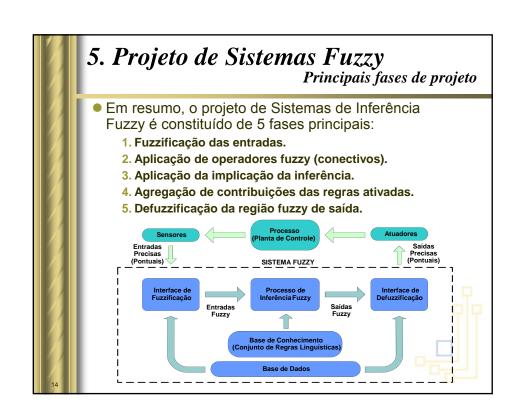
Máximo → 
$$Agr(.) = \max\{C_1'(z), C_2'(z), ..., C_k'(z), ...\}$$
  
Mínimo →  $Agr(.) = \min\{C_1'(z), C_2'(z), ..., C_k'(z), ...\}$ 

## 4. Métodos de Defuzzificação

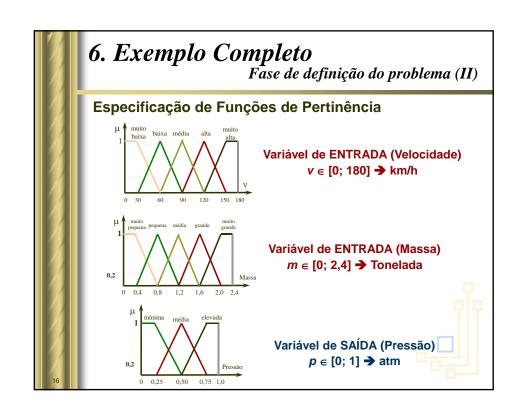
Finalidade do processo de defuzzificação

- Conforme slide anterior, a operação de agregação resulta em uma região fuzzy de saída que leva em conta a contribuição de todas as regras que foram ativadas.
- Entretanto, as respostas que são esperadas são sinais pontuais de saída (ao invés de regiões fuzzy), os quais são pertencentes ao universo de discurso da variável de saída.
- De fato, os atuadores ou especialistas que irão tomar decisões sobre o processo conseguem manipular mais facilmente a dinâmica do processo quando as informações de saída são fornecidas de forma precisa (pontual).
- Os operadores de defuzzificação permite então obter um sinal de saída pontual (crisp) a partir da região fuzzy produzida pela agregação de todas as regras que estavam ativadas.
- Para esta finalidade, de conversão de região fuzzy para valores pontuais (crisp), deve-se então adotar um mecanismo de defuzzificação que permite realizar tal tarefa.

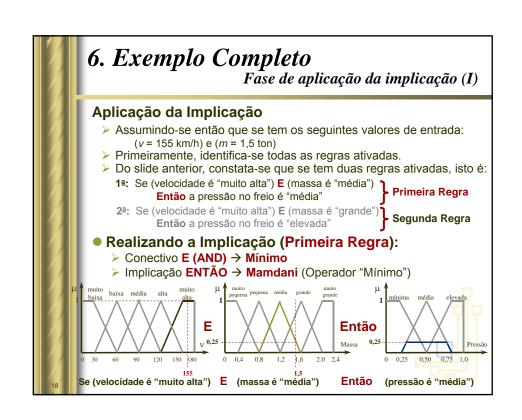


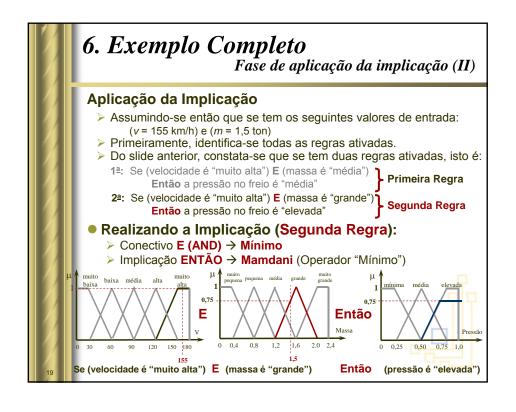


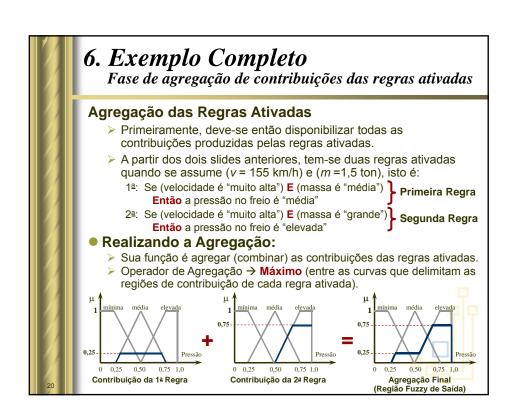
### **6. Exemplo Completo**Fase de definição do problema (I) Especificação das Variáveis do Problema > A determinação da pressão a ser imprimida num sistema automatizado para freios automotivos pode ser estimada a partir da quantidade de movimento (massa e velocidade) do veículo. > Os especialistas envolvidos com o projeto do sistema especificaram o seguinte sistema fuzzy para ser aplicado neste problema: Variáveis de Entrada: Velocidade (km/h) $\rightarrow v \in [0; 180]$ Massa do veículo (ton) $\rightarrow m \in [0; 2,4]$ Variáveis de Saída: Pressão no freio (atm) $\rightarrow p \in [0; 1]$ Deseja-se então conhecer qual seria a pressão a ser exercida nos freios para um veículo com massa de 1,5 ton e com uma velocidade instantânea de 155 km/h. Os operadores fuzzy a serem utilizados serão os seguintes: ➤ Conectivo → E (Mínimo), OU (Máximo) ➤ Implicação → Mamdani ➤ Agregação → Máximo ➤ Defuzzificação → Centro de Área (CDA)



### 6. Exemplo Completo Fase de fuzzificação das Variáveis Especificação das Regras Fuzzy BA ME AL Após análise preliminar do problema, os projetistas definiram que todas as regras do sistema fuzzy seriam ME ME do seguinte tipo: PE ME ME Se (velocidade é "alta") E (massa é "grande") Então a pressão no freio é "elevada" ME ME МІ МІ ME ME Assim, todas as outras regras podem ser compiladas a partir da tabela ao lado EL MG ME Conjunto de Termos: Velocidade → MB (muito baixa), BA (baixa), ME (média), AL (alta), MA (muito alta) ■Massa → MP (muito pequena), PE (pequena), ME (média), GR (grande), MG (muito grande) Pressão → MI (mínima), ME (média), EL (elevada) Fuzzificação das Variáveis Portanto, para (v = 155 km/h) e (m = 1,5 ton), tem-se duas regras ativadas, conforme a examinação (abaixo) das funções de pertinência das entradas. As regras ativadas estão circuladas em azul na tabela acima.







### 6. Exemplo Completo Fase de defuzzificação Defuzzificação da Região Fuzzy de Saída Aqui, deve-se então já se ter disponível a região fuzzy computada a partir das contribuições individuais de cada regra ativada (conforme já obtida no slide antérior). De posse desta região fuzzy de saída, aplica-se então um operador de defuzzificação a fim de fornecer um valor pontual (crisp) de saída. Este valor pontual de saída pertence ao universo de discurso da respectiva variável fuzzy de saída. Realizando a Defuzzificação: ➤ Operador de Defuzzificação → Centro de Área (CDA) média 0,75 Pressão Onde $p_k$ é o k-ésimo valor de discretização do universo de 0,75 0,25 0 discurso da pressão, sendo N é a quantidade de tais elementos. 0,72

