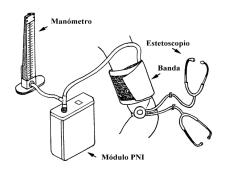


Implementação de um controle difuso para a inflação automática de uma banda elástica em um módulo de medição não invasivo da pressão arterial.



Asiel Aldana Ortiz

Motivação:

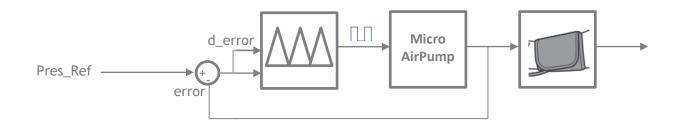


- Aumento exponencial de doenças associadas à hipotensão e hipertensão arterial.
- A necessidade de dispor de um sistema de controle mais amigável com o paciente, para a medição não invasiva da pressão arterial.



Objetivo:

 Implemente um controlador difuso para a fase de inflação em um módulo de medição não invasiva da pressão arterial.

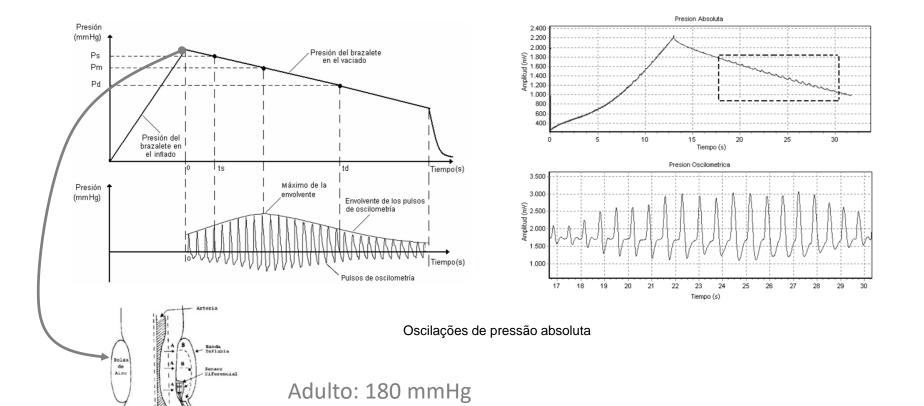


Método oscilométrico:

Não invasivo.

corte de braço

Cálculo efetivo da pressão média(Pm).



Niño: 140 mmHg

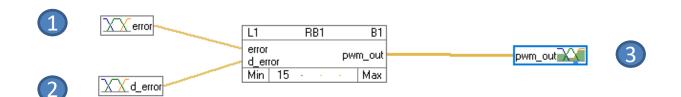
Neonato: 100 mmHg

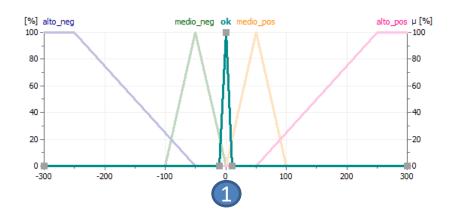
Metodologia:

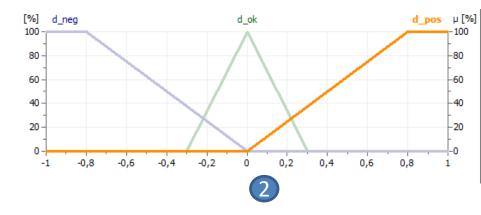
A metodologia de trabalho foi dividida em 4 etapas:

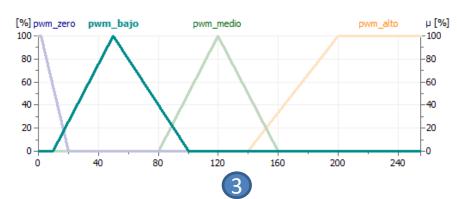
- 1. Modelagem de controlador fuzzy.
- 2. Implementação do modelo difuso no micro-controlador ATMEGA2560, mais Protótipo obtido.
- 3. Implementação da interface gráfica do usuário(GUI) para o controle e visualização do sinal de pressão obtida.
- 4. Resultados obtidos.

Modelagem da Proposta(FuzzyTech)





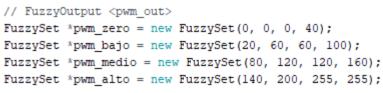


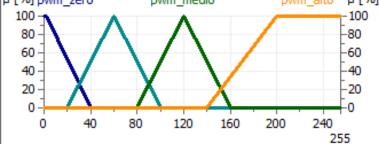


Implementação do modelo difuso no ATMEGA2560:

eFLL (Embedded Fuzzy Logic Library)

```
[%] alto_neg
                                                                                                                             alto_pos µ [%]
                                                                                              medio neg ok medio pos
// Fuzzv
Fuzzy *fuzzy = new Fuzzy();
                                                                                                                                  -80
// FuzzyInput <error>
                                                                                                                                  -60
FuzzySet *ok = new FuzzySet(-10, 0, 0, 10);
FuzzySet *alto_neg = new FuzzySet(-300, -300, -250, -50);
FuzzySet *medio neg = new FuzzySet(-100, -50, -50, 0);
                                                                       20 -
                                                                                                                                  -20
FuzzySet *medio pos = new FuzzySet(0, 50, 50, 100);
FuzzySet *alto pos = new FuzzySet(50, 250, 300, 300);
                                                                                  -200
                                                                                                                                 300
                                                                                                                              d_pos μ[%]
                                                                      [%]
                                                                          d_neg
                                                                                                    d_ok
// FuzzyInput <d error>
                                                                      80
FuzzySet *d neg = new FuzzySet(-1, -1, -0.8, 0);
FuzzySet *d ok = new FuzzySet(-0.3, 0, 0, 0.3);
FuzzySet *d pos = new FuzzySet(0, 0.8, 1, 1);
                                                                       20
                                                                                         -0,4
                                                                                               -0,2
                                                                                                           0,2
                                                                                                                0,4
                                                                          µ [%] pwm zero
                                                                                                                     pwm_alto µ[%]
                                                                                                 pwm medio
                                                                                                                                100
                                                                                                                                80
                                                                                                                                -60
```





Implementação do modelo difuso no ATMEGA2560:

```
FuzzyRuleAntecedent *if_error ok and d_error_ok = new FuzzyRuleAntecedent();
if_error_ok_and_d_error_ok_>joinWithAND(ok, d_ok);

FuzzyRuleConsequent *then_pwm_zero = new FuzzyRuleConsequent();
then_pwm_zero->addOutput(pwm_zero);

FuzzyRule *fuzzyRule1 = new FuzzyRule(1, if_error_ok_and_d_error_ok, then_pwm_zero);
fuzzy->addFuzzyRule(fuzzyRule1);
```

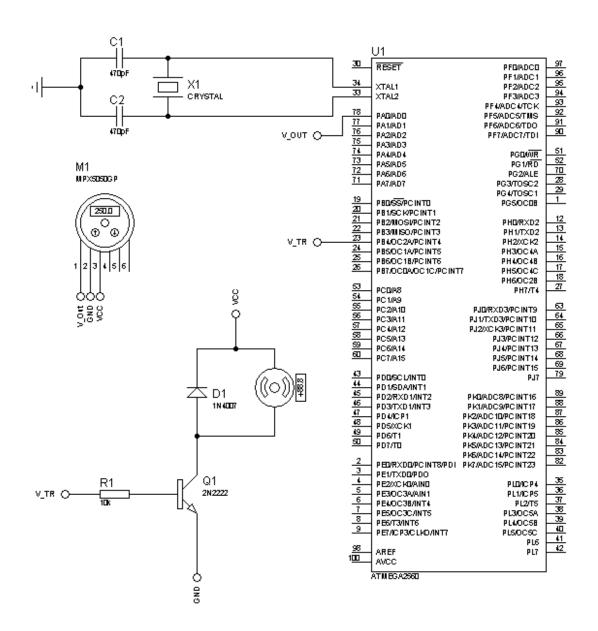
Implicação Agregação Min Max

Fast CoA

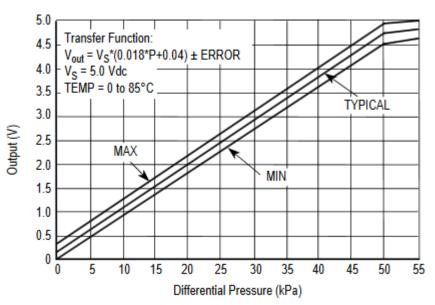
Regras:

- 1. d_error.d_ok & error.ok => pwm_out.pwm_zero.
- 2. d_error.d_pos & error.ok => pwm_out.pwm.
- 3. d_error.d_neg & error.ok => pwm_out.pwm_bajo.
- 4. d_error.d_ok & error.medio_pos => pwm_out.pwm_medio.
- 5. d_error.d_pos & error.medio_pos => pwm_out.pwm_medio.
- 6. d_error.d_neg & error.medio_pos => pwm_out.pwm_medio
- 7. d_error.d_ok & error.alto_pos => pwm_out.pwm_alto
- 8. d_error.d_pos & error.alto_pos => pwm_out.pwm_alto
- 9. d_error.d_neg & error.alto_pos => pwm_out.pwm_alto
- 10. d_error.d_ok & error.medio_neg => pwm_out.pwm_zero
- $11. \qquad d_error.d_pos \ \& \ error.medio_neg => pwm_out.pwm_zero$
- 12. d_error.d_neg & error.medio_neg => pwm_out.pwm_zero
- 13. d_error.d_ok & error.alto_neg => pwm_out.pwm_zero
- $14. \qquad d_error.d_pos \ \& \ error.alto_neg => pwm_out.pwm$
- 15. d_error.d_neg & error.alto_neg => pwm_out.pwm_zero

Esquemático do protótipo obtido:



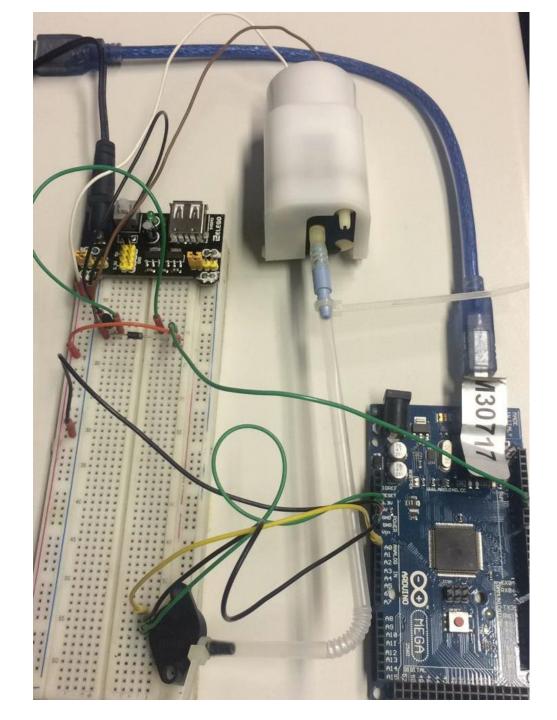




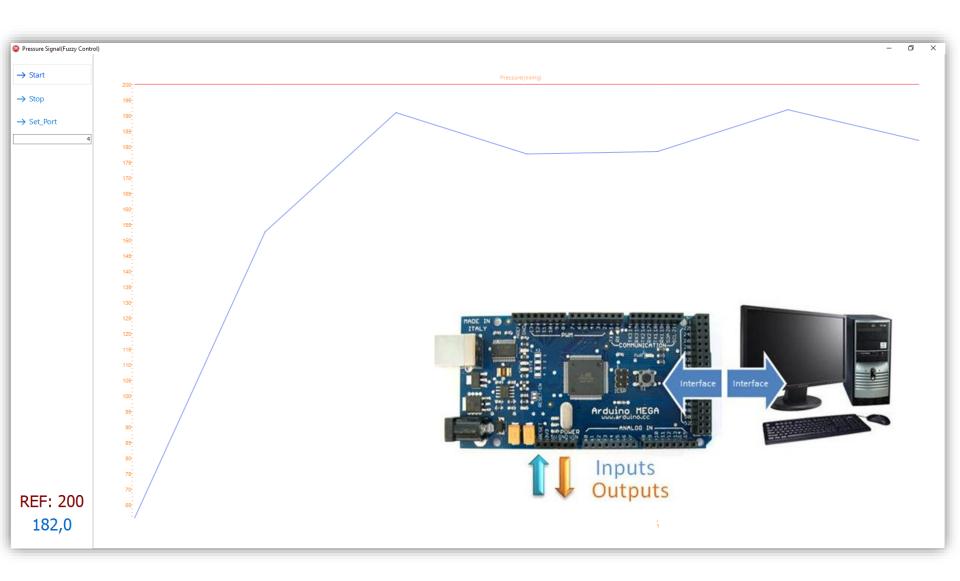
Output vs. Pressure Differential



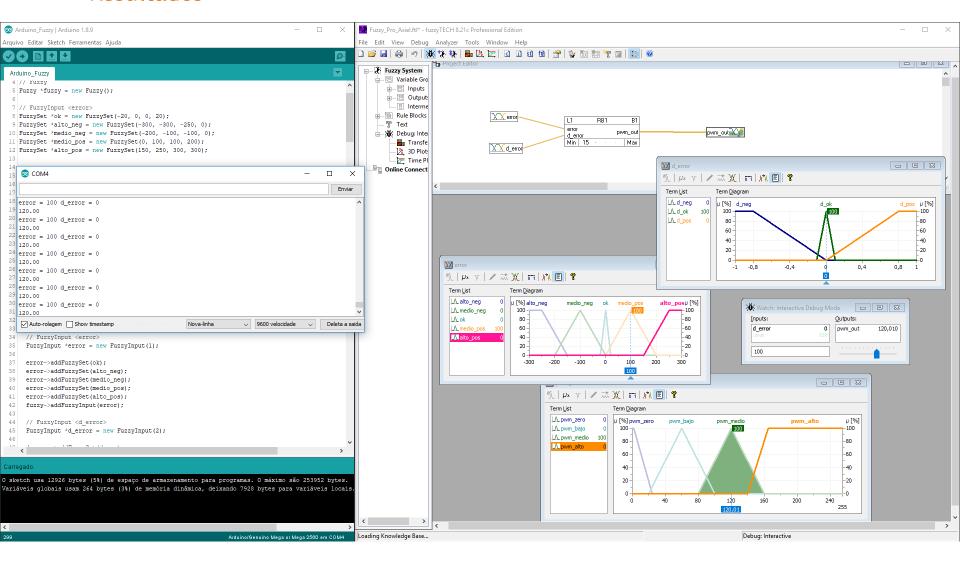
protótipo obtido

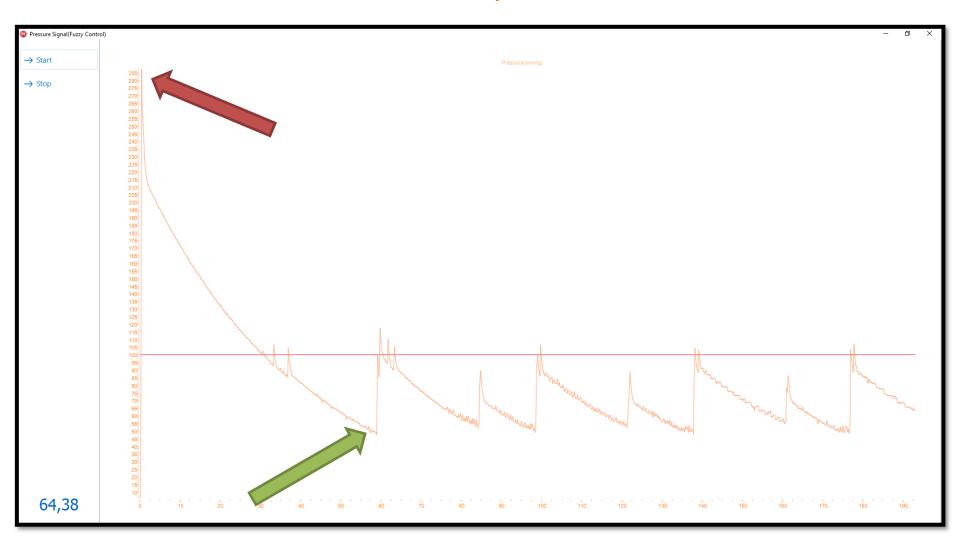


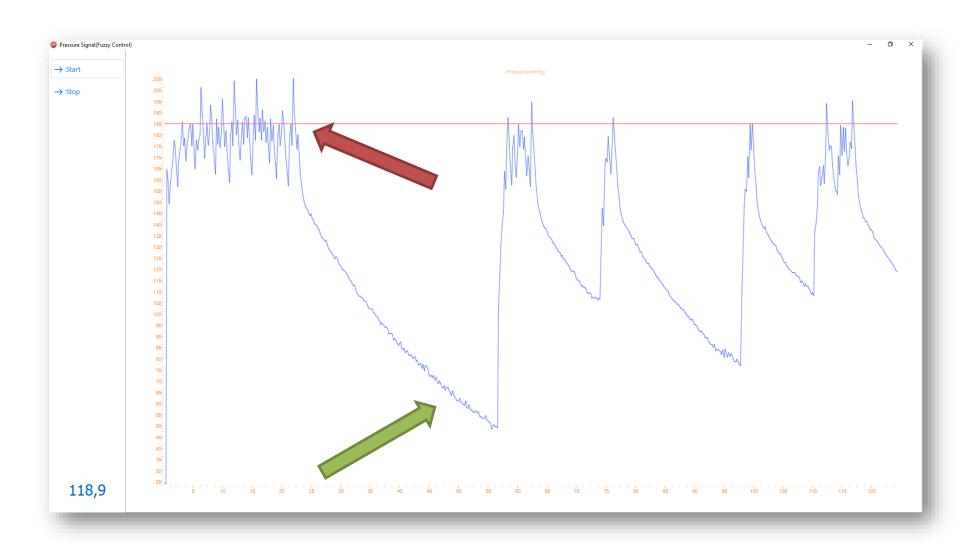
Interface gráfica do usuário(GUI) desenvolvida(Object Pascal - Delphi)

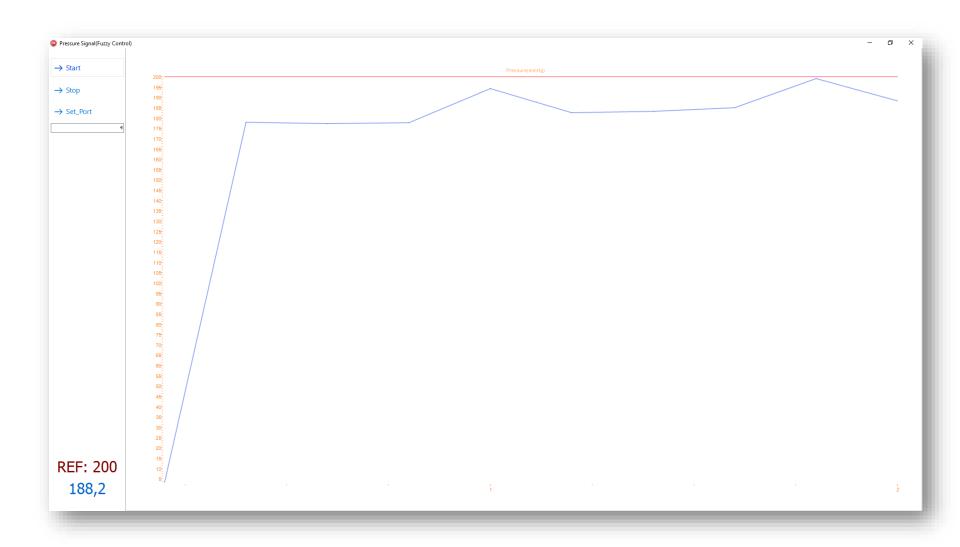


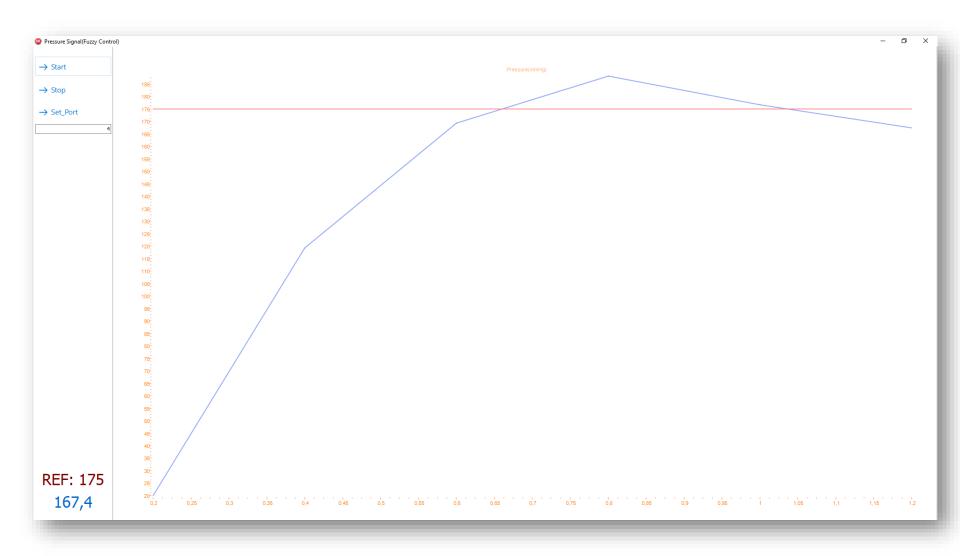
Resultados











Conclusões:

Com o presente trabalho foi possível modelar um protótipo físico para o controle da inflação de uma pulseira elástica, utilizando técnicas de controle fuzzy.

 Embora a precisão não tenha sido a ideal para a aplicação médica proposta, foi possível verificar a eficácia de modelos fuzzy na solução de problemas semelhantes Obrigado!!!