

Sistema de Regras para "Internet of Things"

Relatório Final

Inteligência Artificial

2017/2018

Mestrado Integrado em Engenharia Informática e Computação

Beatriz de Henriques Martins - up201502858@fe.up.pt João Pedro Furriel de Moura Pinheiro - up201104913@fe.up.pt Leonardo Manuel Gomes Teixeira - up201502848@fe.up.pt

20 de Maio de 2018

Folha de Rosto

Nome da Disciplina: Inteligência Artificial

Ano: 2017/2018

Data: 20 de maio de 2018

Título do trabalho: Sistema de Regras para "Internet of Things"

Nome dos elementos do grupo:

 $\bullet\,$ up
201104913@fe.up.pt - João Pedro Furriel de Moura Pinheiro

 $\bullet\,$ up
201502848@fe.up.pt - Leonardo Manuel Gomes Teixeira

 \bullet up
201502858@fe.up.pt - Beatriz de Henriques Martins

Conteúdo

1	Obj	etivo	4							
2	Esp 2.1 2.2	Timeline determined to terms to the terms to	5							
	2.2	Representação do Conhecimento e Explicação de datasets	5							
		2.2.1 Sensores	6							
		2.2.2 Dispositivos	6							
		2.2.3 Regras	6							
	2.3	Técnicas e Algoritmos	7							
	$\frac{2.5}{2.4}$	Arquitectura	7							
3	Des	Desenvolvimento								
	3.1	Ferramentas, Linguagens de Programação e Ambientes de Desenvolvimento	8							
	3.2	Diagrama de classes	8							
	3.3	Detalhes de Desenvolvimento	9							
4	Experiências 10									
5	Conclusões 1									
6	Melhoramentos 10									
7	Recursos									
	7.1	Bibliografia	11							
	7.2	Software	11							
	7.3	Participação	11							
8	Apé	èndice	12							

1 Objetivo

Este trabalho consiste na criação de um Sistema de regras para $Internet\ of\ Things.$

Internet of Things, Internet das Coisas - IOT, é a capacidade de objectos e/ou serviços Web do dia-a-dia serem ligados à internet e entre si de maneira a enviar e receber dados e alterar o seu estado com base em regras pré-definidas. Este conceito tem uma infinidade de aplicações. Não só na Domótica, área mais conhecida como Casas Inteligentes, onde é possível ativar o aquecimento central ou fechar as persianas a partir do nosso telemóvel ou automaticamente através de inputs de sensores, esta área também é aplicada na Saúde, por exemplo, no controlo das bombas de insulina através de uma aplicação móvel.

O objetivo deste trabalho é o desenvolvimento de um sistema de regras de inferência para que estes dispositivos possam operar autonomamente mediante o envio e recepção de dados entre os mesmos.

2 Especificação

2.1 Análise detalhada do tema

Este projeto baseia-se no conceito de IOT e possui uma infinidade de aplicações, no sentido em que analisámos alguns temas possíveis para a realização deste projeto. Deste modo, propomo-nos a desenvolver um sistema de IOT para Domótica.

A Domótica é uma das áreas de IOT em maior expansão, em que os vários objetos e sensores instalados numa smart house são integrados e onde o utilizador da mesma poderá definir as suas regras através de uma aplicações. As regras definidas e a definir são do tipo IFTTT, *If this than that*, que deste modo criam condições não ambíguas.

Relativamente à divisão do trabalho, este está dividido em quatro grandes partes:

- 1. Definição de um conjunto de regras para vários dispositivos;
- 2. Calculo de funções de fuzzify e defuzzify;
- 3. Desenvolvimento de uma interface amiga do utilizador;
- 4. Fase de testes.

Tiramos partido do suporte que o Jess fornece ao uso de conhecimento difuso/incerto, mais concretamente do FuzzyJess por meio da biblioteca FuzzyJ ToolKit.

2.2 Representação do Conhecimento e Explicação de datasets

No contexto do nosso projeto, os datasets existentes são os sensores, como por exemplo um sensor de temperatura na sala ou um sensor de humidade do solo do jardim, os dispositivos da casa, como o ar-condicionado do quarto, ou o sistema de rega do jardim, e por fim, as regras de inferência correspondentes, como por exemplo abrir a janela da sala se estiver 'calor' ou ligar o sistema de rega se a humidade do solo do jardim for 'baixa'. É através dos sensores (factos) e das regras associadas que os dispositivos serão activados e manipulados automaticamente.

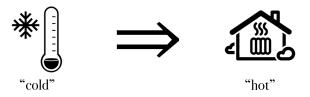


Figura 1: Exemplo de uma regra simples

2.2.1 Sensores

Os sensores são objetos da class Sensor e, como qualquer sensor normal, têm um valor numérico associado (Ex: Termómetro: $27,3^{\circ}C$; Sensor de movimento: 1 -> SIM). Além disso, cada sensor têm também uma Fuzzy Variable que associa o respectivo valor numérico a vários estados, cada um definido por um FuzzySet, como por exemplo, Termómetro: {'cold': ZFuzzySet(10.0, 20.0), 'warm': PIFuzzySet(20.0, 10.0), 'hot': SFuzzySet(20.0, 30.0)}.

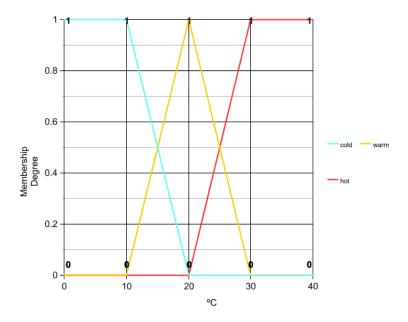


Figura 2: Gráfico aproximado da Fuzzy Variable do Termómetro

2.2.2 Dispositivos

Os dispositivos são objetos da class *Device*, podendo estes ser *FuzzyDevice* (Ex: Ar-condicionado) ou *SimpleDevice* (Ex: Porta da sala).

Assim como os sensores, cada dispositivo *FuzzyDevice* também tem uma FuzzyVariable associada, que define o FuzzySet de cada termo (Figura 9).

2.2.3 Regras

As regras são definidas atráves de uma declaração (rules.clp) e criadas no Java (JessManipulator) pela função createNewVersatileRule. As novas regras são guardadas no ficheiro rules.clp.

Listing 1: Exemplo de definição de uma regra

2.3 Técnicas e Algoritmos

O motor de inferência responsável pela ativação das regras é o *Rete*, mais especificamente *FuzzyRete*. Este analisa os factos existentes e unifica com as regras guardadas na base de conhecimento, sendo este o comportamento de um Sistema de Regras. Cada variável possui um grau de pertença a um conjunto, podendo não pertencer completamente a este. Assim, é possível calcular o FuzzyValue de cada expressão numérica de sensores e dispositivos.

Usando a regra presente na Imagem 1 para fazer a analogia para o nosso projeto. "Se está *cold*, então aquecimento está *hot*" o motor de inferência calcula a função necessária para determinar, no processo de desfusificação, uma temperatura concreta para a água armazenada no aquecimento.

O algoritmo de desfusificação que utilizamos foi o weighted Average Defuzzify. Este algoritmo calcula a média ponderada de cada saída do conjunto de regras armazenadas na base de conhecimento do sistema.

2.4 Arquitectura

Através de uma interface, o utilizador introduz os dados, ou seja, altera o valor dos sensores. A *GUI* envia os dados para o *JessManipulator*, que por sua vez, envia para o motor de inferência. Depois de recalcular a função de desfusificação os dados são enviados pelo caminho inverso, motor de inferência para *JessManipulator* e de seguida para a *GUI*.

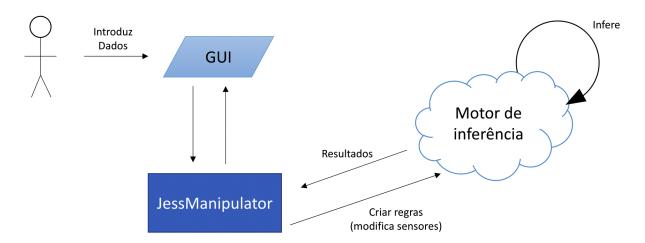


Figura 3: Arquitectura do sistema

3 Desenvolvimento

3.1 Ferramentas, Linguagens de Programação e Ambientes de Desenvolvimento

Este projeto foi desenvolvido em dois Sistemas Operativos distintos, Linux 17.10 e $mac\ OS\ High\ Sierra.$

Os ambientes de desenvolvimento utilizados foram:

- Eclipse Oxygen para desenvolvimento do código Java e debugging;
- Visual Studio Code para manipulação de Jess, FuzzyJess e regras.

As linguagens de programação usadas foram:

- Jess para interpretação de regras existentes no Sistema de Regras, usando a biblioteca FuzzyJ ToolKit;
- Java invocação para leitura de regras e escrita de métodos em Jess;
- Java Swing para implementação da interface gráfica.

3.2 Diagrama de classes

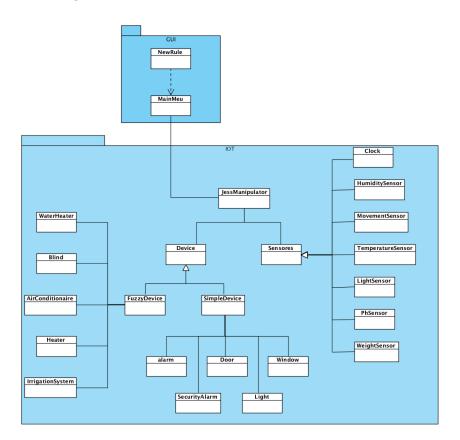


Figura 4: Diagrama de classes

3.3 Detalhes de Desenvolvimento

Alguns detalhes da implemetação são:

Os sensores são os factos do motor de inferência, sendo estes instâncias da classe Sensor e os valores de cada um são campos de cada instância.
 NOTA: ?*tempFvar* - representa a FuzzyVariable

Listing 2: Criação do ShadowFact de um sensor

• Tanto os *Sensor* como os *FuzzyDevice* contêm uma *FuzzyVariable* que define os *FuzzySets* de cada estado possível do sensor ou dispositivo. Como por exemplo:

```
1 (defglobal ?*fanSpeed* = (new nrc.fuzzy.FuzzyVariable "fan speed" 0.0 1000.0 "RPM"))
2 
3 (?*fanSpeed* addTerm "low" 
4 (new nrc.fuzzy.ZFuzzySet 0.0 400.0))
5 
6 (?*fanSpeed* addTerm "medium" 
7 (new nrc.fuzzy.PIFuzzySet 500.0 200.0))
8 
9 (?*fanSpeed* addTerm "high" 
10 (new nrc.fuzzy.SFuzzySet 600.0 1000.0))
```

Listing 3: Criação de um FuzzyDevice

• Todas as regras foram definidas na linguagem *Jess*, logo quando uma nova regra é criada pelo utilizador é gerado o código *Jess* correspondente (na função *createNewVersatileRule*) e executado no motor *Rete*.

4 Experiências

A base do nosso projeto é um Sistema de Regras. As experiências efectuadas consistem na alteração dos input dos sensores e verificar se acontece alguma coisa nos dispositivos relacionados.

Através de uma interface é possível manipular os dados dos sensores (numa situação real os *inputs* seriam automáticos) e verificar as conclusões nos estados dos dispositivos.

5 Conclusões

Em suma, este é um tema bastante interessante e de vasta aplicação tanto no quotidiano como, por exemplo, em áreas de investigação e saúde. Permitindo ao grupo desenvolver uma aplicação bastante próxima da realidade e com resultados bastante positivos na área da Domótica.

O grupo teve algumas dificuldades com a linguagem *Jess* e com a biblioteca de *FuzzyJess* devido à sintaxe pouco amigável e à falta de documentação fiável.

Também sentimos algumas dificuldades na elaboração da estrutura do trabalho porque o grupo não tinha quase conhecimento nenhum sobre o tema.

6 Melhoramentos

Alguns aspectos a melhorar para o nosso projeto seria a implementação de algumas API's, nomeadamente uma API meteorológica para o input automático da temperatura e da humidade em alguns sensores. Também seria interessante fazer um protótipo para *android*.

7 Recursos

7.1 Bibliografia

- \bullet https://ifttt.com/discover
- $\bullet \ \, https://en.wikipedia.org/wiki/IFTTT$
- $\bullet \ \, https://pt.wikipedia.org/wiki/Internet_das_coisas$
- $\bullet \ \ https://pt.wikipedia.org/wiki/Dom\%C3\%B3tica$
- $\bullet \ \ https://www.luzesom.pt/pt/instalacao-de-equipamentos/domotica/$
- \bullet http://paginas.fe.up.pt/ eol/AIAD/aulas/jess.pdf
- «Jess Tutorial», Maarten Menken <mrmenken@cs.vu.nl> Vrije Universiteit, Amsterdam, The Netherlands

7.2 Software

- JESS
- JAVA

7.3 Participação

- \bullet Beatriz: 33.3%
- \bullet João: 33.3%
- Leonardo: 33.3%

8 Apêndice

Quando iniciamos o programa não existem regras, apenas sensores e dispositivos, como podemos observar na figura seguinte:

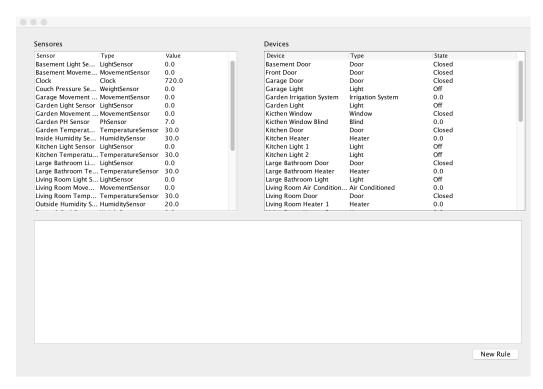


Figura 5: Janela inicial

Para adicionar um nova regra, basta carregar no botão "New Rule". Este abre uma outra janela para a criação da nova regra.

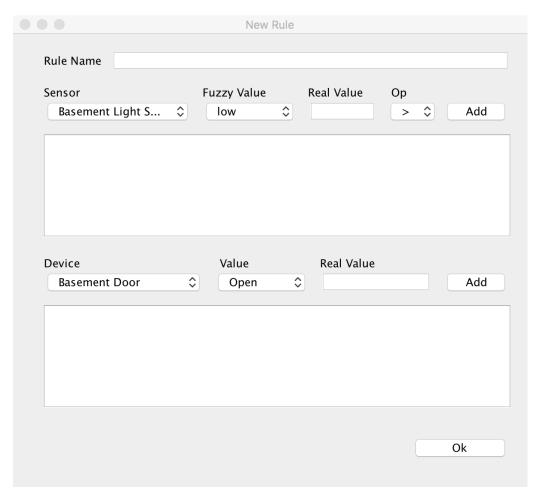


Figura 6: Janela para nova regra

De seguida, é necessário definir os sensores que irão disparar a regra. Os campos Real Value e Op apenas são usados quando se quer definir uma regra concreta. Caso contrário, utiliza-se o campo Value para escolher o estado difuso pretendido. Para os dispositivos procede-se de modo semelhante, tendo em conta que o campo Real Value é utilizado quando se quer definir um valor concreto para um FuzzyDevice.

Rule Name Ligar Luzes Sensor Fuzzy Value Real Value Op Garage Movemen \$\\$ yes \$\\$ Add Garage Movement Sensor = yes Device Value Real Value Garage Light \$\\$ On \$\\$ Add Garage Light = On			New Rule				
Sensor Garage Movemen \$\(\) yes \$\(\) Add Garage Movement Sensor = yes Device Value Real Value Real Value Add Garage Light On \$\(\) Add Garage Light = On	Rule Name	Ligar Luzes					
Garage Movement \$\(\frac{1}{2}\) yes \$\(\frac{1}{2}\) Add Garage Movement Sensor = yes Device Value Real Value Garage Light \$\(\frac{1}{2}\) On \$\(\frac{1}{2}\) Add Garage Light = On	Naic Name	Ligai Luzes					
Garage Movement Sensor = yes Device Value Real Value Garage Light \(\times\) On \(\times\) Add Garage Light = On	Sensor		Fuzzy Value	Re	eal Value	Ор	
Device Value Real Value Garage Light On Add Garage Light = On	Garage Mo	ovemen \$	yes	\$		> 0	Add
Garage Light On Add Garage Light = On							
Garage Light = On	Device		Value		Real Value		
	Garage Li	ght (○ On	\$			Add
	Garage Light	= On					
\cap_{k}							Ok
OK.							OK .

Figura 7: Criação de uma nova regra

Após criar a regra é possível observá-la na lista de regras na janela inicial

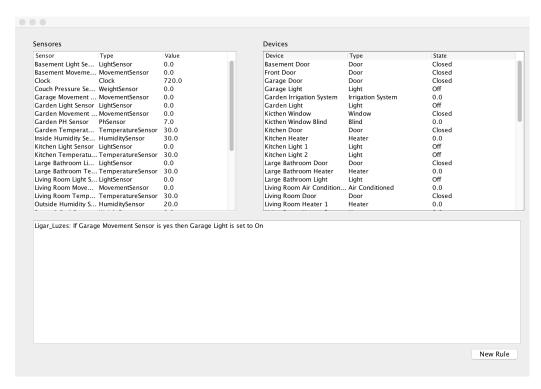


Figura 8: Depois de criar uma nova regra

Também é possível escolher um sensor e modificar o valor (Value). Referindo que isto apenas é necessário, uma vez que não usamos sensores reais ou nenhuma API externa para o mesmo efeito.

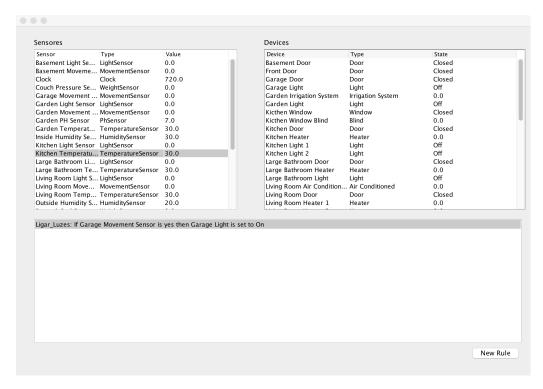


Figura 9: Modificar o estado de um sensor