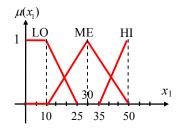
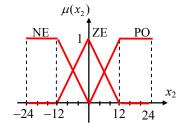
Đại học Bách Khoa TP.HCM Khoa Điện – Điện Tử Bộ môn ĐKTĐ ---**00**---

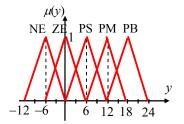
ĐỀ KIỂM TRA HỌC KỲ 1. Năm học 2014-2015 Môn: ĐIỀU KHIỆN THÔNG MINH

Ngày thi: 20/12/2014. Thời gian làm bài: 120 phút (Học viên được phép sử dụng tài liệu)

Bài 1: (2.0 d) Cho các giá trị ngôn ngữ của các biến x_1, x_2 và y. Bảng qui tắc mờ cho dưới đây.







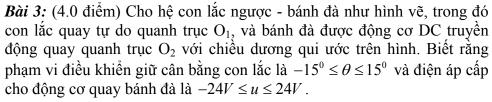
y		x_1		
		LO	ME	HI
x_2	NE	NE	ZE	NE
	ZE	ZE	PS	PM
	PO	PS	PM	PB

Vẽ kết quả suy luận dùng hệ mờ nêu trên khi ngõ vào hệ mờ là $x'_1 = 20$; $x'_2 = 7$ dùng phương pháp suy diễn MAX_MIN. Tính kết quả giải mờ theo phương pháp trung bình có trọng số.

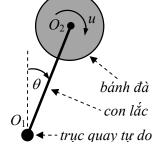
Bài 2: (2.5 điểm) Cho mạng thần kinh ở hình 2, trong đó hàm kích hoạt ở lớp ẩn là hàm tansig với $\lambda=1$, hàm kích hoạt ở lớp ra là hàm tuyến tính. Cho biết trọng số ban đầu của mạng như sau: $v_{11}(1)=-1.2$; $v_{21}(1)=0.5$; $v_{12}(1)=0.7$; $v_{22}(1)=-0.5$; $w_1(1)=-0.6$; $w_2(1)=0.8$, các mức ngưỡng bằng 0. Cho tập dữ liệu huấn luyện mạng:

$$X = \begin{bmatrix} -0.5 & 0.2 & 1.1 \\ 0.7 & 0.2 & -0.6 \end{bmatrix}, \quad D = \begin{bmatrix} 0.7 & 1.0 & -0.4 \end{bmatrix}$$

Tính trọng số của mạng sau 1 bước huấn luyện theo giải thuật lan truyền ngược với hệ số học $\eta=0.4$.



3.1 Hãy thiết kế bộ điều khiển mờ (gồm tối thiểu 15 qui tắc) điều khiển bánh đà giữ con lắc ngược cân bằng ở vị trí thẳng đứng. Vẽ sơ đồ khối của hệ thống điều khiển, các tập mờ mô tả các giá trị ngôn ngữ và vẽ hình minh họa ý tưởng đưa ra 5 qui tắc điển hình.



3.2 Trình bày cách sử dụng giải thuật di truyền để chỉnh định thông số bộ điều khiển mờ thiết kế ở bài 3 sao cho tối thiểu một chỉ số chất lượng dạng toàn phương.

Bài 4: (1.5 điểm) Hãy trình bày cách thiết kế bộ điều khiển theo mô hình chuẩn để điều khiển nhiệt độ một lò nung phi tuyến bám theo tín hiệu đặt cho trước. Biết tín hiệu điều khiển (chuẩn hóa) nằm trong miền từ 0 đến 1 và nhiệt độ lò thay đổi từ 25°C đến 300°C. Vẽ sơ đồ khối hệ thống điều khiển

<u>Hết</u>