

УНИВЕРЗИТЕТ У БЕОГРАДУ
МАТЕМАТИЧКИ ФАКУЛТЕТ



Борис Карановић

**ПРИМЕНА ФАЗИ ЛОГИКЕ У
УГРАДНИМ УРЕЂАЈИМА НА ПРИМЕРУ
АУТОМАТИЗАЦИЈЕ ОДРЖАВАЊА
ПЛАСТЕНИКА**

мастер рад

Београд, 2023.

Ментор:

др Иван ЧУКИЋ, доцент

Универзитет у Београду, Математички факултет

Чланови комисије:

др Весна МАРИНКОВИЋ, доцент

Универзитет у Београду, Математички факултет

др Ивана ТОМАШЕВИЋ, доцент

Универзитет у Београду, Математички факултет

Датум одбране: _____

Мами, тати и деду

Наслов мастер рада: Примена фази логике у уградним уређајима на примеру аутоматизације одржавања пластеника

Резиме: Први део је уводног карактера у фази скупове, логику као и фази закључивање. У њему ће бити дефинисани фази скупови као и основне скуповне операције дефинисане над фази скуповима. Након тога ће бити речи о фази правилима закључивања, као и процес дефазификације. Процес дефазификације је превођење фази закључака у не-фази закључке. Након дефинисања свих појмова биће приказан комплетан алгоритам фази закључивања. Други део рада ће се састојати од детаљног увида у конкретан проблем аутоматизације пластеника који ће бити разматран, као и описа имплементације решења на уређају RaspberryPi. У трећем делу рада биће приказани резултати применом фази логике на примеру пластеника, такође ћемо навести и нека ограничења и проблеме везане за фази логику. Такође ће бити приказана могућност да се произведе неоптималан, или чак контра-продуктиван резултат.

Кључне речи: фази логика, рачунарска интелигенција, рачунарска оптимизација, примена фази логике, Мамданијев фази систем

Садржај

1	Увод	1
2	Фази систем - скупови, логика, закључивање	3
2.1	Фази скупови, функција припадности	3
2.2	Фази скупови и вероватноћа	6
2.3	Фази логика и резонување	6
2.4	Фази контролери	15
3	Примена фази контролера на пример у аутоматизације пла-	
	стеника	18
3.1	Историјат	19
3.2	Принцип рада	20
3.3	Фази логика и агрикултура	21
3.4	Архитектура	22
3.5	Дефиниција скупова и правила на нашем примеру	27
4	Наслов који недостаје	32
4.1	Анализа резултата и упоређивање са постојећим системима . .	32
4.2	Ограничења и проблеми фази контролера	34
	Литература	37

Глава 1

Увод

Да ли је напољу топло или вруће? Да ли је овај човек висок или није? Да ли је ова брзина вожње спора или није? Реални проблеми се често описују непрецизно и некомплетно. Реченице које користимо у свакодневном говору као одговоре на претходна питања такође дајемо субјективно. Закључивање на основу оваквих изјава је тешко моделовати класичном бинарном логиком која користи две истинитосне вредности - тачно и нетачно. Потребан нам је другачији логички систем, који користи више истинитосних вредности. Фази логика је један облик више-вредносне логике.

Фази логика се управо базира на чињеници да људи доносе одлуке на основу непрецизних информација које најчешће и нису базиране на бројевима. Зато су и улазни подаци у фази системе реченице природног језика, као и наша процена или доживљај неког закључка.

Темеље Фази логике је поставио азербејџански математичар Lofti Zadeh 1965. године са теоријом фази скупова. Фази логика је проучавана и пре 1965. године, у оквирима бесконачно-вредносних логика, од стране пољских математичара Jana Lukasiewicza i Alfreda Tarskog. Примена фази логике је данас вишестурка у пракси, а такође се често примењује у алгоритмима вештачке интелигенције и теорији управљања динамичких система. Навешћемо неке од подручја примене фази логике која се не налазе у опсегу рачунарства:

- У медицини, фази контролери се користе за дијагностику малигних обољења и дијабетеса, контролу крвног притиска током анестезије као и комплетну контролу процеса давања анестетика пацијентима, проналажењу разлога за појаву Алцхајмерове болести.

- У различитим производним и индустријским процесима, прехранбених производа, техничких уређаја.
- У финансијском сектору, фази логика је брз и ефикасан начин за предвиђање вредности берзанских акција, као и за детектовање сумњивих банкарских трансакција
- У свакодневном животу, фази контролери се често налазе у „пааметним” уређајима: веш машинама, клима уређајима, микроталасним рернама, усисивачима, овлаживачима.
- Поред ових подручја примене, још нека интересантна су: контрола свемирских летелица, контрола саобраћаја, препознавање рукописа, гласа, као и анализа људског понашања у криминалистици.

Једна од примена које ће бити анализиране у овом раду је из домена пољопривреде и узгајања биљака, а то је аутоматизација одржавања пластеника

Глава 2

Фази систем - скупови, логика, закључивање

2.1 Фази скупови, функција припадности

У класичној дво-вредносној логици, на питање да ли је напољу топло, имамо два одговора: *да* и *не*. За граничну вредност између ове две вредности можемо изабрати, на пример, вредност од 25° . Можемо изабрати и било коју другу вредност, која би највероватније зависила од климатског подручја особе коју питамо. Ако узмемо за граничну вредност 25° , онда би 24° било хладно, док би 26° било вруће, тј. имамо оштру границу на прелазима из једне истинитосне вредности у другу. Ово није особина на коју наилазимо у свакодневном животу. Такође, за температуру од 26° и 46° ћемо рећи да су топле, иако између њих постоји велика разлика.

Фази скупови нам омогућавају да се припадност неком скупу дефинише реалним бројем у интервалу $[0,1]$. Нека је X домен, и $A \subset X$ неки подскуп тог домена. Фази скуп A добијамо тако што за елементе из скупа A дефинишемо функцију припадности $\mu_A : A \rightarrow [0,1]$. Фази скупови се могу дефинисати над дискретним или реалним доменима. Могу се представити на два начина:

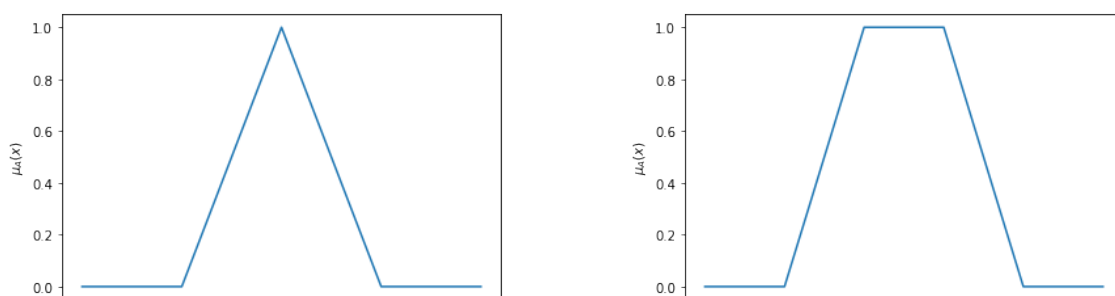
- Преко скупа уређених парова $A = \{(\mu_A, x_i) | x_i \in X, i = 1, \dots, n_x\}$
- Преко „суме” или „интеграла” у зависности да ли је домен дискретан или реалан. Наравно, ово нису праве суме и интеграли већ искључиво погодне нотације:

- $A = \sum_{i=1}^{n_x} \mu_A(x_i)/x_i$, за дискретан домен
- $A = \int_X \mu_A(x)dx$, за реалан домен

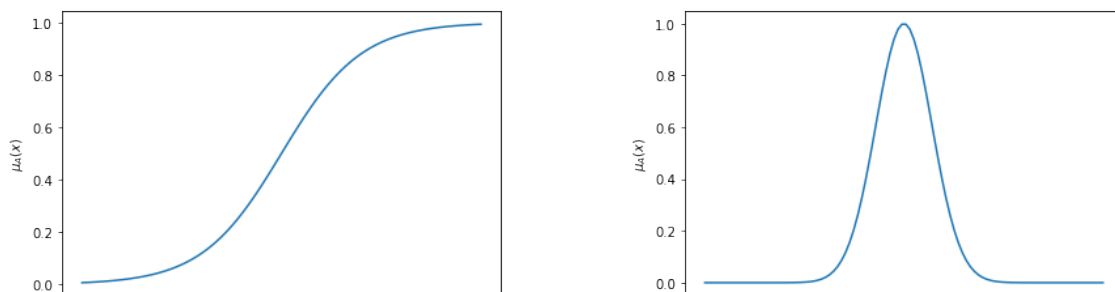
Фази функција припадности скупу испуњава следеће особине:

1. Ограничена је између 0 и 1
2. За сваки елемент домена је једнозначна

Неке од стандардних фази функција припадности имају следеће облике:



Слика 2.1: Треугаона и трапезоидна функција припадности



Слика 2.2: Сигмоидна и Гаусова функција припадности

Основне скуповне операције се могу дефинисати тако да важе и за фази скупове. Сада ћемо дефинисати и неке од њих:

- **Једнакост скупова** - два фази скупа су једнака ако имају исти домен и ако је за сваки елемент тог домена вредност функције припадности у том елементу једнака: $A = B \Leftrightarrow \mu_A(x) = \mu_B(x), \forall x \in X$
- **Подскуп** - фази скуп A је подскуп фази скупа B ако и само ако важи да је вредност функције припадности сваког елемента домена за скуп A мања од вредности функције припадности за скуп B , и то за сваки елемент домена: $A \subset B \Leftrightarrow \mu_A(x) < \mu_B(x), \forall x \in X$

- **Комплемент** - Ако је A фази скуп са функцијом припадности μ_A , тада је A^c комплемент скупа A са функцијом припадности $\mu_{A^c}(x) = 1 - \mu_A(x), \forall x \in X$. Важно је напоменути да следећи идентитети из класичне теорије скупова не важе: $A^C \cap A = \emptyset, A^C \cup A = X$
- **Пресек** - пресек два фази скупа A и B може се дефинисати на више начина, док се стандардни дефинишу преко:
 - минимума: $\mu_{A \cap B}(x) = \min\{\mu_A(x), \mu_B(x)\}, \forall x \in X$
 - производа: $\mu_{A \cap B}(x) = \mu_A(x)\mu_B(x), \forall x \in X$, при чему овде треба бити опрезан, већ након неколико узастопних примена функција припадности ће тежити 0
- **Унија** - унија два фази скупа A и B може се дефинисати на више начина, док се стандардни дефинишу преко:
 - максимума: $\mu_{A \cup B}(x) = \max\{\mu_A(x), \mu_B(x)\}, \forall x \in X$
 - суме и пресека: $\mu_{A \cup B}(x) = \mu_A(x) + \mu_B(x) - \mu_A(x)\mu_B(x), \forall x \in X$, при чему овде треба бити опрезан, већ након неколико узастопних примена функција припадности ће тежити 0

Навешћемо и неколико карактеристика фази скупова:

- **Нормалност** - фази скуп је нормалан ако постоји бар један елемент скупа чија је вредност функције припадности 1: $\exists x \in A, \mu_A(x) = 1$
- **Висина** - супремум по функцији припадност: $height(A) = \sup_x \mu_A(x)$
- **Подршка** - скуп свих елемената који имају припадност већу од 0: $support(A) = \{x \in X | \mu_A(x) > 0\}$
- **Језгро** - скуп свих елемената који имају припадност 1: $core(A) = \{x \in X | \mu_A(x) = 1\}$
- **α -рез** - скуп свих елемената скупа који имају припадност већу од α : $support(A) = \{x \in X | \mu_A(x) > \alpha\}$
- **Унимодалност**
- **Кардиналност** - представља суму свих вредности функције припадности: $card(A) = \sum_{x \in X} \mu_A(x)$, односно $card(A) = \int_{x \in X} \mu_A(x) dx$

- **Нормализација** - фази скуп се нормализује тако што се функција припадности подели висином фази скупа: $normalized(A) = \mu_A(x) - height(x)$
- **Комутативност, асоцијативност, транзитивност, идемпотенција**

2.2 Фази скупови и вероватноћа

Постоји честа забуна између фази скупова и вероватноће. Иако функција припадности може да личи на функцију расподеле вероватноће, ту се свака даља сличност прекида. Вероватноћа се везује за посматрање догађаја који треба да се догоде и бави се доношењем закључака о томе колика је шанса да ће се они десити. Фази функција припадности не говори о сигурности да ће се неки догађај из будућности десити. Она се везује за степен истинитости, док вероватноћа за могућност предвиђања исхода.

Навешћемо један пример да илуструјемо претходно појашњење. Нека је напољу температура од 30 степени и она припада скупу топлих дана са степеном припадности 0.8, док температура од 40 степени такође припада истом скупу са степеном припадности 0.9. У фази скуповима, не значи да ће у поновљеним експериментима температура од 40 степени чешће бити већа од температуре од 30 степени, обе температуре се сматрају топлим, само са различитим степеном припадности скупу топлих дана.

2.3 Фази логика и резонување

Дефинишимо спаран дан као дан у коме је температура ваздуха и влажност ваздуха висока. Нека је понедељак (у наставку означен као *mon*) дан за који важи:

$$\mu_{high-temp}(mon) = 0.9, \mu_{high-humidity}(mon) = 0.8 \quad (2.1)$$

Нека је среда (у наставку означен као *wed*) дан за који важи:

$$\mu_{high-temp}(wed) = 0.9, \mu_{high-humidity}(wed) = 0.65 \quad (2.2)$$

Дефинисали смо спаран дан, а то је дан у коме је температура висока и влажност висока. Тако да ћемо применити правило минимума за рачунање

пресека и добијамо:

$$\begin{aligned}\mu_{\text{purse}}(\text{mon}) &= \min(0.9, 0.8) = 0.8 \\ \mu_{\text{purse}}(\text{wed}) &= \min(0.9, 0.65) = 0.65\end{aligned}\tag{2.3}$$

На основу ових вредности, закључујемо да је понедељак спарнији дан од среде. Овај пример је послужио за илустровање начина закључивања на три-вијалном нивоу. У реалним околностима, зависности су доста сложеније па имамо скуп правила закључивања.

У фази логици имамо два кључна елемента: **лингвистичке променљиве** и **фази правила закључивања**. Најпре ћемо појаснити појам лингвистичких променљивих.

Лингвистичке променљиве су речи природног језика које описују појам који желимо да моделирамо фази скупом. У примерима: *топао* дан, *влажан* дан, *кишан* дан; речи *топао*, *влажан*, *кишан* су лингвистичке променљиве. Када бисмо моделирали ове лингвистичке променљиве, на пример, за вредности домена бисмо узимали температуру у целзијусима, проценат влажности, број минута колико је киша падала тај дан, редом.

На лингвистичке променљиве можемо да додајемо и квантификаторе. Неки од њих су: *већина*, *много*, *ниједан*, *често*, *понекад*, *увек*, *вероватно*, *ретко* итд. Такође се користе и квантификатори чија је улога да појачају или ослабе ефекат лингвистичке променљиве: *врло*, *мало*, *средње* итд. Модификоване лингвистичке променљиве се могу довести у релацију са основном променљивом путем функције, а обично имају следећу форму: $\mu_{A'} = \mu_A(x^{1/p})$, $p > 1$. На примеру температуре, ако имамо лингвистичку променљиву *топао* дан, можемо увести и променљиву *веома топао* дан као:

$$\mu_{\text{very-hot}}(x) = \mu_{\text{hot}}(x)^2\tag{2.4}$$

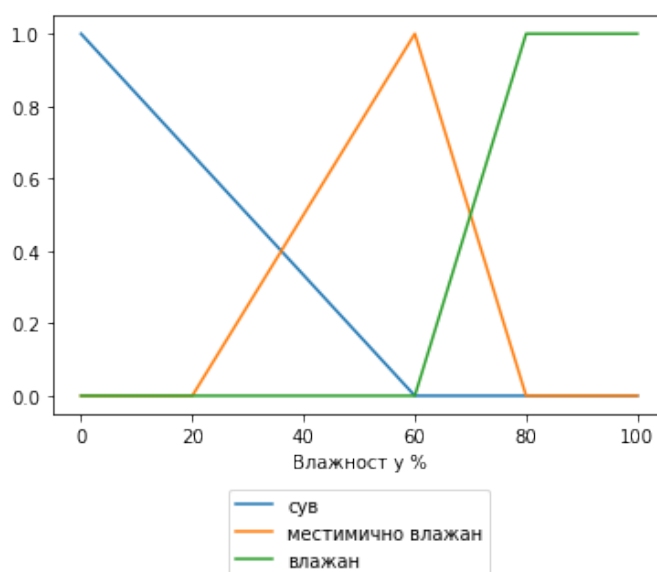
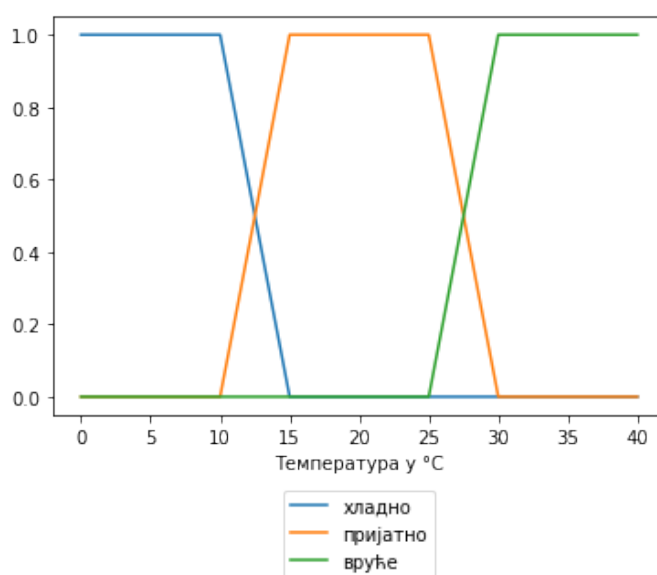
Фази правила закључивања је скуп правила који се прави на основу скупа улазних премиса. Њима моделирамо правила која повезују лингвистичке променљиве, на основу тога како желимо да се наш систем понаша. Ова правила су најчешће у облику **ако-онда**, на пример: *ако је температура висока и влажност велика, онда је дан спаран*.

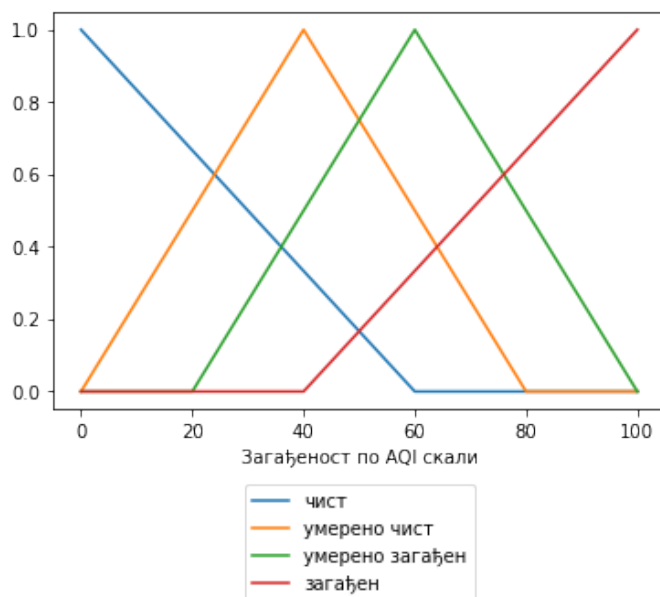
У наставку ће бити речи о комплетном процесу закључивања уз помоћ фази система. До сада смо дефинисали све што је потребно за имплементацију

ГЛАВА 2. ФАЗИ СИСТЕМ - СКУПОВИ, ЛОГИКА, ЗАКЉУЧИВАЊЕ

једног типа фази система. Следи и пропратни пример на коме ћемо представити алгоритам, корак по корак.

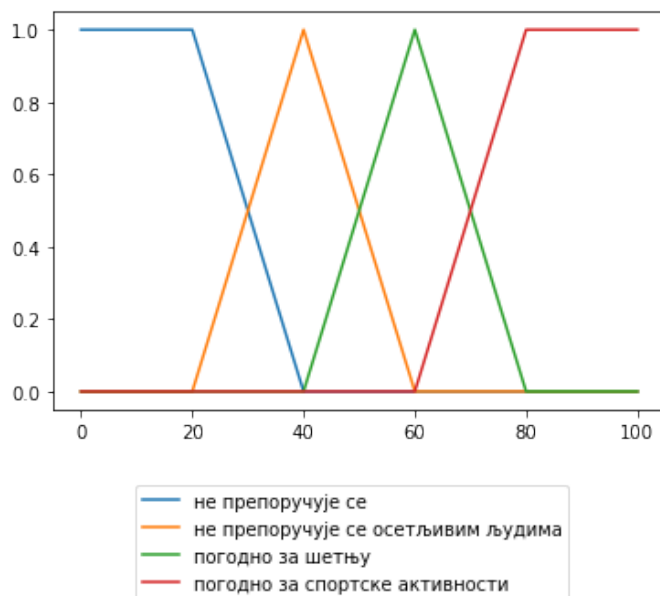
Желимо да моделирамо систем који ће закључивати о томе какав је дан напољу и да ли је погодан за шетњу или спортске активности. Као улазне податке на основу којих ћемо вршити закључивање су температура, влажност и загађење ваздуха. Следи приказ функција припадности за ова три фази скупа. Избор ових функција је слободан избор аутора, пропорционалан нашем животном подручју.





Слика 2.3: Фази скупови креирани на основу улазних информација

Сада ћемо навести и излазни скуп, са предлозима о томе да ли је дан погодан за излазак и које се активности препоручују. Наравно, све функције припадности се могу слободно модификовати у складу са предлозима и препорукама људи који се разумеју у домен проблема.



Слика 2.4: Излазлни фази скуп - препорука какав је дан

Следи табела правила закључивања, правила су коњукција услова:

ГЛАВА 2. ФАЗИ СИСТЕМ - СКУПОВИ, ЛОГИКА, ЗАКЉУЧИВАЊЕ

Температура	Влажност	Загађење	Препорука
хладно	сув	чист	погодно за шетњу
хладно	сув	умерено чист	погодно за шетњу
хладно	сув	умерено загађен	не препоручује се осетљивим људима
хладно	сув	загађен	не препоручује се осетљивим људима
хладно	м. влажан	чист	погодно за шетњу
хладно	м. влажан	умерено чист	не препоручује се осетљивим људима
хладно	м. влажан	умерено загађен	не препоручује се осетљивим људима
хладно	м. влажан	загађен	не препоручује се
хладно	влажан	чист	не препоручује се осетљивим људима
хладно	влажан	умерено чист	не препоручује се осетљивим људима
хладно	влажан	умерено загађен	не препоручује се
хладно	влажан	загађен	не препоручује се
пријатно	сув	чист	погодно за спортске активности
пријатно	сув	умерено чист	погодно за шетњу
пријатно	сув	умерено загађен	не препоручује се осетљивим људима
пријатно	сув	загађен	не препоручује се осетљивим људима
пријатно	м. влажан	чист	погодно за спортске активности
пријатно	м. влажан	умерено чист	погодно за шетњу
пријатно	м. влажан	умерено загађен	не препоручује се осетљивим људима
пријатно	м. влажан	загађен	не препоручује се
пријатно	влажан	чист	погодно за шетњу
пријатно	влажан	умерено чист	не препоручује се осетљивим људима
пријатно	влажан	умерено загађен	не препоручује се
пријатно	влажан	загађен	не препоручује се
вруће	сув	чист	погодно за спортске активности
вруће	сув	умерено чист	погодно за спортске активности
вруће	сув	умерено загађен	погодно за шетњу
вруће	сув	загађен	не препоручује се осетљивим људима
вруће	м. влажан	чист	погодно за шетњу
вруће	м. влажан	умерено чист	погодно за шетњу
вруће	м. влажан	умерено загађен	не препоручује се осетљивим људима
вруће	м. влажан	загађен	не препоручује се осетљивим људима
вруће	влажан	чист	погодно за шетњу
вруће	влажан	умерено чист	не препоручује се осетљивим људима
вруће	влажан	умерено загађен	не препоручује се
вруће	влажан	загађен	не препоручује се

Припрема за извршење алгоритма започиње процесом фазификације. Најпре се улазне премисе из улазног простора (природни језик) претварају у фази репрезентацију (фази скуп са одговарајућом функцијом припадности). У нашем случају су то фази скупови температуре, влажности и загађености као улазни скупови, и дан погодан за излазак и спортске активности као излазни скуп. Затим се дефинишу сва фази правила закључивања, такође превођењем из улазног простора на природном језику у *ако-онда* правила. У примеру је то табела која је задата.

Желимо да пронађемо одговор за следеће улазне податке: Температура је 14 степени целзијуса, влажност ваздуха је 50 процената и загађеност ваздуха је 30. Рачунамо функције припадности за сваки фази скуп.

- Температура:

$$\begin{aligned}\mu_{cold}(14) &= 0.2 \\ \mu_{mild}(14) &= 0.8 \\ \mu_{hot}(14) &= 0\end{aligned}\tag{2.5}$$

- Влажност:

$$\begin{aligned}\mu_{dry}(50) &= 0.167 \\ \mu_{partlymoist}(50) &= 0.75 \\ \mu_{moist}(50) &= 0\end{aligned}\tag{2.6}$$

- Загађеност:

$$\begin{aligned}\mu_{clean}(30) &= 0.5 \\ \mu_{partlyclean}(30) &= 0.75 \\ \mu_{partlypolluted}(30) &= 0.25 \\ \mu_{polluted}(30) &= 0\end{aligned}\tag{2.7}$$

Циљ нам је да применимо правила закључивања над фазификованим улазима. Правила закључивања су у *ако-онда* облику, а ми знамо вредности функције припадности у тачкама за које желимо да пронађемо одговор. Знамо да се у „ако” делу правила налази пресек, па ћемо користити правило минимума приликом замене вредности у табели правила закључивања. Најпре ћемо у табелу да заменимо вредности са вредностима функција припадности које

Температура	Влажност	Загађење	Пресек	Препорука
0.2	0.167	0.5	0.167	погодно за шетњу
0.2	0.167	0.75	0.167	погодно за шетњу
0.2	0.167	0.25	0.167	не препоручује се ос људима
0.2	0.167	0	0	не препоручује се ос људима
0.2	0.75	0.5	0.167	погодно за шетњу
0.2	0.75	0.75	0.2	не препоручује се ос људима
0.2	0.75	0.25	0.2	не препоручује се ос људима
0.2	0.75	0	0	не препоручује се
0.2	0	0.5	0	не препоручује се ос људима
0.2	0	0.75	0	не препоручује се ос људима
0.2	0	0.25	0	не препоручује се
0.2	0	0	0	не препоручује се
0.8	0.167	0.5	0.167	погодно за спортске активности
0.8	0.167	0.75	0.167	погодно за шетњу
0.8	0.167	0.25	0.167	не препоручује се ос људима
0.8	0.167	0	0	не препоручује се ос људима
0.8	0.75	0.5	0.5	погодно за спортске активности
0.8	0.75	0.75	0.75	погодно за шетњу
0.8	0.75	0.25	0.25	не препоручује се ос људима
0.8	0.75	0	0	не препоручује се
0.8	0	0.5	0	погодно за шетњу
0.8	0	0.75	0	не препоручује се ос људима
0.8	0	0.25	0	не препоручује се
0.8	0	0	0	не препоручује се
0	0.167	0.5	0	погодно за спортске активности
0	0.167	0.75	0	погодно за спортске активности
0	0.167	0.25	0	погодно за шетњу
0	0.167	0	0	не препоручује се ос људима
0	0.75	0.5	0	погодно за шетњу
0	0.75	0.75	0	погодно за шетњу
0	0.75	0.25	0	не препоручује се ос људима
0	0.75	0	0	не препоручује се ос људима
0	0	0.5	0	погодно за шетњу
0	0	0.75	0	не препоручује се ос људима
0	0	0.25	0	не препоручује се
0	0	0	0	не препоручује се

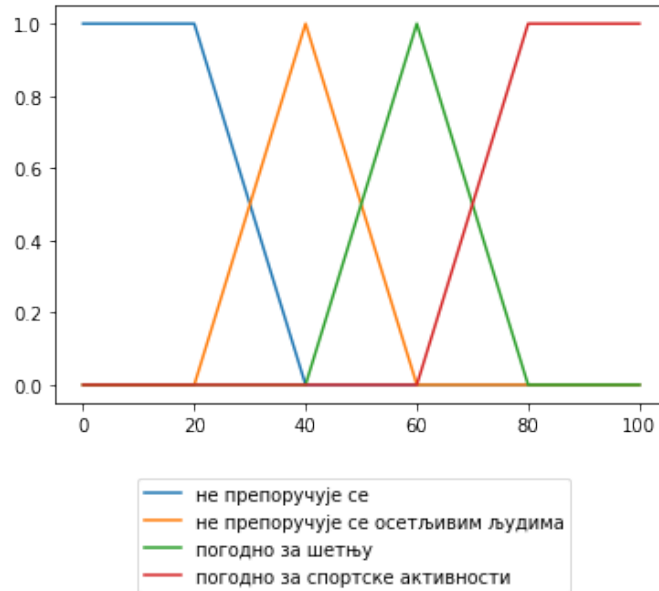
Табела 2.1: Табела са замењеним вредностима и израчунатим минимумом

смо израчунали, и израчунати пресек улазних скупова (правило минимума, правила су логичке коњукције) 2.1

Следећи корак је рачунање степена припадности сваком од закључака које имамо у табели, а то су заправо вредности излазног фази скупа. Он се рачуна по следећој формули: $\beta_i = \max(\alpha_{ki})$, за свако правило у којем фигурише закључак са индексом i . То значи да за свако правило, проналазимо све вредности из пресека из табеле 2.1 и од тих вредности узимамо максималну вредност. Добијамо следеће вредности:

$$\begin{aligned}\mu_{not_recommended} &= 0 \\ \mu_{not_recommended_for_sensitive_population} &= 0.25 \\ \mu_{recommended_for_walking} &= 0.75 \\ \mu_{recommended_for_sports_activities} &= 0.5\end{aligned}\tag{2.8}$$

Последњи корак је превођење фази закључака у решење које је на природном језику. Желимо да одредимо лингвистичке променљиве за претходно одређене припадности закључцима. Имамо:



Слика 2.5: Излазни фази скуп - препорука какав је дан

и питање је како одредити лингвистичку променљиву за ове вредности.

Постоји више метода како можемо доћи до не-фази излаза, следе неки начини помоћу коришћења центроида:

- **Макс-мин** - Правило са највећом излазном вредношћу је изабрано, и узимамо површину испод функције припадности те вредности. Рачунамо центроид те површине и вертикална права кроз центроид се узима као резултат рада фазе контролера.
- **Упросечавање** - Рачунамо средњу вредност свих излазних вредности, и повлачимо хоризонталну праву и површина функција припадности испод те праве је површина за коју рачунамо центроида. Вертикална права кроз центроид је резултат рада фазе контролера. У овом случају, сва правила учествују у одређивању излазне вредности.
- **Скалирање** - функције припадности се скалирају тако да им је максимум функције вредност која је добијена тим правилом. Тиме ограничавамо моћ утицаја сваког правила да одлучује онолико колико добро описује излазну вредност. За ту површину рачунамо центроид, и постављамо као и у претходним случајевима.
- **Исецање** - функције припадности се секу хоризонталном правом тако да им вредности не могу премашити вредност добијену из правила. И у овом случају ограничавамо моћ утицаја. Рачунање центроида се врши на површину добијену исецањем почетних функција припадности.

Методе засноване на рачунању центроида су једне од најчешће коришћених. Поред њих постоји још доста различитих метода дефазификације. Неки од њих су: рачунање центара сума, рачунање праве бисекције површине, прва, средња или последња максимална вредност. Наравно, сваки од ових метода ће дати различит резултат.

Ми ћемо овде приказати метод пондерисаног просека, из разлога лакшег рачунања вредности. У просеку, даје јако сличне резултате као методе са центроидом, осим што су доста мање захтевне за рачунање на рачунарима.

$$\begin{aligned}
 output &= \frac{\sum_{i=1}^{n_x} x_i \mu_C(x_i)}{\sum_{i=1}^{n_x} \mu_C(x_i)} \\
 &= \frac{0 * 20 + 0.25 * 40 + 0.75 * 60 + 0.5 * 80}{0 + 0.25 + 0.75 * 0.5} \\
 &= \frac{91.7}{1.5} = 63.3
 \end{aligned} \tag{2.9}$$

2.4 Фази контролери

Дизајн фази контролера је једна од највећих примена фази логике. Сврха фази контролера је да покушамо да управљамо реченицама, јер су реченице ближе људима од математичких једначина и формула. Први фази контролер је направио Мамдани и Асилијан 1975. године, а сврха му је била управљање парним мотором. Циљ је био да се одржи константна брзина помоћу контроле притиска на цилиндри, а то се регулисало количином топлоте која је довођена до бојлера. Данас је примена фази контролора вишеструка.

Фази контролер се може посматрати као не-линеарна функција која пресликава неке улазе у неке излазе. Циљ контролера је да за сваки улаз, треба да произведе неки жељени излаз. Фази контролер се састоји од четири главне компоненте:

1. Скуп фази правила: представља базу знања фази контролора. Уноси га експерт из домена примене контролера. Ова правила уносе не-линеарност у доношење одлука шта ће бити излаз из контролера
2. Фазификатор: задужен је за трансформацију не-фази улаза у функције припадности. Такође трансформише и излаз у функцију припадности. Коришћење не-линеарних функција уноси не-линеарност у контролер.
3. Механизам закључивања: врши закључивања по унапред одређеним правилима и уноси податке из фазификатора у базу знања - скуп фази правила. Након одређивања припадности сваке променљиве излазног фази скупа, долазимо до дефазификације. Не-линеарност овде уводи коришћење минимума и максимума за пресек и унију у правилима.
4. Дефазификација: задужена за конвертовање фази закључка у не-фази решење које је разумљиво људима. Постоје разни механизми за дефазификацију.

Постоји више типова фази контролера, већина компоненти имају врло сличан дизајн, најчешће се разликују у механизму закључивања и дефазификацији. Као што смо навели, експерт из домена примене мора да дефинише следеће: домен вредности на којима ће се вршити фази закључивање, дефинисање фази скупова, функција припадности, фази правила, коју методу дефазификације користити, који механизам закључивања користити. Поред

ових проблема, транспорт и обрада података који дођу до контролера са разних сензора могу да представљају изазов. Обрада података најчешће подразумева отклањања шума, дискретизација реалних вредности, скалирање, обрада екстремних вредности итд. Све наведено представља изазов приликом дизајнирања фази контролера, као и потенцијални простор за увођење грешке која може да доведе до контра продуктивног резултата.

Навешћемо три најчешћа типа контролера:

- Контролер заснован на табели
- Мамданијев фази контролер
- Такаги-Сугено фази контролер

Контролер заснован на табелама се користи у дискретном домену где имамо коначан скуп улаза и где је изводљиво направити табелу која ће за дате вредности моћи врло брзо да креира излаз. То се дешава простим прегледом табеле за дате улазе. Овај тип контролера је веома нефикасан за већи број улаза и излаза.

Мамданијев контролер је контролер чији смо пример дали у прошлом делу. Састоји се од следећих корака:

1. Препознати и идентификовати улазне лингвистичке променљиве и њихове домене вредности
2. Препознати и идентификовати излазне лингвистичке променљиве и њихове домене вредности
3. Дефинисати скуп функција припадности за све улазне и излазне променљиве
4. Конструисати скуп правила
5. Извршити фазификацију улазних вредности
6. Извршити механизам закључивања ради одређивања правила које учествују у дефазификацији као и јачину њиховог утицаја
7. Извршити дефазификацију ради одређивања акције која ће бити предузета

Код Мамданијевог контролера и контролера заснованог на табелама излазни скупови су једнозначно одређени. Излазни скупови могу бити и линеарне комбинације улаза. Такаги и Сугено су представили овакав тип контролера. У овом типу контролера, правила су следећег облика:

$$\text{if } f_1(A_1 \text{ is } a_1, A_2 \text{ is } a_2, \dots, A_n \text{ is } a_n) \text{ then } C = f_2(a_1, a_2, \dots, a_n) \quad (2.10)$$

Ради поређења, навешћемо поново и облик правила код Мамданијевог контролера.

$$\text{if } (A \text{ is } a) \text{ and } (B \text{ is } b) \text{ then } (C \text{ is } c) \quad (2.11)$$

У формули за Такаги-Сугено правила, f_1 је логичка функција, а f_2 је нека математичка функција у зависности од улаза. Скуп C је скуп излазних променљивих, скупови A_i су улазни скупови са функцијом припадности μ_{A_i} . База знања је формирана од n_k правила. Јачина сваког правила се рачуна такође преко пресека, помоћу мин-оператора:

$$\alpha_k = \min_{\forall i | a_i \in A_k} \{\mu_{A_i}(a_i)\} \quad (2.12)$$

Код Мамданијевог контролера, целокупан систем је описан статичким правилима. За Такаги-Сугенов контролер важи да је последица правила математичка функција, која може да уведе више динамичности приликом одлучивања и потенцијално може дати боље резултате. Овај прекид статичности код Мамданијевог контролера је уједно и главна предност Такаги-Сугеновог контролера, а два проблема која се отварају су потреба за креирањим функција, као и већа потреба за рачунарским израчунавањем.

Глава 3

Примена фази контролера на пример у аутоматизације пластеника

Пластеници су структуре за контролисани узгој биљака. Углавном се користе за производњу биљака за људску употребу на индустријском нивоу, али могу бити и мањих димензија у случају производње за домаћинство. Последњих деценија, услед недостатка хране у свету, пластеници имају све већу сврху. Према истраживањима, пластеници могу да имају 15 пута веће приносе у односу на узгој на њивама. Такође, приликом узгајања воћа, у пластеницима је око 90% воћа спремно за тржишну продају, док ван пластеника то износи од 40% до 60%.

Пластеници имају своју микро-климу: температура, влажност ваздуха, влажност земљишта су неки од параметара микро-климе који се могу контролисати. Поред микро-климе, постоји још параметара који се могу контролисати: наводњавање, ђубрење, додатно осветљење или засена. Као предности узгоја на овакав начин, можемо навести следеће:

- Услед контролисане температуре и влажности, можемо узгајати биљке са различитих подручја.
- Због контроле наводњавања и ђубрења, уштеда воде може бити вишеструка. Такође се минимизује шанса за исушивање или труљења биљака услед премало или превише воде, као и топљења биљака услед превелике концентрације ђубрива.

- Контрола корова, штеточина и болести је доста лакша него у случају класичног узгоја на њивама.
- Опционо, биљке могу бити заштићене од града, кише, снега или неких других временских непогода.

3.1 Историјат

Идеја о узгоју биљака у контролисаним условима датира још од периода античког Рима. Велика Британија и Холандија су прве земље у Европи које су почеле да експериментишу са контролисаним узгојем биљака у XVII веку. Потреба за пластеницима у Европи је порасла са увозом биљака из Северне Америке и Азије у том периоду. Први грејани пластеник је направљен у Челсију 1673. године. У њему су се узгајале биљке које су биле коришћене у медицинске сврхе. Француски ботаничар, *Charles Lucien Bonaparte*, је заслужан за прављење првог модерног пластеника у Лајдену, Холандија.

Пластеници доживају процват популарности у XIX веку у Великој Британији, када је скоро свака богатија кућа, парк или јавна површина имала пластенике у коме су чували декоративне биљке. Највећи пластеници тог времена су се налазили у Великој Британији, и у многима су се гајиле палме. Напретцима у процесу производње стакла и употреба челика приликом изградње пластеника су допринели убрзаном развоју. Из овог периода, навешћемо неке од најпознатијих пластеника међу којима неки постоје и данас: кућа палми у Лондону, ботаничка башта у Белфасту, Краљевски пластеници у Лаекену, Гласпласт у Минхену.

Са почетком 20ог века пластеници добијају и нове облике. До тада су прављени правоугаони пластеници, а новији пластеници су прављени сферни и пирамидални. Климатрон у ботаничкој башти у Мисурију је рани пример сферног пластеника. Неколико пирамидалних у Мутарту конзерваторијуму у Канади су пирамидалног облика. Све чешће у изградњи се користе новији материјали: алуминијум као носећи конструктивни материјал и полиетиленске фолије за покривање пластеника.

Тренутно највећи пластеник на свету се налази у Сингапуру, и покрива површину од $12.800m^2$. Саграђен је 2012. године.

3.2 Принцип рада

Стакленик је структура где су носиви елементи најчешће направљени од алуминијума или челика, а зидови и кров пластеника су од стакла, полиетилена или неког другог провидног материјала. Сунчеви зраци пролазе кроз провидне површине, а због затворености пластеника не долази до веће размене гасова и температура унутар пластеника расте. Температура је један од најбитнијих фактора приликом узгоја биљака.

Ако бисмо имали идеално затворен пластеник, у њему би температура расла на нивое који не одговарају великој већини биљака, тј. исушивале би се. Пластеници нису идеално задихтовани, и долази до протока ваздуха, односно вентилације. Вентилација је такође један од неопходних компоненти за вођење пластеника. Сврха вентилације је у регулисању температуре и влажности ваздуха, као и у протоку ваздуха ради спречавања развоја патогена који се развијају у устајалом ваздуху. Такође, вентилацијом се допрема свеж ваздух у коме се налази и угљен диоксид - неопходан за фотосинтезу. Вентилација се врши помоћу отварања прозора на пластеницима или уз помоћ вентилатора.

Топлота која се ствара сунчевим грејањем пластеника често није довољна. У том случају се користи додатно грејање на различите погоне. Поред фосилних горива, користе се обновљиви извори енергије: соларни панели, геотермално грејање. Данас је популарно грејање настало као продукт рада неке друге индустрије. Пластеници се постављају поред фабрика или постројења које производе вишак топлоте која им није потребна, па се она користи за загревање пластеника.

У земљама где током одређених делова године дан траје кратко, уводи се и додатно осветљење. Насупрот томе, у случају потребе за смањењем светла, користе се полу-прозирне фолије које се могу употребити по потреби.

Према Либиговом закону минимума, раст није одређен укупном количином ресурса које имамо, него је условљен најоскуднијим ресурсом. У пластеницима то је најчешће угљен диоксид. Постоји више начина за додавање угљен диоксида у пластеник, један од најчешћих је коришћене гаса као нус-продукта неког другог индустријског процеса, на пример у производњи шећера.

3.3 Фазы логика и агрикултура

У последњим годинама паметни системи се све више користе у разним процесима производње и контроле. Агрикултура је пример у коме се врло често користе подаци из природе који долазе са степеном несигурности и недоречитости. Фазы логика је примењивана у пољопривредним и биолошким системима да бисмо добили прецизније и поузданије резултате. Поред фазы логике, и остале области вештачке интелигенције се често користе у агрикултури.

Marmin, Mushthofa (2013) су анализирали студије које су се бавиле проналажењем адекватне пољопривредне површине, предвиђањем временских прилика, коришћењем пестицида и процене квалитета усева. Фазы логика заједно са компјутерским видом (поље вештачке интелигенције) су донели добре резултате у решавању постојећих проблема.

T. P. Roseline, N. Ganesan, C. Tauro (2015) су у свом раду се бавили применама фазы логике у унапређивању постојећих пољопривредних процеса. Контролисање корова, штеточина и болести, процене земљишта су неке од тема које су анализирали и примењивали заједно са традиционалним методама.

L. Sakharova, M. Strukov, I. Akrepov, T. Alekseychik, A. Chuvenkov (2017) су применили фазы логику на процену количине усева користећи агро-метеоролошке моделе. Овај приступ је направио алат који може да рангира површине за пољопривреду на основу временских услова за ту територију као и могућности за узгој одређене врсте.

L. Li, K.W.E. Cheng, J.F. Pan (2017) су дизајнирали паметни систем за контролу пластеника користећи PLC контролере. Параметри које су користили су температура, влажност ваздуха и количина светла.

D. K. Lim, B. H. Ahn, J.H. Jeong (2018) су креирали фазы систем за контролисање влажности ваздуха и температуре ради оптимизовања енергетске ефикасности система за вентилацију.

I. Mat, M. R. M Kassim, A. N. Harun, I.M. Yusoff (2016) су користили бежичну мрежу сензора влажности да направе ефикасан систем за наводњавање. Направили су посебну методу за примену у пољопривреди чији су тестови показали уштеду од 1500мл воде по дрвету дневно.

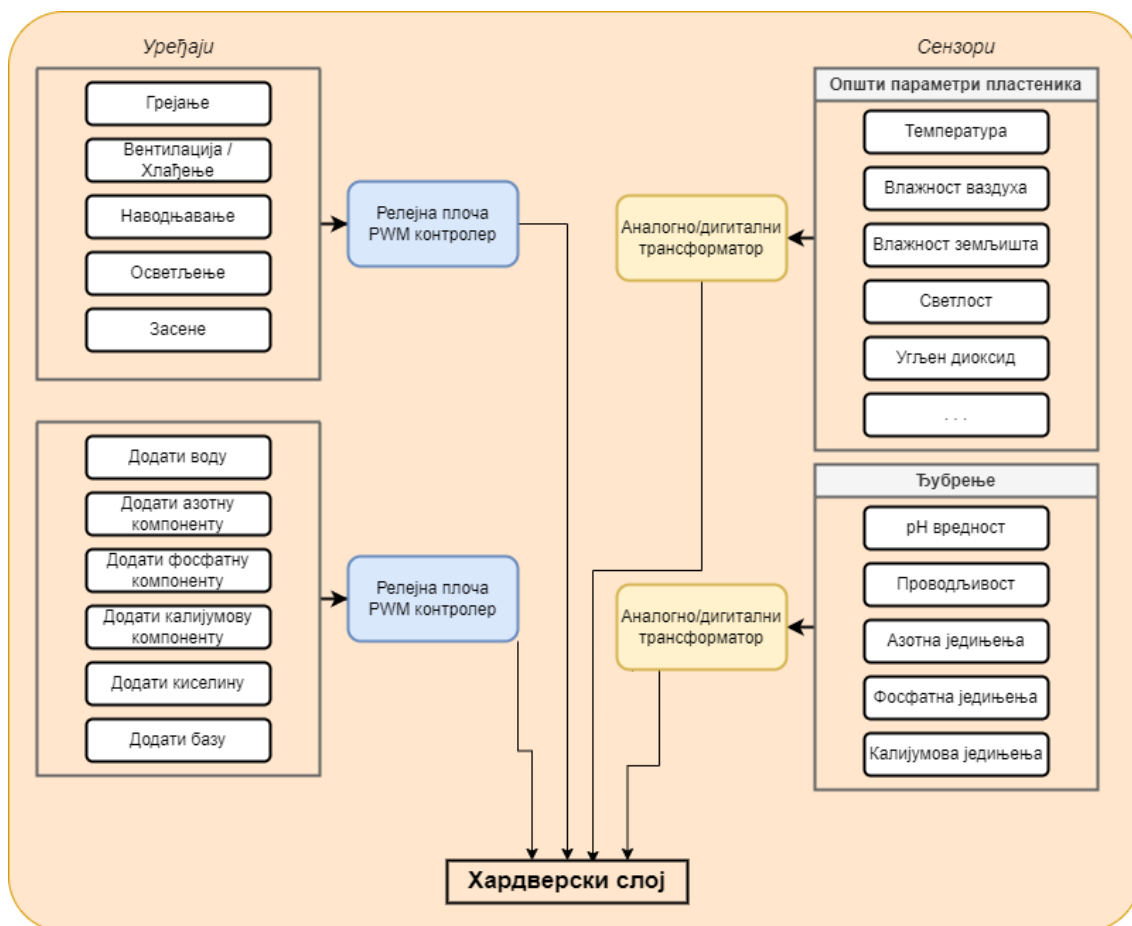
Поред наведених радова постоји још доста радова са темом примене фазы логике у агрикултури и пластеницима. Већина примена које се односе на гаје-

ГЛАВА 3. ПРИМЕНА ФАЗИ КОНТРОЛЕРА НА ПРИМЕР У АУТОМАТИЗАЦИЈЕ ПЛАСТЕНИКА

ње биљака у било каквим условима се такође могу прилагодити и користити условима у пластеницима.

3.4 Архитектура

Архитектуру система који ће бити приказан у овом раду ћемо започети са хардверским слојем.



Параметре које желимо да оптимизујемо можемо да групишемо у скупове. Број тих скупова може бити произвољан: у примеру ћемо користити *опште параметре пластеника* и *ђубрење*. Ово су две раздвојене целине, па ћемо их зато и одвојено посматрати.

У општим параметрима пластеника се као улазни подаци налазе сензори који мере температуру, влажност ваздуха, влажност земљишта, количину светлости и количину угљен диоксида. Сензори за ове параметре могу бити

ГЛАВА 3. ПРИМЕНА ФАЗИ КОНТРОЛЕРА НА ПРИМЕР У АУТОМАТИЗАЦИЈЕ ПЛАСТЕНИКА

аналогни или дигитални. Аналогни су најчешће имплементирани као варијабилни отпорници - отпор на сензору ће се линеарно мењати у зависности од вредности коју је сензор измерио. Вредности се фабрички калибришу у неколико тачака, а остале вредности се добијају одговарајућом апроксимацијом. Аналогни сигнал се мора пре даље употребе претворити у дигитални, за шта се користе аналого-дигитални конвертери. Дигитални сензори на себи већ имају електронику која је задужена за трансформисање аналогног напона у дигитални сигнал, односно низ нула и јединица које представљају вредност.

Овде се јавља потреба за преносом сигнала од сензора до уређаја који ће обрађивати те информације. За пренос података се користе стандардизовани протоколи за трансфер података, неки од најчешће коришћених је I^2C , SPI или $UART$. Прва два су заснована на мастер-славе архитектури са часовником, док је $UART$ протокол за серијску комуникацију два уређаја, не користи часовнике за синхронизацију.

Сваком скупу улазних параметара одговара и један скуп излазних команди. Излазне команде у случају општих улазних параметара су: грејање, вентилација, наводнавање, осветљење и засена. Наравно овај скуп као и скуп улазних параметара се могу произвољно мењати. Сви ови уређаји могу бити коршћени на два начина: укључени/искључени или регулисани. Укључени/искључени уређаји се у електроници најчешће користе преко релеја. Регулисани уређаји се регулишу пулсном модулацијом или одсецањем фреквенце. Први приступ се често користи у електроници и ИоТ применама, а своди се на то да уређај укључимо па искључимо у веома кратком временском интервалу. Што је тај интервал краћи, добијамо ефекат непрекидности у опсегу регулисања уређаја. Оваква регулација се користи у једносмерним колима. Одсецање фреквенце (одсецање синусоиде) се примењује ако контролишемо уређаје који раде на наизменичном напону. Доста су компликованији за имплементацију од регулатора који раде помоћу пулсне модулације.

Оно што је важно напоменути је да сваки скуп улазних параметара треба да има тачно један скуп излазних уређаја. Овај пар можемо назвати подсистем. Један или више подсистема чине хардверски слој.

На слици 3.1 су приказани неки примери сензора који се могу користити. Са лева на десно, први па други ред, налазе се:

ГЛАВА 3. ПРИМЕНА ФАЗИ КОНТРОЛЕРА НА ПРИМЕР У АУТОМАТИЗАЦИЈЕ ПЛАСТЕНИКА



Слика 3.1: Примери сензора који се могу користити у агрикултури

- DHT11 сензор температуре и влажности ваздуха
- сензор влажности земљишта
- сензор количине угљен-диоксида
- сензор количине фотосинтетичког зрачења
- pH сензор
- мерач проводљивости раствора за ђубрење
- сензор азотних, фосфатних и калијумових једињења у течности
- сензор азотних, фосфатних и калијумових једињења у земљишту

Сада ћемо размотрити централни део система. Састоји се из два дела: рачунара за прихватање сигнала, извршавање алгорита и издавање команди излазним уређајима, и другог рачунара који је задужен за интеракцију корисника са пластеником: задавање фази скупова, фази правила и добијање општих информација о систему.

Први рачунар је у облику микро рачунара базираном на једној плочи (*single – board*). На једној плочи се налази процесорска јединица, радна меморија, меморија за складиштење, хардверски пинови који се користе за повезивање са другим уређајима и сензорима. Неки од њих имају могућности за инсталацију оперативних система. Ови рачунари се још називају и уградни

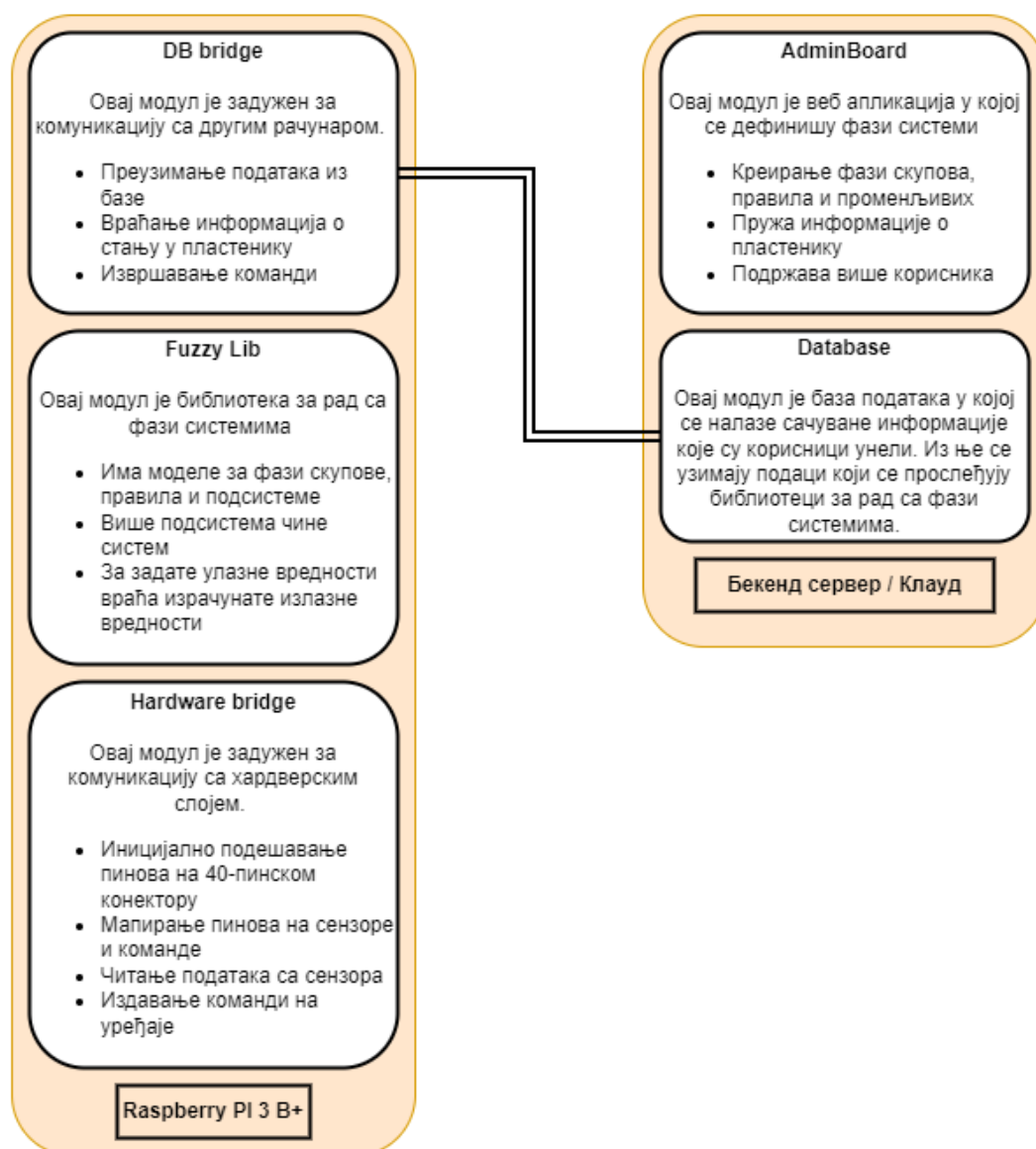
ГЛАВА 3. ПРИМЕНА ФАЗИ КОНТРОЛЕРА НА ПРИМЕР У АУТОМАТИЗАЦИЈЕ ПЛАСТЕНИКА

рачунари. Према могућностима, могу се упоређивати као и класични, персонални рачунари, међутим њихов хардвер је често слабији, тј. процесори имају мање језгара, радна меморија је такође врло често вишеструко мања. Ми ћемо у примеру користити RaspberryPi 3 B+. Овај рачунар је погођен четворојезгарним 64-битним процесором на ARM архитектури. Количина радне меморије износи 1GB. На њему се налази 40-пински конектор на који се повезују додатни уређаји и сензори. Ови пинови се називају и *улазно-излазни пинови опште намене*. То значи да се софтверски могу програмирати да ли ће бити улазни или излазни, неки од њих чак имају и хардверску подршку за пулсно управљање, а неки имају аналогно-дигиталне конвертере који се могу активирати по потреби. За конекцију на интернет, овај рачунар може да користи жични *ethernet* или бежични *WiFi* протокол. Уз додатни модул, могуће је повезати се на интернет и преко базних станица мобилне телефоније или сателита. Напајање рачунара је 5V једносмерне струје, а неопходна јачина струје да бисмо имали стабилан систем износи барем 2.5 ампера. Због ових једноставних услова, RaspberryPi се може повезати и на акумулаторске изворе струје, или чак на соларне панеле. У пластеницима је ово врло лако имплементирати, и тиме се ослобађа потреба за жичним напајањима.

Други рачунар је потребан за интеракцију корисника са пластеником. Унос фази скупова, правила као и провера општег стања у пластенику се врши преко овог система. На овом рачунару се налази MySQL база података. База може бити и било ког другог произвођача. Такође, не мора да буде ни релациона, може да буде и база заснована на документима (NoSQL). Осим базе, налази се и веб апликација коју корисници користе за интеракцију. Веб апликација је урађена уз помоћ ASP.net Core фрејмворка. Тренутно је у свету све популарније рачунарство у облаку. Платформа, инфраструктура и софтвер се могу користити као услуге, у мерама које обим корисника захтева. Лака скалабилност је још једна од предности клауда. Веб апликација се може држати на клауду, али и на било којем другом типу рачунара. У нашем примеру ће се извршавати на кућном рачунару са Intel64 архитектуром.

Ова два рачунара се могу и „објединити” у један, тј. да се све потребне апликације извршавају на једном рачунару - RaspberryPi. Међутим овај приступ има више мана. Перформансе хардвера RaspberryPi-а се могу мерити са данашњим мобилним телефонима. Иако се .Net и ASP.net Core могу користити на Linux оперативним системима, покретање обе апликације доводи до

ГЛАВА 3. ПРИМЕНА ФАЗИ КОНТРОЛЕРА НА ПРИМЕР У АУТОМАТИЗАЦИЈЕ ПЛАСТЕНИКА



драстичног успорења рада. Основна намена RaspberryPi уређаја је едукација деце рачунарским наукама у школама. Међутим приступачност уређаја, као и његове способности за IoT пројекте су га учиниле најпопуларнијим микро рачунаром на свету. У реалним применама, користили би се робуснији уређаји са потенцијално већим перформансама. Међутим сама архитектура тих рачунара је иста као на RaspberryPi, тако да се за развој и тестирање целокупног система може врло успешно извршити на овом уређају.

Целокупна архитектура је замишљена као модуларна, сваки модул је на-

ГЛАВА 3. ПРИМЕНА ФАЗИ КОНТРОЛЕРА НА ПРИМЕР У АУТОМАТИЗАЦИЈЕ ПЛАСТЕНИКА

завистна апликација. Већину објашњења за модуларност су наведене у претходним деловима, па ћемо сад само поновити:

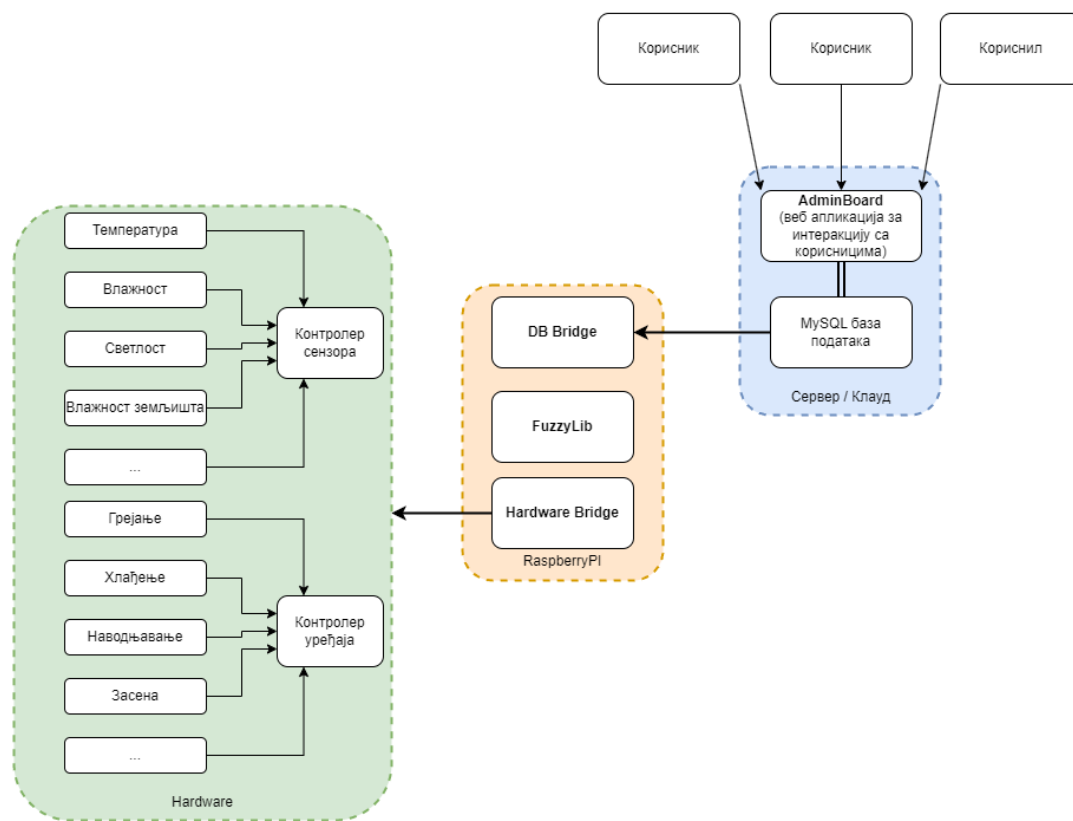
- Рачунар задужен за управљање може бити било који уређај који подржава .Net фрејмворк. Треба да постоји начин за конекцију уређаја на њега, било непосредно путем универзалних улазно-излазних пинова или посредно путем трећег уређаја.
- Сензори и уређаји могу бити било како распоређени и конектовани на различите пинове. Такође немамо ограничења у броју сензора и уређаја које конектујемо (са софтверске стране гледишта, можемо дефинисати правила и скупове за произвољан број сензора и уређаја. Са хардверске стране, не можемо повезати произвољан број зато што немамо произвољно много пинова)
- За избор рачунара на коме ће се извршавати веб апликација и који ће бити домаћин за базу података, може се изабрати кућни рачунар, серверски рачунар или клауд окружење. И овде је неопходно да подржава .Net фрејмворк
- База података може бити и релациона и база заснована на табелама. У имплементацији је коришћен објектно-релациони мапер - Entity Framework Core. Ми смо изабрали MySql базу података, а овај мапер подржава мапирање у Microsoft SQL Server, SQLite, PostgreSQL релационе базе као и CosmosDb не-релациону базу. Неке друге мање коришћене базе података су написале и своје адаптере за коришћење са овим ОРМ-ом.

Сада ћемо представити схему комплетне архитектуре система:

3.5 Дефиниција скупова и правила на нашем примеру

У овом одељку ћемо навести подешавања која ћемо користити на нашем систему. Модел је креиран на основу постојеће литературе, док су вредности за све фазе променљиве добијене од доменског експерта. Наш систем ће се чинити два модула: један задужен за одржавање микроклиме. и други задужен за контролу ђубрива.

ГЛАВА 3. ПРИМЕНА ФАЗИ КОНТРОЛЕРА НА ПРИМЕР У АУТОМАТИЗАЦИЈЕ ПЛАСТЕНИКА



Модул за микроклиму користи пет улазних информација, а контролише шест уређаја. Улазни сензори су: температура ваздуха, влажност ваздуха, влажност земљишта, количина светлости, количина угљен-диоксида. Излазни уређаји су: грејач, вентилација, наводњавање, додатно осветљење, ролетне за засену, додавање угљен диоксида. Прво ћемо навести везе уређаја и сензора:

- Грејање: зависи од температуре и влажности ваздуха
- Вентилација: зависи од температуре и влажности ваздуха
- Наводњавање: зависи од влажности земљишта и влажности ваздуха
- Ролетне за засену: зависи од температуре и количине светлости
- Додатно осветљење: зависи од количине светлости
- Додавање угљен диоксида: количина угљен диоксида и количине светлости

Сада ћемо навести функције припадности улазних (3.2) и излазних променљивих (3.3)

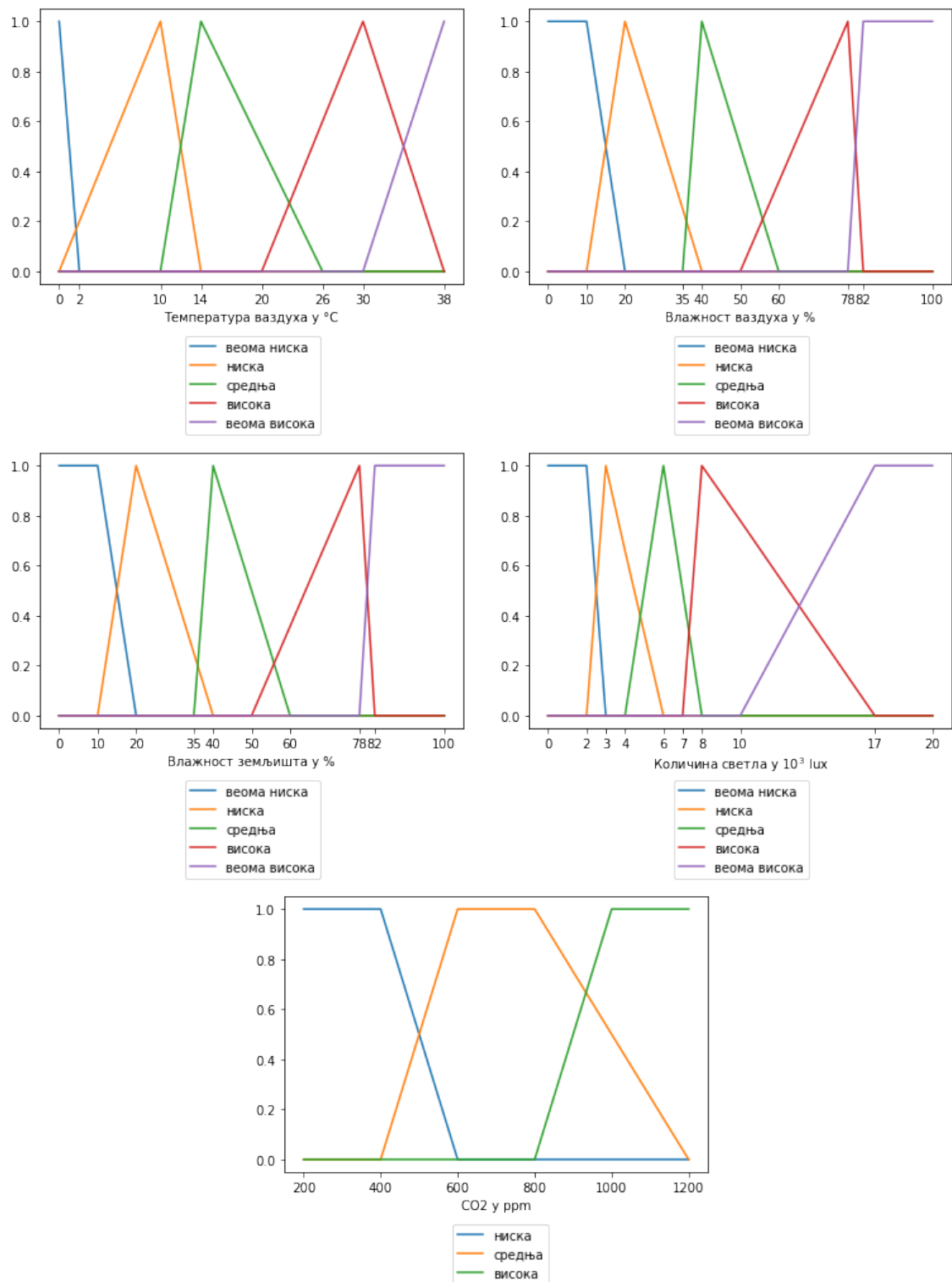
ГЛАВА 3. ПРИМЕНА ФАЗИ КОНТРОЛЕРА НА ПРИМЕР У АУТОМАТИЗАЦИЈЕ ПЛАСТЕНИКА

Правила закључивања за наведене улазне и излазне променљиве, треба да дефинишемо и правила закључивања. Она су дата у табели 3.1

Грејање					
Влажност ваз Темп. ваз	Веом ниска	Ниска	Средња	Висока	Веом висока
Веом ниска	Веом јак	Веом јак	Јак	Јак	Јак
Ниска	Веом јак	Јак	Јак	Средње	Средње
Средња	Средње	Средње	Средње	Средње	Слабо
Висока	Средње	Слабо	Слабо	Слабо	Слабо
Веом висока	Веом слабо	Веом слабо	Веом слабо	Веом слабо	Веом слабо
Вентилација					
Влажност ваз Темп. ваз	Веом ниска	Ниска	Средња	Висока	Веом висока
Веом ниска	Веом слаба	Веом слаба	Веом слаба	Веом слаба	Веом слаба
Ниска	Слаба	Средња	Средња	Средња	Средња
Средња	Слаба	Средња	Средња	Средња	Средња
Висока	Средња	Средња	Средња	Јак	Јак
Веом висока	Јак	Јак	Јак	Веом јак	Веом јак
Наводњавање					
Влажност ваз Влажност земљ.	Веом ниска	Ниска	Средња	Висока	Веом висока
Веом ниска	Веом јак	Јак	Јак	Средње	Слабо
Ниска	Веом јак	Јак	Средње	Средње	Слабо
Средња	Јак	Јак	Средње	Средње	Слабо
Висока	Јак	Средње	Средње	Слабо	Веом слабо
Веом висока	Средње	Средње	Слабо	Слабо	Веом слабо
Ролетне за засену					
Кол светлост Темп ваз	Веом мала	Мала	Средња	Велика	Веом велика
Веом ниска	Веом мала	Веом мала	Веом мала	Мала	Мала
Ниска	Веом мала	Мала	Мала	Мала	Средња
Средња	Веом мала	Мала	Средња	Средња	Велика
Висока	Мала	Мала	Средња	Велика	Велика
Веом висока	Мала	Средња	Средња	Велика	Веом велика
Додатно осветљење					
Кол светлост	Веом мала	Мала	Средња	Велика	Веом велика
	Веом јак	Јак	Средње	Слабо	Веом слабо
Додатно осветљење					
Кол ЦО2	Мала	Средња	Велика		
	Велика	Средња	Мала		

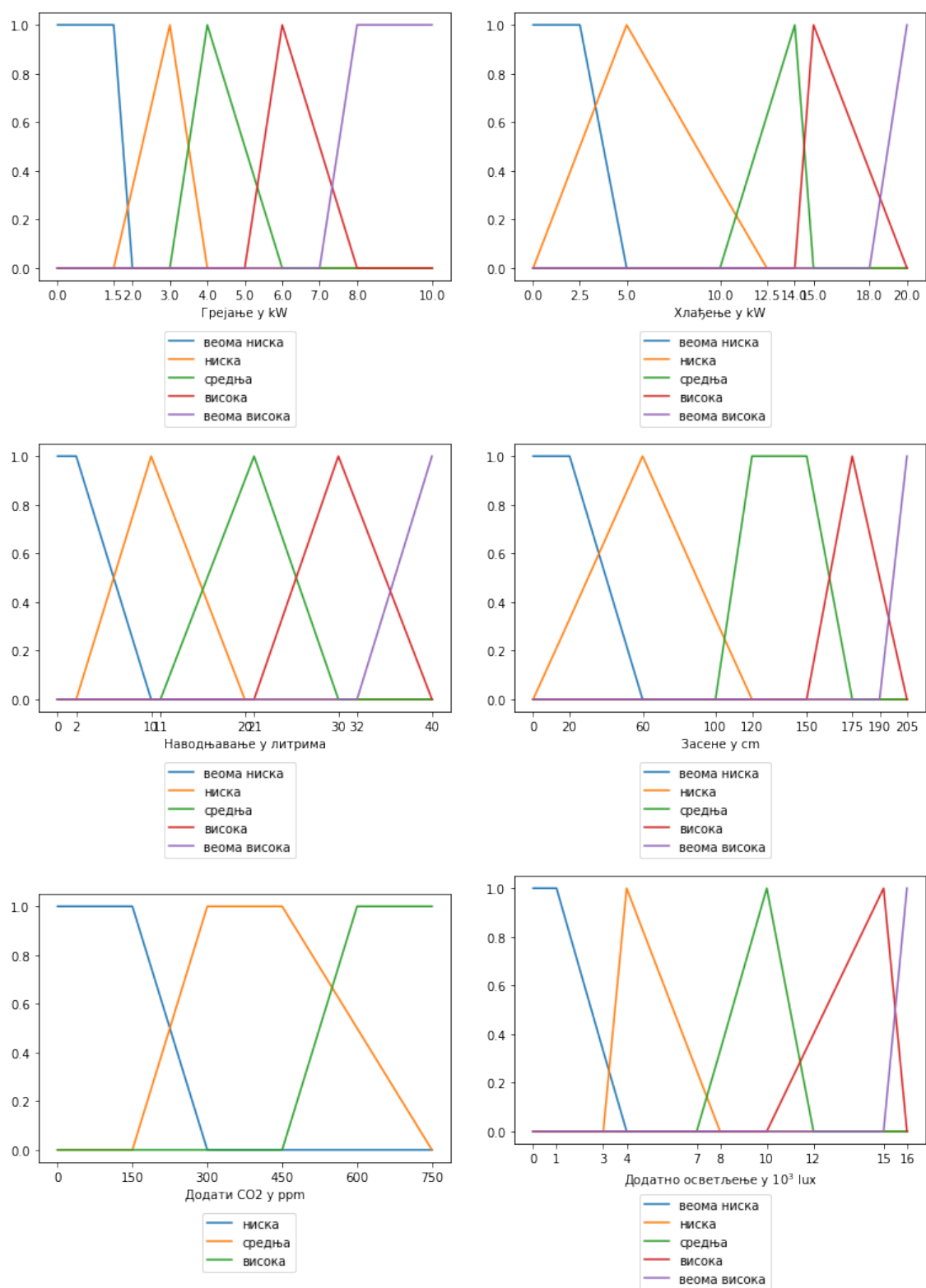
Табела 3.1: Табела правила закључивања

ГЛАВА 3. ПРИМЕНА ФАЗИ КОНТРОЛЕРА НА ПРИМЕР У АУТОМАТИЗАЦИЈЕ ПЛАСТЕНИКА



Слика 3.2: Графикони фази променљивих улазних сензора

ГЛАВА 3. ПРИМЕНА ФАЗИ КОНТРОЛЕРА НА ПРИМЕР У АУТОМАТИЗАЦИЈЕ ПЛАСТЕНИКА



Слика 3.3: Графиони фази променљивих излазних уређаја

Глава 4

Наслов који недостаје

4.1 Анализа резултата и упоређивање са постојећим системима

Предложени фази систем за одржавање пластеника оптимизује употребу електричне енергије, воде, ђубрива и осталих ресурса ради што успешнијег гајења биљака. На дугорочном периоду, уштеде енергије на грејању, осветљењу и заливању могу бити огромне. Грејање пластеника се углавном изводи великим грејачима погоњеним фосилним горивима, ређе електричном енергијом. Количина воде која се користи у пластеницима такође није занемарљива, поготово у пределима у којима нема много природних вода која су данас све чешћа и чешћа. У пластенику већина улаза су међусобно зависна на неки начин. Навешћемо неколико примера:

- ниска температура и висока влажност доводе до појаве плесни, а за сузбијање њих се користе разне хемикалије
- Заливање може да смањи температуру и повећава влажност ваздуха. Премало воде доводи до исушивања биљака, а превише воде може да доведе неке врсте до труљења.
- Коришћење засена доводи до смањивање топлоте, коришћење додатне расвете може да подигне температуру, превелика влажност може да утиче и на додатне рефлекторе, да смање пролазност светла у случају маглења.

Фази контролер може да решава и проблеме узорковане овим зависностима.

Примена фази контролера на примеру пластеника и сродне теме су поља доста истраживања.

У -2-се користи влажност ваздуха, температура и количина светлости да би се контролисало грејање, засена и додатно осветљење. Коришћени су ПЛЦ контролер и KingView софтвер. ПЛЦ контролери већину своје примене проналазе у индустријским постројењима. Доста су гломазни, отпорни су на хемикалије, температуру, влажност ваздуха и могу да раде у различитим условима рада. Програмирање ових уређаја је доста комплексно, и за најситнију промену је потребно ангажовати стручњака за програмирање искључиво ових уређаја. Флексибилност ових уређаја практично и да не постоји, рачунарска моћ ових уређаја такође није велика. Њихова основна сврха је аутоматизација неких процеса у индустрији који су константни и није потребно често прилагођавање. Иако са технолошког аспекта ово решење није најефикасније могуће, резултати који су наведени у овом раду представљају успех предложеног решења.

У -3-је наведен нови метод за контролу количине и притиска испарења воде на основу температуре и тренутне влажности ваздуха. Није предложена техничка имплементација решења, решење је тестирано и сматра се успешним.

У -6-је наведен метод за контролисање наводњавања. Дефинисана је бежична мрежа сензора (WSN) која је мерила температуру и влажности ваздуха и земљишта, а помоћу фази логики дефинисан систем за одређивање количине воде којом треба да се пластеник залива. Резултат је смањење потрошње воде приликом заливања.

У -/-се наводи систем за контролу грејања, хлађења, наводњавања и осветљења базиран на фази логици. Са техничке стране је дефинисана бежична мрежа сензора а за централни део је коришћен Андроид уређај.

Веб апликацији за интеракцију корисника са системом, развијеној за потребе овог рада, је могуће приступити са било које тачке на Земљи, као и са било ког рачунара или мобилног телефона. Улазни сензори се врло лако, без потребе за знањем програмирања, могу унети у апликацију и приказан је график функција припадности ради лакшег приказа. Сам систем је модуларан, немамо никакве услове у смислу броја сензора, броја излазних уређаја (осим техничких способности RaspberryPi), као и фази правила. Такође можемо дефинисати и више различитих фази контролера: један за мирко-климу, а други за прихрану.

У наведеној литератури су анализирана решења и предлози за унапређивање. Такође, фази правила која су наведена у раду су правила која су дефинисали доменски експерти која се налазе у литератури. Сам систем је имплементиран на модерној и ефикасној .net платформи која се данас извршава на Linux, macOS, Windows, Android, iOS оперативним системима и IA-32, x86-64, s390x, ARM архитектурама, чиме је покривено преко 95% свих уређаја који су тренутно у употреби. Сви радови који су коришћени у литератури су навели успехе у циљевима који су били предложени.

4.2 Ограничења и проблеми фази контролера

Приликом навођења примера „да ли је дан погодан за излазак напоље и које се активности препоручују” увидели смо да фази променљиве и функције припадности подсећају на вероватноћу. Та сличност није случајна, и у литератури постоје радови у којима је покушана направити спрега између вероватноће и фази логике. У раду Барта Коскоа се наводи да је фази логика базирана на основу вероватноће, тј. можемо помоћу вероватноће моделирати систем за управљање и да ће успех тог фази система зависити од вероватноће. Подсетимо се формула за рачунање пресека и уније два фази скупа које смо навели:

$$\begin{aligned}\mu_{A \cap B}(x) &= \min\{\mu_A(x), \mu_B(x)\}, \forall x \in X \\ \mu_{A \cup B}(x) &= \max\{\mu_A(x), \mu_B(x)\}, \forall x \in X\end{aligned}\tag{4.1}$$

Нека имамо неку вредност $\mu_A() = 0.5$, тада је вредност комплемента $\mu_A^C() = 1 - \mu_A() = 0.5$. Применимо правило за пресек ова два скупа, правило минимума и добијамо да је вредност пресека такође 0.5, а пресек два комплементна скупа је празан скуп, где би функција припадности требала да буде 0. Добили смо да закон непротивречности није задовољен. Доводи се у питање да ли су формуле наведене за рачунање функције припадности комплемента, формуле за пресек и унију ваљане. У практичним применама, најчешће се користе баш такве формуле за рачунање излаза фази система, из разлога врло простог израчунавања и ниске рачунарске захтевности.

Формула за рачунање коју смо навели се може извести из формуле потпуне вероватноће у случају да догађаји А и В нису међусобно искључиви.

$$P(A \cap B) = P(A) + P(B) - P(A \cup B) \quad (4.2)$$

Формула коју смо навели за пресек је тачна и у фази логици и у вероватноћи у случају када А и В нису међусобно искључиви и имају пресек, тј зависни су. У вероватноћи, ако су догађаји А и В независни, немају пресек, тада је и вероватноћа њиховог пресека 0, па би формула за унију била: $P(A \cup B) = P(A) + P(B)$.

Формуле за пресек у случају независних и зависних догађаја би биле, редом:

$$\begin{aligned} P(A \cap B) &= P(A) * P(B) \\ P(A \cap B) &= P(A|B) * P(B) \end{aligned} \quad (4.3)$$

У случају дисјункције, логичко ИЛИ се дефинише на следећи начин:

$$\begin{aligned} P(A \cup B) &= \max(P(A), P(B)) \text{ зависних догађаја, али узајамно искључивих!} \\ P(A \cup B) &= P(A) + P(B) \text{ независних догађаја који немају пресек!} \\ P(A \cup B) &= P(A) + P(B) - P(A \cap B) \text{ догађаја који имају узајамни пресек!} \end{aligned} \quad (4.4)$$

У фази логици, као формулу за пресек користимо само први случај. У примеру који смо навели, влажност ваздуха није узајамно искључива са температуром, па формула за пресек важи. Ово не мора да важи у општем случају, када би одговор био нетачан.

Наведени проблеми су решени у систему који је назван „Компензациони фази систем”, у коме су редефинисани фази скупови и одговарајуће операције. У њему се користи геометријска средина, дефинисана као n-ти корен производа n бројева. Навешћемо формуле за пресек и унију:

$$\begin{aligned} P(A_1 \cap A_2 \dots \cap A_n) &= \sqrt[n]{A_1 A_2 \dots A_n} \\ P(A_1 \cup A_2 \dots \cup A_n) &= 1 - \sqrt[n]{A_1 A_2 \dots A_n} \end{aligned} \quad (4.5)$$

Поставља се и питање да ли фази правила могу довољно добро да опишу понашање неког система да би могли да га успешно контролишемо. Као што смо навели, њих треба да дефинише доменски експерт за дато подручје примене. Најчешће се користе правила која моделирају начин употребе који ми желимо. Међутим, систем треба да ради и у абнормалним ситуацијама,

када може да произведе излазе који могу довести до катастрофалних грешака (отказивање комплетног система). Решење за овај проблем се може наћи у повећаном броју правила, као и дефинисању понашања у неким специјалним случајевима. Теорија хаоса показује да све примене из реалног живота могу имати бесконачно могућности за понашање, а немогуће је покрити све могућности. Ово је проблем за све системе за које се праве системи контроле, не само за фази контролере.

За одлучивање коју излазну променљиву ћемо користити смо користили метод центроиде који рачуна упросечене вредности. Овај метод се користи зато што и ако дође до неке грешке, она ће бити упросечена и смањена је шанса да она доведе систем до потпуног отказивања.

Вредности функције припадност за фази променљиве су најчешће из интервала $[0,1]$. Ово није обавезно али је пожељно. Вредности за вероватноћу се поклапају са овим доменом, што нам олакшава дефинисање формуле за пресек, унију, комплемент. Поред тога, могу се појавити и неки скривени проблеми. Препорука је да се произвољан домен преведе у интервал $[0,1]$. Најчешће се ради линеарно скалирање, али може и одсецање свих вредности изнад 1 и испод 0.

Такође, вредности улаза се требају на неки начин ограничити. Откази сензора су догађаји који се дешавају и на које одговори морају бити предвидиви. Начин преноса сигнала од сензора до самих контролера сензора је данас најчешће бежичан, па и ту имамо простор за појаву проблема. [1]

Литература

- [1] Andries P. Engelbrecht. *Computational Intelligence: An Introduction, 2nd Edition*. John Wiley Sons, 2007.