

Universidade Federal do Sul de Sudeste do Pará Faculdade de Computação e Engenharia Elétrica Inteligência Artificial

Capítulo 3-Raciocínio Nebuloso (Parte 2)

Prof. Dr. Elton Alves

Operações básicas com conjuntos fuzzy

□Igualdade:

• Dois conjuntos fuzzy A e B são iguais se e somente se $\mu_A(x) = \mu_B(x)$ para todo $\underline{x} \in \underline{U}$.

□Subconjunto:

• O conjunto fuzzy A está contido no conjunto fuzzy B se $\mu_A(x) \le \mu_B(x)$ para todo $\underline{x} \in \underline{U}$.

□Complemento:

• O complemento de um conjunto fuzzy A é um conjunto fuzzy em U, cuja função de pertinência é:

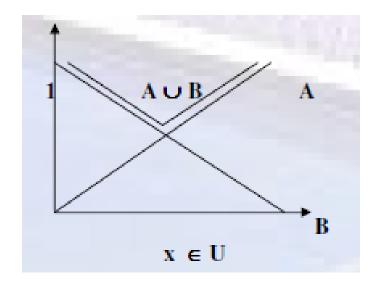
$$\mu_A(\overline{x}) = 1 - \mu_A(x)$$

Operações básicas com conjuntos fuzzy

□União:

• A união de dois conjuntos fuzzy A e B é um conjunto fuzzy em U cuja função pertinência é definida por:

$$\mu_{A\cup B} = \max[\mu_A(x), \mu_B(x)]$$

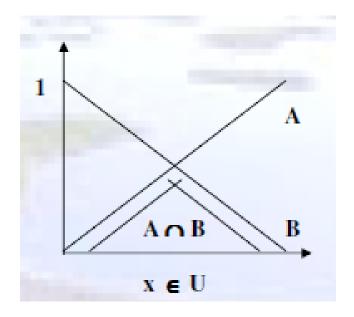


Operações básicas com conjuntos fuzzy

□Interseção:

• A interseção de dois conjuntos fuzzy A e B um conjunto fuzzy em U cuja função pertinência é definida por:

$$\mu_{A\cap B}=\min[\mu_A(x),\mu_B(x)]$$



Princípio Fundamental dos Sistemas Fuzzy

- Os sistemas fuzzy são sistemas baseados em regras ou em conhecimento. A base consiste das chamadas regras fuzzy "SE-ENTÃO".
- □A regra fuzzy "Se-então" é uma declaração na qual algumas palavras são representadas por uma função de pertinência. Por exemplo:

Proposição: SE a velocidade do carro é grande;

Conclusão: ENTÃO aplicar uma força menor ao acelerador.

• OBS: onde grande e menor são representadas por funções de pertinência.

Princípio Fundamental dos Sistemas Fuzzy

```
SE {(VELOCIDADE = MUITO GRANDE)^(RAIO_DE_CURVATURA=PEQUENA)}
ENTÃO{FORÇA_SOBRE_PEDAL=GRANDE}
```

SE{(VELOCIDADE=MEDIANA)^(RAIO_DE_CURVATURA=GRANDE)}
ENTÃO{FORÇA_SOBRE_PEDAL=PEQUENA}

Regras Nebulosas

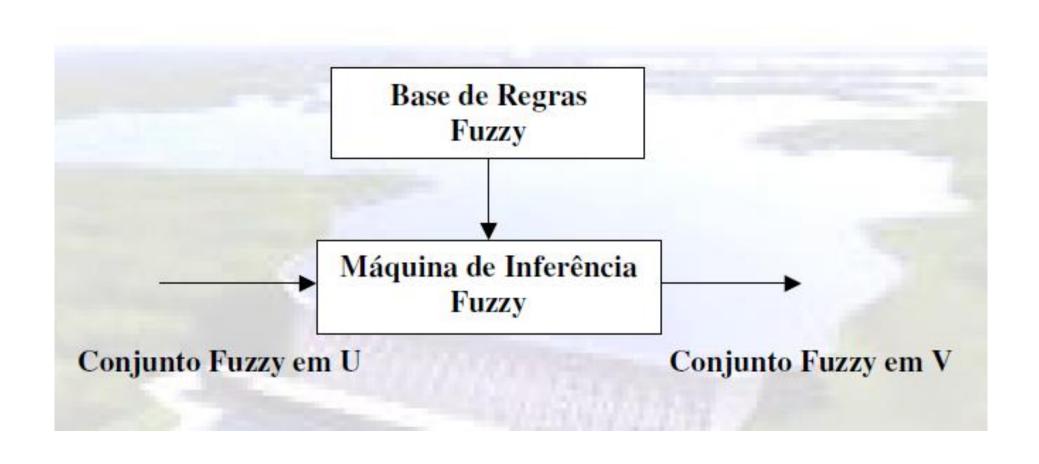
□Em sistemas fuzzy, o conhecimento humano é representado por regras fuzzy "SE-ENTÃO" do tipo mostrado abaixo:

SE proposição fuzzy>,

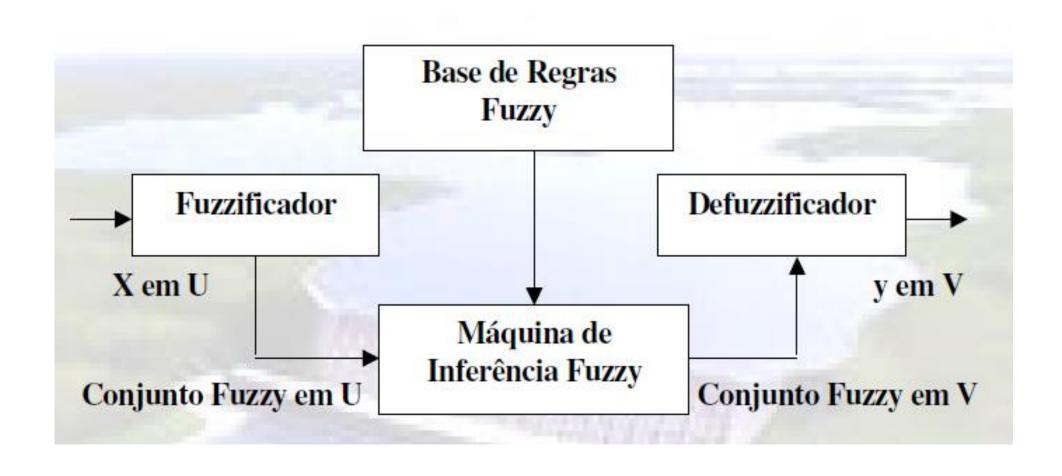
ENTÃO cproposição fuzzy>

- **□**Exemplos de proposições:
- 1. SE temperatura >50 ENTÃO velocidade de ventilador = rápida;
- 2. SE altura = alta ENTÃO comprimento de calça = longo;
- 3. SE tempo de estudo = curto ENTÃO notas = baixas;

Sistema Fuzzy Puro



Sistema Fuzzy – Fuzzificador / Defuzzificador



Base de Regras e Máquina de Inferência Fuzzy

□Estrutura de uma base de regras fuzzy:

• Uma base de regras fuzzy consiste de um conjunto de regras fuzzy SE-ENTÃO.

$$Ru^{(l)}$$
: $SE < x_1 \notin A_1^l > e < x_2 \notin A_2^l > e \dots e < x_n \notin A_n^l >$,
 $ENT\tilde{A}O$: $< y \notin B^l >$

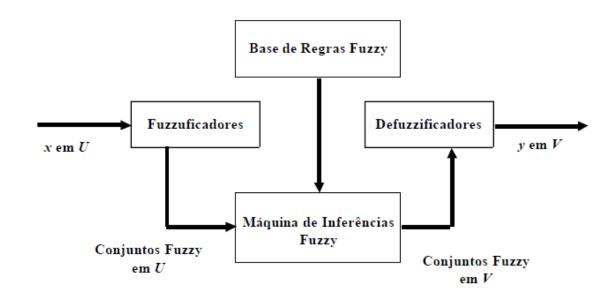
• Onde: onde $A_i^l e B_i^l$ são conjuntos fuzzy em, $U_i \subset R e V \subset R$ e $x = (x1, x2, x3 \cdots xn)^T \in U e y \in V$ são as variáveis (linguísticas) de entrada e saída do sistema fuzzy, respectivamente.

Máquina de Inferência

- A máquina de inferência combina as regras de uma base de regras fuzzy em um mapeamento de um conjunto fuzzy A' em U para o conjunto fuzzy B' em V.
- Inferência de Mamdani é muita utilizada em sistemas nebulosos. Permite a um sistema ter valores de entrada de um conjunto nítido e aplicar um conjunto de regras a estes valores, afim de derivar um único valor nítido de saída ou uma recomendação para um ação

Fuzzificadores e Defuzzificadores

 Como na maioria das aplicações a entrada e a saída do sistema fuzzy são números reais, deve-se construir interfaces entre a máquina de inferência e o ambiente externo. Estas interfaces são o <u>fuzzificador</u> e o <u>deffuzificador</u>.



Defuzzificadores

□O defuzzificador é definido como um mapeamento de um conjunto fuzzy B' em $V \subset R$ (que é a saída da máquina de inferência fuzzy) para um ponto $y^* \in V$ não-fuzzy. Conceitualmente, a tarefa do deffuzificador é especificar um ponto em V que melhor representa o conjunto fuzzy B'.

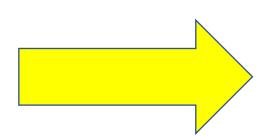
□Tipos:

- Centro de gravidade;
- Centro ponderado;
- Máximo valor

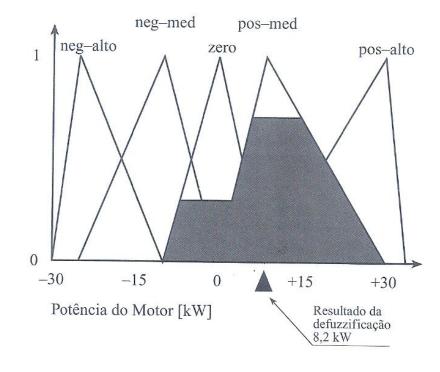
Defuzzificador Centro de Gravidade (Centro de Área – C-o-A)

• Especifica o y* como o centro da área coberta pela função de pertinência

$$y^* = \frac{\int_{v} y \mu_{B'}(y) dy}{\int_{v} \mu_{B'}(y) dy}$$



OBS: Alto custo computacional e sobreposição de áreas



"Vamos supor que estamos projetando um simples sistema de freio para um carro, desenvolvido para atuar quando as estradas ficam escorregadias e as rodas travam".

Um exemplo - Regras

- REGRA 1 SE pressão no pedal de freio for média ENTÃO aplicar freio
- REGRA 2 SE a pressão no pedal de freio for alta
 E a velocidade do carro for alta
 E velocidade das rodas for alta
 ENTÃO aplicar freio

Um exemplo - Regras

REGRA 3 SE a pressão no pedal de freio for alta

E a velocidade do carro alta

E a velocidade das rodas for baixa

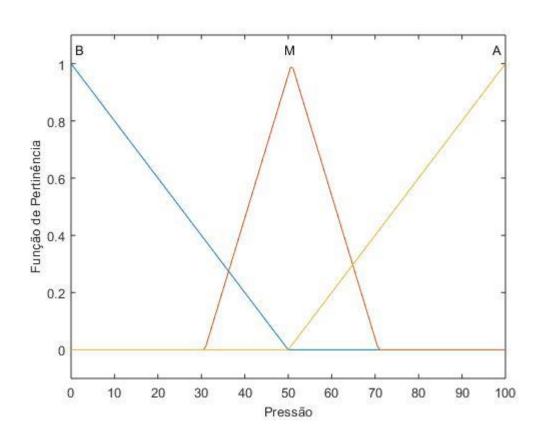
Então liberar o freio

REGRA 4 SE a pressão no pedal de freio for baixa Então liberar o freio

Fuzzificação

□Tornar nebulosos os valores de entrada.
 □Definir os conjuntos nebulosos para as diferentes variáveis linguísticas.
 □Podemos assumir que a pressão no pedal seja <u>0 (sem pressão)</u> a <u>100 (freio totalmente aplicado)</u>.
 □Variáveis linguísticas da pressão nos freios: <u>ALTO (A), MÉDIO (M) E BAIXO (B)</u>.

Fuzzificação



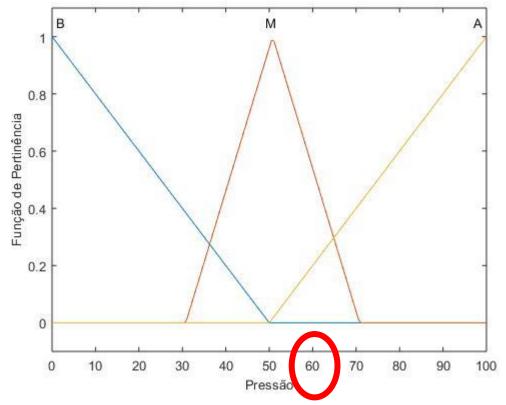
$$A = \{(50, 0), (100, 1)\}$$

$$M = \{(30, 0), (50, 1), (70, 0)\}$$

$$B = \{(0,1), (50,0)\}$$

Fuzzificação

- □Vamos supor que o valor de pressão em um dada situação seja na verdade <u>60</u>. Isto corresponde a valores de pertinência nebulosos para os três conjuntos:
- Pb(60) = 0
- Pm(60) = 0.5
- Pa(60) = 0.2

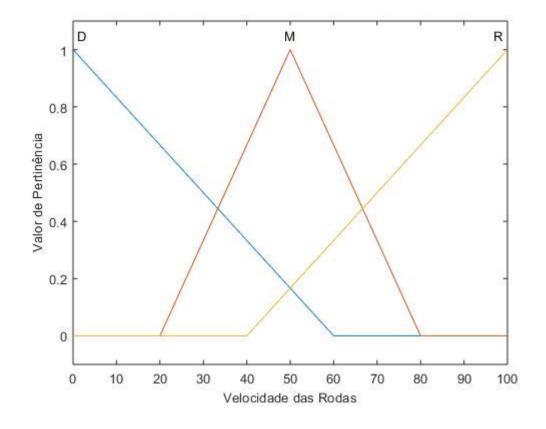


□Variáveis linguísticas da velocidade da roda: <u>DEVAGAR, MÉDIO</u> <u>E RÁPIDO</u>

□As funções de pertinência são definidas para um universo de

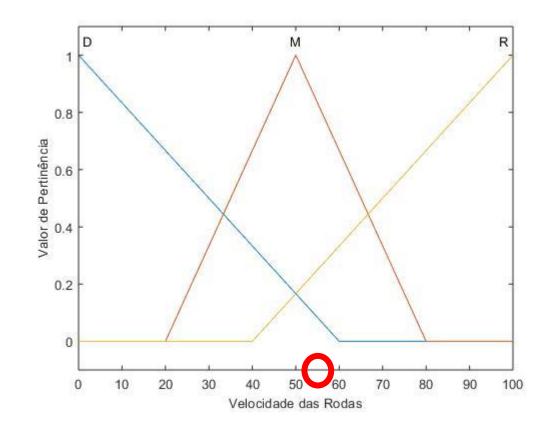
discurso de valores de <u>0 a 100</u>.

```
\begin{aligned} \mathbf{D} &= \{(0,\!1), (60,\!0)\} \\ \mathbf{M} &= \{(20,\!0), (50,\!1), (80,\!0)\} \\ \mathbf{R} &= \{(40,\!0), (100,\!1)\} \end{aligned}
```

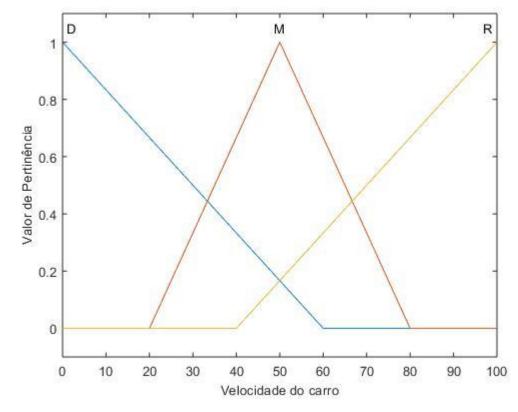


■Se a velocidade da roda for, 55, então isso nos dará valores:

- VRd (55) = 0.083
- VRm (55) = 0.833
- VRr(55) = 0.25



Definiremos a variável linguística velocidade do carro usando os mesmos valores linguísticos (D, M e R para devagar, médio e rápido).

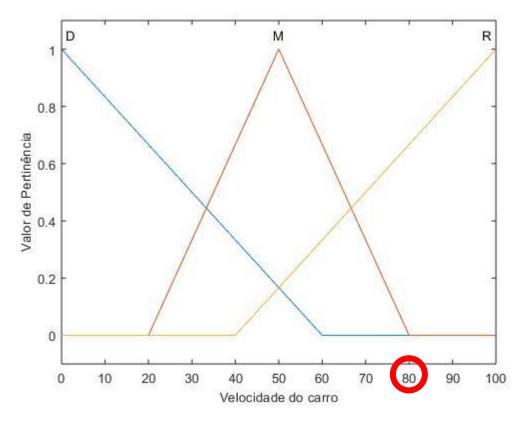


□Supondo que a velocidade do carro seja <u>80</u>, o que nos dará os seguintes valores de pertinência:

$$VCd(80) = 0$$

$$VCm (80) = 0$$

$$VCr(80) = 0.667$$



- REGRA 1 SE pressão no pedal de freio for média ENTÃO aplicar freio
- Vimos anteriormente que a pressão é <u>60</u> e que $\underline{Pm(60)} = \underline{0,5}$. Assim pela Regra 1 temos um valor de <u>0,5</u> para a instrução "Aperte o freio".

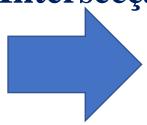
- **REGRA 2** SE a pressão no pedal de freio for alta
 - (E)a velocidade do carro for alta
 - Evelocidade das rodas for alta
 - ENTÃO aplicar freio
- ☐A função de pertinência para as três partes do antecedente são:

$$Pa(60) = 0.2$$

$$VCr(80) = 0,667$$

$$VRr(55) = 0.25$$

Intersecção



Então pela Regra 2 temos um valor nebuloso de 0,2 para "aperte o freio".

□De modo semelhante, avaliamos as regras 3 e 4

REGRA 3 SE a pressão no pedal de freio for alta

E a velocidade do carro alta

E a velocidade das rodas for baixa

Então liberar o freio

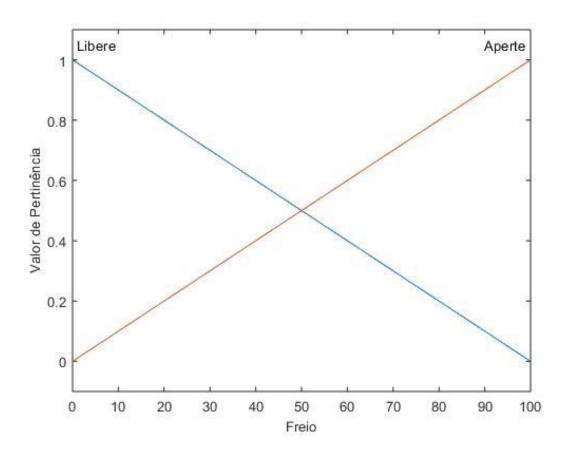
REGRA 4 SE a pressão no pedal de freio for baixa

Então liberar o freio



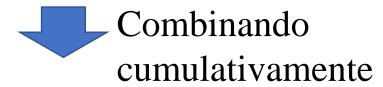
Regra 4 Pl(60) = 0 para "Libere o freio"

□Saída

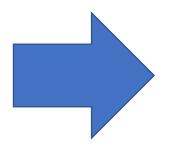


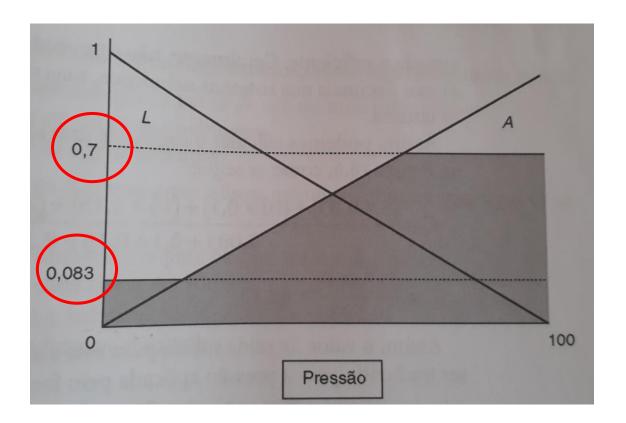
Aplicação da Base de Regras – Combinação dos valores

Temos 0,2 e 0,5 para "Aperte o freio" e 0,083 e 0 para "Libere o freio".



"Aperte o freio" = 0.7"Libere o freio" = 0.083





Defuzzificação

- □Definindo a saída através do centro de gravidade (ou centroide).
- □Obtém o centro de gravidade (centroide) da forma sombreada.

$$C = \frac{\sum P_A(x)x}{\sum P_A(x)}$$

□Calculo do centro de gravidade:

$$C = \frac{(5 \times 0,83) + (10 \times 0,1) + (20 \times 0,2) + \dots + (100 \times 1)}{0,083 + 0,1 + 0,15 + 0,2 + \dots + 1}$$

$$C = \frac{717,666}{10,533} = 68,13$$

