

Controlador fuzzy de tráfego usando R

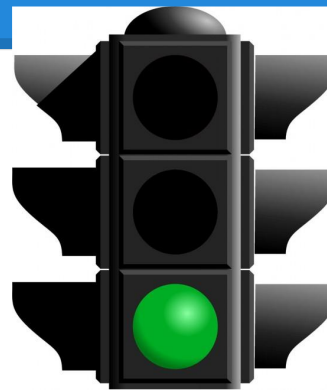
Nilton Vasques

Victor Costa

Universidade Federal da Bahia

Lab. Inteligência Artificial

Profa. Tatiane Nogueira



Problema

- As mudanças ocorridas em nossa sociedade nos últimos anos com o crescimento populacional e o aumento do número de veículos em vias públicas trouxeram problemas como o tráfego intenso e congestionamentos de trânsito.
- Diariamente perde-se muito tempo em cruzamentos e paradas
 - Solução: Um controlador Fuzzy para semáforos.

Evolução da base de dados

- PRIMEIRO MODELO
 - Antecedente
 - TAXA DE FLUXO DE VEÍCULOS
 - MOVIMENTO DE PEDESTRES
 - Consequente
 - TEMPO DO SINAL VERDE



&

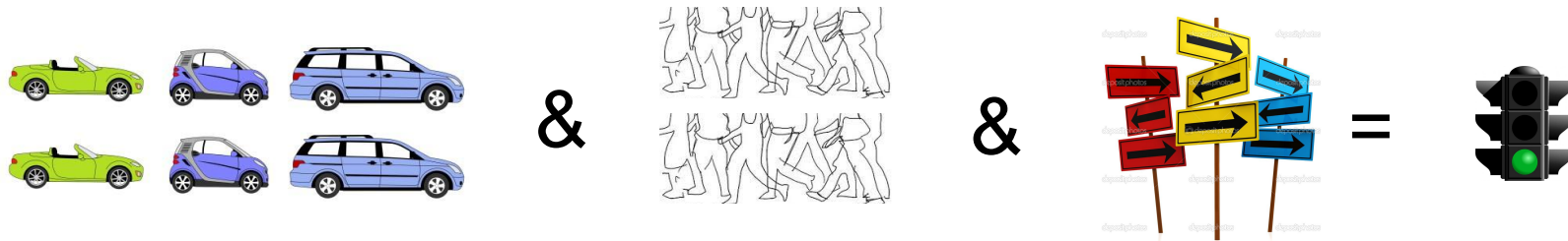


=



Evolução da base de dados

- SEGUNDO MODELO
 - Antecedente
 - TAXA DE FLUXO DE VEÍCULOS [Arrays]
 - MOVIMENTO DE PEDESTRES [Arrays]
 - NÚMERO DE VIAS
 - Consequente
 - TEMPO DO SINAL VERDE



Evolução da base de dados

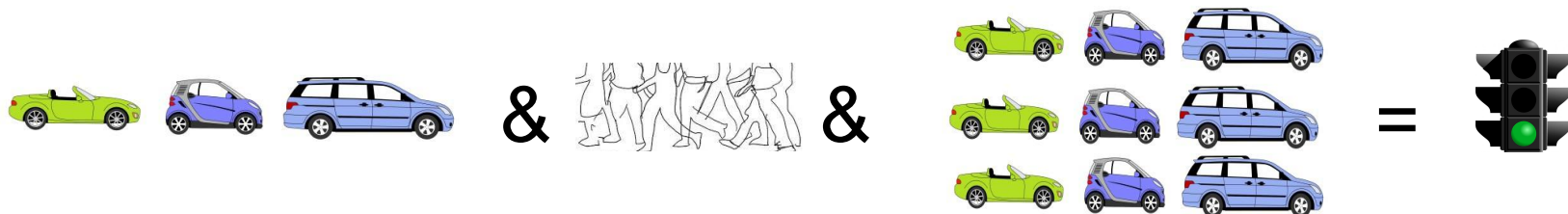
- TERCEIRO MODELO (FINAL)

- Antecedente

- TAXA DE FLUXO DE VEÍCULOS VIA CORRENTE
 - MOVIMENTO DE PEDESTRES VIA CORRENTE
 - QUANTIDADE DE VEÍCULOS NAS FILAS DAS OUTRAS VIAS

- Consequente

- TEMPO DE SINAL VERDE



Como a base foi construída?

- Granularizações das variáveis
 - FLUXO -> Muito Baixo, Baixo, Médio, Intenso, Muito Intenso.
 - QTD_PEDESTRES -> Muito Pouca, Pouca, Razoável, Muita, Extrema.
 - TAMANHO_FILA -> Muito Pequeno, Pequeno, Médio, Grande, Muito Grande.
 - TEMPO_VERDE -> Muito Rápido, Rápido, Tempo Médio, Demorado, Muito Demorado.

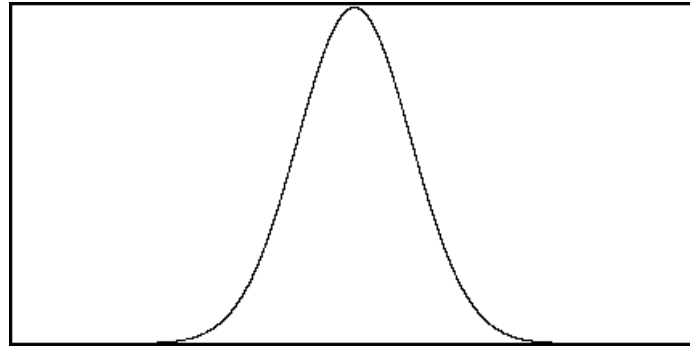
■ Todas com 5 Conjuntos Fuzzy

Classe Majoritária

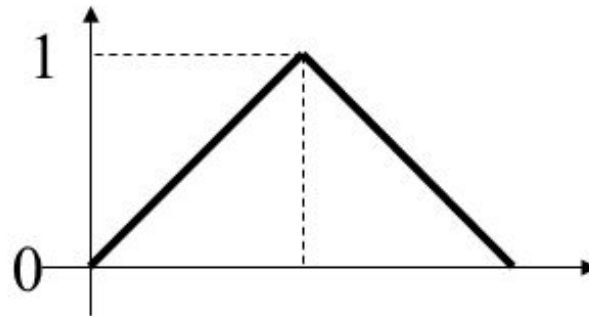
- Classes majoritárias
 - TEMPO_VERDE = 0 (23 exemplos)
 - TEMPO_VERDE = 150 (23 exemplos)

Função de Pertinencia

- WM e HyFIS
 - Gaussiano



- DENFIS
 - Triangular



Modelo de inferencia do Sistema Fuzzy

- WM e HyFIS
 - Mamdani
 - Mais próximo da lógica humana.
 - Termos linguísticos. (baixo, médio e alto)
 - Utilizado anteriormente por Mamdani e Papis (1977) em controladores de tráfego.

Modelo de inferencia do Sistema Fuzzy

- DENFIS
 - Takagi-Sugeno-Kang

SE x_1 é R_{11} e ... e x_q é R_{1q} ENTÃO y_1 é $f_1(x_1, \dots, x_q)$

SE x_1 é R_{21} e ... e x_q é R_{2q} ENTÃO y_2 é $f_2(x_1, \dots, x_q)$

...

SE x_1 é R_{m1} e ... e x_q é R_{mq} ENTÃO y_m é $f_m(x_1, \dots, x_q)$

Algoritmos de geração de regras

- WM
 - É usado para resolver problemas de regressão.
 - Utiliza o modelo Mamdani.
 - Baseado na partição do espaço.
 - Criadores: L. X. Wang e J. M. Mendel.

Algoritmos de geração de regras

- WM - Algoritmo
 - **Passo 1** - Calcula-se, os graus das funções de pertinência para todos os valores no conjunto treinamento.
 - **Passo 2** - Depois, particiona as variáveis linguísticas em conjuntos fuzzys de mesmo tamanho.
 - **Passo 3** - Calcula a relevância das regras agregando as funções de pertinência no antecedente e consequente de acordo com a t-norma que foi adotada.

Algoritmos de geração de regras

- WM - Algoritmo
 - **Passo 4** - Obtém o conjunto de regras final removendo regras redundantes. Considerando os graus de relevancia das regras, nós podemos remover as regras que possuem menor grau.
 - **Saída** - Modelo Mamdani
 - **Workflow** - Fusificação -> Checagem de regras -> Inferência -> Defuzificação

Algoritmos de geração de regras

- HyFIS

- Utiliza redes neurais.
- Problemas de regressão.
- Utiliza o modelo Mamdani.
- Criadores: J. Kim e N. Kasabov
- Modularizado em duas partes:
 - Aquisição de Conhecimento
 - Aprendizagem de estruturas e parâmetros

Algoritmos de geração de regras

- HyFIS
- Aquisição de Conhecimento
 - Usa a técnica de Wang e Mendel (WM).

Algoritmos de geração de regras

- HyFIS
- Aprendizagem de estruturas e parâmetros
 - Utiliza a função de pertinência gaussiana por padrão.
 - É um método de aprendizagem supervisionada que utiliza algoritmos de aprendizagem baseados em gradiente descendente (Cálculo de mínimos locais [1]).

Algoritmos de geração de regras

- DENFIS

- Dynamic Evolving Neural-Fuzzy Inference System
- Utilizado para resolver problemas de regressão.
- Função de Pertinência Triangular
- Uma vez que o controlador é do tipo Takagi-Sugeno-Kang, não é necessária a etapa de defuzzificação, pois a saída não se dá na forma de funções de pertinência, e sim de equações lineares, chamadas de funções sugeno de saída.

Algoritmos de geração de regras

- DENFIS

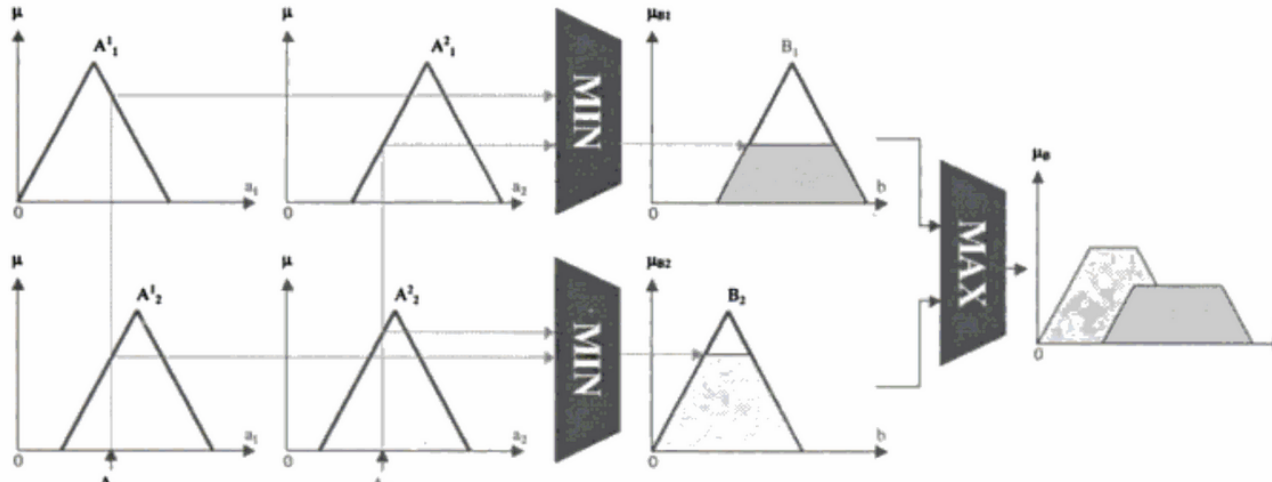
- Takagi-Sugeno-Kang.
- Utiliza ECM (Clusterização Evolutiva)
- Baseado na partição iterativa do espaço de entrada em sub-conjuntos (clusters)[8].
- Os centros dos clusters ECM formam o antecedente de regras fuzzy
- Criadores: Kasabov and Song, 2002

Escolha das t-normas e s-normas

- t-norma adotada (e)
 - MIN
- s-norma adotada (ou)
 - MAX

Escolha da implicação

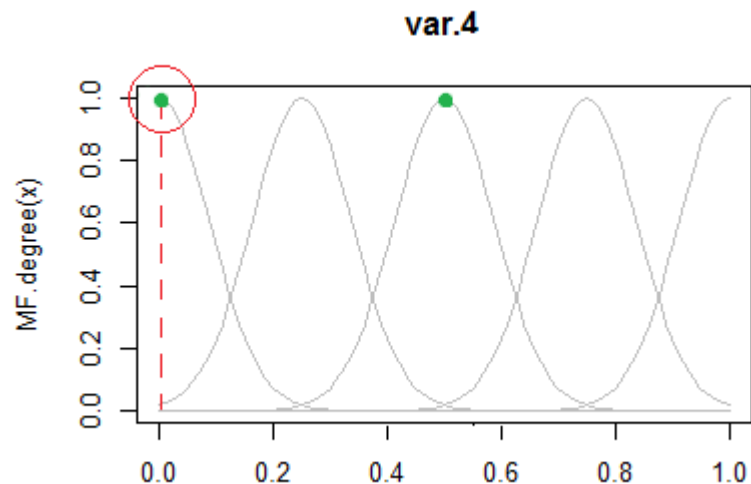
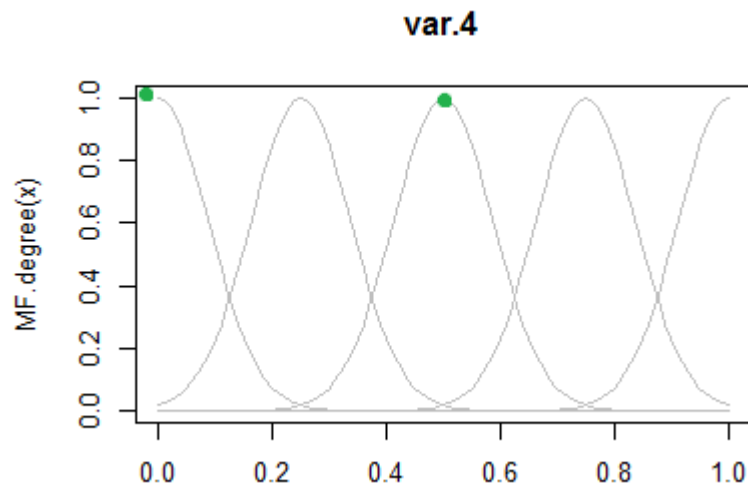
- **Min** (Dado N regras de entrada, a inferência será os mínimos de cada regra)
 - $a < b ? a : b$



Defuzzificação

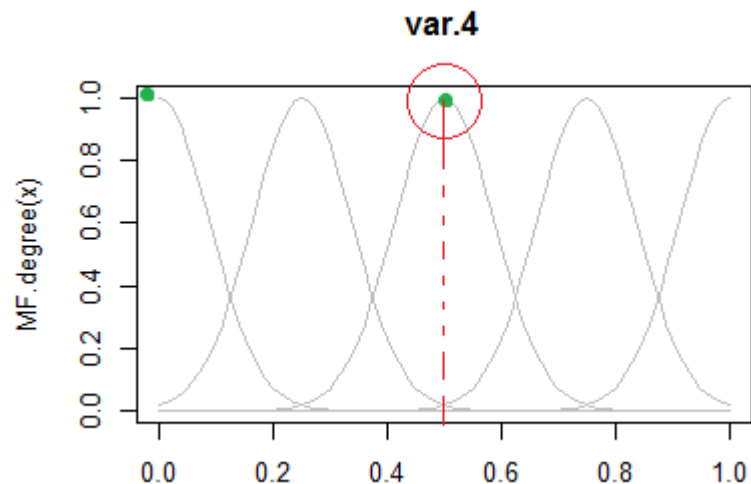
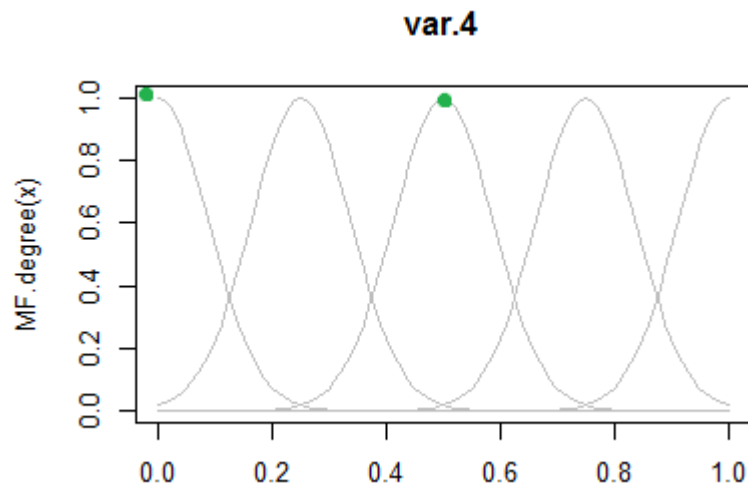
- **FIRST.MAX**

- $\text{Min}(\text{Max}(X_a))$
- X_a = o grau de pertinência do consequente.



Defuzzificação

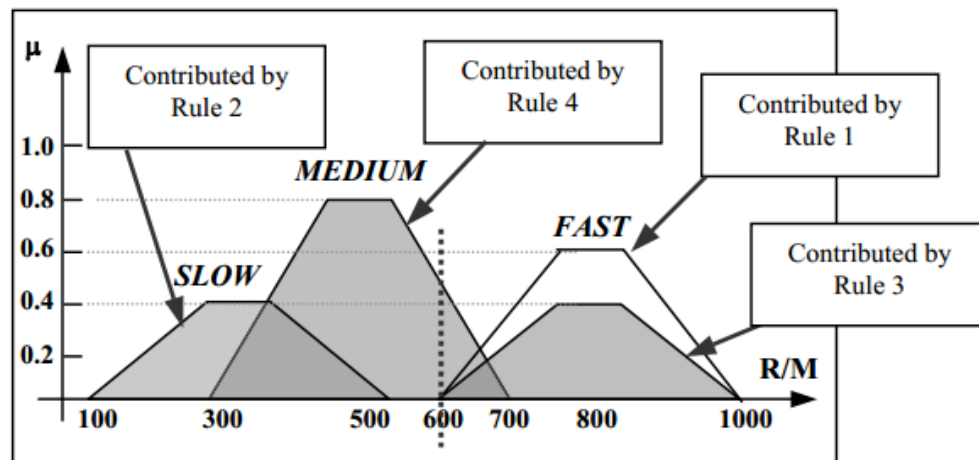
- LAST.MAX
 - $\text{Max}(\text{Max}(X_a))$
 - X_a = o grau de pertinência do consequente.



Defuzzificação

COG

- “The most prevalent and physically appealing of all the defuzzification methods [Sugeno, 1985; Lee, 1990]”
- Alta Complexidade!
É um dos métodos que mais requerem recursos computacionais.



Resultados - MSE (Erro Quadrado Médio)

WM+COG	0.06343011 (~6%)
WM+FIRST.MAX	0.09137778 (~9%)
WM+LAST.MAX	0.1169726 (~12%)
HyFIS+FIRST.MAX	0.08824829 (~9%)
HyFIS+LAST.MAX	0.1169726 (~12%)
DENFIS+COG	0.03132337 (~3%)

Resultados - RMSE (Raiz do Erro Quadrado Médio)

WM+COG	0.25185335
WM+FIRST.MAX	0.3022876
WM+LAST.MAX	0.3420126
HyFIS+FIRST.MAX	0.2970661
HyFIS+LAST.MAX	0.3420126
DENFIS+COG	0.17698409

Predict

DENFIS+COG

	[,1]	[,2]			
[1,]	29	150	[56,]	10	0
[2,]	59	150	[57,]	11	0
[3,]	110	150	[58,]	9	0
[4,]	132	150	[59,]	10	0
[5,]	150	150	[60,]	24	0
[14,]	126	150	[61,]	61	70
[15,]	141	150	[62,]	63	65
[16,]	149	150	[64,]	69	55
[17,]	26	0	[65,]	73	50
[18,]	28	0	[67,]	0	50
[21,]	38	0	[68,]	22	50
[22,]	0	0	[74,]	31	50
[23,]	0	0	[75,]	28	50
[24,]	15	0	[81,]	38	50
[25,]	19	0	[82,]	60	115
[45,]	15	0	[93,]	36	50
[46,]	19	0	[94,]	35	50
[47,]	24	0	[104,]	84	98
[48,]	32	0	[105,]	112	150
[49,]	28	0	[106,]	150	150
[53,]	13	0	[111,]	140	150
[54,]	9	0	[118,]	119	100
[55,]	8	0	[119,]	139	100
			[120,]	150	100

WM+FIRST.MAX

	[,1]	[,2]			
[1,]	0	150	[100,]	0	10
[2,]	0	150	[101,]	0	15
[15,]	132	150	[102,]	0	20
[16,]	141	150	[103,]	0	56
[17,]	0	0	[104,]	0	98
[52,]	0	0	[105,]	132	150
[53,]	0	0	[106,]	150	150
[54,]	0	0	[107,]	132	150
[59,]	0	0	[108,]	150	150
[60,]	0	0	[109,]	132	150
[61,]	0	70	[110,]	150	150
[73,]	0	50	[111,]	132	150
[74,]	0	50	[112,]	150	150
[75,]	0	50	[113,]	132	100
[76,]	0	50	[114,]	144	100
[81,]	0	50	[115,]	132	100
[82,]	0	115	[116,]	144	100
[97,]	0	50	[117,]	132	100
[98,]	0	50	[118,]	144	100
[99,]	0	50	[119,]	132	100
			[120,]	144	100

HyFIS+FIRST.MAX

	[,1]	[,2]			
[1,]	0	150	[100,]	0	10
[2,]	0	150	[101,]	0	15
[3,]	110	150	[102,]	0	20
[14,]	130	150	[103,]	0	56
[15,]	110	150	[104,]	0	98
[16,]	130	150	[105,]	110	150
[17,]	0	0	[114,]	136	100
[50,]	0	0	[115,]	110	100
[51,]	0	0	[116,]	136	100
[52,]	0	0	[117,]	110	100
[57,]	0	0	[118,]	136	100
[58,]	0	0	[119,]	110	100
[59,]	0	0	[120,]	136	100
[60,]	0	0			
[61,]	0	70			
[75,]	0	50			
[76,]	0	50			
[87,]	0	50			

Justificativa Resultados

- Considerando os resultados obtidos, concluimos que o algoritmo de geração de regras “DENFIS” utilizando o método de defuzzificação “COG” é o mais apropriado para o nosso domínio.
- O algoritmo DENFIS é considerado, pela literatura, como um ótimo algoritmo para tratar séries temporais [6].

Justificativa Resultados

- Os resultados não satisfatórios, obtidos com os métodos de defuzzificação FIRST.MAX e LAST.MAX, são causados pela maximização e minimização dos outputs. (Tempo verde, 0 ou 75)
- COG é o método mais adequado e mais amplamente utilizado pela literatura[4]. Foi o método de defuzzificação mais adequado por ponderar os consequentes, fornecendo saídas crescentes e decrescentes.

Justificativa Resultados

- O algoritmo DENFIS obteve resultados mais satisfatórios do que os algoritmos WM e HyFIS, pelo fato de ter utilizado o modelo de Takagi-Sugeno-Kang também.
 - Motivo: O foco de um modelo TSK é em exatidão/precisão ao contrário do modelo Mamdani, que é na interpretação[7].

Trabalhos futuros

- Estudar o desempenho do modelo de Takagi-Sugeno-Kang sobre os demais métodos de geração de regras, por conta da sua acurácia.

Código

<https://github.com/niltonvasques/traffic-control-r>



Bibliografia

- [1]-<http://mtm.ufsc.br/~azeredo/calculos/3Acalculo/0/modulo2/graddescendente1.html>
- [2] - CONTROLADOR FUZZY DE SEMÁFOROS (K. CRYSTIANE, M. GUSTAVO, T. WALTER)
- [3] - Aplicação Da Lógica Fuzzy Em Software E Hardware By LEO WEBER, PEDRO ANTONIO TRIERWEILER KLEIN
- [4] - OTIMIZAÇÃO DE UM FUZZY-PI PARA O CONTROLE DO NÍVEL DE PH UTILIZANDO PSO E AG (ALCEMY G. V. SEVERINO, ANDRÉ H. M. PIRES, LEANDRO L. S. LINHARES, FÁBIO M. U. ARAÚJO)
- [5] - <http://gc.nuaa.edu.cn/cse/fmc/download/Lecture05-Defuzzification.pdf>
- [6] - Evolving Connectionist Systems: Methods and Applications in Bioinformatics; By Nikola K. Kasabov
- [7] - A New Algorithm to Model Highly Nonlinear System based Coactive Neuro Fuzzy Inference System (Tharwat O. S. Hanafy)
- [8] - Redes Neuro-Fuzzy Evolutivas Embarcadas em Sistemas Microcontrolados; Mendes, I; Costa, P; Bergo, L; Leite, D.

Dúvidas



Obrigado!