

Fuzzy szabályok tanulása mért adatokból intelligens tér környezetben.

A probléma rövid leírása

Mérés során kísérletezünk egy fuzzy mérő/szabályozó rendszernek a mért adatok alapján történő kialakításával. Ilyen problémával találkozhatunk ott, ahol a vizsgált rendszer túlságosan bonyolult (pl. emberek lakta ambiens intelligens tér) ahhoz, hogy esélyünk lehessen egy előzetes analitikus modell létrehozására és a fuzzy rendszer modell alapú megtervezésére.

Valós adatokból épített fuzzy rendszernél először „felvételt kell készíteni” a szabályozás mikéntjéről. Pontosabban arról, hogy bizonyos beavatkozások milyen környezeti paraméterek mellett válnak kívánatossá és kerülnek végrehajtásra az intelligens tér lakói által. Az így megmért adatokhoz „meg kell sejteni” a legjobban illeszkedő fuzzy tagsági függvényeket, majd a tagsági függvények és a konkrét mért jelszekvenciák birtokában meghatározni a fuzzy rendszer fuzzy szabálybázisát, amely a mért adatokban rejlő információnak tömör és általánosított modellje.

A felkészülés, a használt eszközök és az ajánlott irodalom

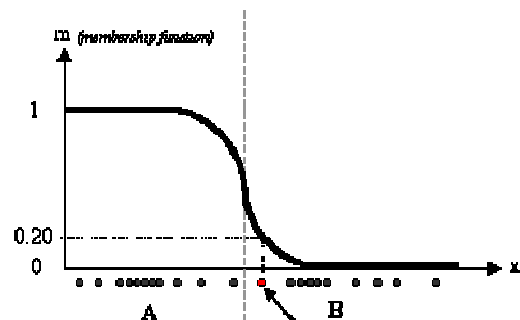
Mérésre felkészüléshez tanulmányozni kell a Beágyazott Intelligens Rendszerek (vimim137) idevágó előadásanyagát [1], ahonnan merítünk néhány alapvető módszert. A mért adatokban rejlő és a fuzzy tagsági függvények építéséhez szükséges adatcsoportosulásokat **fuzzy c-means** módszerrel fogjuk vizsgálni [3]. Valós adatokból fuzzy szabályokat **WM (Wang-Mendel)** módszer [2] egy lebutított változatával fogjuk származtatni.

Fuzzy klaszterezés

Normál klaszterezésnél a mérési pontokat szigorúan diszjunkt osztályokba soroljuk (egy adat egyetlenegy osztályhoz tartozik). Fuzzy klaszterezés (fuzzy c-means) a fuzzy tagsági függvények mintájára feltételezi, hogy alapja lehet annak, hogy egy mérési pont több osztályhoz is tartozzon, természetesen eltérő súllyal (tagsággal).

Az enyhén átlapolódó fuzzy klaszterek kialakítása egyszerű iteratív eljárás, mely végeztével előállnak az egyes klaszterekre jellemző súlyfüggvények. Egy mérési pont így több klaszterhez tartozik, ám a „fő” klasztere az, amihez tartozó súlya a legnagyobb.

Fuzzy c-means módszert Fuzzy Toolbox fcm.m függvény valósítja meg (itt a Fuzzy-meres-labor-2013.zip csomagba átmásolva). Konkrét mérési adatok mellett lehetőséget kapunk benne kísérletezni a kialakítandó klaszterek számával és az átlapolódás mértékével (az un. kitevő).



Egy fuzzy klaszter (A) súlyfüggvénye

A kialakított klaszter súlyfüggvények tulajdonképpen már legális fuzzy tagsági függvények (a $[0,1]$ intervallumba eső értékükkel), az alakjuk azonban irreguláris és a megadásukhoz az értékeiket pontonként fel kellene sorolni. A mérésnél foglalkozunk majd azzal, hogy az ilyen irreguláris tagsági függvényeket a szokványos, könnyen paraméterezhető Gauss, háromszög, ill. trapéz alakra leegyszerűsítsük, a későbbi egyszerűbb használatuk érdekében.

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

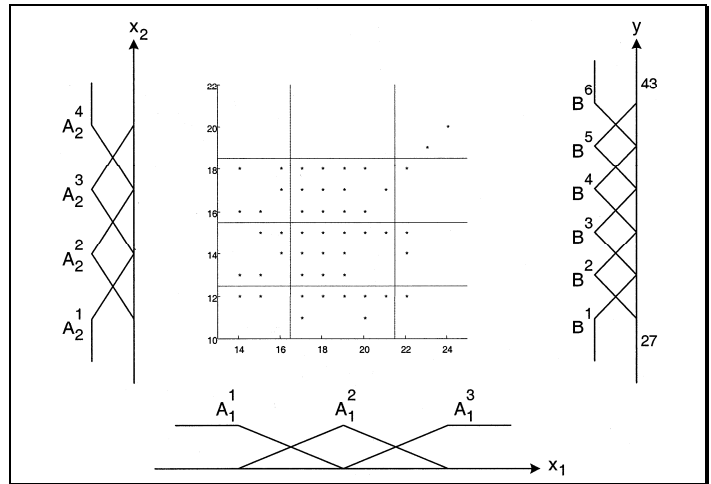
Fuzzy szabályok generálása mért adatokból

Ha a mérési adatokra jellemző fizikai univerzumokat lefedtük már a kialakított fuzzy tagsági függvényekkel, léphetünk tovább és kísérletezhetünk fuzzy szabályok kialakításával, felhasználva a mért adatokban rejlő információt. Az ötlet abból áll, hogy a kellő számú megfigyelt, manuális szabályozásra jellemző adatból kigenerált (megtanult), redundancia mentes fuzzy szabályhalmaz egy tömör, absztrakt prediktív modell, amit felhasználhatunk a megfigyelt manuális szabályozás automatizálásához. Az alkalmazott módszer az un. WM (Wang-Mendel, [2]) módszer, amiből a méréshez csak a legszükségesebb elemeket emeltünk át (leegyszerűsített klaszterezés és a konklúzió számítása).

Ha az elképzelt manuális szabályozás sémája:

IF szenzor1 ilyen, meg ilyen AND
szenzor2 ilyen, meg ilyen AND
....
szenzorN ilyen, meg ilyen
THEN a beavatkozó ilyen, meg ilyen,

akkor a bemeneti univerzumokon létesített fuzzy tagsági függvények az univerzumok Descartes szorzatán cellarendszert alakítanak ki:



A bemeneti univerzumtér cella rendszere

A cellákba eső pontok az univerzumbeli értékei alapján az oda eső jelkombinációkat jelzik. Egy-egy cella egy-egy konkrét fuzzy premisszát jelent, pl. a bal alsó cella az: ($X_1 = A_1^1$ AND $X_2 = A_2^1$) feltételnek felel meg. A cellák adatokkal való kitöltése így lehetőséget ad megállapítani, mely premisszát kifejezetten érdemes a végleges szabályhalmazba beépíteni. Kérdéses marad még a fuzzy szabályok következmény része. Ott is meg kell vizsgálni, hogy a kimeneti univerzumon létesített fuzzy tagsági függvényekből (jobboldal) melyek adják meg a kimeneti (beavatkozás) adatra a legnagyobb tagsági függvény értéket.

A felkészülés, az ellenőrző kérdések és a puskák

1. A mérésnél először teljesen mű adatokon begyakoroljuk a legfontosabb algoritmikus lépéseket. Ehhez sorra le kell futtatni és elemezni a mérési feladatokhoz tartozó bekeretezett kódrészleteket (megtalálható külön a Fuzzy-mérés-labor-2013.zip csomagban).
2. A méréshez tartozó „puska” fájlrészek elemzéséből látszik, hogy a fuzzy szabályok tanulásánál a konklúzió kimeneti fuzzy halmaz azonosítása igen leegyszerűsített, ami nagyobb hibák forrása is lehet (azonos premisszával, de eltérő konklúzióhoz vezető, konfliktusban lévő szabályok kezelése). Találja meg a kódban az idézett részletet és tegyen javaslatot egy olyan kódrészletre, ami pontosabban, de a mellékelt mérésadat-feldolgozáshoz illeszkedően követné a WM módszer ajánlását (konfliktuscsoporthoz tartozó szabályok átlagos kimenete).
3. Ha sikeresen megtekintjük a feldolgozás lépéseit, ideje neki rugaszkodni élet hűbb adatoknak. A tényleges mérési adatok helyett egy olyan szimulált környezetben begyűjtött adatokkal fogunk dolgozni, ahol a szoba belsőhőmérsékletének az érzete és az ablakon kívüli zord, vagy éppen kánikula idő, befolyásolják, hogy a szoba lakói hogyan tartják nyitva az ablakot. A rendszer célja kitanulni az emberek preferenciáit és az eltárolt fuzzy szabályok felhasználásával mentesíteni őket az ablak kezelésétől (feltéve, hogy a rendszer az ablak kezelését tényleg jól tanulta meg).

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

Ellenőrző kérdések:

- Mi a fuzzy c-means módszer vázlatos működése?
- Mi a kitevő és a klaszterezés kapcsolata?
- Mi egy fuzzy szabályozó rendszer felépítése?
- Hogyan néz ki egy fuzzy szabály és mi az értelmezése (kiértékelése)?
- Mi a W-M módszer lényege (képletek nyomán informálisan)?

A mérés

A mérés előkészítése

A mérés előkészítéséhez tartozik a szimulált mintapont-halmazok generálása, elképzelt bemeneti és kimeneti univerzumokon. A szimulált kísérletezéshez minden bemeneti univerzum egyforma lehet, azonban a későbbi, a tényleges mérésekre támaszkodó feldolgozásnál figyelembe kell venni az egyes univerzumoknak a szenzoroktól függő értékterjedelmét. Futtassuk le:

birlab.m kódja ld. az útmutató végén

puska0sz.m

```
% A meres elokeszítése

clear all; % minden változó törlése
close all; % minden ábra törlése
rand('twister',sum(100*clock)); % véletlen számgenerátor véletlen
% inicializálása

% Szimulált adatok generálása egy db bemeneti univerzumhoz

load birlabdata;

N = 500; % adatpontok száma
data1 = datav(1,:);
data2 = datav(2,:);
data3 = datav(3,:);
```

1. Feladat: Kísérletezés fuzzy klaszterezéssel

Az előkészített adatokat fuzzy módon klaszterezük. Kísérletekben állítsunk be különböző klaszterszámokat és kitevőértékeket. Figyeljük meg, hogy mennyire sikeres a klaszterezés, ha a beállított klaszterszám megfelel, ill. nem felel meg az adatokban rejlő természetes klaszterszámnak. Figyeljük azt is, hogy a klaszter fuzzy súly alakja hogyan függ a kitevő értékétől.

puska11sz.m, puska12sz.m, puska1ysz.m

```
% 1. Feladat: Kísérletezés fuzzy klaszterezéssel

% 1D (egy darab bemeneti univerzum) adatok klaszterezése,
% különböző kísérletek, irodalom: Clustering - Fuzzy C-means.mht

NCl=3; % klaszterszám hatása
Exponent=1.2; % kitevő hatása, pl. 1 - téglalap,
% 1.2 - kb. trapez, 1.5 - kb. Gauss

% fuzzy klaszterezés hívása
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
[centers,U,obj_fcn] = fcm(data1,NC1,Exponent);
                        % centers - a klaszterek középpontja
                        % U a klaszterpontok súlya

figure(1), plot(data1,U,'o'); grid;
title('Fuzzy klaszterek'); xlabel('összes adat');

% klaszter súlyok elkülönítése klaszterenként
% egy bemeneti pont tényleges klasztere, amely a többinél nagyobb
% súlyt rendel a bemeneti ponthoz

maxU = max(U);          % adat klasztere, ra nevezve max tagsága
index1 = find(U(1,:) == maxU); % adatok, tagsága klaszter 1-ben max
index2 = find(U(2,:) == maxU); % adatok, tagsága klaszter 2-ben max
index3 = find(U(3,:) == maxU); % adatok, tagsága klaszter 3-ben max

figure(2), subplot(3,1,1), plot(data1(index1),U(1,index1),'og');
grid; title('Fuzzy klaszter 1, saját adatai felett');
xlabel('klaszter 1 adatai');
figure(2), subplot(3,1,2), plot(data1(index2),U(2,index2),'ob');
grid; title('Fuzzy klaszter 2, saját adatai felett');
xlabel('klaszter 2 adatai');
figure(2), subplot(3,1,3), plot(data1(index3),U(3,index3),'or');
grid; title('Fuzzy klaszter 3, saját adatai felett');
xlabel('klaszter 3 adatai');

xdata1=data1'; ydata11=U(1,:); ydata12=U(2,:); ydata13=U(3,:); % átnevezés

figure(4), subplot(3,1,1), plot(xdata1, ydata11,'og');
grid; title('Fuzzy klaszter 1 súlyfüggvénye');
xlabel('összes adaterjedelem');
figure(4), subplot(3,1,2), plot(xdata1, ydata12,'ob');
grid; title('Fuzzy klaszter 2 súlyfüggvénye');
xlabel('összes adaterjedelem');
figure(4), subplot(3,1,3), plot(xdata1, ydata13,'or');
grid; title('Fuzzy klaszter 3 súlyfüggvénye');
xlabel('összes adaterjedelem');

%-----
% 1. Feladat: Kísérletezés fuzzy klaszterezéssel

% 1D (egy darab bemeneti univerzum) adatok klaszterezése,
% különböző kísérletek, irodalom: Clustering - Fuzzy C-means.mht

NC2=3;          % klaszterszám hatása
Exponent=1.2;   % kitevő hatása, pl. 1 - téglalap,
                % 1.2 - kb. trapez, 1.5 - kb. Gauss

% fuzzy klaszterezés hívása

[centers,U,obj_fcn] = fcm(data2,NC2,Exponent);
                        % centers - a klaszterek középpontja
                        % U a klaszterpontok súlya

figure(5), plot(data2,U,'o'); grid;
title('Fuzzy klaszterek'); xlabel('összes adat');

% klaszter súlyok elkülönítése klaszterenként
% egy bemeneti pont tényleges klasztere, amely a többinél nagyobb
% súlyt rendel a bemeneti ponthoz

maxU = max(U);          % adat klasztere, ra nevezve max tagsága
index1 = find(U(1,:) == maxU); % adatok, tagsága klaszter 1-ben max
index2 = find(U(2,:) == maxU); % adatok, tagsága klaszter 2-ben max
index3 = find(U(3,:) == maxU); % adatok, tagsága klaszter 3-ben max
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
figure(6), subplot(3,1,1), plot(data2(index1),U(1,index1),'og');
grid; title('Fuzzy klaszter 1, saját adatai felett');
xlabel('klaszter 1 adatai');
figure(6), subplot(3,1,2), plot(data2(index2),U(2,index2),'ob');
grid; title('Fuzzy klaszter 2, saját adatai felett');
xlabel('klaszter 2 adatai');
figure(6), subplot(3,1,3), plot(data2(index3),U(3,index3),'or');
grid; title('Fuzzy klaszter 3, saját adatai felett');
xlabel('klaszter 3 adatai');

xdata2=data2'; ydata21=U(1,:); ydata22=U(2,:); ydata23=U(3,:); % atnevezes

figure(7), subplot(3,1,1), plot(xdata2, ydata21,'og');
grid; title('Fuzzy klaszter 1 sulyfuggvenye');
xlabel('osszes adaterjedelem');
figure(7), subplot(3,1,2), plot(xdata2, ydata22,'ob');
grid; title('Fuzzy klaszter 2 sulyfuggvenye');
xlabel('osszes adaterjedelem');
figure(7), subplot(3,1,3), plot(xdata2, ydata23,'or');
grid; title('Fuzzy klaszter 3 sulyfuggvenye');
xlabel('osszes adaterjedelem');

% 1. Feladat: Kiserletezes fuzzy klaszterezessel
% 1D (egy darab kimeneti univerzum) adatok klaszterezese,

CN=4; % klaszterszam hatasa
ExN=1.2; % kitevo hatasa, 1 - szogletes,
% 1.2 - kb. trapez, 1.5 - kb. Gauss

[centery,Uy,obj_fcn] = fcm(datay,CN,ExN);
% centery - a kimeneti klaszterek kozeppontja
% U a klaszterpontok sulya

figure(1), plot(datay,Uy,'o'); grid;
title('Kimeneti fuzzy klaszterek'); xlabel('osszes adat');
%

maxUy = max(Uy); % egy adathoz tartozo klaszter
% a ra nezve max tagsagu

index1y = find(Uy(1,:) == maxUy);
% kimeneti adatok, tagsaga klaszter 1-ben max
index2y = find(Uy(2,:) == maxUy);
% kimeneti adatok, tagsaga klaszter 2-ben max
index3y = find(Uy(3,:) == maxUy);
% kimeneti adatok, tagsaga klaszter 3-ben max
index4y = find(Uy(4,:) == maxUy);
% kimeneti adatok, tagsaga klaszter 4-ben max

figure(9), subplot(4,1,1), plot(datay(index1y),Uy(1,index1y),'og');
grid; title('Kimeneti fuzzy klaszter 1, saját adatai felett');
xlabel('kimeneti klaszter 1 adatai');
figure(9), subplot(4,1,2), plot(datay(index2y),Uy(2,index2y),'ob');
grid; title('Kimeneti fuzzy klaszter 2, saját adatai felett');
xlabel('kimeneti klaszter 2 adatai');
figure(9), subplot(4,1,3), plot(datay(index3y),Uy(3,index3y),'ob');
grid; title('Kimeneti fuzzy klaszter 3, saját adatai felett');
xlabel('kimeneti klaszter 3 adatai');
figure(9), subplot(4,1,4), plot(datay(index4y),Uy(4,index4y),'ob');
grid; title('Kimeneti fuzzy klaszter 4, saját adatai felett');
xlabel('kimeneti klaszter 4 adatai');

xdatay=datay'; ydata1y=Uy(1,:); ydata2y=Uy(2,:); % atnevezes
ydata3y=Uy(3,:); ydata4y=Uy(4,:);
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
figure(11), subplot(4,1,1), plot(xdatay, ydata1y,'o');  
grid; title('Kimeneti fuzzy klaszter 1 súlyfüggvénye');  
xlabel('összes adaterjedelem');  
figure(11), subplot(4,1,2), plot(xdatay, ydata2y,'o');  
grid; title('Kimeneti fuzzy klaszter 2 súlyfüggvénye');  
xlabel('összes adaterjedelem');  
figure(11), subplot(4,1,3), plot(xdatay, ydata3y,'o');  
grid; title('Kimeneti fuzzy klaszter 3 súlyfüggvénye');  
xlabel('összes adaterjedelem');  
figure(11), subplot(4,1,4), plot(xdatay, ydata4y,'o');  
grid; title('Kimeneti fuzzy klaszter 4 súlyfüggvénye');  
xlabel('összes adaterjedelem');
```

2. Feladat: Fuzzy tagsági függvények kialakítása fuzzy klaszterekből

Ahogy szó volt korábban, a klaszterezésből adódó súlyok legális fuzzy tagsági függvények, csak sajnos kezelhetetlenek. Jó lenne olyan közelítésüket megadni, amik kevés paraméterrel, egyszerű függvényalakokkal rendelkeznek. Ilyenek pl. a Gauss, a háromszög, ill. a trapéz tagsági függvények. A Matlab **lsqcurvefit** függvény (Optim Toolbox) szolgáltatásait felhasználva legkisebb négyzetes értelemben ráilleszthetjük a nyers tagsági értékekre a kívánt függvényalakot.

Kísérletezzük ki ezt mind a három javasolt függvényalakkal, a nyers adatokból közvetlenül, ill. az egyes függvénytípusokat egymásba konvertálva (mennyire releváns itt az 1. feladatban állítható kitévő?).

Megjegyzés:

Amennyire az adott gépen nincs ráinstallálva az Optim Toolbox, így a klaszterekhez tartozó, a klaszter tagsági függvényre rásimuló trapéz alakú tagsági függvények számítását más módszerrel (vesse ide be a kreativitását) oldja meg!

puska21sz.m, puska22sz.m, puska2ysz.m, puska2fajlsz.m

```
% 2. Feladat: Fuzzy tagsagi fuggvenyek kialakitasa fuzzy klaszterekbol  
  
% a klaszter ponthalmazok kozepertek es variancia adatai  
% LSE parameteres approximaciohoz  
xmean11=sum(xdata1.*ydata11)/sum(ydata11);  
xstd11=sum(((xdata1-xmean11).^2).*(ydata11)/sum(ydata11); % 1 klaszter  
xmean12=sum(xdata1.*ydata12)/sum(ydata12);  
xstd12=sum(((xdata1-xmean12).^2).*(ydata12)/sum(ydata12); % 2 klaszter  
xmean13=sum(xdata1.*ydata13)/sum(ydata13);  
xstd13=sum(((xdata1-xmean13).^2).*(ydata13)/sum(ydata13); % 3 klaszter  
  
% klaszter súlyfüggvények LSE közelítése Gauss gorbakkal  
% optimalis parameterek  
xg1 = lsqcurvefit(@(xg1,xdata1) exp(-(xdata1-xg1(1)).^2/2/xg1(2)/xg1(2)),  
...  
[xmean11 xstd11], xdata1, ydata11);  
% optimalis közelítő Gauss függvény  
gfv1 = exp(-(xdata1-xg1(1)).^2/2/xg1(2)/xg1(2));  
  
xg2 = lsqcurvefit(@(xg2,xdata1) exp(-(xdata1-xg2(1)).^2/2/xg2(2)/xg2(2)),  
...  
[xmean12 xstd12], xdata1, ydata12);  
gfv2 = exp(-(xdata1-xg2(1)).^2/2/xg2(2)/xg2(2));  
  
xg3 = lsqcurvefit(@(xg3,xdata1) exp(-(xdata1-xg3(1)).^2/2/xg3(2)/xg3(2)),  
...  
[xmean13 xstd13], xdata1, ydata13);
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
gfv3 = exp(-(xdata1-xg3(1)).^2/2/xg3(2)/xg3(2));

figure(5), subplot(3,1,1), plot(xdata1,ydata11,'og',xdata1,gfv1,'ro');
grid; title('1 klaszter súlyfüggvénye és optimalis Gauss közelítése');
xlabel('összes adaterjedelem');
figure(5), subplot(3,1,2), plot(xdata1,ydata12,'og',xdata1,gfv2,'ro');
grid; title('2 klaszter súlyfüggvénye és optimalis Gauss közelítése');
xlabel('összes adaterjedelem');
figure(5), subplot(3,1,3), plot(xdata1,ydata13,'og',xdata1,gfv3,'ro');
grid; title('3 klaszter súlyfüggvénye és optimalis Gauss közelítése');
xlabel('összes adaterjedelem');

% klaszter súlyfüggvények LSE közelítése háromszög gorbakkal
% optimalis paraméterek
xr1 = lsqcurvefit(@trianglefmf, [xmean11-xstd11 xmean11 xmean11+xstd11], ...
    xdata1, ydata11);
% optimalis közelítő háromszög függvény
tfv1 = trianglefmf(xr1,xdata1);

xr2 = lsqcurvefit(@trianglefmf, [xmean12-xstd12 xmean12 xmean12+xstd12], ...
    xdata1, ydata12);
tfv2 = trianglefmf(xr2,xdata1);

xr3 = lsqcurvefit(@trianglefmf, [xmean13-xstd13 xmean13 xmean13+xstd13], ...
    xdata1, ydata13);
tfv3 = trianglefmf(xr3,xdata1);

figure(7), subplot(3,1,1), plot(xdata1,ydata11,'og',xdata1,tfv1,'ro');
grid; title('1 klaszter súlyfüggvénye és optimalis háromszög közelítése');
xlabel('összes adaterjedelem');
figure(7), subplot(3,1,2), plot(xdata1,ydata12,'og',xdata1,tfv2,'ro');
grid; title('2 klaszter súlyfüggvénye és optimalis háromszög közelítése');
xlabel('összes adaterjedelem');
figure(7), subplot(3,1,3), plot(xdata1,ydata13,'og',xdata1,tfv3,'ro');
grid; title('3 klaszter súlyfüggvénye és optimalis háromszög közelítése');
xlabel('összes adaterjedelem');

% klaszter súlyfüggvények LSE közelítése trapez gorbakkal
% optimalis paraméterek
xtr1 = lsqcurvefit(@trapezfmf, ...
    [xmean11-2*xstd11 xmean11-xstd11 xmean11+xstd11 xmean11+2*xstd11],
    xdata1, ydata11);
% optimalis közelítő trapez függvény
trfv1 = trapezfmf(xtr1,xdata1);

xtr2 = lsqcurvefit(@trapezfmf, ...
    [xmean12-2*xstd12 xmean12-xstd12 xmean12+xstd12 xmean12+2*xstd12],
    xdata1, ydata12);
trfv2 = trapezfmf(xtr2,xdata1);

xtr3 = lsqcurvefit(@trapezfmf, ...
    [xmean13-2*xstd13 xmean13-xstd13 xmean13+xstd13 xmean13+2*xstd13],
    xdata1, ydata13);
trfv3 = trapezfmf(xtr3,xdata1);

figure(8), subplot(3,1,1), plot(xdata1,ydata11,'og',xdata1,trfv1,'ro');
grid; title('1 klaszter súlyfüggvénye és optimalis trapez közelítése');
xlabel('összes adaterjedelem');
figure(8), subplot(3,1,2), plot(xdata1,ydata12,'og',xdata1,trfv2,'ro');
grid; title('2 klaszter súlyfüggvénye és optimalis trapez közelítése');
xlabel('összes adaterjedelem');
figure(8), subplot(3,1,3), plot(xdata1,ydata13,'og',xdata1,trfv3,'ro');
grid; title('3 klaszter súlyfüggvénye és optimalis trapez közelítése');
xlabel('összes adaterjedelem');
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
% tagsagi fuggvények megfelelo rendezese az univerzumok menten
% bemeneti tagsagi fuggvények
xul=[xtr3; xtr2; xtr1];
xmul=mean(xul'); [xmul,im]=sort(xmul); xulsorted=xul(im,:);

% 2. Feladat: Fuzzy tagsagi fuggvények kialakítása fuzzy klaszterekbol

% a klaszter ponthalmazok kozepertek es variancia adatai
% LSE parameteres approximaciohoz
xmean21=sum(xdata2.*ydata21)/sum(ydata21);
xstd21=sum(((xdata2-xmean21).^2).*(ydata21))/sum(ydata21); % 1 klaszter
xmean22=sum(xdata2.*ydata22)/sum(ydata22);
xstd22=sum(((xdata2-xmean22).^2).*(ydata22))/sum(ydata22); % 2 klaszter
xmean23=sum(xdata2.*ydata23)/sum(ydata23);
xstd23=sum(((xdata2-xmean23).^2).*(ydata23))/sum(ydata23); % 3 klaszter

% klaszter sulyfuggvények LSE kozelitese Gauss gorbekkel
% optimalis parameterek
xg1 = lsqcurvefit(@(xg1,xdata2) exp(-(xdata2-xg1(1)).^2/2/xg1(2)/xg1(2)),
...
    [xmean21 xstd21], xdata2, ydata21);
% optimalis kozelito Gauss fuggvény
gfv1 = exp(-(xdata2-xg1(1)).^2/2/xg1(2)/xg1(2));

xg2 = lsqcurvefit(@(xg2,xdata2) exp(-(xdata2-xg2(1)).^2/2/xg2(2)/xg2(2)),
...
    [xmean22 xstd22], xdata2, ydata22);
gfv2 = exp(-(xdata2-xg2(1)).^2/2/xg2(2)/xg2(2));

xg3 = lsqcurvefit(@(xg3,xdata2) exp(-(xdata2-xg3(1)).^2/2/xg3(2)/xg3(2)),
...
    [xmean23 xstd23], xdata2, ydata23);
gfv3 = exp(-(xdata2-xg3(1)).^2/2/xg3(2)/xg3(2));

figure(5), subplot(3,1,1), plot(xdata2,ydata21,'og',xdata2,gfv1,'ro');
grid; title('1 klaszter sulyfuggvenye es optimalis Gauss kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');
figure(5), subplot(3,1,2), plot(xdata2,ydata22,'og',xdata2,gfv2,'ro');
grid; title('2 klaszter sulyfuggvenye es optimalis Gauss kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');
figure(5), subplot(3,1,3), plot(xdata2,ydata23,'og',xdata2,gfv3,'ro');
grid; title('3 klaszter sulyfuggvenye es optimalis Gauss kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');

% klaszter sulyfuggvények LSE kozelitese haromszog gorbekkel
% optimalis parameterek
xr1 = lsqcurvefit(@trianglefmf, [xmean21-xstd21 xmean21 xmean21+xstd21], ...
    xdata2, ydata21);
% optimalis kozelito haromszog fuggvény
tfv1 = trianglefmf(xr1,xdata2);

xr2 = lsqcurvefit(@trianglefmf, [xmean22-xstd22 xmean22 xmean22+xstd22], ...
    xdata2, ydata22);
tfv2 = trianglefmf(xr2,xdata2);

xr3 = lsqcurvefit(@trianglefmf, [xmean23-xstd23 xmean23 xmean23+xstd23], ...
    xdata2, ydata23);
tfv3 = trianglefmf(xr3,xdata2);

figure(7), subplot(3,1,1), plot(xdata2,ydata21,'og',xdata2,tfv1,'ro');
grid; title('1 klaszter sulyfuggvenye es optimalis haromszog kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');
figure(7), subplot(3,1,2), plot(xdata2,ydata22,'og',xdata2,tfv2,'ro');
grid; title('2 klaszter sulyfuggvenye es optimalis haromszog kozelitese');
```


Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
xlabel('osszes adaterjedelem');
figure(7), subplot(3,1,3), plot(xdata2,ydata23,'og',xdata2,trfv3,'ro');
grid; title('3 klaszter sulyfuggvenye es optimalis haromszog kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');

% klaszter sulyfuggvenyek LSE kozelitese trapez gorbekkel
% optimalis parameterok
xtrl = lsqcurvefit(@trapezfmf, ...
    [xmean21-2*xstd21 xmean21-xstd21 xmean21+xstd21 xmean21+2*xstd21],
    xdata2, ydata21);
% optimalis kozelito trapez fuggveny
trfv1 = trapezfmf(xtrl,xdata2);

xtr2 = lsqcurvefit(@trapezfmf, ...
    [xmean22-2*xstd22 xmean22-xstd22 xmean22+xstd22 xmean22+2*xstd22],
    xdata2, ydata22);
trfv2 = trapezfmf(xtr2,xdata2);

xtr3 = lsqcurvefit(@trapezfmf, ...
    [xmean23-2*xstd23 xmean23-xstd23 xmean23+xstd23 xmean23+2*xstd23],
    xdata2, ydata23);
trfv3 = trapezfmf(xtr3,xdata2);

figure(8), subplot(3,1,1), plot(xdata2,ydata21,'og',xdata2,trfv1,'ro');
grid; title('1 klaszter sulyfuggvenye es optimalis trapez kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');
figure(8), subplot(3,1,2), plot(xdata2,ydata22,'og',xdata2,trfv2,'ro');
grid; title('1 klaszter sulyfuggvenye es optimalis trapez kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');
figure(8), subplot(3,1,3), plot(xdata2,ydata23,'og',xdata2,trfv3,'ro');
grid; title('1 klaszter sulyfuggvenye es optimalis trapez kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');

% tagsagi fuggvenyek megfelelo rendezese az univerzumok menten
% bemeneti tagsagi fuggvenyek
xu2=[xtr3; xtr2; xtr1];
xmu2=mean(xu2'); [xmu2,im]=sort(xmu2); xu2sorted=xu2(im,:);

% 2. Feladat: Fuzzy tagsagi fuggvenyek kialakitasa fuzzy klaszterekbol

% a kimeneti klaszter pontthalmazok kozepertek es variancia
% adatai LSE parameteres approximaciohoz
xmeanly=sum(xdatay.*ydata1y)/sum(ydata1y);
xstdly=sum(((xdatay-xmeanly).^2).*(ydata1y))/sum(ydata1y);
xstdly=sqrt(xstdly);
xmean2y=sum(xdatay.*ydata2y)/sum(ydata2y);
xstd2y=sum(((xdatay-xmean2y).^2).*(ydata2y))/sum(ydata2y);
xstd2y=sqrt(xstd2y);
xmean3y=sum(xdatay.*ydata3y)/sum(ydata3y);
xstd3y=sum(((xdatay-xmean3y).^2).*(ydata3y))/sum(ydata3y);
xstd3y=sqrt(xstd3y);
xmean4y=sum(xdatay.*ydata4y)/sum(ydata4y);
xstd4y=sum(((xdatay-xmean4y).^2).*(ydata4y))/sum(ydata4y);
xstd4y=sqrt(xstd4y);

% klaszter sulyfuggvenyek LSE kozelitese Gauss gorbekkel
% optimalis parameterok
xgly = lsqcurvefit(@(xgly,xdatay) exp(-(xdatay-
    xgly(1)).^2/2/xgly(2)/xgly(2)), ...
    [xmeanly xstdly], xdatay, ydata1y);
% optimalis kozelito Gauss fuggveny
gfvly = exp(-(xdatay-xgly(1)).^2/2/xgly(2)/xgly(2));
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
xg2y = lsqcurvefit(@(xg2y,xdatay) exp(-(xdatay-  
xg2y(1)).^2/2/xg2y(2)/xg2y(2)), ...  
    [xmean2y xstd2y], xdatay, ydata2y);  
gfv2y = exp(-(xdatay-xg2y(1)).^2/2/xg2y(2)/xg2y(2));  
  
xg3y = lsqcurvefit(@(xg3y,xdatay) exp(-(xdatay-  
xg3y(1)).^2/2/xg3y(2)/xg3y(2)), ...  
    [xmean3y xstd3y], xdatay, ydata3y);  
gfv3y = exp(-(xdatay-xg3y(1)).^2/2/xg3y(2)/xg3y(2));  
  
xg4y = lsqcurvefit(@(xg4y,xdatay) exp(-(xdatay-  
xg4y(1)).^2/2/xg4y(2)/xg4y(2)), ...  
    [xmean4y xstd4y], xdatay, ydata4y);  
gfv4y = exp(-(xdatay-xg4y(1)).^2/2/xg4y(2)/xg4y(2));  
  
figure(12), subplot(4,1,1), plot(xdatay,ydata1y,'og',xdatay,gfv1y,'ro');  
grid; title('1 kimeneti klaszter sulyfuggvenye es optimalis Gauss  
kozelitese');  
xlabel('osszes adaterjedelem');  
figure(12), subplot(4,1,2), plot(xdatay,ydata2y,'og',xdatay,gfv2y,'ro');  
grid; title('2 kimeneti klaszter sulyfuggvenye es optimalis Gauss  
kozelitese');  
xlabel('osszes adaterjedelem');  
figure(12), subplot(4,1,3), plot(xdatay,ydata3y,'og',xdatay,gfv3y,'ro');  
grid; title('3 kimeneti klaszter sulyfuggvenye es optimalis Gauss  
kozelitese');  
xlabel('osszes adaterjedelem');  
figure(12), subplot(4,1,4), plot(xdatay,ydata4y,'og',xdatay,gfv4y,'ro');  
grid; title('4 kimeneti klaszter sulyfuggvenye es optimalis Gauss  
kozelitese');  
xlabel('osszes adaterjedelem');  
  
% klaszter sulyfuggvenyek LSE kozelitese haromszog gorbekkel  
% optimalis parameterek  
xrly = lsqcurvefit(@trianglefmf, ...  
    [xmeanly-xstdly xmeanly xmeanly+xstdly], xdatay, ydata1y);  
% optimalis kozelito haromszog fuggveny  
tfvly = trianglefmf(xrly,xdatay);  
  
xr2y = lsqcurvefit(@trianglefmf, ...  
    [xmean2y-xstd2y xmean2y xmean2y+xstd2y], xdatay, ydata2y);  
tfv2y = trianglefmf(xr2y,xdatay);  
  
xr3y = lsqcurvefit(@trianglefmf, ...  
    [xmean3y-xstd3y xmean3y xmean3y+xstd3y], xdatay, ydata3y);  
tfv3y = trianglefmf(xr3y,xdatay);  
  
xr4y = lsqcurvefit(@trianglefmf, ...  
    [xmean4y-xstd4y xmean4y xmean4y+xstd4y], xdatay, ydata4y);  
tfv4y = trianglefmf(xr4y,xdatay);  
  
figure(14), subplot(4,1,1), plot(xdatay,ydata1y,'og',xdatay,tfv1y,'ro');  
grid;  
title('1 kimeneti klaszter sulyfuggvenye es optimalis haromszog  
kozelitese');  
xlabel('osszes adaterjedelem');  
figure(14), subplot(4,1,2), plot(xdatay,ydata2y,'og',xdatay,tfv2y,'ro');  
grid;  
title('2 kimeneti klaszter sulyfuggvenye es optimalis haromszog  
kozelitese');  
xlabel('osszes adaterjedelem');  
figure(14), subplot(4,1,3), plot(xdatay,ydata3y,'og',xdatay,tfv3y,'ro');  
grid;  
title('3 kimeneti klaszter sulyfuggvenye es optimalis haromszog  
kozelitese');
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
xlabel('osszes adaterjedelem');
figure(14), subplot(4,1,4), plot(xdatay,ydata4y,'og',xdatay,trfv4y,'ro');
grid;
title('4 kimeneti klaszter sulyfuggvenye es optimalis haromszog
kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');

% klaszter sulyfuggvenyek LSE kozelitese trapez gorbekkel
% optimalis parameterek
xtrly = lsqcurvefit(@trapezfmf, ...
    [xmeanly-xstdly xmeanly-xstdly/2 xmeanly+xstdly/2 xmeanly+xstdly],
xdatay, ydata1y);
% optimalis kozelito trapez fuggveny
trfvly = trapezfmf(xtrly,xdatay);

xtr2y = lsqcurvefit(@trapezfmf, ...
    [xmean2y-xstd2y xmean2y-xstd2y/2 xmean2y+xstd2y/2 xmean2y+xstd2y],
xdatay, ydata2y);
trfv2y = trapezfmf(xtr2y,xdatay);

xtr3y = lsqcurvefit(@trapezfmf, ...
    [xmean3y-xstd3y xmean3y-xstd3y/2 xmean3y+xstd3y/2 xmean3y+xstd3y],
xdatay, ydata3y);
trfv3y = trapezfmf(xtr3y,xdatay);

xtr4y = lsqcurvefit(@trapezfmf, ...
    [xmean4y-xstd4y xmean4y-xstd4y/2 xmean4y+xstd4y/2 xmean4y+xstd4y],
xdatay, ydata4y);
trfv4y = trapezfmf(xtr4y,xdatay);

figure(15), subplot(4,1,1), plot(xdatay,ydata1y,'og',xdatay,trfvly,'ro');
grid;
title('1 kimeneti klaszter sulyfuggvenye es optimalis trapez kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');
figure(15), subplot(4,1,2), plot(xdatay,ydata2y,'og',xdatay,trfv2y,'ro');
grid;
title('2 kimeneti klaszter sulyfuggvenye es optimalis trapez kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');
figure(15), subplot(4,1,3), plot(xdatay,ydata3y,'og',xdatay,trfv3y,'ro');
grid;
title('3 kimeneti klaszter sulyfuggvenye es optimalis trapez kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');
figure(15), subplot(4,1,4), plot(xdatay,ydata4y,'og',xdatay,trfv4y,'ro');
grid;
title('4 kimeneti klaszter sulyfuggvenye es optimalis trapez kozelitese');
xlabel('osszes adaterjedelem');

% kimeneti tagsagi fuggvenyek
xuly=[xtr4y; xtr3y; xtr2y; xtrly];
xmuly=mean(xuly'); [xmuly,imy]=sort(xmuly); xulysorted=xuly(imy,:);

% 2. Feladat: Fuzzy tagsagi fuggvenyek kialakítása fuzzy klaszterekbol

xsorted=[xulsorted; xu2sorted; xulysorted];

% tagsagi fuggveny leiro fajl elokeszítése - fuggveny parameterek
save FuzSetData.txt xsorted -ascii;

% tagsagi fuggveny leiro fajl elokeszítése - fuggveny dbszam
% univerzumonkent
fnCounts=[3 3 4];
save NumFuzSet.txt fnCounts -ascii;
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

A kialakított fuzzy tagsági függvényeknél ügyelni kell arra, hogy a klaszterezésnél keletkezett klaszterek sorszáma nem szükségképpen felel meg a természetes fizikai nagyság szerinti rendezésüknek. A tagsági függvény leírófájli helyes legenerálásához az egyes függvényeket az univerzumbeli pozíciójuknak megfelelően „sorba kell rakni”. Trapéz tagsági függvények esetén a leíró formátum:

a11 b11 c11 d11	% az 1. bemeneti univerzum 1. tagsági függvény jellemző pontjai
a12 b12 c12 d12	% az 1. bemeneti univerzum 2. tagsági függvény jellemző pontjai
... ..	
a1N b1N c1N d1N	% az 1. bemeneti univerzum N. tagsági függvény jellemző pontjai
a21 b21 c21 d21	% a 2. bemeneti univerzum 1. tagsági függvény jellemző pontjai
a22 b22 c22 d22	% a 2. bemeneti univerzum 2. tagsági függvény jellemző pontjai
... ..	
a2N b2N c2N d2N	% a 2. bemeneti univerzum N. tagsági függvény jellemző pontjai
... ..	
aK1 bK1 cK1 dK1	% a k. bemeneti univerzum 1. tagsági függvény jellemző pontjai
aK2 bK2 cK2 dK2	% a k. bemeneti univerzum 2. tagsági függvény jellemző pontjai
... ..	
aKN bKN cKN dKN	% a k. bemeneti univerzum N. tagsági függvény jellemző pontjai
a11 b11 c11 d11	% a kimeneti univerzum 1. tagsági függvény jellemző pontjai
a12 b12 c12 d12	% a kimeneti univerzum 2. tagsági függvény jellemző pontjai
... ..	
a1M b1M c1M d1M	% a kimeneti univerzum M. tagsági függvény jellemző pontjai

3. Feladat: Fuzzy szabályok tanulása mért adatokból WM módszerrel

Hasonlítsa össze a WM-módszer elvi leírását [2] a lenti minimális implementálással. A mintának megfelelően készítse el a „mért” jelszekvenciákat és állítsa elő az azokat leíró fuzzy szabályhalmazt.

puska3.m

```
% 3. Feladat: Fuzzy szabalyok tanulasa mert adatokbol WM modszerrel
(szimulalt adatok)

% fuzzy szabalyok tanulasa mert adatok alapjan, irodalom:
% WM Method Completed A Flexible Fuzzy System Approach to Data Mining.pdf

load birlabdata;
N = 500; % adatpontok szama
%data1 = datav(1,:);
%data2 = datav(2,:);
%datay = datav(3,:);

save DataTrain.txt datav -ascii;

% a szukseges adatok es leirol beolvasasa
load DataTrain.txt; % bemeneti adatok: x1(t), x2(t), x3(t), y(t)
load NumFuzSet.txt; % fuzzy halmazok szama univerzumonkent
load FuzSetData.txt; % fuzzy halmazok parameterei univerzumokhoz

extra=DataTrain'; % bemeneti adatok: x1(t), x2(t), x3(t), y(t)
fnCounts=NumFuzSet; % fuzzy halmazok szama univerzumonkent
fmfsets=FuzSetData; % fuzzy halmazok parameterei univerzumokhoz
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
[NSamples,m]=size(extra);
NInput=m-1;

% Tagsagi fuggvények a bemeneti univerzumok Descartes szorzata felett
% cellakat definialnak (jelen esetben 29 cella van)
% Minden adatszelet [x1(t) x2(t) x3(t)] valamelyik bemeneti cellához,
% tartozik azaz a cellat definialo tagsagi fuggvények az egyes x(t)
% ertekekre legnagyobb ertekeket adnak
actGradesIn=zeros(NSamples,NInput); % egy szelethez tartozo bemeneti tagsagi
% fuggvény ertekek: a1, a2, a3
actGradesOut=zeros(NSamples,1); % egy szelethez tartozo kimeneti tagsagi
% fuggvény ertekek: b
actFnIn=zeros(NSamples,NInput); % egy szelethez tartozo bemeneti tagsagi
% fuggvény indexek: tf1, tf2, tf3
actFnOut=zeros(NSamples,1); % egy szelethez tartozo kimeneti tagsagi
% fuggvény index: tfy
actRulesTmp=zeros(NSamples,NInput+3); % ideiglenes szabalyrendszerleiro
% [tf1 tf2 a tfy b]

% ideiglenes szabalyrendszer szamitasa: egy szabaly bemeneti
% idoszeletenkent
for k=1:NSamples % idoszeletek
    for i=1:NInput % bemenetek
        NFns=fnCounts(i); gradeV=zeros(1,NFns);
        for nthFn=1:NFns, % adott univerzum tagsagi fuggvényei szerint
            grade=mebextfms(NFns,i,nthFn,extra(k,i),fmfsets); % tagsagi fv erteke
            gradeV(nthFn)=grade; % eltarolva
        end;
        [gradeMax,indexMax]=max(gradeV); % melyiknel erjuk el a maximumot?
        actGradesIn(k,i)=gradeMax; actFnIn(k,i)=indexMax; % taroljuk el
    end;

    % es most u.a. a kimeneti adatra
    NFnsy=fnCounts(m); NFns=fnCounts(m-1); gradeV=zeros(1,NFns);
    for nthFn=1:NFnsy, % adott univerzum tagsagi fuggvényei szerint
        grade=mebextfms(NFns,m,nthFn,extra(k,m),fmfsets); % tagsagi fv erteke
        gradeV(nthFn)=grade; % eltarolva
    end;
    [gradeMax,indexMax]=max(gradeV); % melyiknel erjuk el a maximumot?
    % ideiglenes leirok elokeszitese
    actGradesOut(k)=gradeMax; actFnOut(k)=indexMax;
    actRulesTmp(k,:)=[actFnIn(k,:), max(actGradesIn(k,:)), actFnOut(k),
actGradesOut(k)];
end;

actRules=[];
% a vegleges szabalyleiro: [X1 X2 Y] (X1 AND X2 THEN Y szabalyhoz)
% redundanciamentes modon (minden szabaly csak egyszer)

for il=1:fnCounts(1), i1,
    for i2=1:fnCounts(2), i2, % ciklusok bemeneti univerzumonkent
        % az ott definialt tagsagi fuggvények
        % szerint
        Nifindex=zeros(1,NSamples); % hol fordul elo actulResTmp-ben
        % az adott i1, i2, i3 bemeneti kombinacio
        for k=1:NSamples,
            cc=(actRulesTmp(k,[1:2]))==[i1 i2]); if cc(1)&cc(2),
Nifindex(k)=1; end;
        end;
        Ni=find(Nifindex==1);
        if isempty(Ni),
            else % a szabalyleirobol csak az adott bemeneti kombinaciohoz
tartozo szabalyokat
                % valasztjuk ki
                actRulesTmp2=actRulesTmp(Ni,:); NLi=length(Ni);
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
Nifindex1=[];
for k=1:NLi, % ezekre a szabalyokra megnezzuk, hogy
melyiknek eredménye
    % az 1. kimeneti tagsagi függvény
    cc=(actRulesTmp2(k,4)==1); if cc, Nifindex1=[Nifindex1
k]; end; % gyujtsuk ki
    end;
    actRulesTmpY1=actRulesTmp2(Nifindex1,:); % taroljuk el
    NLiY1=length(Nifindex1); % hany ilyen szabaly van?
    MaxGrRY1=max(actRulesTmpY1(:,3)); % mi a max. bemeneti cella
sulya
    MaxGrOutY1=max(actRulesTmpY1(:,5)); % mi a max. kimeneti tf
ertek?

    Nifindex2=[];
    for k=1:NLi, cc=(actRulesTmp2(k,4)==2); if cc,
Nifindex2=[Nifindex2 k]; end; % gyujtsuk ki
    end;
    actRulesTmpY2=actRulesTmp2(Nifindex2,:);
    NLiY2=length(Nifindex2);
    MaxGrRY2=max(actRulesTmpY2(:,3));
    MaxGrOutY2=max(actRulesTmpY2(:,5));

    Nifindex3=[];
    for k=1:NLi, cc=(actRulesTmp2(k,4)==3); if cc,
Nifindex3=[Nifindex3 k]; end; % gyujtsuk ki
    end;
    actRulesTmpY3=actRulesTmp2(Nifindex3,:);
    NLiY3=length(Nifindex3);
    MaxGrRY3=max(actRulesTmpY3(:,3));
    MaxGrOutY3=max(actRulesTmpY3(:,5));

    Nifindex4=[];
    for k=1:NLi, cc=(actRulesTmp2(k,4)==4); if cc,
Nifindex4=[Nifindex4 k]; end; % gyujtsuk ki
    end;
    actRulesTmpY4=actRulesTmp2(Nifindex4,:);
    NLiY4=length(Nifindex4);
    MaxGrRY4=max(actRulesTmpY4(:,3));
    MaxGrOutY4=max(actRulesTmpY4(:,5));

    % most dontsuk el, hogy a szabalyt 1., vagy ... 4. kimeneti
    % tagsagi függvennyel zárjuk
    [Ymax, Ypos]=max([MaxGrRY1*NLiY1, MaxGrRY2*NLiY2,
MaxGrRY3*NLiY3, MaxGrRY4*NLiY4]);
    Yi=Ypos;
    actRules=[actRules; [i1 i2 Yi]]; % a vegleges megtanult
szabalyleiro
    end; % k
    end; % i2
end; % i1

save actRules.txt actRules -ascii; % a vegleges megtanult szabalyleiro
```

4. Feladat: A megtanult szabályok verifikálása

Tesztelje meg a 3. feladatban kialakított szabályokat. E célból készítse el egy alkalmas tesztjelhalmazt (birlab.m), amit a kiszámított szabályokkal működő fuzzy következtető rendszerrel fog feldolgozni. A mintának megfelelően készítse el a „mért” jelszekvenciákat és jósolja meg fuzzy rendszerrel a kimenet értékeit. Értékelje a látottakat.

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

Alakítsa át a kódot, hogy a Gauss és a háromszög függvényekkel is lehessen dolgozni.

puska4sz.m

```
% 4. Feladat: A megtanult szabályok verifikálása (szimulált adatok)

% a tanult fuzzy szabályok verifikálása külön teszt adatok alapján

load birlabtest;
N = 500; % adatpontok száma
save DataTest.txt datav -ascii;

load DataTest.txt; % tesztadatok a megszokott formátumban
load actRules.txt; % legenerált fuzzy szabályok
load NumFuzSet.txt; % fuzzy halmazok száma univerzumonként
load FuzSetData.txt; % fuzzy halmazok tagsági függvényei

%-----
exapp=DataTest';
[NSamples,m]=size(exapp);
NInput=m-1;
actGrades=zeros(NSamples,4); % az elsütött fuzzy szabályok súlya
fmfsets=FuzSetData;
NR=length(actRules);
yp=zeros(NSamples,1); % jósolt kimeneti értékek

yt=exapp(:,m); % teszt kimeneti értékek

Ff1=fmfsets(NInput*NFns+1,:); Ff2=fmfsets(NInput*NFns+2,:);
Ff3=fmfsets(NInput*NFns+3,:); Ff4=fmfsets(NInput*NFns+4,:);
% a 4 kimeneti tagsági függvény leíró
y=[min(exapp(:,3)).1:max(exapp(:,3))]; % a kimeneti adatok terjedelme
mf1=trapmf(y,Ff1); mf2=trapmf(y,Ff2); % a kimeneteti trapez
mf3=trapmf(y,Ff3); mf4=trapmf(y,Ff4); % tagsági függvények generalása

for k=1:NSamples % időszeletenként
    for ir=1:NR, FSi=actRules(ir,:);
        gradeV=zeros(1,NInput); % szabályonként
    % fuzzy
        % a fuzzy rendszer mindig minden szabályt értékel ki lépésenként
        for i=1:NInput,
            x=exapp(k,i); % egy bemenethez tartozó adat
            NFns=fnCounts(i); grade=mebextfms(NFns,i,FSi(i),x,fmfsets); % es fuzzy
        % súlya
            gradeV(i)=grade;
        end;
        gradeMin=min(gradeV); % a fuzzy szabály premissza súlya (minmax
        % következtetés)
        if actGrades(k,FSi(3))<gradeMin,
            actGrades(k,FSi(3))=gradeMin; % az elsűthető szabályok közül a max.
        % súlyu
        end;
    end;
    if actGrades(k,1)+actGrades(k,2)+actGrades(k,3)+actGrades(k,4)>0,
        % ha van nem 0 szintű kimeneteti tagsági függvény
        yp(k)=defuzz(y,actGrades(k,1)*mf1+actGrades(k,2)*mf2+actGrades(k,3)*mf3+actGrades(k,4)*mf4,'centroid');
        % akkor annak defuzzifikálásával a jósolt érték
    else yp(k)=0; % alapeseti érték hiba (szabály nélküli cella)
    % esetére
        % igazi megoldás lenne a szabályrendszer kiterjesztése minden
        % cellára,
        % arra az esetre, ha a tanulásnál használt adatok nem minden cellába
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
% ezek bele es így nem minden cellához rendeltén sikerült felepíteni
% a benne ervenyes fuzzy szabalyt
end;
end; %k

err = yt-yp; % a josolt ertek hibaja
elsum = sum(abs(err));
elav = elsum/NSamples; % atlagos abszolút hiba
errel = 100*abs(err./yp);

errave = abs(err);
for i=5:N-5, errave(i)=mean(abs(err(i-4:i+4))); end;

figure(20), subplot(311),
plot([1:NSamples],yt,'b*',[1:NSamples],yt,'b',[1:NSamples],yp,'ro',[1:NSamples],yp,'r');
grid; title('* igazi, o model által josolt');
subplot(312), plot([1:NSamples],abs(err),'b',[1:NSamples],errave,'r'); grid;
title('hiba');
subplot(313), plot(errel); grid; title('relatív hiba');
axis([1 NSamples 0 200]);
```

5. Feladat: További kísérletek tudásbázissal

A szimulált mérési adatokat generáló **birlab.m** fájlban kísérletezzen a fuzzy halmazok alatti univerzumokban másképpen szétszórni a kérés értékeket (pl. a generáló eloszlások középpontjainak és szórásainak módosításával). A teljes procedura lefuttatásához használhatja alkalmasan módosított **teljes.m** programot.

```
birlab; % tanulo es teszt adatbazis szamitasa
% kesobb: birlabplus

% datav(i,:) = [belso t, kulso t, ablaknyitas]
% belso homerseklet = alacsony - 19 C fok körül
% kozepes - 21 C fok körül
% magas - 24 C fok fele
% kulso homerseklet = alacsony - 5 C fok felett
% kozepes - 20 C fok körül
% magas - 35 C fok fele
% ablaknyitas = resnyire - majdnem 0%
% kicsit - 30% körül
% mertekkel - 50% körül
% kitarva - majdnem 100%

puska0sz; 'puska0sz', pause; % adat elokeszites
puska1lsz; 'puska1lsz', pause; % 1. bemenet (belso t) adatainak klaszterezese
puska2lsz; 'puska2lsz', pause; % 2. bemenet (kulso t) adatainak klaszterezese
puska1ysz; 'puska1ysz', pause; % kimenet (ablaknyitas) adatainak klaszterezese
puska21lsz; 'puska21lsz', pause; % tagsagi fv illesztése 1. bemeneti klaszterre
puska22sz; 'puska22sz', pause; % tagsagi fv illesztése 2. bemeneti klaszterre
puska2ysz; 'puska2ysz', pause; % tagsagi fv illesztése kimeneti klaszterre
puska2fajlsz; 'puska2fajlsz', pause; % tagsagi fv leirok elkeszítése
puska3sz; 'puska3sz', pause; % fuzzy szabalyok tanulasa tanulo adatokból
puska4sz; 'puska4sz', pause; % megtanult fuzzy szabalyok alkalmazasa,
% osszevetese a teszt adatokkal

% es meg egy ellenorzes: actRules.txt es a birlab.m -beli TB osszehasonlitasa!
```


Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

Kísérletezzen tovább azzal, hogy a rendszer betanítása után változik az ambiens tér ember általi kezelése (ennek egy modellje a **birlabplus.m** fájlban található). Futtassa le a korábban megtanított fuzzy szabályozó rendszer erre az esetre és értékelje a tapasztalatait.
Igyekezzen önálló ötletekkel gazdagítani a kísérletezést.

Ajánlott irodalom:

- [1] Beágyazott intelligens rendszerek: előadásjegyzet: „kontroll-tanulas” előadások
- [2] The WM Method Completed A Flexible Fuzzy System Approach to Data Mining.pdf (a fuzzy-meres-fajlok könyvtárban)
- [3] Clustering - Fuzzy C-means,
http://home.dei.polimi.it/matteucc/Clustering/tutorial_html/cmeans.html

Függvények

```
function F=trapezfmf(x,xdata)
N=length(xdata); F=zeros(1,N);
for i=1:N, if xdata(i)<x(1), F(i)=0;
            elseif xdata(i)<x(2), F(i)=(xdata(i)-x(1))/(x(2)-x(1));
            elseif xdata(i)<x(3), F(i)=1;
            elseif xdata(i)<x(4), F(i)=(x(4)-xdata(i))/(x(4)-x(3));
            else F(i)=0; end;
end;
```

```
function F=trianglefmf(x,xdata)
N=length(xdata); F=zeros(1,N);
for i=1:N, if xdata(i)<x(1), F(i)=0;
            elseif xdata(i)<x(2), F(i)=(xdata(i)-x(1))/(x(2)-x(1));
            elseif xdata(i)<x(3), F(i)=(x(3)-xdata(i))/(x(3)-x(2));
            else F(i)=0; end;
end;
```

```
function y=rndgen(ss,m,s)
y1 = m+s*randn;
if (ss=='L') & (y1<m), y = 2*m-y1;
elseif (ss=='R') & (y1>m), y = 2*m-y1;
else y = y1; end;
%if y < 0, ss, disp([y1, m, s, y]); end;
```

```
function [U_new, center, obj_fcn] = stepfcm(data, U, cluster_n, expo)
%STEPFCM One step in fuzzy c-mean clustering.
% [U_NEW, CENTER, ERR] = STEPFCM(DATA, U, CLUSTER_N, EXPO)
% performs one iteration of fuzzy c-mean clustering, where
%
% DATA: matrix of data to be clustered. (Each row is a data point.)
% U: partition matrix. (U(i,j) is the MF value of data j in cluster j.)
% CLUSTER_N: number of clusters.
% EXPO: exponent (> 1) for the partition matrix.
% U_NEW: new partition matrix.
% CENTER: center of clusters. (Each row is a center.)
% ERR: objective function for partition U.
%
% Note that the situation of "singularity" (one of the data points is
% exactly the same as one of the cluster centers) is not checked.
% However, it hardly occurs in practice.
%
% See also DISTFCM, INITFCM, IRISFCM, FCMDEMO, FCM.
%
% Roger Jang, 11-22-94.
% Copyright 1994-2002 The MathWorks, Inc.
% $Revision: 1.13 $ $Date: 2002/04/14 22:21:02 $
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
mf = U.^expo; % MF matrix after exponential modification
center = mf*data./((ones(size(data, 2), 1)*sum(mf'))'); % new center
dist = distfcm(center, data); % fill the distance matrix
obj_fcn = sum(sum((dist.^2).*mf)); % objective function
tmp = dist.^(-2/(expo-1)); % calculate new U, suppose expo != 1
U_new = tmp./((ones(cluster_n, 1)*sum(tmp)));
```

```
function y = mebextfms(N,nofinput,ithfs,xdatapoint,fmfsets)
%
% nofinput - bemeneti univerzum indexe, ill. a kimeneti univerzum indexe
% (bemenetek szama + 1)
% N - fuzzy halmazok szama egy univerzum felett
% ithfs - fuzzy halmaz indexe (meresnel 1..3 bemenet, 1..4 kimenet)
% xdatapoint - mert adat
% fmfsets - fuzzy halmaz leiro, ld. kesobb
%
% a11, b11, c11, d11
% a12, b12, c12, d12
% ...
% a1N, b1N, c1N, d1N - N db trapez tagsagi fuggveny az 1. bemenethez
% a21, b21, c21, d21
% a22, b22, c22, d22
% ...
% a2N, b2N, c2N, d2N - N db trapez tagsagi fuggveny a 2. bemenethez
% stb. stb.
% a11, b11, c11, d11
% a12, b12, c12, d12
% ...
% a1N1, b1N1, c1N1, d1N1 - N1 db trapez tagsagi fuggveny a kimenethez
% (meresnel tipikusan N=3, N1=2 lesz)

aindex=(nofinput-1)*N+ithfs;
a=fmfsets(aindex,1);
b=fmfsets(aindex,2);
c=fmfsets(aindex,3);
d=fmfsets(aindex,4);

if xdatapoint<a, y=0;
elseif xdatapoint<b, y=(xdatapoint-a)/(b-a);
elseif xdatapoint<c, y=1;
elseif xdatapoint<d, y=(d-xdatapoint)/(d-c);
else y=0; end;
```

```
function U = initfcm(cluster_n, data_n)
%INITFCM Generate initial fuzzy partition matrix for fuzzy c-means clustering.
% U = INITFCM(CLUSTER_N, DATA_N) randomly generates a fuzzy partition
% matrix U that is CLUSTER_N by DATA_N, where CLUSTER_N is number of
% clusters and DATA_N is number of data points. The summation of each
% column of the generated U is equal to unity, as required by fuzzy
% c-means clustering.
%
% See also DISTFCM, FCMDEMO, IRISFCM, STEPFCM, FCM.
%
% Roger Jang, 12-1-94.
% Copyright 1994-2002 The MathWorks, Inc.
% $Revision: 1.11 $ $Date: 2002/04/14 22:21:58 $

U = rand(cluster_n, data_n);
col_sum = sum(U);
U = U./col_sum(ones(cluster_n, 1), :);
```

```
function [center, U, obj_fcn] = fcm(data, cluster_n, options)
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
%FCM Data set clustering using fuzzy c-means clustering.
%
% [CENTER, U, OBJ_FCN] = FCM(DATA, N_CLUSTER) finds N_CLUSTER number of
% clusters in the data set DATA. DATA is size M-by-N, where M is the number of
% data points and N is the number of coordinates for each data point. The
% coordinates for each cluster center are returned in the rows of the matrix
% CENTER. The membership function matrix U contains the grade of membership of
% each DATA point in each cluster. The values 0 and 1 indicate no membership
% and full membership respectively. Grades between 0 and 1 indicate that the
% data point has partial membership in a cluster. At each iteration, an
% objective function is minimized to find the best location for the clusters
% and its values are returned in OBJ_FCN.
%
% [CENTER, ...] = FCM(DATA,N_CLUSTER,OPTIONS) specifies a vector of options
% for the clustering process:
%     OPTIONS(1): exponent for the matrix U                (default: 2.0)
%     OPTIONS(2): maximum number of iterations              (default: 100)
%     OPTIONS(3): minimum amount of improvement             (default: 1e-5)
%     OPTIONS(4): info display during iteration             (default: 1)
% The clustering process stops when the maximum number of iterations
% is reached, or when the objective function improvement between two
% consecutive iterations is less than the minimum amount of improvement
% specified. Use NaN to select the default value.
%
% Example
%     data = rand(100,2);
%     [center,U,obj_fcn] = fcm(data,2);
%     plot(data(:,1), data(:,2),'o');
%     hold on;
%     maxU = max(U);
%     % Find the data points with highest grade of membership in cluster 1
%     index1 = find(U(1,:) == maxU);
%     % Find the data points with highest grade of membership in cluster 2
%     index2 = find(U(2,:) == maxU);
%     line(data(index1,1),data(index1,2),'marker','*','color','g');
%     line(data(index2,1),data(index2,2),'marker','*','color','r');
%     % Plot the cluster centers
%     plot([center([1 2],1)],[center([1 2],2)],'*','color','k')
%     hold off;
%
% See also FCMDEMO, INITFCM, IRISFCM, DISTFCM, STEPFCM.
%
% Roger Jang, 12-13-94, N. Hickey 04-16-01
% Copyright 1994-2002 The MathWorks, Inc.
% $Revision: 1.13 $ $Date: 2002/04/14 22:20:38 $

if nargin ~= 2 & nargin ~= 3,
    error('Too many or too few input arguments!');
end

data_n = size(data, 1);
in_n = size(data, 2);

% Change the following to set default options
default_options = [2; % exponent for the partition matrix U
    100; % max. number of iteration
    1e-5; % min. amount of improvement
    1]; % info display during iteration

if nargin == 2,
    options = default_options;
else
    % If "options" is not fully specified, pad it with default values.
    if length(options) < 4,
        tmp = default_options;
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
tmp(1:length(options)) = options;
options = tmp;

end
% If some entries of "options" are nan's, replace them with defaults.
nan_index = find(isnan(options)==1);
options(nan_index) = default_options(nan_index);
if options(1) <= 1,
    error('The exponent should be greater than 1!');
end

end

expo = options(1);           % Exponent for U
max_iter = options(2);       % Max. iteration
min_impro = options(3);      % Min. improvement
display = options(4);        % Display info or not

obj_fcn = zeros(max_iter, 1); % Array for objective function

U = initfcm(cluster_n, data_n); % Initial fuzzy partition
% Main loop
for i = 1:max_iter,
    [U, center, obj_fcn(i)] = stepfcm(data, U, cluster_n, expo);
    if display,
        fprintf('Iteration count = %d, obj. fcn = %f\n', i, obj_fcn(i));
    end
    % check termination condition
    if i > 1,
        if abs(obj_fcn(i) - obj_fcn(i-1)) < min_impro, break; end,
    end
end

iter_n = i; % Actual number of iterations
obj_fcn(iter_n+1:max_iter) = [];
```

birlab.m

```
clear all; close all; rand('seed',0);

tbmean = [18, 21, 24]; tbdev = [1.5, 1.5, 1.5];
tkmean = [5, 20, 35]; tkdev = [6, 6, 6];
amean = [0, 30, 50, 100]; adev = [10, 10, 20, 30];
tbmax = length(tbmean);
tkmax = length(tkmean);
amax = length(amean);
N = 500; % adatpontok szama
datav = zeros(3,N);

% Tudas basis, ij = 1,2,3 tk, tb fuzzy halmaz indexek, tartalom a fh index
TBN=9;
TB = [3, 1, 1;
      2, 1, 1;
      1, 1, 1;
      1, 2, 4;
      1, 3, 4;
      2, 3, 4;
      3, 3, 4;
      2, 2, 4;
      3, 2, 4];

k=1;
while k<N+1,
    irule = fix(TBN*rand+1);
    i = TB(irule,1); j = TB(irule,2);
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
if i==1, v1 = rndgen('L',tbmean(i),tbdev(i));
elseif i==tbmax, v1 = rndgen('R',tbmean(i),tbdev(i));
else v1 = rndgen('M',tbmean(i),tbdev(i)); end;
if j==1, v2 = rndgen('L',tkmean(j),tkdev(j));
elseif j==tkmax, v2 = rndgen('R',tkmean(j),tkdev(j));
else v2 = rndgen('M',tkmean(j),tkdev(j)); end;
v3index = TB(irule,3);
if v3index==1, v3 = rndgen('L',amean(v3index),adev(v3index));
elseif v3index==amax, v3 = rndgen('R',amean(v3index),adev(v3index));
else v3 = rndgen('M',amean(v3index),adev(v3index)); end;

if (tbmean(1)<=v1)&(v1<=tbmean(tbmax)),
    if (tkmean(1)<=v2)&(v2<=tkmean(tkmax)),
        if (amean(1)<=v3)&(v3<=amean(amax)),
            datav(:,k) = [v1, v2, v3]; k = k+1, end; end; end;
end;

figure(1), subplot(3,1,1), plot(datav(1,:)); title('Belso'); grid;
subplot(3,1,2), plot(datav(2,:)); title('Kulso'); grid;
subplot(3,1,3), plot(datav(3,:)); title('Ablak'); grid;

save birlabdata;

datav = zeros(3,N);

k=1;
while k<N+1,
    irule = fix(TBN*rand+1);
    i = TB(irule,1); j = TB(irule,2);
    if i==1, v1 = rndgen('L',tbmean(i),tbdev(i));
    elseif i==tbmax, v1 = rndgen('R',tbmean(i),tbdev(i));
    else v1 = rndgen('M',tbmean(i),tbdev(i)); end;
    if j==1, v2 = rndgen('L',tkmean(j),tkdev(j));
    elseif j==tkmax, v2 = rndgen('R',tkmean(j),tkdev(j));
    else v2 = rndgen('M',tkmean(j),tkdev(j)); end;
    v3index = TB(irule,3);
    if v3index==1, v3 = rndgen('L',amean(v3index),adev(v3index));
    elseif v3index==amax, v3 = rndgen('R',amean(v3index),adev(v3index));
    else v3 = rndgen('M',amean(v3index),adev(v3index)); end;

    if (tbmean(1)<=v1)&(v1<=tbmean(tbmax)),
        if (tkmean(1)<=v2)&(v2<=tkmean(tkmax)),
            if (amean(1)<=v3)&(v3<=amean(amax)),
                datav(:,k) = [v1, v2, v3]; k = k+1, end; end; end;
end;

figure(2), subplot(3,1,1), plot(datav(1,:)); title('Belso'); grid;
subplot(3,1,2), plot(datav(2,:)); title('Kulso'); grid;
subplot(3,1,3), plot(datav(3,:)); title('Ablak'); grid;

save birlabtest;
```

birlabplus.m

```
clear all; close all; rand('seed',0);

tbmean = [18, 21, 24]; tbdev = [1.5, 1.5, 1.5];
tkmean = [5, 20, 35]; tkdev = [6, 6, 6];
amean = [0, 30, 50, 100]; adev = [10, 10, 20, 30];
tbmax = length(tbmean);
tkmax = length(tkmean);
amax = length(amean);
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
N = 500; % adatpontok szama
datav = zeros(3,N);

% Tudas basis, ij = 1,2,3 tk, tb fuzzy halmaz indexek, tartalom a fh index
TBN=9;
TB = [3, 1, 1;
      2, 1, 1;
      1, 1, 1;
      1, 2, 4;
      1, 3, 4;
      2, 3, 4;
      3, 3, 4;
      2, 2, 4;
      3, 2, 4];

k=1;
while k<N+1,
    irule = fix(TBN*rand+1);
    i = TB(irule,1); j = TB(irule,2);
    if i==1, v1 = rndgen('L',tbmean(i),tbdev(i));
    elseif i==tbmax, v1 = rndgen('R',tbmean(i),tbdev(i));
    else v1 = rndgen('M',tbmean(i),tbdev(i)); end;
    if j==1, v2 = rndgen('L',tkmean(j),tkdev(j));
    elseif j==tkmax, v2 = rndgen('R',tkmean(j),tkdev(j));
    else v2 = rndgen('M',tkmean(j),tkdev(j)); end;
    v3index = TB(irule,3);
    if v3index==1, v3 = rndgen('L',amean(v3index),adev(v3index));
    elseif v3index==amax, v3 = rndgen('R',amean(v3index),adev(v3index));
    else v3 = rndgen('M',amean(v3index),adev(v3index)); end;

    if (tbmean(1)<=v1)&(v1<=tbmean(tbmax)),
        if (tkmean(1)<=v2)&(v2<=tkmean(tkmax)),
            if (amean(1)<=v3)&(v3<=amean(amax)),
                datav(:,k) = [v1, v2, v3]; k = k+1, end; end; end;
end;

figure(1), subplot(3,1,1), plot(datav(1,:)); title('Belso'); grid;
subplot(3,1,2), plot(datav(2,:)); title('Kulso'); grid;
subplot(3,1,3), plot(datav(3,:)); title('Ablak'); grid;

save birlabdata;

datav = zeros(3,N);

TBN=9;
TBtest1 = [3, 1, 1;
           2, 1, 1;
           1, 1, 1;
           1, 2, 4;
           1, 3, 4;
           2, 3, 4;
           3, 3, 4;
           2, 2, 4;
           3, 2, 4];

N1=N/2;

k=1;
while k<N1+1,
    irule = fix(TBN*rand+1);
    i = TBtest1(irule,1); j = TBtest1(irule,2);
    if i==1, v1 = rndgen('L',tbmean(i),tbdev(i));
    elseif i==tbmax, v1 = rndgen('R',tbmean(i),tbdev(i));
    else v1 = rndgen('M',tbmean(i),tbdev(i)); end;
    if j==1, v2 = rndgen('L',tkmean(j),tkdev(j));
```

Fuzzy szabályok mért adatokból – BIR labor mérési utasítása

```
elseif j==tkmax, v2 = rndgen('R',tkmean(j),tkdev(j));
else v2 = rndgen('M',tkmean(j),tkdev(j)); end;
v3index = TBtest1(irule,3);
if v3index==1, v3 = rndgen('L',amean(v3index),adev(v3index));
elseif v3index==amax, v3 = rndgen('R',amean(v3index),adev(v3index));
else v3 = rndgen('M',amean(v3index),adev(v3index)); end;

if (tbmean(1)<=v1)&(v1<=tbmean(tbmax)),
    if (tkmean(1)<=v2)&(v2<=tkmean(tkmax)),
        if (amean(1)<=v3)&(v3<=amean(amax)),
            datav(:,k) = [v1, v2, v3]; k = k+1, end; end; end;
end;

TBN=9;
TBtest2 = [3, 1, 1;
            2, 1, 1;
            1, 1, 1;
            1, 2, 2;
            1, 3, 2;
            2, 3, 2;
            3, 3, 2;
            2, 2, 2;
            3, 2, 2];

k=Nl+1;
while k<N+1,
    irule = fix(TBN*rand+1);
    i = TBtest2(irule,1); j = TBtest2(irule,2);
    if i==1, v1 = rndgen('L',tbmean(i),tbdev(i));
    elseif i==tbmax, v1 = rndgen('R',tbmean(i),tbdev(i));
    else v1 = rndgen('M',tbmean(i),tbdev(i)); end;
    if j==1, v2 = rndgen('L',tkmean(j),tkdev(j));
    elseif j==tkmax, v2 = rndgen('R',tkmean(j),tkdev(j));
    else v2 = rndgen('M',tkmean(j),tkdev(j)); end;
    v3index = TBtest2(irule,3);
    if v3index==1, v3 = rndgen('L',amean(v3index),adev(v3index));
    elseif v3index==amax, v3 = rndgen('R',amean(v3index),adev(v3index));
    else v3 = rndgen('M',amean(v3index),adev(v3index)); end;

    if (tbmean(1)<=v1)&(v1<=tbmean(tbmax)),
        if (tkmean(1)<=v2)&(v2<=tkmean(tkmax)),
            if (amean(1)<=v3)&(v3<=amean(amax)),
                datav(:,k) = [v1, v2, v3]; k = k+1, end; end; end;
end;

figure(2), subplot(3,1,1), plot(datav(1,:)); title('Belso'); grid;
subplot(3,1,2), plot(datav(2,:)); title('Kulso'); grid;
subplot(3,1,3), plot(datav(3,:)); title('Ablak'); grid;

save birlabtest;
```