

6. mérés (április 3.): intelligens környezetbe ágyazott fuzzy rendszer

- F1: jelgenerálás - univerzumok - klaszterezés - fuzzy tgf illesztés
- szabályok tanulása - viselkedés jóslása - hiba alakulása (nagyítás)

demó végigfuttatása - (birlab.m, teljes.m)

megtanult modell nem stacionárius környezetben
(az emberi tényező megváltozik)
demó végigfuttatása - (birlabplus.m, teljes.m)
- F2: jelmodell variálása: középértékek, szórások száma, értéke (birlab.m)
majd a klaszterezés vizsgálata (csak puska11sz.m):
- beállított klaszterszám CN -- természetes klaszterkép
- klaszter átfedések -- kitevő: 1.05, 1.1, 1.2, 1.5, 1.9
- F3: kitevő modifikálása (ld. előbb) (puska11sz.m, puska12sz.m, puska1y.m)
teljes demó végigfuttatása - kimeneti viselkedés verifikálása
- a generáló és a megtanult szabályrendszer
összehasonlítása (actRules.txt)
- F4: emberi tényező hatása, megváltozik a lakó tapasztalt viselkedése:
(birlabplus.m)
teljes demó végigfuttatása (eredeti kitevő)
- kimeneti viselkedés verifikálása
- a hiba alakulása
a lakó viselkedésének további módosítása (szabályok rontása)
- további kísérletek
- F5: a lakó viselkedésének további módosítása
(szabályok rontása, birlabplus.m)
- további kísérletek
- F6: kitevő módosítása (F3) és a viselkedés módosítása (F4, F5)
- hatások együttes vizsgálata
- F7: kísérletek szabálytanulás módszerével egy cellán belül (puska3sz.m)
- alkalmazott $\max(N \times a_{\max})$ helyett:
- $\max(a_{\max})$
- $\max(b_{\max})$
- teljes demó végigfuttatása, jóslás és hiba viselkedése
- alkalmazott $\max(N \times a_{\max})$ helyett (opcionális):
- $y_{\text{atlag}} = \text{Sum}(a_i \times y_i) / \text{Sum}(a_i)$
- $\text{maxarg}_{-y_{\text{atlag}}}$ (ki tfg-k)
- teljes demó végigfuttatása, jóslás és hiba viselkedése