

## บทที่ 2

### ระบบตรรกศาสตร์พีชชี

ในบทนี้กล่าวถึงพื้นฐานของทฤษฎีเซตพีชชี ซึ่งเนื้อหาประกอบด้วยสองส่วนที่สำคัญคือ พื้นฐานเกี่ยวกับเซตพีชชี โดยเริ่มจากนิยามของเซตพีชชี และคุณสมบัติเบื้องต้นของเซตพีชชี สำหรับในส่วนที่สองคือตรรกศาสตร์พีชชี เริ่มจากการแนะนำตัวแปรเชิงภาษา ประพจน์พีชชีและกฎเงื่อนไขพีชชีซึ่งเป็นองค์ประกอบที่สำคัญของตรรกศาสตร์พีชชีจากนั้นก็เป็นการให้เหตุผลในตรรกศาสตร์พีชชี

#### ที่มาและความสำคัญของเซตพีชชี

เซตในความหมายปกติเป็นแนวคิดที่มีประโยชน์มากต่อการศึกษาวิชาคณิตศาสตร์โดยเฉพาะอย่างยิ่งในส่วนที่เกี่ยวข้องกับตรรกศาสตร์ โดยจะหมายถึงกลุ่มของสิ่งของที่มีคุณสมบัติบางอย่างร่วมกันและสามารถจัดรวมเข้าไว้ในกลุ่มเดียวกันได้ เพื่อความชัดเจนเราอาจให้นิยามเซตหนึ่งๆได้ โดยกำหนดให้มีค่าประจำตัวของสิ่งของนั้นซึ่งแสดงระดับความเป็นสมาชิกของสิ่งของนั้นในเซตที่เราสนใจ ตัวเลขนี้มีค่าเป็น 0 หรือ 1 โดยค่า 0 แสดงว่าสิ่งของนั้นไม่ได้อยู่ในเซตที่สนใจและ ค่า 1 แสดงว่าสิ่งของนั้นอยู่ในเซตที่เราสนใจเราเรียกฟังก์ชันที่ทำการกำหนดค่าระดับความเป็นสมาชิกนี้ว่าฟังก์ชันลักษณะสมบัติ (Characteristic Function) ซึ่งแสดงได้ดังนี้

$$X_A U \Rightarrow \{0,1\} \quad (2.1)$$

$$X_A (u) = \begin{cases} 1; u \in A \\ 0; u \notin A \end{cases} \quad (2.2)$$

จากสมการข้างต้น  $X_A$  เป็นฟังก์ชันที่แสดงระดับความเป็นสมาชิกในเซต  $A$  ของสิ่งของสิ่งหนึ่ง(แสดงโดย  $u$ ) โดยจะให้ค่าเป็น 0 ถ้าสิ่งของนั้นไม่อยู่ในเซต  $A$  และให้ค่าเป็น 1 ถ้าสิ่งของนั้นอยู่ในเซต  $A$  เมื่อ  $u$  เป็นสิ่งของสิ่งหนึ่งซึ่งอยู่ในเซตที่เรียกว่า เอกภพสัมพัทธ์ (Relative Universe) ซึ่งใหญ่พอที่จะครอบคลุมสิ่งของที่เราสนใจทั้งหมดได้

แม้ว่าเซตจะมีประโยชน์มากในความหมายปกติแต่ก็มีข้อจำกัดเช่นเดียวกัน พบว่าในบางครั้งไม่สามารถกำหนดได้อย่างมั่นใจว่าสิ่งของสิ่งหนึ่งมีคุณสมบัติอย่างเพียงพอที่เราจะจัดให้เป็นสมาชิกของเซตนั้นๆ ได้หรือไม่ ตัวอย่างหนึ่งที่จะแสดงได้แก่การพยายามสร้างเซตของคนสูงขึ้นมา โดยใช้คุณสมบัติบางอย่างของคนเป็นตัวกำหนดว่าอยู่ในเซตหรือไม่ โดยใช้ความสูงของคนๆ นั้น โดยอาจวัดหน่วยความยาวเป็นเซนติเมตรหรือเป็นนิ้ว ดังนั้นจะได้ใช้ความสูงของคนเป็นคุณสมบัติที่ใช้เป็นตัวกำหนดดังกล่าว โดยกำหนดตัวเลขความสูงขึ้นมาค่าหนึ่งตัวอย่างเช่น 170 เซนติเมตร แล้วนับรวมคนที่มีความสูงมากกว่าค่ากำหนดไว้อยู่ในเซตที่พยายามจะสร้าง ในขณะที่ตัดคนที่มีความสูงน้อยกว่าตัวเลขดังกล่าวออกจากเซต

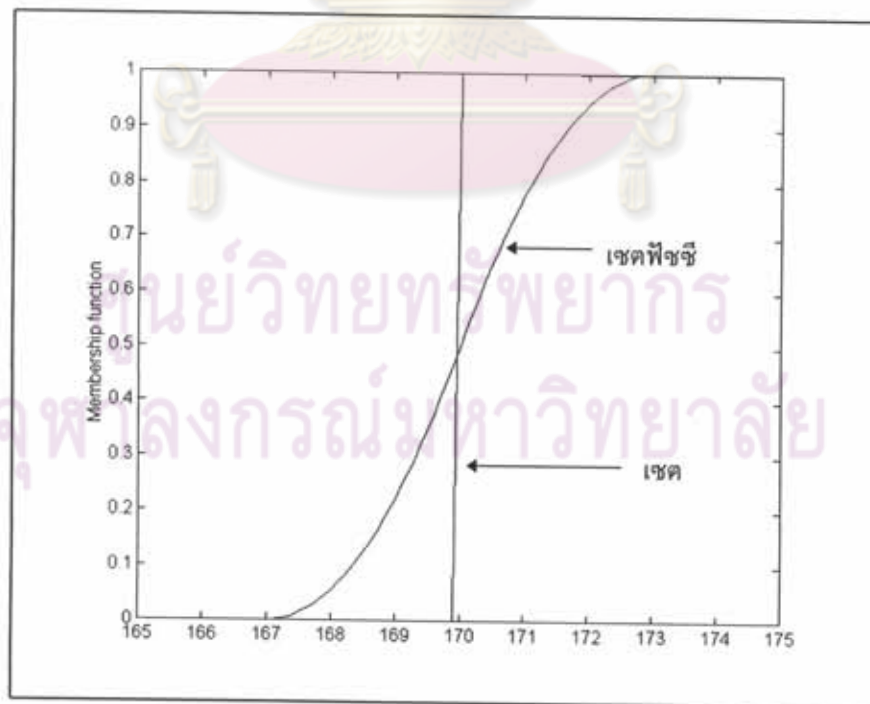
แม้ว่าการกำหนดเซตดังกล่าวเป็นการแบ่งกลุ่มได้อย่างชัดเจน แต่พบว่ามีความไม่เป็นธรรมชาติของเซต ประการแรกได้ว่าคนที่มีความสูง 169 เซนติเมตร ไม่จัดว่า “สูง” ในขณะที่คนมีความสูง 170.5 เซนติเมตร ซึ่งมีความสูงมากกว่า คนแรกเพียง 1.5 เซนติเมตรกลับถูกจัดว่า “สูง” ประการที่สอง คนที่มีความสูง 198 เซนติเมตร กับคนที่มีความสูง 172 เซนติเมตร ในกรณีนี้ถูกจัดว่า “สูง” เหมือนกันทั้งที่ความรู้สึกบอกว่าแตกต่างกันมากและนอกจากนี้ ประการที่สาม ถ้าให้คนแต่ละคนกำหนดความสูงที่ใช้แบ่งคือตัวเลข 170 เซนติเมตรดังกล่าว จะได้ตัวเลขที่ไม่เหมือนกันสำหรับในแต่ละคน ความไม่เป็นธรรมชาติที่กล่าวมานี้เกิดขึ้นเพราะคุณสมบัติที่พยายามสร้างเซตขึ้นมา เป็นคุณสมบัติที่กำหนดโดยคำในภาษาธรรมชาติ ตัวอย่างคำในภาษาธรรมชาติหรือแทนความรู้สึกต่างๆ ได้แก่ เร็ว ช้า ร้อน เย็น ฯลฯ ซึ่งคุณสมบัติดังกล่าวนี้มีความไม่แน่นอนอยู่ด้วยเสมอ จึงสามารถบอกได้ว่าคนหนึ่งๆ สูงหรือไม่ ก็โดยการเปรียบเทียบความสูงของคนๆ นั้นกับความสูงที่เราได้ตั้งเอาไว้ ซึ่งความสูงดังกล่าวก็มีค่าไม่เท่ากันสำหรับในแต่ละคน นอกจากนั้นคุณสมบัติสูงที่เราารู้สึกจริงๆ จะได้ไม่มีการเปลี่ยนแปลงระดับอย่างฉับพลันเหมือนในเซตที่ได้สร้างไว้ในข้างต้น ยิ่งมีความสูงมากเท่าไรก็จะยิ่งรู้สึกกว่าคนที่มีความสูงดังกล่าวมีความสูงมากขึ้นเท่านั้น ดังนั้นการนำเอาเซตธรรมดาแทนความหมายของคุณสมบัติสูง ซึ่งเป็นคุณสมบัติกำหนดโดยคำในภาษาธรรมชาติจึงไม่เหมาะสม

แนวความคิดเรื่องเซตฟัซซีเป็นแนวความคิดที่ริเริ่มขึ้นมาในช่วงคริสต์ศักราชที่ 1960 โดย Prof. Lotfi A. Zadeh แห่ง University of California at Berkeley ในบทความเชิงสมนาในเรื่องเกี่ยวกับการสร้างแบบจำลองของความไม่แน่นอนของภาษาธรรมชาติเซตฟัซซีช่วยให้แก้ปัญหาดังกล่าวได้ง่ายขึ้นเป็นอย่างมาก แทนถูกบังคับให้จัดคนที่มีความสูงต่างๆ กันว่า “สูง” หรือ “ไม่สูง” เพียงสองทาง ในเซตฟัซซีมีทางเลือกมากขึ้น ในกรณีนี้คือการกำหนดตัวเลขที่มีค่าอยู่ระหว่าง 0 กับ 1

ขึ้นสำหรับความสูงค่าหนึ่งเพื่อบอกว่าคนที่มีความสูงเท่ากับค่าที่กำหนดจะถูกจัดว่า “สูง” ในระดับมากน้อยเพียงใด ถ้ากำหนดค่าเป็น 0 นั้นหมายความว่าจัดคนที่มีความสูงค่านี้ว่า “สูงในระดับ 0” หรือจัดว่า “ไม่สูง” ในความหมายเดิม ถ้ากำหนดค่า 1/2 นั้นคือจัดคนที่มีความสูงค่านี้ว่า “สูงในระดับ 1/2” หรือถ้าเทียบเป็นคำพูดก็อาจได้ว่า “สูงพอสมควร” และถ้ากำหนดค่าเป็น 1 ก็เทียบได้กับการบอกว่าคนที่มีความสูงนั้น “สูง” เป็นต้น

### นิยามของเซตฟัซซี

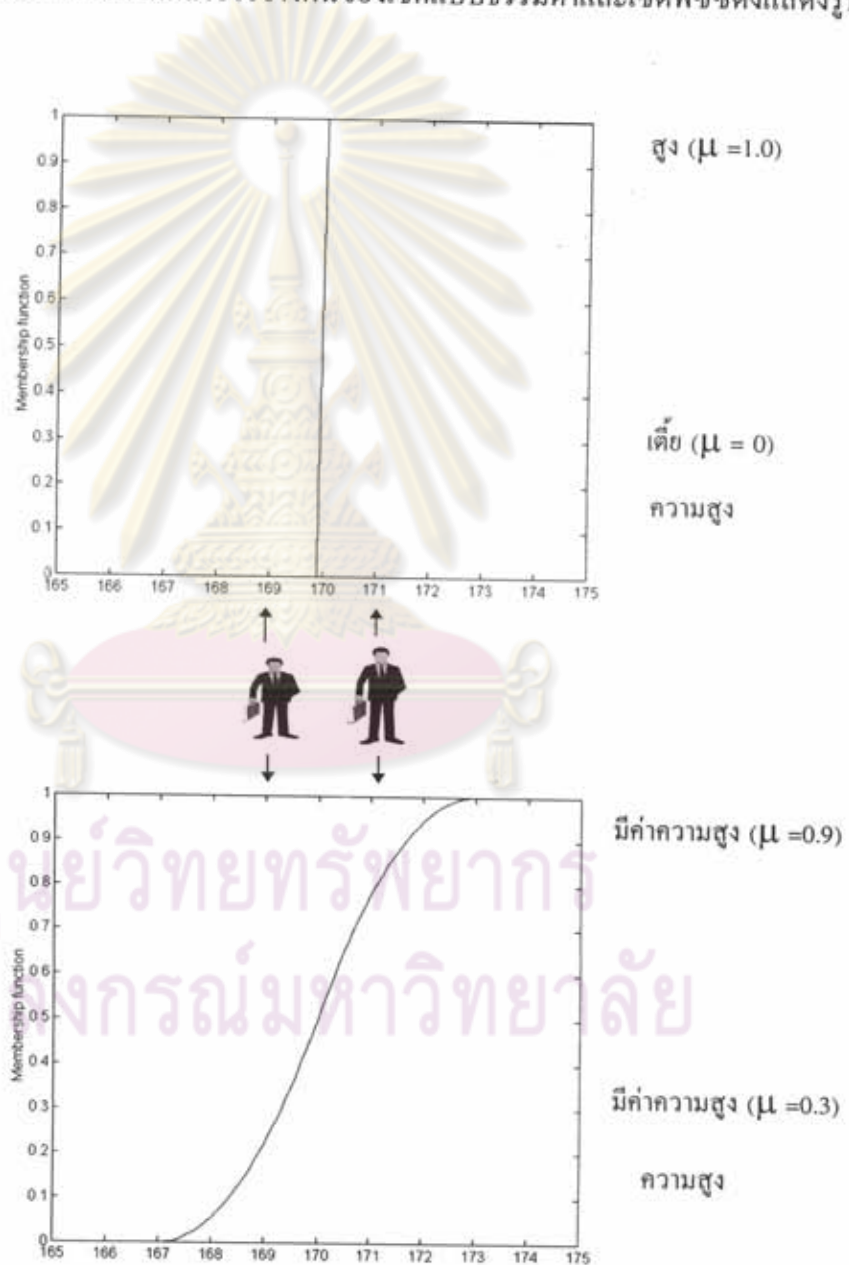
**นิยาม 2.1** เซตฟัซซี : กำหนดให้  $U$  เป็นเซตของสิ่งของชุดหนึ่งซึ่งแสดงโดย  $\{u\}$  โดย  $u$  แทนสมาชิกตัวใดตัวหนึ่งของ  $U$  จะเรียก  $U$  ว่า เอกภพสัมพัทธ์แห่งการบรรยาย (Universe of Discourse: UOD) ซึ่งอาจมีสมาชิกเป็นค่าต่อเนื่อง (Continuous Universe of Discourse) หรือเป็นค่าระดับขั้น (Discrete Universe of Discourse) เซตฟัซซี  $F$  ในเอกภพสัมพัทธ์แห่งการบรรยาย  $U$  จะถูกกำหนดลักษณะสมบัติโดยฟังก์ชันความเป็นสมาชิก (Membership Function) โดยเป็นค่าประจำตัวของแต่ละสมาชิก  $u$  ใน  $U$  ซึ่งแสดงระดับความเป็นสมาชิก (Grade of membership) ของ  $u$  ในเซตฟัซซี  $F$  ดังแสดงในรูปที่ 2.1



รูปที่ 2.1 การเปรียบเทียบระหว่างความเป็นสมาชิกของเซตและเซตฟัซซี



การพิจารณาเซตฟัซซีว่าเป็นการขยายแนวความคิดของเซตธรรมดา ซึ่งฟังก์ชันความเป็นสมาชิกเรียกว่า ฟังก์ชันลักษณะสมบัติ ในกรณีเซตธรรมดา ให้ค่าเพียง 2 ค่าคือ 0 และ 1 โดยค่า 0 และ 1 แสดงถึงความไม่เป็นสมาชิกและความเป็นสมาชิกในเซตธรรมดาตามลำดับในหัวข้อต่อไป จะใช้คำว่าเซตแทนความหมายของเซตธรรมดา และใช้คำว่าเซตฟัซซีหมายถึงเซตที่มีนิยามในนิยาม 2.1 สัญลักษณ์  $F$  ใช้แทนเซตฟัซซีใดๆ และสัญลักษณ์  $U$  แทนเอกภพสัมพัทธ์แห่งการบรรยาย (UOD) โดยได้แสดงตัวอย่างที่ได้กล่าวไว้ข้างต้นของเซตแบบธรรมดาและเซตฟัซซีดังแสดงรูปที่ 2.2



รูปที่ 2.2 ความระดับความเป็นสมาชิกของเซตและเซตฟัซซี

จากนิยามของเซตฟัซซีซึ่งอาศัยฟังก์ชันความเป็นสมาชิกเป็นตัวกำหนดคุณสมบัติเราสามารถแสดงเซตฟัซซี  $F$  ได้ด้วยเซตของคู่ลำดับของสมาชิก  $u$  และระดับความเป็นสมาชิกดังนี้

$$F = \{(u, \mu_F(u)) | u \in U\} \quad (2.3)$$

ในกรณีที่  $U$  มีสมาชิกเป็นค่าต่อเนื่องเราจะแทน  $F$  โดยการใช้สัญลักษณ์

$$F = \int_u \mu_F(u) / u \quad (2.4)$$

และในกรณีที่  $U$  มีสมาชิกเป็นค่าที่ไม่ต่อเนื่องเราจะแทน  $F$  ด้วยสัญลักษณ์

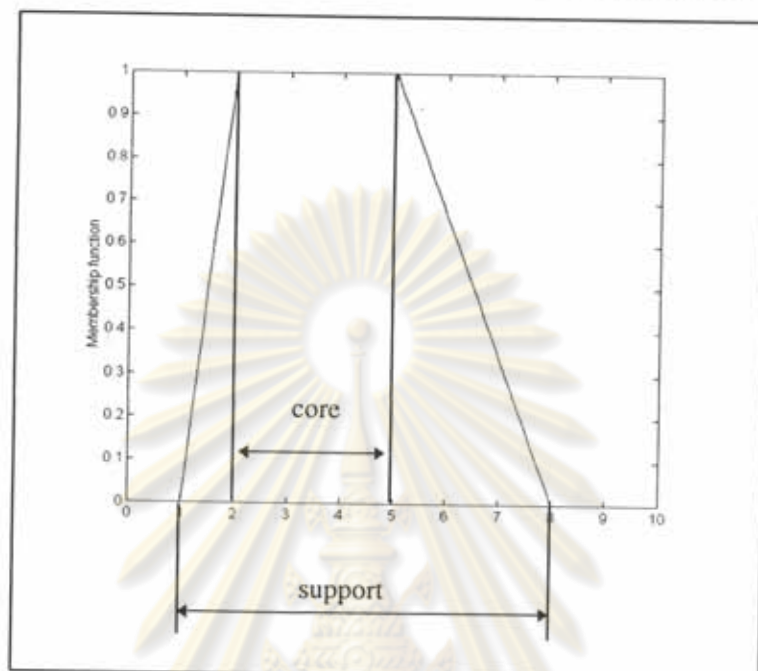
$$F = \sum_{i=1}^n \mu_F(u_i) / u_i \quad (2.5)$$

หมายเหตุ : เครื่องหมายผลรวมและเครื่องหมายอินทิกรัลในความสัมพันธ์ข้างต้นแทนการผนวกสมาชิก  $(u, F(u))$  แต่ละตัวเข้าด้วยกันเป็นเซต ไม่ได้หมายถึงการหาผลรวมหรือการหาอินทิกรัลทางคณิตศาสตร์แบบปกติและเครื่องหมาย “/” เป็นเพียงเครื่องหมายคั่นเท่านั้น ไม่ได้หมายถึงเครื่องหมายหาร

เซตฟัซซี ซึ่งเป็นการขยายแนวความคิดของเซตแบบธรรมดาเพื่อให้สามารถจัดการกับความไม่แน่นอนของระดับความเป็นสมาชิกของสิ่งของที่เราสงสัยได้ เซตฟัซซีมีนิยามและคุณสมบัติที่คล้ายคลึงกับเซตธรรมดา โดยสามารถใช้ตัวดำเนินการต่างๆที่ใช้ในเซตธรรมดาไม่ว่าจะเป็นการอินเตอร์เซกชัน, การยูเนียน, การคอมพลีเมนต์ ฯลฯ บนเซตฟัซซีได้โดยตัวดำเนินการที่เรียกว่าตัวดำเนินการฟัซซี ความสัมพันธ์ฟัซซี เป็นฟัซซีซึ่งมีลักษณะคล้ายกับฟังก์ชัน หรือความสัมพันธ์ในเซตธรรมดา สามารถใช้ความสัมพันธ์ฟัซซีร่วมกับกฎการผสมแบบต่างๆ ในการหาค่าการแปลงของความสัมพันธ์ฟัซซีจากเซตฟัซซีที่กำหนดให้ในทำนองเดียวกับ การหาค่าฟังก์ชันเมื่อกำหนดอาร์กิวเมนต์ให้ได้อีกด้วย

**นิยาม 2.2** ฟัซซีซิงเกิลตัน (Fuzzy Singleton) : ถ้าเซตพอร์ดของเซตฟัซซี  $F$  เป็นเพียงจุดๆเดียวโดยที่มีค่าระดับการเป็นสมาชิกเท่ากับ 1 จะเรียก  $F$  นี้ว่าเป็นฟัซซีซิงเกิลตัน

**นิยาม 2.3** ความสูง (Hight) และนอร์มอล (Normal) : ความสูงของเซตฟัซซี  $F$  คือค่าสูงสุดของ  $\mu_F(u)$  ใน  $U$  และจะเรียกเซตฟัซซี  $F$  ว่าเป็นนอร์มอล ถ้าความสูงของ  $F$  เป็น 1.0 ดังรูป 2.3



**รูปที่ 2.3** ซัพพอร์ต แกน และความสูงของเซตฟัซซี

**นิยาม 2.4** ปริมาณฟัซซี (Fuzzy Quantity) : เซตฟัซซีที่นิยามบน UOD ซึ่งเป็นเซตของจำนวนจริง ดังนั้นถ้า  $F$  เป็นปริมาณฟัซซีจะได้ว่า

$$F = \{(u, \mu_F(u)) | u \in R\} \quad (2.6)$$

โดย  $R$  เป็นเซตของจำนวนจริง

**นิยาม 2.5** จำนวนฟัซซี (Fuzzy Number) : หมายถึงช่วงฟัซซีที่มีสมาชิกที่มีค่าระดับความเป็นสมาชิก 1 เพียงตัวเดียว

**นิยาม 2.6** ช่วงฟัซซี (Fuzzy Interval) : หมายถึงปริมาณฟัซซีนูน (Convex Fuzzy Quantity) นั่นคือถ้า  $F$  เป็นช่วงฟัซซีที่นิยามบน  $U$  แล้ว

$$\forall u_1, u_2 \in U, \forall \lambda \in [0, 1] \quad \mu_F(\lambda u_1 + (1-\lambda)u_2) \geq \min(\mu_F(u_1), \mu_F(u_2)) \quad (2.7)$$

**นิยาม 2.7** เซตนูนฟัซซี (Convex Fuzzy Set) : เราจะเรียกเซตฟัซซี  $F$  ว่าเป็นเซตนูนฟัซซี เมื่อ  $\forall u_1, u_2, u_3 \in U$  และ  $u_1 < u_2 < u_3$  แล้ว  $\mu_F(u_2) \geq \min(\mu_F(u_1), \mu_F(u_3))$  หรือหากซัพพอร์ตของมัน เป็นเซตของจำนวนจริง และสำหรับทุกๆ  $u$  ในช่วง  $[u_1, u_2]$  ใดๆ

$$\mu_F(u) \geq \min[\mu_F(u_1), \mu_F(u_2)] \quad (2.8)$$

**นิยาม 2.8** ความเท่ากัน (Equality) : เซตฟัซซีสองเซต  $F$  และ  $G$  จะเท่ากันก็ต่อเมื่อเซต ฟัซซีทั้งสองมีค่าระดับความเป็นสมาชิกเท่ากันสำหรับสมาชิกทุกตัวใน UOD ที่เราใช้นิยามเซตฟัซซีทั้งสอง

$$F = G \leftrightarrow \forall u \in U, \mu_F(u) = \mu_G(u) \quad (2.9)$$

**นิยาม 2.9** ความเป็นส่วนหนึ่ง (Inclusion) : เซตฟัซซี  $F$  เป็นส่วนหนึ่งในเซตฟัซซี  $G$  ก็ต่อเมื่อระดับความเป็นสมาชิกของสมาชิกตัวใดๆของ UOD ในเซตฟัซซี  $F$  มีค่าน้อยกว่าระดับความเป็นสมาชิกของสมาชิกของสมาชิกตัวนั้นในเซตฟัซซี  $G$

$$F \subset G \leftrightarrow \forall u \in U, \mu_F(u) \leq \mu_G(u) \quad (2.10)$$

เซตที่สัมพันธ์กับเซตฟัซซี

**นิยาม 2.10** ซัพพอร์ต (Support) และแกน (Core) : ซัพพอร์ตของเซตฟัซซี  $F$  คือเซตแบบ ดั้งเดิมของทุกๆจุดบน  $u \in U$  ที่มีค่าระดับการเป็นสมาชิกของเซตฟัซซี  $F$  มากกว่าศูนย์ และแกน ของเซตฟัซซี  $F$  คือเซตแบบดั้งเดิมของทุกๆจุดบน  $u \in U$  ที่มีค่าระดับการเป็นสมาชิกของเซตฟัซซี  $F$  เท่ากับหนึ่ง

$$\text{supp}(F) = \{u \in U \mid \mu_F(u) > 0\} \quad (2.11)$$

$$\text{core}(F) = \{u \in U \mid \mu_F(u) = 1\} \quad (2.12)$$

**นิยาม 2.11** อัลฟา คัท ( $\alpha$ -cut) :  $\alpha$ -cut ของเซตฟัซซี  $F$  เขียนแทนด้วย  $F_\alpha$  คือเซตแบบ ดั้งเดิมของทุกจุด  $u \in U$  ที่มีค่าระดับการเป็นสมาชิกมากกว่าหนึ่งหรือเท่ากับ  $\alpha$  สังเกตว่าเซต  $\alpha$ -cut จะตัดเอาจุดที่มีระดับการเป็นสมาชิกต่ำกว่า  $\alpha$  ที่สนใจ ออกจากการพิจารณา  $\alpha$ -cut ของเซต



ฟัซซีบางครั้งเรียกว่า เซตระดับ (level set) นอกจากนี้ strong  $\alpha$ -cut เขียนแทนด้วย  $F_\alpha$  นิยามได้เช่นเดียวกันแต่ให้ตัดกรณีที่ค่าระดับการเป็นสมาชิกเท่ากับ ออกไปด้วย

$$F_\alpha = \alpha - \text{cut}(F) = \{u \in U \mid \mu_F(u) \geq \alpha\} \quad (2.13)$$

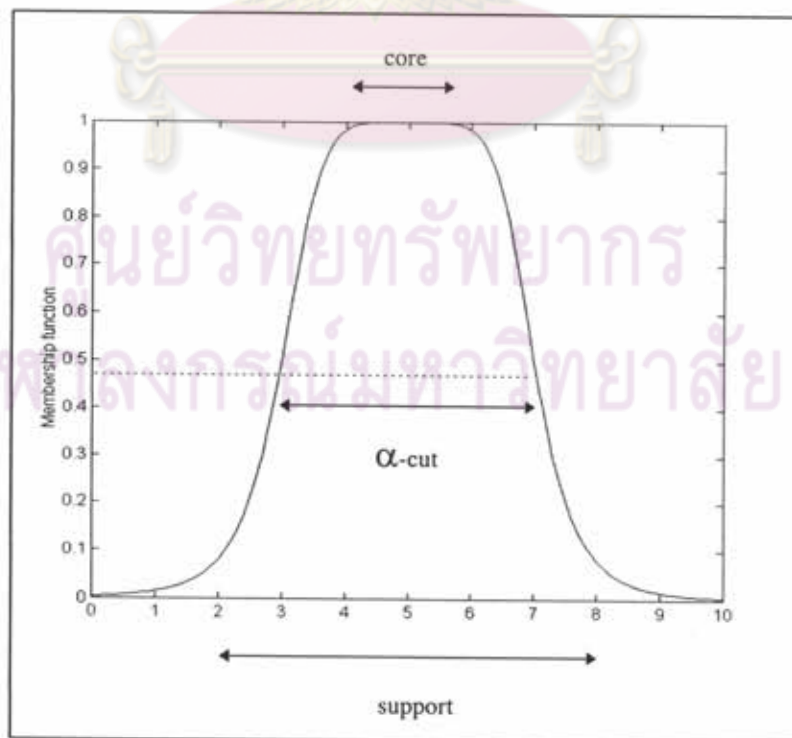
$$F_\alpha = \bar{\alpha} - \text{cut}(F) = \{u \in U \mid \mu_F(u) > \alpha\} \quad (2.14)$$

**นิยาม 2.12** สตรองอัลฟาคัท (Strong  $\alpha$ -cut) : ของเซตฟัซซี  $F$  เขียนแทนด้วย  $F_\alpha$  หมายถึงเซตที่ประกอบด้วยสมาชิกใน UOD ที่มีระดับความเป็นสมาชิกในเซตฟัซซี  $F$  มากกว่า  $\alpha$

$$F_\alpha = \{u \mid \mu_F(u) > \alpha\} \quad (2.15)$$

**นิยาม 2.13** แกน (Core) : หมายถึงอัลฟาคัทของเซตฟัซซี  $F$  ที่มีค่า  $\alpha=1$

$$F = \{u \mid \mu_F(u) \geq 1\} = \{u \mid \mu_F(u) = 1\} = F_1 \quad (2.16)$$



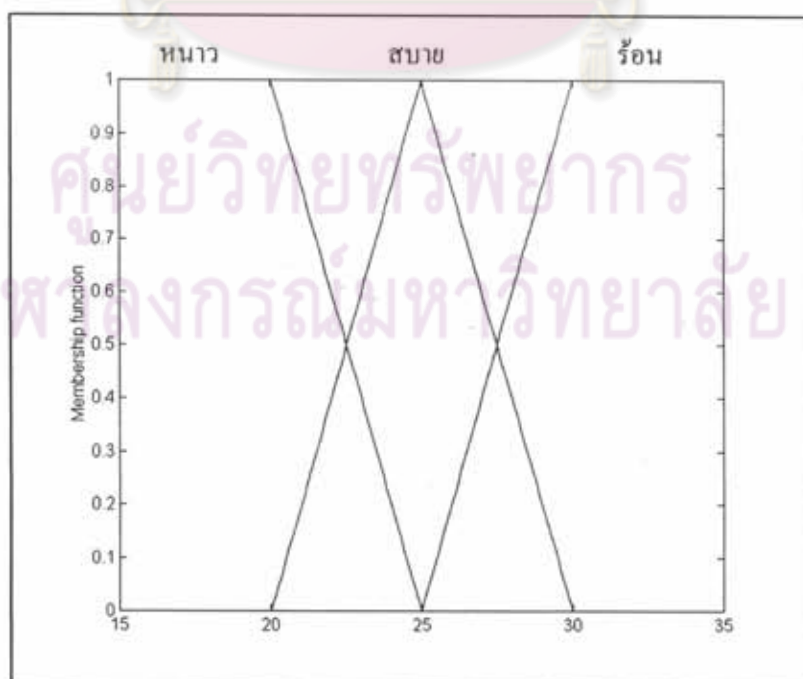
รูปที่ 2.4 เซตที่สัมพันธ์กับเซตฟัซซี



## ตัวแปรเชิงภาษา

**นิยาม 2.14** ตัวแปรเชิงภาษา (Linguistic Variable) : ตัวแปรเชิงภาษานิยามได้จาก  $(x, T(x), U, G, M)$  โดยที่  $x$  เป็นชื่อของตัวแปร;  $T(x)$  เป็นเทอมเซตของ  $x$  นั่นคือชุดของชื่อของค่าเชิงภาษาที่เป็นค่าของ  $x$  โดยที่แต่ละค่าเป็นเซตฟัซซีกำหนดคอนเนกทอสัมพันธ์  $U$ ;  $G$  เป็นกฎวากยสัมพันธ์ที่ใช้ในการกำหนดชื่อของค่าตัวแปร  $x$ ;  $M$  เป็นกฎทางความหมายเพื่อกำหนดความหมายของค่าเชิงภาษาแต่ละค่า

หากกล่าวอย่างง่าย ๆ ก็ว่า ถ้าตัวแปรสามารถมีค่าของตัวแปรเป็นค่าในภาษาหนึ่งๆ ที่มีความหมายก็ให้ตัวแปรนั้นเป็นตัวแปรเชิงภาษา คำที่ใช้เป็นค่าของตัวแปรภาษานี้ปกติก็จะใช้มาเป็นชื่อของเซตฟัซซีที่กำหนดความหมายของค่านั้นเอง ตัวอย่างเช่น ให้ อุณหภูมิ เป็นตัวแปรเชิงภาษา โดยมีค่าเชิงภาษาในเทอมเซตเป็นหนาว สบาย และร้อน กำหนดค่าอยู่ในช่วง  $10^{\circ}\text{C}$  ถึง  $40^{\circ}\text{C}$  นอกจากนี้ยังมีการกำหนดกฎวากยสัมพันธ์  $G$  เช่น เทอม ร้อน ต้องมีความหมายว่ามีค่ามากกว่าค่าเทอม สบาย เป็นต้น โดยที่ความหมายของค่าเชิงภาษา  $M$  สามารถแสดงได้ด้วยฟังก์ชันการเป็นสมาชิกดังรูปที่ 2.3 ดังนั้นตัวแปรเชิงภาษานี้กำหนดลักษณะโดย (อุณหภูมิ, {หนาว, สบาย, ร้อน}  $[10^{\circ}\text{C}, 40^{\circ}\text{C}]$ ,  $G, M$ )



รูปที่ 2.5 ตัวแปรเชิงภาษา “ อุณหภูมิ ”

จะเห็นได้ชัดเจนว่าค่าจำนวน  $27^{\circ}\text{C}$  มีความง่ายกว่าฟังก์ชัน สายข แต่ สายข เป็นตัวเลือกหนึ่งจากทั้งหมดสามตัวเลือก ในขณะที่จำนวน 27 อาจเป็นตัวเลือกหนึ่งในค่าที่เป็นไปได้ทั้งหมด 100 ตัวเลือกเป็นต้น จากตัวอย่างนี้แสดงให้เห็นรูปแบบการสรุปข้อมูลซึ่งรูปแบบนี้เรียกว่า granulation แม้ว่า การควอนไทซ์แบบปกติก็สามารถให้ผลการย่อข้อมูลดังกล่าวข้างต้นได้เช่นกัน แต่ในกรณีของการควอนไทซ์ค่าจะเป็นช่วง ในขณะที่ granulation ค่าเป็นพีชคณิตที่มีการซ้อนกัน ซึ่งมีข้อดีเหนือการควอนไทซ์คือ 1) มีความเป็นทั่วไปกว่า 2) เลียนแบบการตีความค่าเชิงภาษาของมนุษย์ 3) การเปลี่ยนแปลงจากค่าเชิงภาษาหนึ่งไปเป็นอีกค่าหนึ่งซึ่งอยู่ติดกัน จะมีความต่อเนื่องแทนที่จะเปลี่ยนแปลงอย่างเฉียบพลัน

ข้อสังเกตสำคัญประการหนึ่งที่พึงตระหนักในแนวคิดของทฤษฎีเซตพีชคณิตในที่นี้คือ แม้ว่าเราสามารถที่จะแทนสารสนเทศที่ไม่ชัดเจนได้โดยกำหนดความหมายให้กับค่าเชิงภาษาด้วยเซตพีชคณิตฟังก์ชันการเป็นสมาชิกที่จะกำหนดให้เป็นความหมายนี้ จะเป็นลักษณะขึ้นกับผู้กำหนดหรือผู้สังเกต (Subjective) กล่าวคือ ฟังก์ชันการเป็นสมาชิกที่กำหนดสำหรับแนวคิดถึงสิ่งเดียวกัน เช่น อุณหภูมิที่เย็นสบายของแต่ละบุคคลอาจจะแตกต่างกันออกไปตามเนื้อหาที่กล่าวถึง สถานการณ์ กิจกรรม หรือแม้แต่วิธีการวัดด้วย แต่อย่างไรก็ตามแนวคิดของการใช้เซตพีชคณิตในตัวแปรเชิงภาษายังคงเป็นเครื่องมือพื้นฐานสำคัญที่จะสามารถนำไปใช้งานได้โดยมีประสิทธิภาพ

### คำขยาย (Hedge)

ในการอธิบายความหมายทางภาษา มักใช้คำขยายเข้ามาช่วยในการขยายคำคุณศัพท์เพื่อให้เกิดคำที่มีความหมายต่างๆ มากขึ้น เช่น เราอาจใช้คำว่ามาก (very) หรือ พอประมาณ (more or less) เพื่อใช้ขยายคำอื่นๆ เช่น ขยายคำว่า “เร็ว” ให้เป็นคำต่างๆ คือ “เร็ว” “เร็วปานกลาง” “เร็วมาก”, ฯลฯ โดยมีข้อสังเกตว่า คำว่า “เร็วมาก” จะมีความหมายชัดเจนกว่า “เร็ว” ส่วนคำว่า “เร็วปานกลาง” จะมีความหมายคลุมเครือกว่าคำว่า “เร็วธรรมดา” เป็นต้น ดังนั้นถ้าคำว่า “เร็ว” เป็นป้ายชื่อที่แทนความหมายของคำดังกล่าว คำว่า “มาก” และ “พอประมาณ” จะทำหน้าที่ในการเปลี่ยนแปลงเซตพีชคณิตแทนที่ความหมายของคำว่า “เร็ว” ให้มีฟังก์ชันการเป็นสมาชิกเปลี่ยนแปลงตามความหมายของคำขยายต่างๆ เพื่อความชัดเจนในการอธิบายทำให้เราต้องการคำนึงอย่างเป็นทางการ ของคำขยายต่างๆ เหล่านี้ในการจำลองความหมายของภาษาด้วยเซตพีชคณิต

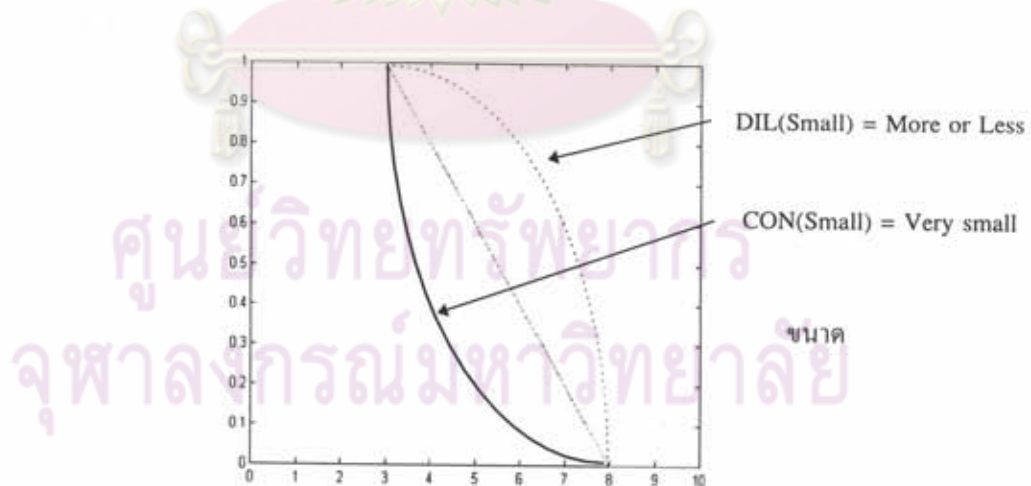
นิยาม 2.15 กำหนดให้  $F$  เป็นเซตฟัซซีใน  $U$  ดังนั้น  $CON(F)$  ซึ่งทำหน้าที่แทนความหมายของคำว่า very จะมีนิยามเป็นเซตฟัซซีใน  $U$  ซึ่งมีฟังก์ชันความเป็นสมาชิก

$$\mu_{CON(F)} = (\mu_F(u))^2 \quad (2.17)$$

และ  $DIL(F)$  ซึ่งใช้แทนความหมายของคำว่า More or Less จะเป็นเซตฟัซซีใน  $U$  ซึ่งมีฟังก์ชันความเป็นสมาชิก

$$\mu_{DIL(F)} = (\mu_F(u))^{1/2} \quad \text{โดย } u \in U \quad (2.18)$$

ถ้าขยาย  $CON$  เสมือนทำให้เงื่อนไขในการเป็นสมาชิกของเซตฟัซซีเพิ่มมากขึ้น ในขณะที่  $DIL$  เสมือนทำให้เงื่อนไขดังกล่าวลดลง พิจารณารูปที่ 2.6 สมมติเราต้องการหาค่าขนาดที่ทำให้ระดับความเป็นสมาชิกใน Small ,  $CON(\text{Small})$  ,  $DIL(\text{Small})$  เป็น 0.5 ค่าขนาดดังกล่าวของ  $CON(\text{Small})$  จะมีค่าน้อยที่สุด รองลงมาคือ Small และค่าขนาดที่มากที่สุดเป็นของ  $DIL(\text{Small})$  นั้นหมายความว่าเงื่อนไขการเป็นสมาชิกของ  $CON(\text{Small})$  เข้มข้นที่สุด ในขณะที่เงื่อนไขการเป็นสมาชิกของ  $DIL(\text{Small})$  เบาบางที่สุด



รูปที่ 2.6 แสดงการเปรียบเทียบระหว่างเซตฟัซซี Small,  $CON(\text{Small})$  และ  $DIL(\text{Small})$

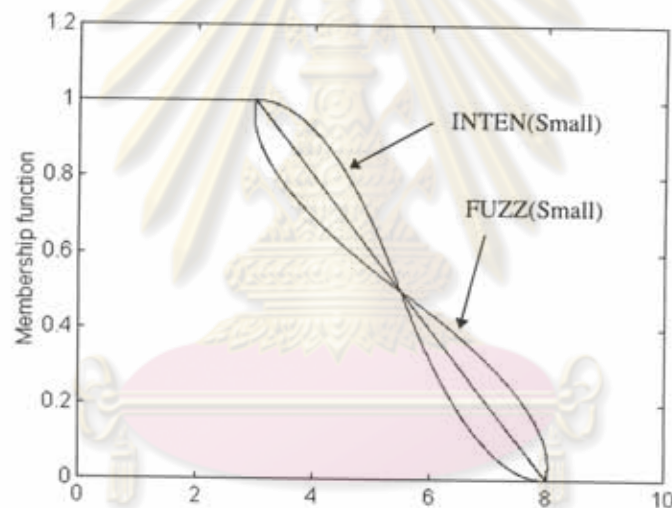
นิยาม 2.16 กำหนดให้  $F$  เป็นเซตฟัซซีใน  $U$  ดังนั้น  $INTEN(F)$  จะมีนิยามเป็นเซตฟัซซีใน  $U$  ซึ่งมีความเป็นสมาชิก



$$\mu_{INTEN(F)}(u) = \begin{cases} 2(\mu_F(u))^2; \mu_F(u) < \frac{1}{2} \\ 1 - 2(1 - \mu_F(u))^2; \mu_F(u) \geq \frac{1}{2} \end{cases} \quad (2.19)$$

และ FUZZ(F) จะเป็นเซตฟัซซีใน U ซึ่งมีฟังก์ชันความเป็นสมาชิก

$$\mu_{FUZZY(F)}(u) = \begin{cases} \sqrt{\mu_F(u)/2}; \mu_F(u) < \frac{1}{2} \\ 1 - \sqrt{\mu_F(u)/2}; \mu_F(u) \geq \frac{1}{2} \end{cases} \quad \text{โดย } u \in U \quad (2.20)$$



รูปที่ 2.7 แสดงการเปรียบเทียบ ระหว่างเซตฟัซซี Small ,INTEN(Small) และ FUZZ(Small)

คำขยาย INTEN เสมือนทำให้เซตฟัซซีมีความไม่แน่นอนน้อยลง คือเข้าใกล้เซตมากขึ้น ในขณะที่คำขยาย FUZZ เสมือนทำให้เซตฟัซซีมีความไม่แน่นอนมากขึ้น คือห่างจากเซตมากขึ้น สังเกตได้จากใน INTEN(Small) สมาชิกส่วนใหญ่จะมีค่าระดับความเป็นสมาชิกเข้าใกล้ 0 หรือ 1 ในขณะที่ใน FUZZ(Small) สมาชิกส่วนใหญ่จะมีระดับความเป็นสมาชิกเข้าใกล้ 0.5 มากกว่า

#### การดำเนินการฟัซซี (Fuzzy Operation)

กำหนดให้ A และ B เป็นเซตฟัซซี 2 เซตใน U โดยมีฟังก์ชันความเป็นสมาชิก  $\mu_A$  และ  $\mu_B$  ตามลำดับ เราสามารถให้นิยามการดำเนินการทางทฤษฎีเซต (Set-theoretic Operation) ของยูเนียน อินเตอร์เซกชัน และคอมพลีเมนต์ในกรณีของเซตฟัซซีได้ดังนี้

**นิยาม 2.17** ยูเนียนของ  $A$  และ  $B$  เขียนแทนได้ด้วย  $A \cup B$  เป็นเซตฟัซซีใน  $U$  ซึ่งได้มาโดยใช้การดำเนินการยูเนียนระหว่าง  $A$  และ  $B$  โดยมีฟังก์ชันความเป็นสมาชิกนิยามสำหรับทุกค่า  $u \in U$  เป็น

$$\mu_{A \cup B}(u) = \max\{\mu_A(u), \mu_B(u)\} \quad (2.21)$$

**นิยาม 2.18** อินเตอร์เซกชันของ  $A$  และ  $B$  เขียนแทนได้ด้วย  $A \cap B$  เป็นเซตฟัซซีใน  $U$  ซึ่งได้มาโดยใช้การดำเนินการอินเตอร์เซกชันระหว่าง  $A$  และ  $B$  โดยมีฟังก์ชันความเป็นสมาชิกนิยามสำหรับทุกค่า  $u \in U$  เป็น

$$\mu_{A \cap B}(u) = \min\{\mu_A(u), \mu_B(u)\} \quad (2.22)$$

**นิยาม 2.19** คอมพลิเมนต์ของ  $A$  เขียนแทนได้ด้วย  $A^c$  เป็นเซตฟัซซีใน  $U$  ซึ่งได้มาโดยใช้การดำเนินการคอมพลิเมนต์กับ  $A$  โดยมีฟังก์ชันความเป็นสมาชิกนิยามสำหรับทุกค่า  $u \in U$  เป็น

$$\mu_{A^c}(u) = 1 - \mu_A(u) \quad (2.23)$$

**ความสัมพันธ์ฟัซซี (Fuzzy Relation)**

**นิยาม 2.20** ความสัมพันธ์ฟัซซี (Fuzzy Relation) : กำหนดให้  $U$  และ  $V$  เป็น UOD 2 เซตความสัมพันธ์ฟัซซี  $R$  มีนิยามเป็นเซตฟัซซีในปริภูมิผลคูณ (Product Space)  $U \times V$  นั่นคือ  $R$  มีฟังก์ชันความเป็นสมาชิก  $\mu_R(u,v)$  สำหรับแต่ละ  $u \in U, v \in V$

**นิยาม 2.21** ฟัซซีคอนจังก์ชัน (Fuzzy Conjunction) : ฟัซซีคอนจังก์ชันของ  $A$  และ  $B$  เป็นความสัมพันธ์ฟัซซีบน  $U \times V$  ที่กำหนดโดยฟังก์ชันความเป็นสมาชิก

$$\mu_{A \rightarrow B}(u,v) = \mu_A(u) * \mu_B(v) \quad (2.24)$$

**นิยาม 2.22** ฟัซซีดิสจังก์ชัน (Fuzzy Disjunction) : ฟัซซีดิสจังก์ชันของ  $A$  และ  $B$  เป็นความสัมพันธ์ฟัซซีบน  $U \times V$  ที่กำหนดโดยฟังก์ชันความเป็นสมาชิก

$$\mu_{A \rightarrow B}(u, v) = \mu_A(u) + \mu_B(v) \quad (2.25)$$

**นิยาม 2.23** ฟัชซีอิมพลีเคชัน (Fuzzy Implication) : ฟัชซีอิมพลีเคชัน ของ A และ B เป็นความสัมพันธ์ฟัชซีบน  $U \times V$  ประเภทหนึ่งซึ่งกำหนดโดยฟังก์ชันความเป็นสมาชิกแบบต่างๆ ดังต่อไปนี้

1. Material Implication

$$\mu_{A \rightarrow B}(u, v) = \mu_{\bar{A}}(u) + \mu_B(v) \quad (2.26)$$

2. Propositional Calculus

$$\mu_{A \rightarrow B}(u, v) = \mu_{\bar{A}}(u) + \mu_{A=B}(v) \quad (2.27)$$

3. Extended Propositional Calculus

$$\mu_{A \rightarrow B}(u, v) = \mu_{\bar{A}}(u) * \mu_{\bar{B}}(v) + \mu_B(v) \quad (2.28)$$

4. Generalization of Modus Ponens

$$\mu_{A \rightarrow B}(u, v) = \sup \{ c \in [0,1] \mid \mu_A(u) * c \leq \mu_B(v) \} \quad (2.29)$$

5. Generalization of Modus Tollens

$$\mu_{A \rightarrow B}(u, v) = \inf \{ c \in [0,1] \mid \mu_B(u) + c \leq \mu_A(v) \} \quad (2.30)$$



## การให้เหตุผลโดยประมาณ

การให้เหตุผลโดยประมาณเป็นวิธีการหาผลสรุปจากความรู้ที่กำหนดให้ ทั้งที่ผลสรุปและความรู้ดังกล่าวมีความไม่แน่นอนและความไม่แม่นยำเข้ามาเกี่ยวข้อง โดยมากเป็นการหาผลสรุปจากความรู้ที่แสดงในรูปของประโยคที่เป็นภาษาธรรมชาติ ซึ่งมักใช้แนวความคิดเกี่ยวกับตัวแปรเชิงภาษาในทฤษฎีตรรกศาสตร์พีชซีเพื่อทำการให้เหตุผลโดยประมาณ

## กฎการนิรนัยพีชซี

การให้เหตุผลโดยประมาณที่สนใจในที่นี้อยู่ในรูปแบบของการนิรนัยหรือการหาผลสรุปในรูปของข้อมูลขาออก จากความรู้ที่มีสองประการ ได้แก่ความรู้เกี่ยวกับข้อมูลขาเข้าซึ่งเป็นข้อมูลที่เรามาได้มาโดยวิธีการต่างๆ ไม่ว่าจะเป็นการวัดข้อมูลจากสภาวะแวดล้อมจริงหรือวิธีการอื่นๆ ซึ่งแสดงในรูปแบบของประโยคเงื่อนไข ถ้า-แล้ว (IF-THEN) คือ

**IF ( ส่วนต้น ) THEN ( ส่วนปลาย )**

โดยส่วนต้นและส่วนปลายเป็นประโยคที่เกี่ยวข้องกับข้อมูลขาเข้าหรือข้อมูลขาออกอย่างใดอย่างหนึ่ง โดยขึ้นอยู่กับรูปแบบการนิรนัยความจริง ซึ่งจะได้กล่าวต่อไป

ประโยคเงื่อนไขดังกล่าวจะถูกนำไปใช้ในการให้เหตุผลโดยประมาณ โดยถ้าในส่วนต้นเป็นจริง สามารถนิรนัยได้ผลลัพธ์ตามที่กำหนดไว้ในส่วนปลาย และนอกจากนี้แล้วตามหลักตรรกศาสตร์จะได้ว่าถ้าส่วนปลายไม่เป็นจริง ในกรณีนี้สามารถวินิจฉัยได้นิเสธของส่วนต้นเป็นผลลัพธ์แทน

จากที่ได้กล่าวมาข้างต้นทำให้สรุปได้ว่าการให้เหตุผลโดยประมาณ โดยอาศัยประโยคเงื่อนไข IF-THEN ดังกล่าวมามีใช้กัน 2 รูปแบบได้แก่แบบ Generalized Modus (GMP) และแบบ Generalized Modus Tollens (GMT) ซึ่งมีลักษณะการนิรนัยหาผลลัพธ์จากความรู้ที่กำหนดให้ 2 ชุด ดังนี้

### 1. Generalized Modus (GMP)

ความรู้ 1	: u is A'
ความรู้ 2	: IF u is A THEN v is B
ผลลัพธ์	: v is B'

## 2. Generalized Modus Tollens (GMT)

ความรู้ 1	: u is B'
ความรู้ 2	: IF u is A THEN v is B
ผลลัพธ์	: v is A'

โดยที่ A, A', B และ B' เป็นเซตพีชชีที่ใช้เป็นคำเชิงภาษา ของตัวแปรเชิงภาษา u และ v ซึ่งมีนิยามใน UOD U สำหรับ A, A', และ V สำหรับ B, B' ตามลำดับประโยคที่อยู่เหนือเส้น เป็นประโยคที่เกี่ยวข้องกับความรู้ซึ่งมีอยู่สองประโยคคือ ประโยคที่เกี่ยวข้องกับความรู้เกี่ยวกับข้อมูลขาเข้า และประโยคที่เกี่ยวข้องกับความสัมพันธ์ระหว่างข้อมูลขาเข้าและข้อมูลขาออก ในขณะที่ส่วนที่อยู่ใต้เส้นเป็นผลลัพธ์ที่เราต้องการสรุปจากประโยคความรู้ทั้งสองประโยคโดยอยู่ในรูปข้อมูลขาออก

การให้เหตุผลในลักษณะดังกล่าวเป็นการให้เหตุผลที่กว้างขวางครอบคลุมรูปแบบการให้เหตุผลในลักษณะต่างๆอีกมากมาย การศึกษาการให้เหตุผลในลักษณะของ GMP และ GMT จึงมีประโยชน์มากต่อการนำหลักการให้เหตุผลโดยประมาณไปประยุกต์ในด้านต่างๆ

สำหรับตรรกศาสตร์แบบดั้งเดิม การนิรนัยหาผลสรุปจากความรู้ที่มีอยู่ทำได้ตรงไปตรงมา แต่สำหรับในกรณีตรรกศาสตร์พีชชีซึ่งมีระดับความเป็นสมาชิกซึ่งมีค่าต่างๆมากกว่า 2 ค่า นั้น การนิรนัยหาผลสรุปจากความรู้สามารถกระทำได้หลายรูปแบบมาก โดยแต่ละแบบอาจทำให้ผลลัพธ์ที่สมเหตุสมผลต่างกันไป ในการทดสอบผลลัพธ์ที่ได้จากการนิรนัยในวิธีต่าง ๆ นั้น จึงกำหนดประโยคเงื่อนไข IF u is A THEN v is B เป็นความรู้ที่เรามีเกี่ยวกับความสัมพันธ์ระหว่างข้อมูลขาเข้าและข้อมูลขาออก และตั้งบรรทัดฐานเกี่ยวข้องกับผลลัพธ์ที่ได้จากการนิรนัยโดยอาศัยความรู้จากประโยคเงื่อนไขดังกล่าวกับความรู้เกี่ยวกับข้อมูลขาเข้าที่ต่างไปจากที่ปรากฏในประโยคเงื่อนไข บรรทัดฐานดังกล่าวเป็นกฎสามัญสำนึกในการให้เหตุผลที่มนุษย์ใช้กันทั่วไป

### พีชชีอิมพลีเคชันฟังก์ชัน

จากข้างต้นประโยคเงื่อนไข IF-THEN แต่ละประโยคถูกกำหนดโดยเซตพีชชีของข้อมูลขาเข้าและเซตพีชชีของข้อมูลขาออก ดังนั้นเราจึงสามารถแทนประโยคเงื่อนไขแต่ละประโยคได้ในรูปของความสัมพันธ์พีชชีที่สร้างขึ้นมาจากเซตพีชชีทั้งสองสามารถสร้างความสัมพันธ์พีชชีดังกล่าวได้หลายวิธี โดยการเลือกใช้ตัวดำเนินการสร้างความสัมพันธ์พีชชีแบบต่างๆ ซึ่งตัวดำเนินการ

การใช้สร้างความสัมพันธ์ฟัซซีดังกล่าวนี้เรารวมเรียกว่าฟัซซีอิมพลิเคชันฟังก์ชันตามนิยามที่ 2.20 - 2.23

หลังจากสร้างความสัมพันธ์ฟัซซีแล้ว สามารถนิรนัยหาผลลัพธ์ในรูปของเซตฟัซซีขาออก จากข้อมูลขาเข้าในรูปของเซตฟัซซีขาเข้า ซึ่งโดยทั่วไป ใช้การรวมแบบซูปริมัมที่เป็นหลัก ความสัมพันธ์ที่ได้มาจากฟัซซีอิมพลิเคชันฟังก์ชันแต่ละแบบทำให้ผลลัพธ์ที่ได้จากข้อมูลเข้าชุดเดียวกันมีค่าแตกต่างกันออกไปนั่นคือจะมีคุณสมบัติในการตีความหมายของประโยคเงื่อนไขที่แตกต่างกัน

### ระบบตรรกศาสตร์ฟัซซี

ระบบฟัซซีเป็นระบบที่นำหลักการของตรรกศาสตร์ฟัซซี และการให้เหตุผลโดยประมาณ เพื่อมาใช้งานในด้านต่างๆ ระบบฟัซซีที่ใช้งานกันทั่วไปมีหลายลักษณะ แต่ที่แพร่หลายมากที่สุด เป็นระบบฟัซซีแบบที่มีตัวแปลงฟัซซี และตัวแปลงกลับฟัซซี สิ่งนี้ ให้ความสนใจเป็นพิเศษในหัวข้อนี้ได้แบ่งการออกแบบระบบฟัซซี ซึ่งจะต้องคำนึงถึงองค์ประกอบต่างๆ ของระบบฟัซซีทั้งระบบทั้งส่วนที่เกี่ยวกับการให้เหตุผลโดยประมาณ ได้แก่ ฟัซซีอิมพลิเคชันฟังก์ชัน ตัวเชื่อมประโยค ตัวดำเนินการผสม ฯลฯ และส่วนที่ไม่เกี่ยวกับการให้เหตุผลโดยประมาณ ได้แก่ ตัวแปลงฟัซซี การแปลงกลับฟัซซี การแบ่งช่วงของข้อมูล การสร้างฐานกฎ เป็นต้น

### ประเภทของระบบตรรกศาสตร์ฟัซซี

ระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีหรือเรียกสั้นๆว่า ระบบฟัซซี เป็นระบบที่ทำงานโดยอาศัยหลักการของตรรกศาสตร์ฟัซซี และการให้เหตุผลโดยประมาณ เป็นการนำหลักการทั้งสองมาช่วยในการนิรนัยความจริงจากความรู้เกี่ยวกับข้อมูลขาเข้าและความรู้เกี่ยวกับความสัมพันธ์ระหว่าง ข้อมูลขาเข้ากับข้อมูลขาออก เพื่อหาข้อสรุปเป็นผลลัพธ์นำไปใช้งานต่อไป ระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีที่ปรากฏในบทความเชิงวิชาการมีด้วยกัน 3 ประเภทด้วยกัน ประเภทที่หนึ่งได้แก่ ระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีล้วน ประเภทที่สองได้แก่ ระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีของ Takagi และ Sugeno และประเภทที่สามได้แก่ ระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีที่มีตัวแปลงฟัซซี (Fuzzifier) และตัวแปลงกลับฟัซซี (Defuzzier)



## 1. ระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีล้วน

โครงสร้างพื้นฐานของระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีล้วนประกอบด้วยชุดของกฎฟัซซีอยู่ในรูปของประโยคเงื่อนไข IF-THEN โดยมีตัวแปรที่เกี่ยวข้องเป็นตัวแปรเชิงภาษากฎดังกล่าวเรียกว่ากฎฟัซซี นอกจากนั้นแล้วยังมีตัวนิรนัยฟัซซี (Fuzzy Interface Engine) ซึ่งใช้กฎฟัซซีดังกล่าวในการแปลจากฐานข้อมูลเข้าซึ่งเป็นเซตฟัซซีใน UOD ขาเข้าคือ U ไปเป็นผลลัพธ์ซึ่งเป็นเซตฟัซซีใน UOD ขาออกคือ V โดยอาศัยหลักการของตรรกศาสตร์ฟัซซี กฎฟัซซีจะอยู่ในรูปของประโยคเงื่อนไข IF-THEN เช่น

$$R_i : \text{IF } U \text{ is } A_i \text{ THEN } V \text{ is } B_i$$

โดย  $A_i$  และ  $B_i$  เป็นเซตฟัซซี  $U$  และ  $V$  เป็นตัวแปรเชิงภาษาขาเข้าและขาออกตามลำดับ  $i=1,2,3,\dots,n$  จากการปฏิบัติพบว่าผู้เชี่ยวชาญสามารถแสดงความรู้ของเขาออกมาในรูปของกฎฟัซซีได้อย่างสะดวกทำให้กฎในรูปประโยคเงื่อนไข IF-THEN ดังกล่าวเป็นที่นิยมอย่างมาก

ระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีล้วนเป็นส่วนที่สำคัญที่สุดของระบบฟัซซีทั่วไป โดยเป็นส่วนที่รวมเอาความรู้ของผู้เชี่ยวชาญไว้ในรูปของตัวแปรเชิงภาษา และใช้หลักการตรรกศาสตร์ฟัซซีมาช่วยในการจัดการกับข้อมูลอย่างเป็นระบบ ข้อจำกัดของระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีล้วนก็คือ ข้อมูลขาเข้าและข้อมูลขาออกต้องเป็นเซตฟัซซี ในขณะที่ระบบเชิงวิศวกรรมทั่วไปข้อมูลขาเข้าและข้อมูลขาออกเป็นจำนวนจริงค่าตายตัว (Crisp Value)

## 2. ระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีที่เสนอโดย Takagi และ Sugeno

Takagi และ Sugeno เสนอกฎฟัซซีในรูปแบบที่ต่างไปจากที่ใช้ในระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีล้วนก็คือ

$$L_i : \text{IF } U \text{ is } A_i \text{ THEN } V_i \text{ is } f_i(u)$$

โดย  $A_i$  เป็นเซตฟัซซี  $f_i$  เป็นฟังก์ชันค่าจริงและ  $V$  เป็นข้อมูลขาออกของระบบเนื่องมาจากกฎข้อที่  $i$  โดย  $i = 1,2,3,\dots,n$  นั่นคือในกฎข้างต้น ส่วนต้นเท่านั้นที่เกี่ยวข้องกับตัวแปรเชิงภาษา และในส่วนปลายจะเกี่ยวข้องกับค่าตายตัวคือเป็นฟังก์ชันของข้อมูลขาเข้า  $U$  สัญญาณออก  $V$

ของระบบฟัซซีที่เสนอโดย Takagi และ Sugeno เป็นค่าเฉลี่ยของ  $V_i$  โดยตัวประกอบน้ำหนัก (Weighting Factor) เป็นค่าความจริงของประโยคส่วนต้นของกฎแต่ละกฎซึ่งคำนวณได้โดยการใช้ตัวเชื่อมประโยค AND ในกรณีที่มีข้อมูลขาเข้ามากกว่าหนึ่งตัว

โครงสร้างของระบบฟัซซีที่เสนอโดย Takagi และ Sugeno นำไปใช้ในการแก้ปัญหาต่าง ๆ มาแล้วมากมายวิธีนี้มีข้อได้เปรียบคือทำให้ได้สมการระบบที่กระชับรัดกุมช่วยให้สามารถประมาณค่าพารามิเตอร์เพื่อนำไปใช้ในระบบฟัซซีได้ง่ายกว่าระบบฟัซซีล้วน ส่วนข้อจำกัดของวิธีนี้ก็คือนั่นคือส่วนผลลัพธ์ที่ไม่เป็นลักษณะของตัวแปรเชิงภาษาซึ่งเหมาะสมที่จะนำมาใช้อธิบายความรู้ที่ได้จากผู้เชี่ยวชาญซึ่งจะอยู่ในรูปของตัวแปรเชิงภาษาทั้งหมด

### 3. ระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีมีตัวแปลงฟัซซีและตัวแปลงกลับฟัซซี

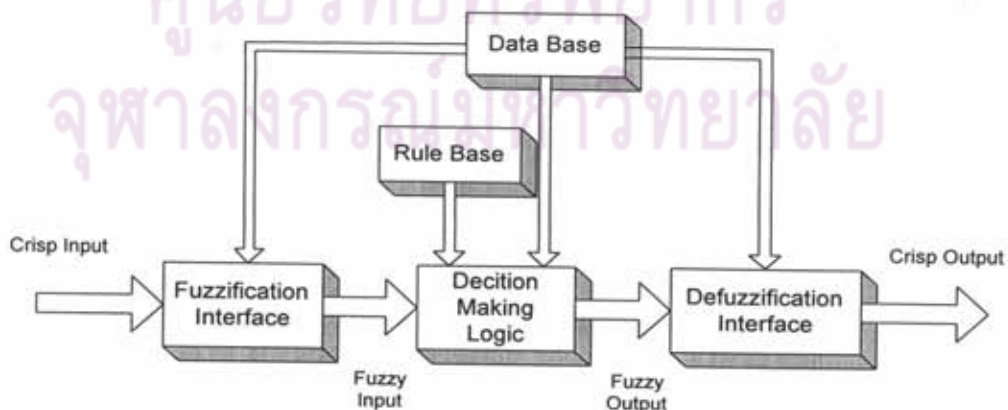
วิธีนี้มีการเพิ่มตัวแปลงฟัซซีและตัวแปลงกลับเข้าไปที่ส่วนข้อมูลขาเข้าและข้อมูลขาออกของระบบฟัซซีล้วน โครงสร้างพื้นฐานของระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีที่มีแปลงฟัซซีและตัวแปลงกลับฟัซซีแสดงในรูป ตัวแปลงฟัซซีจะทำการแปลงข้อมูลค่าตายตัวใน  $U$  ให้เป็นเซตฟัซซีขาเข้าใน  $U$  และตัวแปลงกลับฟัซซีจะแปลงเซตฟัซซีผลลัพธ์ใน  $V$  ให้เป็นข้อมูลค่าตายตัวใน  $V$  ฐานกฎและตัวนิรนัยมีลักษณะเหมือนที่ใช้ในระบบฟัซซีล้วนทุกประการ ในบทความวิชาการมักเรียกระบบฟัซซีในลักษณะนี้ว่าตัวควบคุมฟัซซี (Fuzzy Logic Control) เพราะมักใช้เป็นตัวควบคุมในการควบคุมกระบวนการ ระบบฟัซซีแบบนี้ถูกเสนอครั้งแรกโดย Mamdani และถูกใช้อย่างแพร่หลายในเวลาต่อมา

ระบบตรรกศาสตร์ฟัซซีที่มีตัวแปลงและมีตัวแปลงกลับฟัซซีมีข้อดีหลายประการ ประการแรกคือมีความเหมาะสมที่จะใช้งานกับระบบเชิงวิศวกรรมทั่วไป เพราะข้อมูลขาเข้าและข้อมูลขาออกของระบบเป็นค่าจริงตายตัว ประการที่สองคือมีความเหมาะสมสำหรับใช้เก็บความรู้ของผู้เชี่ยวชาญทั้งส่วนต้นและส่วนปลายของระบบเกี่ยวข้องกับตัวแปรเชิงภาษา และประการที่สามคือมีความยืดหยุ่นในการออกแบบคือสามารถเปลี่ยนแปลงแก้ไขส่วนต่างๆ ของระบบได้หลายประการไม่ว่าจะเกี่ยวข้องกับตัวแปรฟัซซี, ตัวนิรนัยฟัซซี และตัวแปลงกลับฟัซซี เพื่อให้เราออกแบบระบบฟัซซีให้เหมาะสมกับปัญหาหนึ่งๆ ได้มากที่สุด

## ส่วนประกอบของระบบฟัซซี

ระบบฟัซซีประกอบด้วยส่วนประกอบที่สำคัญ 4 ส่วนคือ

1. ส่วนตัวแปลงฟัซซี (Fuzzification Interface) ซึ่งจะทำหน้าที่
  - วัดค่าของตัวแปลงขาเข้า
  - ทำการแปลง (Input Scale Mapping) ตัวแปรขาเข้าให้มีค่าอยู่ในย่านที่เหมาะสมในเอกภพสัมพัทธ์แห่งการบรรยาย (Universe Of Discourse)
  - แปลงข้อมูลขาเข้าให้อยู่ในรูปของค่าเชิงภาษาหรือเซตฟัซซี
2. ส่วนฐานความรู้ (Knowledge Base) ประกอบด้วยส่วนประกอบย่อยๆ 2 ส่วนคือ
  - ฐานความรู้ (Data Base) ให้ข้อมูลเกี่ยวกับนิยามซึ่งจำเป็นต่อการจัดการข้อมูล เช่นการแบ่งช่วงและการปรับ UOD การกำหนดเซตฟัซซีปฐมภูมิ การกำหนดฟังก์ชันความเป็นสมาชิกของฟังก์ชันเซตปฐมภูมิ เป็นต้น
  - ฐานกฎ (Rule Base) กำหนดกฎที่ใช้การควบคุมโดยแสดงในรูปของกฎฟัซซี
3. ส่วนการนิรนัยฟังก์ชันหรือส่วนตัดสินใจ (Decition Making Logic) เป็นส่วนที่สำคัญที่สุดของระบบฟัซซีซึ่งมีความสามารถในการตัดสินใจเลียนแบบมนุษย์ส่วนนี้จะใช้แนวความคิดเกี่ยวกับตรรกศาสตร์ฟัซซีและทำหน้าที่ในการหาการควบคุม(Control Action) หรือผลลัพธ์จากข้อมูลขาเข้าและฐานกฎที่กำหนดได้โดยการใช้การนิรนัยฟัซซี
4. ส่วนตัวแปลงกลับฟัซซี (Defuzzifier Interface) ทำหน้าที่
  - แปลงผลลัพธ์ที่เป็นเซตฟัซซีให้เป็นค่าตายตัว
  - แปลงค่าสเกล (Output Scale Mapping) ค่าตายตัวที่ได้ให้มีค่าอยู่ในช่วงที่ใช้เป็นสัญญาณควบคุม



รูปที่ 2.8 โครงสร้างพื้นฐานของตัวควบคุมฟัซซี



## ประโยคเงื่อนไขฟังก์ชันและกฎฟัซซี

วิธีการตัดสินใจของระบบฟัซซีถูกแสดงในรูปของชุดของกฎเชิงภาษาซึ่งได้มาจากความรู้ของผู้เชี่ยวชาญ โดยความรู้ของผู้เชี่ยวชาญมักอยู่ในรูปของประโยคเงื่อนไข IF-THEN คือ

IF ( ชุดของเงื่อนไขเป็นจริง ) THEN ( นิรนัยได้ชุดของผลลัพธ์ )

เนื่องจากส่วนต้นและส่วนต้นและส่วนปลายของกฎต่างๆ เกี่ยวข้องกับแนวคิดเกี่ยวกับตัวแปรเชิงภาษาซึ่งเป็นแนวความคิดที่ปรากฏในตรรกศาสตร์ฟัซซีเช่น ตัวแปรเชิงภาษาจึงมักเรียกกฎต่างๆเหล่านี้ว่ากฎฟัซซี โดยเป็นกฎที่ใช้แสดงวิธีการควบคุมในระบบฟัซซี

### ตัวดำเนินการแปลงฟัซซี (Fuzzification Operator)

ตัวดำเนินการแปลงฟัซซีมีผลในการแปลงข้อมูลค่าตายตัวให้เป็นเซตฟัซซี นั่นคือ

$$u = \text{fuzzifier}(u_0)$$

โดย  $u_0$  เป็นข้อมูลขาเข้าค่าตายตัว  $u$  เป็นเซตฟัซซีขาเข้า และ fuzzifier เป็นตัวดำเนินการแปลงฟัซซี

### ตัวดำเนินการเชื่อมประโยค (Sentence Connective Operator)

ตัวดำเนินการ AND เป็นตัวดำเนินการเชื่อมประโยคในกรณีที่ระบบฟัซซีมีข้อมูลขาเข้ามากกว่าหนึ่งตัว ในขณะที่ตัวดำเนินการ AND เป็นตัวดำเนินการเชื่อมประโยคเงื่อนไข ฟัซซีหลายประโยคที่มีอยู่ในฐานกฎเข้าด้วยกัน

### ตัวดำเนินการผสม (Compositional Operator)

เป็นตัวดำเนินการที่ช่วยให้เรานิรนัยหรือสรุปหาผลลัพธ์จากความรู้เกี่ยวกับข้อมูลขาเข้าและความรู้เกี่ยวกับความสัมพันธ์ระหว่างข้อมูลขาเข้าและข้อมูลขาออก

### ตัวดำเนินการแปลงกลับฟัซซี (Defuzzification Operator)

เป็นตัวดำเนินการที่แปลงผลลัพธ์ที่นิรนัยได้ ซึ่งอยู่ในรูปของเซตฟัซซีให้อยู่ในรูปของจำนวนจริงค่าตายตัวเพื่อใช้ในการควบคุม นั่นคือ

$$v_0 = \text{defuzzifier}(v)$$

โดย  $v_0$  เป็นค่าของสัญญาณควบคุมที่เป็นค่าตายตัว  $v$  เป็นเซตฟัซซีขาออกและ defuzzifier เป็นตัวดำเนินการแปลงกลับฟัซซี

## การออกแบบระบบฟัซซี

1. วิธีการแปลงฟัซซี (Fuzzification Strategy)
2. ฐานข้อมูล
  - 2.1 การแบ่งช่วง (Discretization) และการปรับ (Normalization) ของ UOD
  - 2.2 การแบ่งฟัซซี (Fuzzy Partition) ของปริภูมิขาเข้าและขาออกโดยการใส่เซตฟัซซีปฐมภูมิ
  - 2.3 ความสมบูรณ์ (Completeness) ของฐานข้อมูล
  - 2.4 การกำหนดฟังก์ชันความเป็นสมาชิกของเซตฟัซซีปฐมภูมิ
3. ฐานกฎ
  - 3.1 การเลือกตัวแปรขาเข้าและตัวแปรขาออกของกฎฟัซซี
  - 3.2 แหล่งที่มาและการได้มาของกฎการควบคุมฟัซซี
  - 3.3 ความสอดคล้อง ความเกี่ยวเนื่องและความสมบูรณ์ของฐานกฎ
4. ตรรกศาสตร์การตัดสินใจ
  - 4.1 นิยามของฟังก์ชันอิมพิเคชันฟังก์ชัน
  - 4.2 การตีความตัวเชื่อมประโยค ALSO
  - 4.3 การตีความตัวเชื่อมประโยค AND
  - 4.4 นิยามของตัวดำเนินการผสม
  - 4.5 กลไกการนิรนัยความจริง
5. วิธีการแปลงกลับฟัซซี (Defuzzification Strategy)

## หลักการแปลงฟัซซี (Fuzzification Strategy)

การแปลงฟัซซีเป็นส่วนที่กระทำในส่วนต้นของระบบฟัซซี โดยต้องแปลงข้อมูลขาเข้าในรูปค่าตายตัวให้เป็นเซตฟัซซีเพื่อให้ระบบฟัซซีสามารถจัดการข้อมูลได้ หลักการทั่วไปในการกำหนดวิธีการแปลงกลับฟัซซีมี 3 วิธีดังต่อไปนี้

1. ทำการแปลงค่าตายตัวให้เป็นฟัซซีซึ่งเกิดขึ้นใน UOD วิธีนี้เป็นวิธีที่นิยมใช้กันทั่วไปในการประยุกต์ใช้งานในการควบคุมกระบวนการเพราะความสะดวกง่ายตาย โดยจะแปลงข้อมูลขาเข้า  $U_0$  ให้เป็นเซตฟัซซีที่มีฟังก์ชันความเป็นสมาชิกที่ให้ค่าเป็นศูนย์ทุกที่ยกเว้นมีค่าเป็นหนึ่งที่  $U_0$  เพียงที่เดียว

2. ถ้าข้อมูลที่วัดได้ถูกรบกวนด้วยสัญญาณรบกวน ตัวดำเนินการแปลงพีชชีควรแปลงข้อมูลดังกล่าวให้เป็นเซตพีชชีที่แสดงถึงความไม่แน่นอนในข้อมูลขาเข้าด้วย เช่น อาจเลือกเซตพีชชี เป็นสามเหลี่ยมหน้าจั่วที่มีมุมยอดตรงกับค่าเฉลี่ยของข้อมูลขาเข้าและมีฐานเท่ากับสองเท่าของค่าเบี่ยงเบนมาตรฐาน เป็นต้น การจัดการกับข้อมูลที่มีลักษณะ Possibilistic Data ซึ่งก็คือเซตพีชชีในวิธีนี้จะทำให้ง่ายกว่าการจัดการข้อมูลที่มีลักษณะของตัวแปรสุ่ม (Probabilistic Data) อย่างมากเราจึงนิยมใช้พีชชีเซตในการแทนข้อมูลที่มีความไม่แน่นอนและจัดการข้อมูลดังกล่าวโดยการใช้ระบบพีชชี

3. ในกรณีที่มีขนาดใหญ่หรือในการประยุกต์ใช้งานอย่างอื่น ข้อมูลอาจมีลักษณะของ Possibilistic Data และ Probabilistic Data จึงอาจต้องใช้แนวความคิดของ Hybrid Number ซึ่งรวมเอาแนวความคิดของตัวแปรสุ่มและเซตพีชชีเข้าด้วยกัน

#### ฐานข้อมูล (Data Base)

จากข้างต้นเราได้แสดงให้เห็นแล้วว่า เซตพีชชี มีระดับความเป็นสมาชิกเป็นค่าระหว่าง 0 กับ 1 สามารถแทนข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับค่าในภาษาได้เป็นอย่างดีเป็นธรรมชาติมากกว่าเซต ซึ่งมีระดับความเป็นสมาชิก 0 หรือ 1 อย่างไรก็ตามในการนำเซตพีชชีมาใช้ในคอมพิวเตอร์เราก็ต้องมีการจัดโครงสร้างข้อมูลให้เหมาะสมด้วยโดยทั่วไปเราจะทำการแบ่ง UOD ที่เป็นแบบต่อเนื่องออกเป็นช่วงๆ เพราะเราไม่สามารถเก็บค่าระดับความเป็นสมาชิกทุกตัวใน UOD ได้ การแบ่งช่วงของ UOD ดังกล่าวก็เหมือนกับการแปลงสัญญาณแอนะล็อกเป็นสัญญาณดิจิตอลใน A/D Converter นั่นเอง นอกจากการแบ่งช่วงแล้วบางครั้งเราอาจต้องปรับข้อมูลซึ่งอาจมีย่านที่ไม่เหมาะสมเช่น กว้างเกินไปหรือแคบเกินไปให้มาอยู่ในย่านที่เรากำหนดไว้ให้เราสามารถอ้างอิงได้อย่างสะดวกอีกด้วย

#### การแบ่งช่วง UOD

หรือเรียกอีกอย่างว่าการทำควอนไทเซชัน (Quantization) เป็นการแบ่ง UOD ซึ่งเป็นแบบต่อเนื่องออกเป็นช่วงๆ เพื่อความสะดวกในการเก็บข้อมูลแต่ละช่วงจะเป็นเสมือนกับสมาชิกหนึ่งตัวของ UOD ที่แบ่งช่วงแล้วคือมีระดับความเป็นสมาชิกเท่ากันหมดสำหรับแต่ละช่วง การนิยามเซตพีชชีทำได้โดยการกำหนดค่าระดับความเป็นสมาชิกให้กับแต่ละช่วงดังกล่าว ด้วยวิธีการนี้ทำให้เราสามารถสร้างตารางอ่านค่า (Lookup-Table) เพื่อหาสัญญาณออกสำหรับสัญญาณเข้าใดๆ ที่กำหนด



ให้ได้โดยการประมวลผลออฟไลน์ (Off-line Processing) ซึ่งช่วยลดเวลาในการประมวลผลตัวควบคุม จำนวนช่วงที่ใช้ในการแบ่งควรมีจำนวนมากพอที่จะทำให้ประมวลสัญญาณเข้าได้ละเอียดพอ แต่ก็ไม่ควรมีจำนวนมากเกินไปเพื่อประหยัดหน่วยความจำ จำนวนช่วงที่ใช้แบ่งเป็นตัวกำหนดประสิทธิภาพของการควบคุมว่าทำได้ด้วยความละเอียดมากน้อยเพียงใด โดยยังมีจำนวนช่วงมากขึ้นเพียงใดก็ทำให้การควบคุมที่ละเอียดขึ้นเพียงนั้น

การแบ่งสเกล (Scale Mapping) เป็นสิ่งจำเป็นในการใช้ UOD ที่ได้แบ่งช่วงเอาไว้โดยทำหน้าที่ในการแบ่งตัวแปรที่วัดได้ให้เป็นค่าใน UOD ที่ได้แบ่งช่วงไว้แล้วโดยการแปลงอาจเป็นแบบเชิงเส้น แบบไม่เชิงเส้นหรือทั้งสองแบบก็ได้ การเลือกแบ่งช่วง UOD ให้ละเอียดหรือหยาบนั้นสะท้อนถึงเหตุผลบางอย่างเช่น การเลือกช่วงแบบหยาบๆสำหรับสัญญาณคลาดเคลื่อนขนาดใหญ่ ในขณะที่เลือกแบ่งช่วงแบบละเอียดสำหรับสัญญาณคลาดเคลื่อนขนาดเล็ก

### การปรับ UOD

การปรับ UOD เป็นการแบ่งช่วงโดยมีการแบ่งสเกลของแต่ละช่วงที่ถูกแบ่งให้เป็นช่วงที่กำหนดไว้ใน UOD ที่ปรับแล้วหลังจากนั้นจึงนิยามเซตฟัชซี โดยการกำหนดฟังก์ชันความเป็นสมาชิกแบบแจ้งชัด (Explicit Function) การแปลงสเกลอาจเป็นแบบเชิงเส้น, ไม่เชิงเส้น หรือทั้งสองแบบก็ได้

### การแบ่งปริภูมิขาเข้าและขาออก

ตัวแปรที่ใช้เป็นตัวแปรขาเข้าและตัวแปรขาออกของระบบฟัชซีเป็นตัวแปรเชิงภาษานั้นเป็นตัวแปรที่มีค่าเป็นค่าในภาษาซึ่งค่าในภาษาที่นี้คือป้ายชื่อของเซตฟัชซีตัวหนึ่งนั่นเอง นอกจากนี้โดยทั่วไปแล้วตัวแปรขาเข้าและตัวแปรขาออกของระบบฟัชซีมักจะมีจำนวนมากกว่าหนึ่งตัวแปร ข้อมูลขาเข้าและข้อมูลขาออกจึงมักถูกมองในรูปของเซตฟัชซีที่มีนิยามใน UOD ที่เป็นปริภูมิผลคูณของ UOD ย่อยๆของตัวแปรแต่ละตัว การแบ่งปริภูมิขาเข้าและขาออกในที่นี้หมายถึงการกำหนดจำนวนเซตฟัชซีปรมูมิเพื่อใช้เป็นค่าของตัวแปรเชิงภาษาแต่ละตัวโดยเซตฟัชซีปรมูมิดังกล่าวมีนิยามบน UOD ของตัวแปรแต่ละตัว จำนวนเซตฟัชซีปรมูมิเป็นตัวกำหนดความละเอียดของการควบคุมที่ได้จากกฎฟัชซี และยังเป็นตัวกำหนดจำนวนสูงสุดของกฎฟัชซีที่เราสามารถสร้างขึ้นได้ด้วย ในกรณีของระบบฟัชซี 2 สัญญาณเข้า 1 สัญญาณออก ถ้าจำนวนเซตฟัชซีปรมูมิของ



ข้อมูลเข้าและข้อมูลออกมีค่าเท่ากับ 3 และ 7 ตามลำดับ เราจะได้จำนวนกฎฟuzzyที่สามารถตั้งได้สูงสุดเป็น  $3 \times 7 = 21$  โดยทั่วไปมักตั้งชื่อของกฎฟuzzyปฐมภูมิให้มีความหมายที่เข้าใจง่ายเช่น NB = Negative Big ,NM = Negative Medium, NS =Negative Small , ZE = Zero , PS = Positive Small ,PM = Positive Medium ,PB = Positive Big

### ความสมบูรณ์

ความสมบูรณ์ของฐานกฎหมายถึงความสามารถของฐานกฎในการนิรนัยหาสัญญาณควบคุมได้สำหรับสภาวะทุกสภาวะที่อาจเกิดขึ้นในกระบวนการ คุณสมบัติความสมบูรณ์ของฐานกฎขึ้นอยู่กับเงื่อนไขสองประการที่เกี่ยวข้องกับทั้งฐานข้อมูลและฐานกฎ

### ฐานข้อมูล

การที่ฐานกฎจะมีความสมบูรณ์ได้นั้นฐานข้อมูลที่ใช้ในการนิยามฐานกฎจะต้องมีความสมบูรณ์เสียก่อนความสมบูรณ์ของฐานข้อมูลในที่นี้หมายถึงการที่เซตฟuzzyปฐมภูมิสามารถครอบคลุม UOD ที่ใช้นิยามได้อย่างทั่วถึง เงื่อนไขที่ใช้ในการกำหนดความสมบูรณ์ของฐานข้อมูลก็คือยูเนียนของเซตฟuzzyปฐมภูมิทุกเซตจะต้องมีค่าระดับความเป็นสมาชิกไม่ต่ำกว่าระดับที่กำหนดไว้ค่าหนึ่ง โดยทั่วไปเราเลือกระดับความเป็นสมาชิกเป็น 0.5 เป็นระดับที่ใช้กำหนด ซึ่งหมายความว่าในการนิรนัยความจริงสำหรับข้อมูลเข้าค่าใดๆ ของตัวแปรขาเข้าตัวหนึ่งตัวแปร จะมีอยู่หนึ่งกฎเสมอที่ให้ระดับความเป็นสมาชิกสำหรับตัวแปรขาเข้าตัวนั้นมากกว่าหรือเท่ากับ 0.5 โดยอาจมีกฎดังกล่าวมากกว่าหนึ่งกฎสำหรับข้อมูลขาเข้าบางค่า

### ฐานกฎ

เงื่อนไขที่เกี่ยวข้องกับความสมบูรณ์ของฐานกฎถูกกำหนดโดยอาศัยประสบการณ์การออกแบบและความรู้ทางวิศวกรรม โดยเราจะใส่กฎเพิ่มเติมเข้าไปในฐานกฎเมื่อใดก็ตามที่ฐานกฎดังกล่าวยังไม่ได้ครอบคลุมเงื่อนไขที่อาจเกิดขึ้นบางประการ หรือใส่กฎเพิ่มเติมเข้าไปเมื่อใดที่ค่าความจริงสูงสุดสำหรับทุกกฎยังมีค่าต่ำกว่าค่าที่กำหนดไว้ค่าหนึ่งเช่น 0.5 ในกรณีแรกเป็นการแก้ไขฐานกฎให้สมบูรณ์ในแง่ที่อาจมีเหตุการณ์ที่ไม่มีกฎใดถูกเรียกใช้เลย ส่วนในกรณีที่สองเป็น

การแก้ไขฐานกฎสำหรับการเกิดเหตุการณ์ที่ไม่มีกฎใดเป็นกฎที่เด่น ( ค่าความจริงมากกว่า 0.5 ) เลขแม้แต่กฎเดียว

ระบบพีชซีที่มีคุณสมบัติที่กำหนดโดยชุดของประ โยคเชิงภาษาซึ่งได้มาจากความรู้ของผู้เชี่ยวชาญความรู้ของผู้เชี่ยวชาญดังกล่าว มักถูกแสดงในรูปของ IF-THEN ซึ่งอยู่ในรูปแบบเดียวกับ ประ โยคเงื่อนไข และชุดของประ โยคเงื่อนไขทุกประ โยคจะรวมกันเข้าเป็นฐานกฎในระบบพีชซี

การเลือกตัวแปรเหมาะสมเพื่อใช้เป็นตัวแปรขาเข้าและตัวแปรขาออกในกฎพีชซีมีผลอย่างมากต่อประสิทธิภาพการทำงานของระบบพีชซี โดยทั่วไปนั้นใช้ประสบการณ์และความรู้ทางวิศวกรรมในการเลือกตัวแปรดังกล่าว ซึ่งตัวแปรที่เรามักเลือกคือ ตัวแปรสถานะ (State Variable), สัญญาณคลาดเคลื่อนของสถานะ (State Error) ,การเปลี่ยนแปลงของสัญญาณคลาดเคลื่อนของตัวแปรสถานะ (State Error Derivative) ,อินทิกรัลของสัญญาณคลาดเคลื่อนของตัวแปรสถานะ (State Error Integral) เป็นต้น

### ที่มาและการได้มาของกฎพีชซี

จากบทความวิชาการพบว่าวิธีการสร้างกฎพีชซีเพื่อนำมาใช้ในการควบคุมกระบวนการมีอยู่ 4 วิธีด้วยกัน โดยแต่ละวิธีไม่ได้แยกจากกันโดยสิ้นเชิง เราอาจใช้หลายวิธีร่วมกันเพื่อสร้างกฎพีชซีที่มีประสิทธิภาพมากขึ้นกว่ากฎที่ได้มาจากวิธีเพียงวิธีเดียวก็ได้ วิธีทั้ง 4 ในการสร้างกฎมีดังต่อไปนี้

#### 1. ประสบการณ์ของผู้เชี่ยวชาญและความรู้วิศวกรรมควบคุม

กฎพีชซีเป็นประ โยคเงื่อนไขเชิงภาษาที่กำหนดความสัมพันธ์ของตัวแปรขาเข้าในส่วนต้นและตัวแปรขาออกในส่วนปลาย เราจะพบว่าในชีวิตประจำวันของมนุษย์เรา ข้อมูลที่เรานำมาใช้ในการตัดสินใจมักมีลักษณะเป็นข้อมูลเชิงภาษามากกว่าจะเป็นข้อมูลเชิงตัวเลข ดังนั้นกฎพีชซีจึงเป็นกรอบที่เป็นธรรมชาติสำหรับการแสดงการตัดสินใจของมนุษย์ ผู้เชี่ยวชาญในด้านต่างๆ พบว่ากฎพีชซีเป็นวิธีที่เหมาะสมสำหรับการแสดงความรู้ของพวกเขาออกมาให้อยู่ในรูปแบบที่นำไปใช้งานได้ วิธีการสร้างกฎพีชซีโดยอาศัยประสบการณ์ของผู้เชี่ยวชาญและความรู้ทางวิศวกรรมจึงเป็นวิธีที่แพร่หลายในงานด้านต่างๆเป็นอย่างมาก

## 2. การควบคุมของผู้ปฏิบัติงาน

ในอุตสาหกรรมที่มีหลายประเภทเราไม่ทราบความสัมพันธ์ระหว่างสัญญาณเข้าและสัญญาณออกด้วยความแม่นยำที่มากพอที่จะใช้ทฤษฎีควบคุมดั้งเดิม (Classical Control Theory) สำหรับการจำลองแบบ (Modelling) และการจำลองสถานการณ์ (Simulation) ได้ แม้กระนั้นผู้ปฏิบัติงานที่มีความชำนาญก็ยังสามารถควบคุมระบบดังกล่าวได้เป็นอย่างดีโดยไม่ต้องใช้แบบจำลองทางคณิตศาสตร์ใดๆ โดยผู้ปฏิบัติงานดังกล่าวมีการใช้กฎเกณฑ์ต่างๆ ในการควบคุมกระบวนการซึ่งตัวเองเป็นคนตั้งขึ้นมาโดยอาจรู้ตัวหรือไม่รู้ตัว เราสามารถนำความสามารถดังกล่าวของผู้ปฏิบัติงานมาใช้ในการควบคุมกระบวนการแบบอัตโนมัติ โดยการแสดงกฎการควบคุมของผู้ปฏิบัติงานในรูปของกฎฟัซซีและนำกฎดังกล่าวไปใช้ในการควบคุมโดยผ่านระบบฟัซซี กฎฟัซซีดังกล่าวได้มาจากการสังเกตการควบคุมของผู้ปฏิบัติงานสำหรับสถานการณ์ต่างๆ แล้วสรุปออกมาในรูปแบบความสัมพันธ์ระหว่างข้อมูลขาเข้าและข้อมูลขาออก

## 3. โดยการใช้แบบจำลองฟัซซี

แบบจำลองฟัซซีได้มาจากการใช้ประโยคเชิงภาษาในการอธิบายลักษณะสมบัติพลวัตของกระบวนการแทนการอธิบายโดยใช้สมการดิฟเฟอเรนเชียลหรือทางคณิตศาสตร์อื่นๆ เราอาจมองประโยคเชิงภาษาดังกล่าวว่าเป็นแบบจำลองเชิงภาษาหรือแบบจำลองฟัซซีของกระบวนการ โดยจากแบบจำลองฟัซซีดังกล่าวเรามีวิธีในการสร้างชุดของกฎฟัซซีที่เพื่อใช้ในการควบคุมกระบวนการให้มีประสิทธิภาพที่ดีอย่างที่เราต้องการได้ วิธีนี้เป็นวิธีซับซ้อน แต่ก็ให้ประสิทธิภาพสูงและให้ความเชื่อถือได้ นอกจากนี้ยังทำให้เราสามารถวิเคราะห์ระบบฟัซซีในแง่ของทฤษฎีได้ อย่างไรก็ตามวิธีการออกแบบระบบฟัซซีโดยการใช้แบบจำลองฟัซซีก็ยังไม่ได้รับการพัฒนาอย่างสมบูรณ์

## 4. โดยการใช้การเรียนรู้

เป็นวิธีการสร้างกฎฟัซซีโดยการให้คอมพิวเตอร์มีการเรียนรู้และสร้างกฎฟัซซีดังกล่าวขึ้นมาได้เอง มีระบบฟัซซีมากมายที่ถูกออกแบบให้เลียนแบบมนุษย์ในการตัดสินใจแต่มีเพียง



ไม่กี่ระบบที่ถูกออกแบบให้เลียนแบบการเรียนรู้ของมนุษย์ ซึ่งเป็นความสามารถในการสร้างกฎฟัซซีและเปลี่ยนแปลงกฎดังกล่าวได้โดยอาศัยประสบการณ์การสร้างกฎวิธีนี้เป็นวิธีที่ค่อนข้างซับซ้อน

### ตรรกศาสตร์ในการตัดสินใจ

ตรรกศาสตร์การตัดสินใจที่ใช้ในระบบฟัซซีเป็นการตัดสินใจในลักษณะของการให้เหตุผลโดยประมาณ ซึ่งเป็นการให้เหตุผลโดยการใช้ความรู้เกี่ยวกับข้อมูลขาเข้า ซึ่งเป็นข้อมูลที่มีความไม่ชัดเจนมีความไม่แน่นอน โดยแสดงในรูปของเซตฟัซซี และความรู้เกี่ยวกับความสัมพันธ์ระหว่างข้อมูลขาเข้าและข้อมูลขาออกในรูปของกฎ IF-THEN ซึ่งสามารถแสดงในรูปความสัมพันธ์ฟัซซี โดยสร้างมาจากการใช้ฟัซซีอิมพิเคชันแบบต่างๆ การนิรนัยหาผลลัพธ์ที่ได้จากกฎฟัซซีในการให้เหตุผล โดยประมาณจะทำได้โดยการใช้ตัวดำเนินการผสมซึ่งโดยมากใช้แบบซูปริมัมที่เพื่อผสมข้อมูลขาเข้าในรูปของเซตฟัซซีกับความสัมพันธ์ฟัซซีที่ใช้แทนฐานกฎดังกล่าวเพื่อให้ได้เป็นเซตฟัซซีของข้อมูลขาออก

ฐานกฎที่ใช้ในระบบฟัซซีอยู่ในรูปชุดของกฎฟัซซีประกอบด้วยกฎย่อยๆ หลายกฎ โดยแต่ละกฎจะแสดงความสัมพันธ์ระหว่างข้อมูลขาเข้าและข้อมูลขาออกเราใช้ตัวดำเนินการเชื่อมประโยค ALSO ในการเชื่อมประพจน์แต่ละกฎเข้าด้วยกันเป็นฐานกฎรวม นอกจากนี้ในกรณีที่ข้อมูลขาเข้ามีมากกว่าหนึ่งตัวเราจะใช้ตัวเชื่อมประโยค AND ในการเชื่อมประโยคที่เกี่ยวกับข้อมูลขาเข้าแต่ละตัวเข้าด้วยกัน

การให้เหตุผลโดยประมาณสำหรับบางกรณีสามารถแสดงให้อยู่ในรูปภาพได้อย่างง่าย ซึ่งได้แก่การให้เหตุผลโดยประมาณที่ใช้กฎการนิรนัยแบบ  $R_c$  และ  $R_p$  เป็นกฎการสร้างความสัมพันธ์ฟัซซี ใช้ตัวดำเนินการอินเตอร์เซกชันหรือตัวดำเนินการผลคูณพีชคณิตเป็นตัวดำเนินการในการเชื่อมประโยค AND ใช้ตัวดำเนินการยูเนียนเป็นตัวดำเนินการการเชื่อมประโยค ALSO และใช้ตัวดำเนินการ Sub-Min หรือ Sub-Product เป็นตัวดำเนินการผสม

## วิธีการแปลงกลับฟัซซี

การแปลงกลับฟัซซีเป็นการแปลงเซตฟัซซีที่ได้มาจากการวินิจฉัยของส่วนตรรกศาสตร์ การตัดสินใจใน UOD หนึ่งๆ ให้เป็นค่าตายตัวเพื่อนำไปใช้ในการควบคุมกระบวนการ ในปัจจุบัน วิธีการแปลงกลับเซตฟัซซีที่ใช้งานได้แก่วิธีค่ามากที่สุด, วิธีหาผลรวมค่ามากที่สุด, วิธีจุดศูนย์กลางถ่วง

1. วิธีค่ามากที่สุด จะให้ค่าที่เป็นจุดสูงสุดของเซตฟัซซีของข้อมูลขาออก วิธีนี้อาจมีปัญหาเกิดขึ้นเมื่อค่าสูงสุดของเซตฟัซซีดังกล่าวมีมากกว่า 1 ค่า

2. วิธีหาผลรวมค่ามากที่สุด (Mean of Maximum : MOM)  
วิธีนี้จะแก้ไขข้อบกพร่องของวิธีแรกโดยจะให้ค่าเฉลี่ยของจุดสูงสุดของเซตฟัซซีข้อมูลขาออกในกรณีของ Discrete Universe ค่าที่ได้จะอยู่ในรูปของ

$$z = \sum_{i=1}^V \frac{v_i}{l}$$

โดย  $v_i$  เป็นจุดที่ให้ค่าระดับความเป็นสมาชิกในเซตฟัซซีข้อมูลออกมีค่าสูงสุด และ  $l$  เป็นจำนวนจุดสูงสุดดังกล่าว

3. วิธีจุดศูนย์กลางถ่วง (Center of Gravity : COG)  
วิธีนี้จะให้ค่าที่ต้องการเป็นจุดศูนย์กลางถ่วงของเซตฟัซซีข้อมูลขาออกในกรณีของ Discrete Universe ค่าที่ได้จะอยู่ในรูปของ

$$z = \frac{\sum_{i=1}^n \mu_z(v_i) \cdot v_i}{\sum_{i=1}^n \mu_z(v_i)}$$

โดย  $n$  เป็นจำนวนช่วงที่ใช้แบ่ง Universe of Discourse