

## ターボ・アルゴリズムを用いたファジィルールの作成

2 N-9

竹澤邦夫

農業環境技術研究所

## 1. はじめに

ニューラルネットワークを用いた簡略化ファジィ推論では以下のようなルールを用いる(林ほか,1990, 若見 and 寺井,1992)。

if  $x_1$ が $a_1$ に近い and  $y_1$ が $b_1$ に近い then  $z=c_1$   
 if  $x_2$ が $a_2$ に近い and  $y_2$ が $b_2$ に近い then  $z=c_2$   
 そして、それぞれのルールのおよその内容はあらかじめ与えておいて、メンバーシップ関数の中心と幅、後件部の定数( $c_i$ )をニューラルネットワークを用いて最適化する。

しかし、データの性質によっては幅広い内容のルールを用いた方が、よりよい推定や制御が実現することがあり得ると思われる。そこで、近年、ノンパラメトリック回帰の分野で注目されている、ルールを徐々に増やす方法であるターボ・アルゴリズム(Friedman, J. H. and Silverman, B. W., 1989; Friedman, J. H., 1991)を用いる方法を試みる。

## 2. ターボを用いたアルゴリズム

ターボでは以下のように多様なルールをルール候補として用いることができる。

if  $x_1, x_2$ がどんな値でも then  $y=c_1$   
 if  $x_1$ が $a_2$ に近い,  $x_2$ が $b_2$ に近い then  $y=c_2$   
 if  $x_1$ が $a_3$ に近い,  $x_2$ が $b_3$ に近い then  $y=c_3$

if  $x_1$ が $a_4$ に近い then  $y=c_4$   
 if  $x_1$ が $a_5$ に非常に近い then  $y=c_5$   
 if  $x_1$ が $a_6$ にいくらかは近い then  $y=c_6$   
 if  $x_2$ が $b_7$ に近い then  $y=c_7$   
 if  $(x_1+2x_2)$ が $b_7$ に近い then  $y=c_8$   
 $a_i, b_i$ は固定されいるが、 $c_i$ は最小自乗法によって決定する。そして、試行錯誤によりルールを選択する。

推定値( $y$ )は以下のようにして得られる。

$$y = \frac{\prod m_i(x_1, x_2) c_i}{\prod m_i(x_1, x_2)}$$

( $m_i(x_1, x_2)$ は*i*番目のルールに対するメンバーシップ関数)

その際、以下のように定義されるGCV'を最小にする組み合わせを選ぶ。

$$GCV' = GCV^* (N - \text{trace}(H)) / (N - \text{trace}(H) - M^{*d})$$

GCV : Generalized Cross-Validation

$$= MSE * N / \text{trace}(I - H)^2$$

(MSE: 平均二乗誤差)

H : ハット・マトリックス

N : データ数

M : ルールの数

d :  $2 \leq d \leq 4$  がよいとされる。ここでは、 $d=2$ とした。

たとえば、以下のようにしてルールを選ぶ。

第1段階

(1)+(2), (1)+(3), -----, (1)+(9)

を用いて最小自乗法を実行し、

それらの中からGCVが最小のものを選ぶ。

Construction of a fuzzy model using Turbo Algorithm

Kunio Takezawa

National Institute of Agro-Environmental Sciences  
 Kannodai 3-1-1, Tsukuba, Ibaraki 305, Japan

→ (1)+(6)が最小。

第2段階

$(1)+(6)+(3)$ ,  $(1)+(6)+(4)$ ,  $\dots$ ,  $(1)+(6)+(9)$

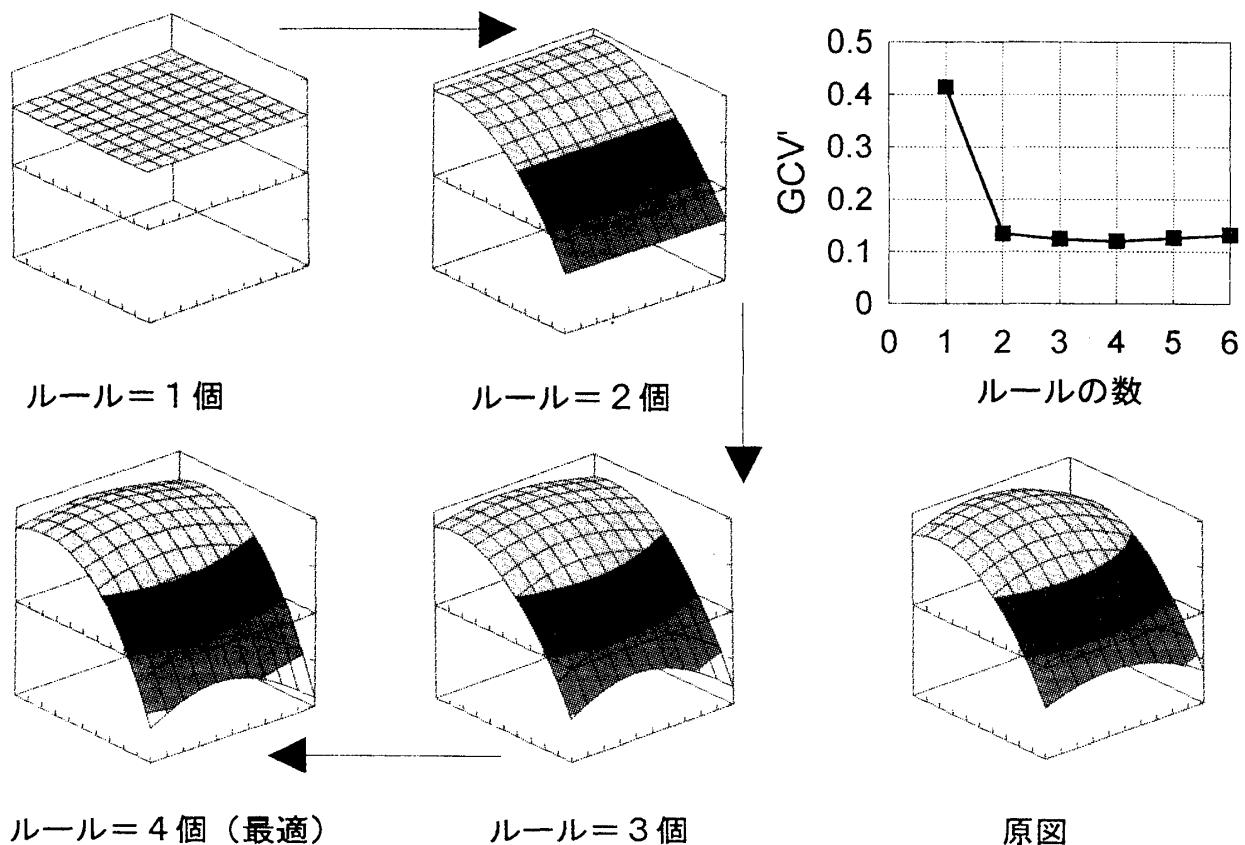
を用いて最小自乗法を実行し、それらの中から GCV が最小のものを選ぶ。

→ (1)+(6)+(3)が最小。  
----- 以下同様。

### 3. ここの方法の特徴

- (1) 多様なルールを用いることができる。
  - (2) データだけから自動的にルールを生成することができる。
  - (3) 入力変数の中で推定のために必要なものだけを選ぶ機能が、アルゴリズムの中に組み込まれている。
  - (4) GCV'によって予測誤差を近似的に推定できる。

#### 4. 実行例



参考文献

林 勲, 野村博義, 若見昇(1990), ニューラルネット駆動型ファジィ推論による推論ルールの獲得. 日本ファジィ学会誌, Vol.2, No.4, pp.585-597.

Friedman, J. H. and Silverman, B. W. (1989), Flexible parsimonious smoothing and additive modeling. *Technometrics*, Vol.31, pp.3-39.

Friedman, J. H. (1991), Multivariate adaptive regression splines. Annals of Statistics, Vol.19, pp.1-141.

若見昇, 寺井春夫(1992), ファジィ理論の家電への応用. ファジィ技術の実用化応用, pp. 255-277, シュプリンガー・フェアラーク東京株式会社.