



北京高等教育精品教材

BEIJING GAODENG JIAOYU JINGPIN JIAOCAI

智能控制

(第2版)

刘金琨 编著



电子工业出版社

PUBLISHING HOUSE OF ELECTRONICS INDUSTRY

<http://www.phei.com.cn>



中国科学技术出版社
CHINA SCIENCE AND TECHNOLOGY PRESS

智能控制

第二版

王长军 主编

中国科学技术出版社



北京高等教育精品教材

BEIJING GAODENG JIAOYU JINGPIN JIAOCAI

智能控制

(第2版)

刘金琨 编著

電子工業出版社

Publishing House of Electronics Industry

北京·BEIJING

内 容 简 介

本书较全面地叙述了智能控制的基本理论、方法和应用。全书共 11 章。主要内容为:专家控制的基本原理和应用;模糊控制的基本原理和应用;神经网络控制的基本原理和应用;遗传算法及其应用;迭代学习控制方法及其应用。

本书系统性强,突出理论联系实际,叙述深入浅出,适合于初学者学习。书中给出了一些智能算法的 Matlab 仿真程序,并配有数量一定的习题和上机操作题。

本书可作为高等院校自动化、计算机应用、电子工程等专业的硕士研究生和高年级本科生的教材,也可供从事自动化领域的工程技术人员阅读和参考。

未经许可,不得以任何方式复制或抄袭本书之部分或全部内容。
版权所有,侵权必究。

图书在版编目(CIP)数据

智能控制/刘金琨编著. —2 版. —北京:电子工业出版社,2009.7

北京高等教育精品教材

ISBN 978-7-121-09138-4

I. 智… II. 刘… III. 智能控制—高等学校—教材 IV. TP273

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2009)第 105252 号

责任编辑:凌毅 特约编辑:张莉

印 刷:北京东光印刷厂

装 订:三河市皇庄路通装订厂

出版发行:电子工业出版社

北京市海淀区万寿路 173 信箱 邮编 100036

开 本:787×1 092 1/16 印张:19 字数:486 千字

印 次:2009 年 7 月第 1 次印刷

印 数:4000 册 定价:29.50 元

凡所购买电子工业出版社图书有缺损问题,请向购买书店调换。若书店售缺,请与本社发行部联系。联系及邮购电话:(010)88254888。

质量投诉请发邮件至 zllts@phei.com.cn,盗版侵权举报请发邮件至 dbqq@phei.com.cn。

服务热线:(010)88258888。

再版前言

智能控制是自动控制领域的前沿学科之一,它是一门综合性很强的多学科交叉的新兴学科,被称为自动控制理论发展的第三阶段。智能控制的发展为解决复杂的非线性、不确定系统的控制问题开辟了新的途径。

本书共 11 章。第 1 章绪论,着重介绍智能控制的产生和发展背景、智能控制的基本概念;第 2 章介绍专家控制;第 3 章介绍模糊控制的理论基础;第 4 章介绍模糊控制的基本原理及模糊控制器的设计方法;第 5 章介绍模糊逼近的基本原理及自适应模糊控制器的设计方法;第 6 章介绍神经网络的理论基础;第 7 章介绍几种典型神经网络,包括单神经元网络、BP 神经网络、RBF 神经网络和回归神经网络;第 8 章介绍几种高级神经网络,包括模糊神经网络、 π -sigma 神经网络、小脑模型神经网络和 Hopfield 网络;第 9 章介绍几种典型神经网络控制的设计方法;第 10 章介绍了遗传算法及其应用;第 11 章介绍迭代学习控制原理及其应用。

本书是在原“北京高等教育精品教材”《智能控制》(电子工业出版社,2005 年)的基础上修订而成的。为了适合高年级本科生的教学需要,本书在选材上更加着重于基础性和实用性。为了加深读者的理解,并便于读者的进一步开发,书中给出了部分智能算法的 Matlab 仿真程序,这些仿真程序是在 Matlab6.5 环境下开发的,适用于其他更高级的 Matlab 版本。

本书提供免费的电子课件和 Matlab 仿真程序,读者可登录网站 <http://si.buaa.edu.cn> 中的“其他资料下载(Download)”下载;或登录电子工业出版社的华信教育资源网:www.huaxin.edu.cn 或 www.hxedu.com.cn,注册后免费下载;或通过邮件与作者联系索取。

作者的研究生卢宇、刘华祥、郑明慧和孔建等参与了本书部分算法的修正工作,在此表示感谢。

由于作者水平有限,书中难免存在不足和错误之处,真诚欢迎广大读者批评指正。若读者有指正或需与作者商讨,或对控制算法及仿真程序有疑问,请通过电子邮件 ljkbuaa@buaa.edu.cn 与作者联系。

作者

2009 年 6 月于北京航空航天大学

目 录

第 1 章 绪论	1
1.1 智能控制的发展过程	1
1.2 智能控制的几个重要分支	3
1.3 智能控制的特点、研究工具及应用	4
思考题与习题	5
第 2 章 专家控制	6
2.1 专家系统	6
2.1.1 专家系统概述	6
2.1.2 专家系统的构成	7
2.1.3 专家系统的建立	7
2.2 专家控制	8
2.2.1 专家控制概述	8
2.2.2 专家控制的基本原理	8
2.2.3 专家控制的关键技术及特点	11
2.3 专家 PID 控制	11
2.3.1 专家 PID 控制原理	11
2.3.2 仿真实例	12
思考题与习题	13
附录(程序代码)	14
第 3 章 模糊控制的理论基础	16
3.1 概述	16
3.2 模糊集合	16
3.2.1 模糊集合的概念	16
3.2.2 模糊集合的运算	18
3.3 隶属函数	20
3.4 模糊关系及其运算	23
3.4.1 模糊矩阵	24
3.4.2 模糊矩阵的运算与模糊关系	24
3.4.3 模糊矩阵的合成	25
3.5 模糊推理	25
3.5.1 模糊语句	25
3.5.2 模糊推理	26
3.5.3 模糊关系方程	27
思考题与习题	28
附录(程序代码)	29

第 4 章 模糊控制	32
4.1 模糊控制的基本原理	32
4.1.1 模糊控制原理	32
4.1.2 模糊控制器的组成	32
4.1.3 模糊控制系统的工作原理	34
4.1.4 模糊控制器的结构	38
4.2 模糊控制系统分类	39
4.3 模糊控制器的设计	40
4.3.1 模糊控制器的设计步骤	40
4.3.2 模糊控制器的 Matlab 仿真	42
4.4 模糊控制应用实例——洗衣机的模糊控制	44
4.5 模糊自适应整定 PID 控制	48
4.5.1 模糊自适应整定 PID 控制原理	48
4.5.2 仿真实例	51
4.6 Sugeno 模糊模型	54
4.7 基于 Sugeno 模糊模型的倒立摆模糊控制	55
4.7.1 倒立摆模型的局部线性化	55
4.7.2 仿真实例	55
4.8 模糊控制的应用	56
4.9 模糊控制发展概况	57
4.9.1 模糊控制发展的几个转折点	57
4.9.2 模糊控制的发展方向	58
4.9.3 模糊控制面临的主要任务	59
思考题与习题	59
附录(程序代码)	60
第 5 章 自适应模糊控制	73
5.1 模糊逼近	73
5.1.1 模糊系统的设计	73
5.1.2 模糊系统的逼近精度	74
5.1.3 仿真实例	74
5.2 间接自适应模糊控制	77
5.2.1 问题描述	77
5.2.2 控制器的设计	77
5.2.3 仿真实例	80
5.3 直接自适应模糊控制	82
5.3.1 问题描述	82
5.3.2 控制器的设计	82
5.3.3 自适应律的设计	83
5.3.4 仿真实例	85
5.4 机器人关节数学模型	86

5.5	基于模糊补偿的机械手自适应模糊控制	87
5.5.1	系统描述	87
5.5.2	基于模糊补偿的控制	87
5.5.3	基于摩擦补偿的控制	89
5.5.4	仿真实例	90
	思考题与习题	91
	附录(程序代码)	92
第6章	神经网络的理论基础	110
6.1	神经网络发展简史	110
6.2	神经网络原理	111
6.3	神经网络的分类	112
6.4	神经网络学习算法	113
6.4.1	Hebb学习规则	114
6.4.2	Delta(δ)学习规则	114
6.5	神经网络的特征及要素	115
6.6	神经网络控制的研究领域	115
	思考题与习题	116
第7章	典型神经网络	117
7.1	单神经元网络	117
7.2	BP神经网络	118
7.2.1	BP网络特点	118
7.2.2	BP网络结构	118
7.2.3	BP网络的逼近	118
7.2.4	BP网络的优缺点	120
7.2.5	BP网络逼近仿真实例	121
7.2.6	BP网络模式识别	121
7.2.7	BP网络模式识别仿真实例	123
7.3	RBF神经网络	124
7.3.1	RBF网络结构	124
7.3.2	RBF网络的逼近	124
7.3.3	RBF网络逼近仿真实例	125
7.3.4	高斯基函数参数对RBF网络逼近效果的影响	126
7.4	回归神经网络	127
7.4.1	DRNN网络结构	127
7.4.2	DRNN网络的逼近	127
7.4.3	DRNN网络逼近仿真实例	129
	思考题与习题	129
	附录(程序代码)	130
第8章	高级神经网络	140
8.1	模糊RBF网络	140

8.1.1	网络结构	140
8.1.2	基于模糊 RBF 网络的逼近算法	141
8.1.3	仿真实例	142
8.2	pi-sigma 神经网络	143
8.2.1	高木-关野模糊系统	143
8.2.2	混合型 pi-sigma 神经网络	143
8.2.3	仿真实例	146
8.3	小脑模型神经网络	146
8.3.1	CMAC 概述	146
8.3.2	一种典型 CMAC 算法	147
8.3.3	仿真实例	148
8.4	Hopfield 网络	149
8.4.1	Hopfield 网络原理	149
8.4.2	Hopfield 网络线性系统参数辨识	151
8.5	基于 Hopfield 网络的路径优化	156
8.5.1	旅行商问题的描述	156
8.5.2	求解 TSP 问题的 Hopfield 网络设计	156
8.5.3	仿真实例	157
	思考题与习题	159
	附录(程序代码)	160
第 9 章	神经网络控制	174
9.1	概 述	174
9.2	神经网络控制的结构	175
9.2.1	神经网络监督控制	175
9.2.2	神经网络直接逆控制	175
9.2.3	神经网络自适应控制	176
9.2.4	神经网络内模控制	177
9.2.5	神经网络预测控制	177
9.2.6	神经网络自适应评判控制	178
9.2.7	神经网络混合控制	178
9.3	单神经元自适应控制	178
9.3.1	单神经元自适应控制算法	178
9.3.2	仿真实例	179
9.4	RBF 网络监督控制	180
9.4.1	RBF 网络监督控制算法	180
9.4.2	仿真实例	181
9.5	RBF 网络自校正控制	181
9.5.1	神经网络自校正控制原理	181
9.5.2	自校正控制算法	182
9.5.3	RBF 网络自校正控制算法	182

9.5.4 仿真实例	184
9.6 基于 RBF 网络直接模型参考自适应控制	184
9.6.1 基于 RBF 网络的控制器设计	184
9.6.2 仿真实例	186
9.7 基于不确定逼近的 RBF 网络自适应控制	186
9.7.1 问题的提出	186
9.7.2 模型不确定部分的 RBF 网络逼近	187
9.7.3 控制器的设计及分析	188
9.7.4 仿真实例	191
9.8 基于模型整体逼近的机器人 RBF 网络自适应控制	192
9.8.1 问题的提出	192
9.8.2 针对 $f(x)$ 进行逼近的控制	193
9.8.3 仿真实例	194
9.9 神经网络数字控制	195
9.9.1 基本原理	195
9.9.2 仿真实例	197
思考题与习题	199
附录(程序代码)	200
第 10 章 遗传算法及其应用	224
10.1 遗传算法的基本原理	224
10.2 遗传算法的特点	225
10.3 遗传算法的发展及应用	226
10.3.1 遗传算法的发展	226
10.3.2 遗传算法的应用	226
10.4 遗传算法的设计	228
10.4.1 遗传算法的构成要素	228
10.4.2 遗传算法的应用步骤	228
10.5 遗传算法求函数极大值	229
10.5.1 二进制编码遗传算法求函数极大值	229
10.5.2 实数编码遗传算法求函数极大值	230
10.6 基于遗传算法优化的 RBF 网络逼近	231
10.6.1 遗传算法优化原理	231
10.6.2 仿真实例	232
10.7 基于遗传算法的伺服系统静态摩擦参数辨识	233
10.7.1 伺服系统的静态摩擦模型	233
10.7.2 静摩擦模型 Stribeck 曲线的获取	234
10.7.3 基于遗传算法的静态摩擦参数辨识	234
10.7.4 仿真实例	235
10.7.5 基于摩擦模型补偿的伺服系统控制	236
10.8 基于遗传算法的 TSP 问题优化	237

10.8.1	TSP 问题的编码	237
10.8.2	TSP 问题的遗传算法设计	237
10.8.3	仿真实例	239
	思考题与习题	240
	附录(程序代码)	242
第 11 章	迭代学习控制	264
11.1	基本原理	264
11.2	基本迭代学习控制算法	265
11.3	迭代学习控制的关键技术	265
11.4	机械手轨迹跟踪迭代学习控制仿真实例	266
11.4.1	控制器设计	266
11.4.2	仿真实例	267
11.5	线性时变连续系统迭代学习控制	268
11.5.1	系统描述	268
11.5.2	控制器设计及收敛性分析	268
11.5.3	仿真实例	271
11.6	移动机器人轨迹跟踪迭代学习控制	273
11.6.1	数学基础	273
11.6.2	系统描述	273
11.6.3	控制律设计及收敛性分析	275
11.6.4	仿真实例	278
	思考题与习题	279
	附录(程序代码)	280
附录 A		291
参考文献		293

第1章 绪 论

1.1 智能控制的发展过程

1. 智能控制的提出

传统控制方法包括经典控制和现代控制,是基于被控对象精确模型的控制方式,缺乏灵活性和应变能力,适于解决线性、时不变性等相对简单的控制问题。传统控制方法在实际应用中遇到很多难以解决的问题,主要表现在以下几点:

① 实际系统由于存在复杂性、非线性、时变性、不确定性和不完全性等,无法获得精确的数学模型;

② 某些复杂的和包含不确定性的控制过程无法用传统的数学模型来描述,即无法解决建模问题;

③ 针对实际系统往往需要进行一些比较苛刻的线性化假设,而这些假设往往与实际系统不符合;

④ 实际控制任务复杂,而传统的控制任务要求低,对复杂的控制任务如智能机器人控制、CIMS、社会经济管理系统等无能为力。

在生产实践中,复杂控制问题可通过熟练操作人员的经验和控制理论相结合去解决,由此产生了智能控制。智能控制将控制理论的方法和人工智能技术灵活地结合起来,其控制方法适应对象的复杂性和不确定性。

智能控制是控制理论发展的高级阶段,它主要用来解决那些用传统控制方法难以解决的复杂系统的控制问题。智能控制研究对象具备以下一些特点:

① 不确定性的模型。智能控制适合于不确定性对象的控制,其不确定性包括两层意思:一是模型未知或知之甚少;二是模型的结构和参数可能在很大范围内变化。

② 高度的非线性。采用智能控制方法可以较好地解决非线性系统的控制问题。

③ 复杂的任务要求。例如,智能机器人要求控制系统对一个复杂的任务具有自行规划和决策的能力,有自动躲避障碍运动到期望目标位置的能力。又如,在复杂的工业过程控制系统中,除了要求对各被控物理量实现定值调节外,还要求能实现整个系统的自动启/停、故障的自动诊断及紧急情况下的自动处理等功能。

2. 智能控制的概念

智能控制是一门交叉学科,著名美籍华人傅京逊教授 1971 年首先提出智能控制是人工智能与自动控制的交叉,即二元论。美国学者 G. N. Saridis 于 1977 年在此基础上引入运筹学,提出了三元论的智能控制概念,即

$$IC = AC \cap AI \cap OR$$

式中各子集的含义为:IC 为智能控制(Intelligent Control);AI 为人工智能(Artificial Intelligence);AC 为自动控制(Automatic Control);OR 为运筹学(Operational Research)。基于三元论的智能控制如图 1-1 所示。

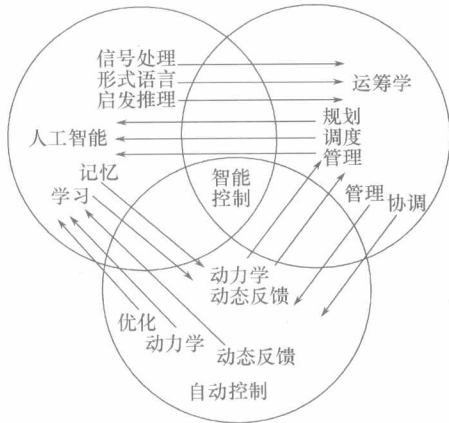


图 1-1 基于三元论的智能控制

人工智能(AI)是一个用来模拟人思维的知识处理系统,具有记忆、学习、信息处理、形式语言、启发推理等功能。

自动控制(AC)描述系统的动力学特性,是一种动态反馈。

运筹学(OR)是一种定量优化方法,如线性规划、网络规划、调度、管理、优化决策和多目标优化方法等。

三元论除了“智能”与“控制”外,还强调了更高层次控制中调度、规划和管理的作用,为递阶智能控制提供了理论依据。

所谓智能控制,即设计一个控制器(或系统),使之具有学习、抽象、推理、决策等功能,并能根据

环境(包括被控对象或被控过程)信息的变化做出适应性反应,从而实现由人来完成的任务。

3. 智能控制的发展

智能控制是自动控制发展的最新阶段,主要用于解决传统控制难以解决的复杂系统的控制问题。控制科学的发展过程如图 1-2 所示。

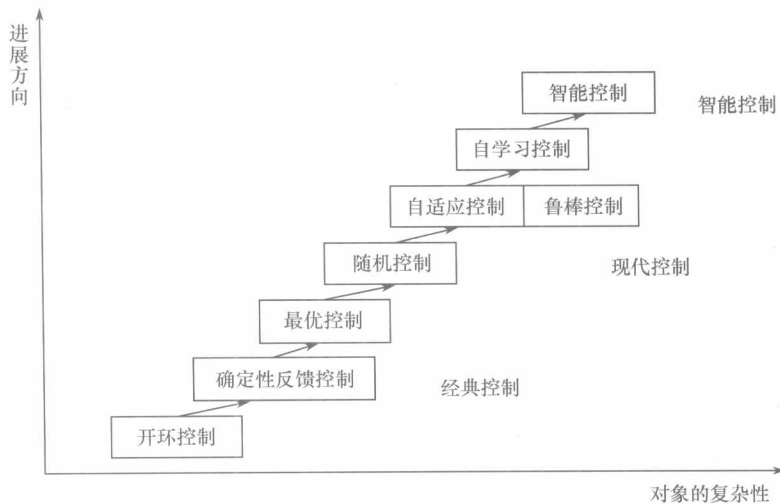


图 1-2 控制科学的发展过程

从 20 世纪 60 年代起,由于空间技术、计算机技术及人工智能技术的发展,控制界学者在研究自组织、自学习控制的基础上,为了提高控制系统的自学习能力,开始注意将人工智能技术与方法应用于控制中。

1966 年, J. M. Mendal 首先提出将人工智能技术应用于飞船控制系统的设计; 1971 年, 傅京逊首次提出智能控制这一概念, 并归纳了 3 种类型的智能控制系统。

① 人作为控制器的控制系统: 人作为控制器的控制系统具有自学习、自适应和自组织的功能。

② 人机结合作为控制器的控制系统:机器完成需要连续进行的并需快速计算的常规控制任务,人则完成任务分配、决策、监控等任务。

③ 无人参与的自主控制系统:为多层的智能控制系统,需要完成问题求解和规划、环境建模、传感器信息分析和低层的反馈控制任务,如自主机器人。

1985年8月,IEEE在美国纽约召开了第一届智能控制学术讨论会,随后成立了IEEE智能控制专业委员会;1987年1月,在美国举行第一次国际智能控制大会,标志着智能控制领域的形成。

近年来,神经网络、模糊数学、专家系统、进化论等各门学科的发展给智能控制注入了巨大的活力,由此产生了各种智能控制方法。智能控制的几个重要分支为专家控制、模糊控制、神经网络控制和遗传算法。

1.2 智能控制的几个重要分支

1. 模糊控制

以往的各种传统控制方法均是建立在被控对象精确数学模型的基础上,然而,随着系统复杂程度的提高,将难以建立系统的精确数学模型。

在工程实践中,人们发现,一个复杂的控制系统可由一个操作人员凭着丰富的实践经验得到满意的控制效果。这说明,如果通过模拟人脑的思维方法设计控制器,可实现复杂系统的控制,由此产生了模糊控制。

1965年美国加州大学自动控制系 L. A. Zedeh 提出模糊集合理论,奠定了模糊控制的基础;1974年伦敦大学的 Mamdani 博士利用模糊逻辑,开发了世界上第一台模糊控制的蒸汽机,从而开创了模糊控制的历史;1983年日本富士电机开创了模糊控制在日本的第一项应用——水净化处理,之后,富士电机致力于模糊逻辑元件的开发与研究,并于1987年在仙台地铁线上采用了模糊控制技术,1989年将模糊控制消费品推向高潮,使日本成为模糊控制技术的主导国家。模糊控制的发展可分为3个阶段:

- ① 1965—1974年,为模糊控制发展的第一阶段,即模糊数学发展和形成阶段;
- ② 1974—1979年,为模糊控制发展的第二阶段,产生了简单的模糊控制器;
- ③ 1979年至现在,为模糊控制发展的第三阶段,即高性能模糊控制阶段。

2. 神经网络控制

神经网络的研究已经有几十年的历史了。1943年 McCulloch 和 Pitts 提出了神经元数学模型;1950—1980年为神经网络的形成期,有少量成果,如1975年 Albus 提出了人脑记忆模型 CMAC 网络,1976年 Grossberg 提出了用于无导师指导下模式分类的自组织网络;1980年以后为神经网络的发展期,1982年 Hopfield 提出了 Hopfield 网络,解决了回归网络的学习问题,1986年美国的 PDP 研究小组提出了 BP 网络,实现了有导师指导下的网络学习,为神经网络的应用开辟了广阔的发展前景。

将神经网络引入控制领域就形成了神经网络控制。神经网络控制是从机理上对人脑生理系统进行简单结构模拟的一种新兴智能控制方法。神经网络具有并行机制、模式识别、记忆和

自学习能力的特点,它能充分逼近任意复杂的非线性系统,能够学习与适应不确定系统的动态特性,有很强的鲁棒性和容错性。神经网络控制在控制领域有着广泛的应用。

3. 遗传算法

遗传算法(Genetic Algorithm,GA)是人工智能的一个重要分支,是基于自然选择和基因遗传学原理的搜索算法,是基于达尔文进化论,在计算机上模拟生命进化论机制而发展起来的一门学科。遗传算法由美国的 J. H. Holland 教授在 1975 年提出,20 世纪 80 年代中期开始逐步成熟。从 1985 年起,国际上开始举行遗传算法国际会议。目前遗传算法已经被广泛应用于许多实际问题,成为用来解决高度复杂问题的新思路和新方法。

遗传算法可用于模糊控制规则的优化及神经网络参数及权值的学习,在智能控制领域有广泛的应用。

1.3 智能控制的特点、研究工具及应用

1. 智能控制的特点

(1) 学习功能

智能控制器能通过从外界环境所获得的信息进行学习,不断积累知识,使系统的控制性能得到改善。

(2) 适应功能

智能控制器具有从输入到输出的映射关系,可实现不依赖于模型的自适应控制,当系统某一部分出现故障时,也能进行控制。

(3) 自组织功能

智能控制器对复杂的分布式信息具有自组织和协调的功能,当出现多目标冲突时,它可以在任务要求的范围内自行决策,主动采取行动。

(4) 优化能力

智能控制器能够通过不断优化控制参数和寻找控制器的最佳结构形式获得整体最优的控制性能。

2. 智能控制的研究工具

(1) 符号推理与数值计算的结合

例如专家控制,它的上层是专家系统,采用人工智能中的符号推理方法;下层是传统意义下的控制系统,采用数值计算方法。

(2) 模糊集理论

模糊集理论是模糊控制的基础,其核心是采用模糊规则进行逻辑推理,其逻辑取值可在 0 与 1 之间连续变化,其处理的方法是基于数值的而不是基于符号的。

(3) 神经网络理论

神经网络通过许多简单的关系来实现复杂的函数,其本质是一个非线性动力学系统,但它不依赖数学模型,是一种介于逻辑推理和数值计算之间的工具和方法。

(4) 遗传算法

遗传算法(GA)根据适者生存、优胜劣汰等自然进化规则来进行搜索计算和问题求解。对许多传统数学难以解决或明显失效的复杂问题,特别是优化问题,GA 提供了一个行之有效的途径。

(5) 离散事件与连续时间系统的结合

它主要用于计算机集成制造系统(CIMS)和智能机器人的智能控制。以 CIMS 为例,上层任务的分配和调度、零件的加工和传输等可用离散事件系统理论进行分析和设计;下层的控制,如机床及机器人的控制,则采用常规的连续时间系统方法。

3. 智能控制的应用

作为智能控制发展的高级阶段,智能控制主要解决那些用传统控制方法难以解决的复杂系统的控制问题,其中包括智能机器人控制、计算机集成制造系统(CIMS)、工业过程控制、航空航天控制、社会经济管理系统、交通运输系统、环保及能源系统等。下面以智能控制在机器人控制和在过程控制中的应用为例进行说明。

(1) 在机器人控制中的应用

智能机器人是目前机器人研究中的热门课题。E. H. Mamdan 于 20 世纪 80 年代初首次将模糊控制应用于一台实际机器人的操作臂控制。J. S. Albus 于 1975 年提出小脑模型关节控制器(Cerebellar Model Articulation Controller,CMAC),它是仿照小脑如何控制肢体运动的原理而建立的神经网络模型,采用 CMAC,可实现机器人的关节控制,这是神经网络在机器人控制中的一个典型应用。

目前工业上用的 90%以上的机器人都不具有智能。随着机器人技术的迅速发展,需要各种具有不同程度智能的机器人。

(2) 在过程控制中的应用

过程控制是指石油、化工、冶金、轻工、纺织、制药、建材等工业生产过程的自动控制,它是自动化技术的一个极其重要的方面。智能控制在过程控制中有着广泛的应用。在石油化工方面,1994 年美国的 Gensym 公司和 Neuralware 公司联合将神经网络用于炼油厂的非线性工艺过程。在冶金方面,日本的新日铁公司于 1990 年将专家控制系统应用于轧钢生产过程。在化工方面,日本的三菱化学合成公司研制出用于乙烯工程的模糊控制系统。

将智能控制应用于过程控制领域,是过程控制发展新的方向。

思考题与习题

- 1-1 简述智能控制的概念。
- 1-2 智能控制由哪几部分组成?各自的特点是什么?
- 1-3 比较智能控制和传统控制的特点。
- 1-4 智能控制有哪些应用领域?试各举出一个应用实例。

第2章 专家控制

在传统控制系统中,系统的运行排斥了人为的干预,人机之间缺乏交互,控制器对被控对象在环境中的参数、结构的变化缺乏应变能力。传统控制理论的不足,在于它必须依赖于被控对象严格的数学模型,试图对精确模型来求取最优的控制效果,而实际的被控对象存在着许多难以建模的因素。

20世纪80年代初,人工智能中专家系统的思想和方法开始被引入控制系统的研究和工程应用中。专家系统主要面临的是各种非结构化的问题,它能处理定性的、启发式或不确定的知识信息,经过各种推理来达到系统的任务目标。专家系统这一特点为解决传统控制理论的局限性提供了重要的启示,两者的结合导致了专家控制这一方法。

2.1 专家系统

2.1.1 专家系统概述

1. 定义

专家系统是一类包含知识和推理的智能计算机程序,其内部包含某领域专家水平的知识和经验,具有解决专门问题的能力。

2. 发展历史

专家系统的发展分为3个时期。

(1) 初创期(1965—1971年)

第一代专家系统 DENLDRA 和 MACSMA 的出现,标志着专家系统的诞生。其中, DENLDRA 为推断化学分子结构的专家系统,由专家系统的奠基人、Stanford 大学计算机系的 Feigenbaum 教授及其研究小组研制。MACSMA 为用于数学运算的数学专家系统,由麻省理工学院完成。

(2) 成熟期(1972—1977年)

在此期间 Stanford 大学研究开发了最著名的专家系统——血液感染病诊断专家系统 MYCIN,标志着专家系统从理论走向应用。另一个著名的专家系统——语音识别专家系统 HEARSAY 的出现,标志着专家系统从理论走向成熟。

(3) 发展期(1978年至现在)

在此期间,专家系统走向应用领域,专家系统的数量增加,仅1987年研制成功的专家系统就有1000多种。

专家系统可以解决的问题一般包括解释、预测、设计、规划、监视、修理、指导和控制等。目前,专家系统已经广泛地应用于医疗诊断、语音识别、图像处理、金融决策、地质勘探、石油化工、教学、军事、计算机设计等领域。