





Trilha – Inteligência Artificial

Renato Dutra Pereira Filho

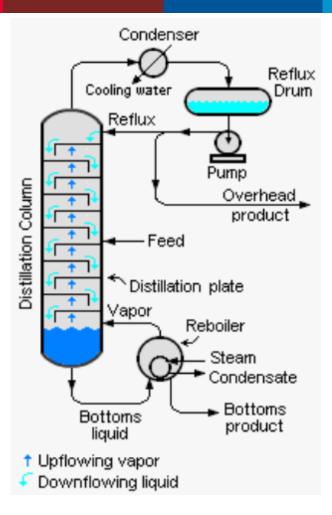
Engenheiro Químico, Mestre em Sistemas Químicos e Informática, Dr. Engenharia e Ciência de Alimentos



Soft Sensing com ANFIS na Automação de Processos

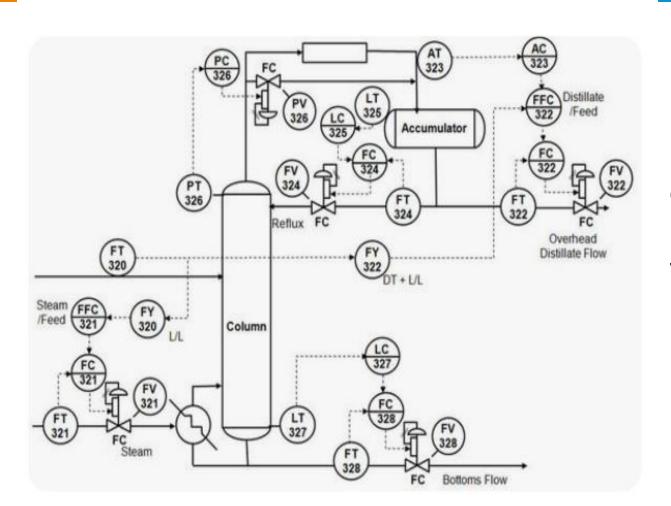


CONTEXTUALIZAÇÃO



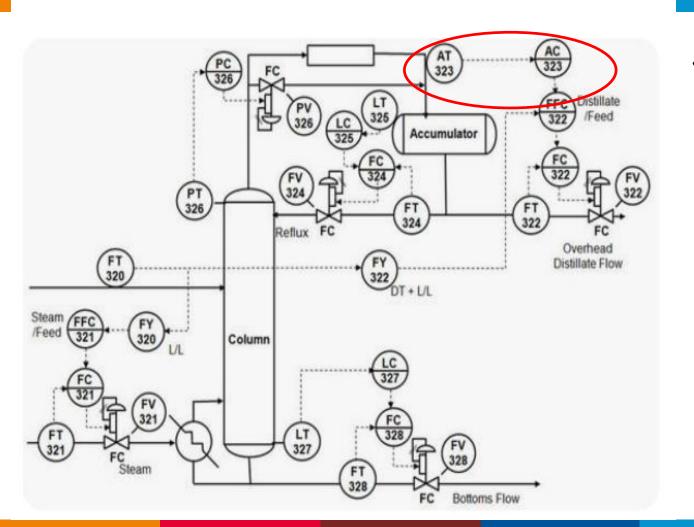


Mistura



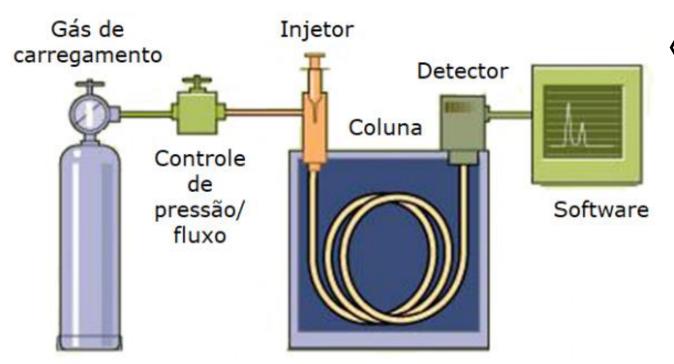


Nem sempre é possível medir direta e prontamente as variáveis de processos industriais





Nem sempre possível medir direta e prontamente as variáveis de processos industriais





Atraso de Tempo Associado à Análise Química: > 15 min

Alternativa: INFERIR A COMPOSIÇÃO A partir das medidas de PRESSÃO E TEMPERATURA Que são facilmente mensuráveis!!!!

DEVELOPER'S

A essa técnica de inferência de variáveis a partir de outras, facilmente mensuráveis dáse o nome de:



SOFT SENSING

Analisadores por Software

Sensores por Software

Virtual Analyzers

Sensores Virtuais



O QUE É SOFT SENSING?



Sensores por software são modelos inferenciais que usam variáveis facilmente mensuráveis para estimar variáveis devido: às limitações tecnológicas, grandes atrasos no tempo de medida, ou custo fixo de investimento muito alto.

(Kadlec et al., 2009)

Metodologias para Soft Sensing:



Filtro de Kalman – observadores de estado

Redes Neurais Artificiais

ANFIS



ANFIS



ANFIS, Adaptive Neurofuzzy Inference Systems, são técnicas que integram conceitos de <u>Lógica Fuzzy</u> e <u>Redes Neurais Artificiais</u>, aproveitando as vantagens desses dois frameworks.

Vantagem:

Expressar o conhecimento do "especialista" humano" em termos de variáveis linguísticas para poder "fuzzificar" as variáveis de entrada.

Desvantagem:

Dificuldades na determinação da base de regras e das funções de pertinência



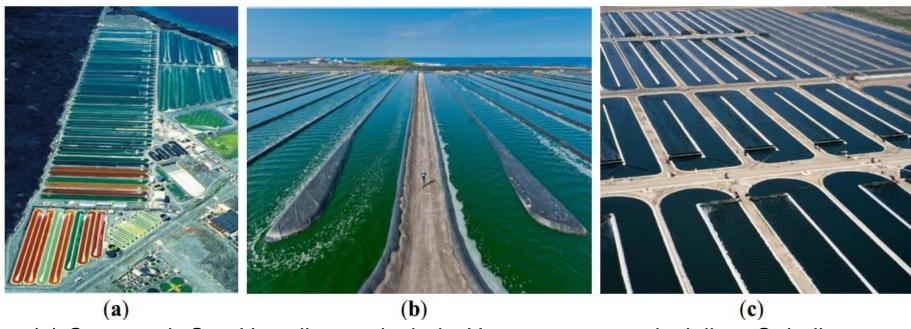
EXEMPLO



Sensor Óptico de Concentração de Biomassa Microalgal de Spirulina sp. LEB 18 - DEFINIDO POR SOFTWARE

Escala dos Fotobiorreatores de Produção Comercial.





- (a) Cyanotech Co., Hawaii produzindo *Haematococcus* pluvialis e *Spirulina*;
- (b) Detalhe dos biorreatores raceway da Cyanotech;
- (c) Earthrise, California,

Partículas Pequenas

Tamanho 10 vezes menores que o comprimento da onda.





Aproximadamente 4 vezes menores que o comprimento da onda.



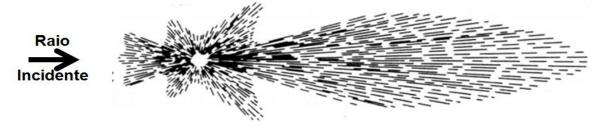


Dispersão simétrica.

Scattering concentrado no eixo de emissão após a partícula.

Partículas Grandes

Maiores que o comprimento de onda do emissor.

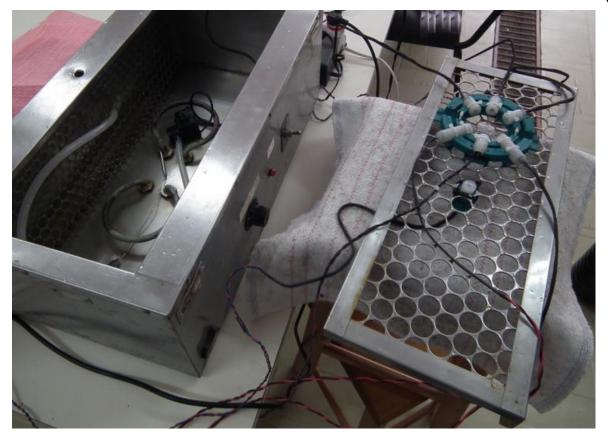


Dispersão concentrada no eixo de emissão a frente da partícula e desenvolvimento de propagação em ângulos obtusos.



Representação de *Scattering* por Diferentes Partículas (Adaptado de SADAR, 1999)

Banho Termostatizado





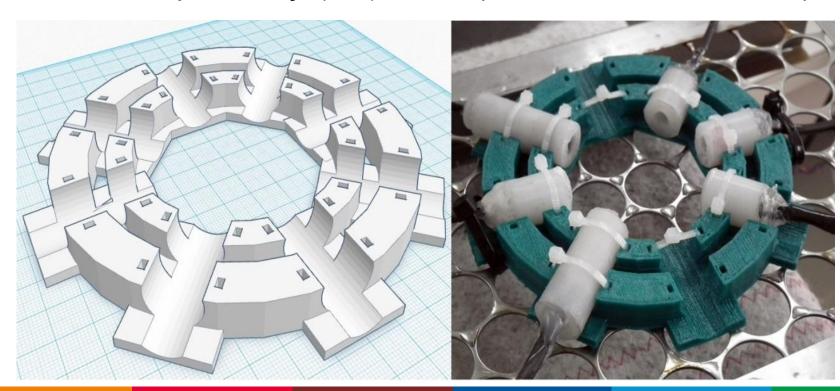


Para o conjunto de medidas ópticas em ângulos combinados de espalhamento e absorção da radiação monocromática em 530nm ou 660nm.

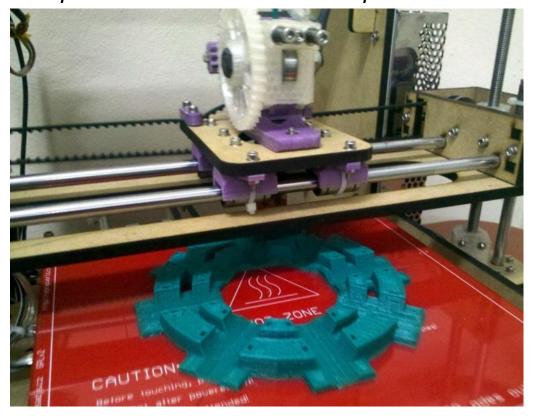


Projeto da Peça (STL)

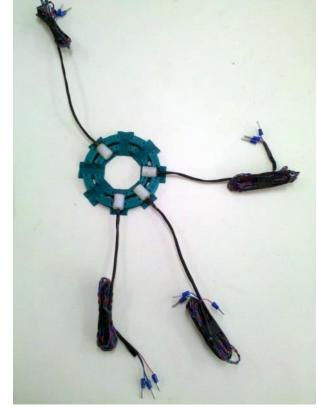
Suporte com Emissores e Receptores

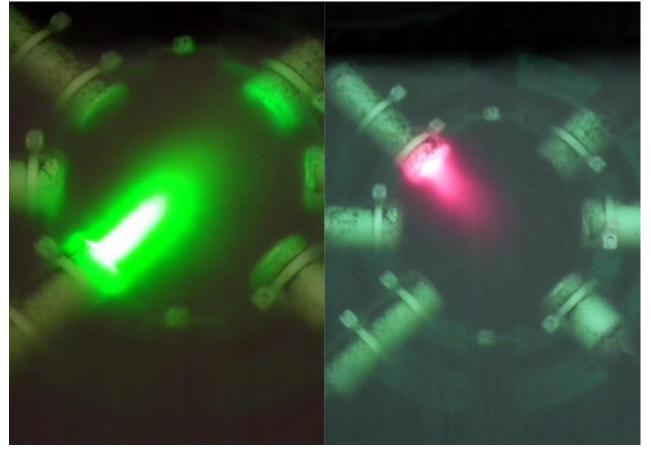


à esquerda a peça durante a impressão e à direita o suporte com emissores e receptores











530 nm

660 nm



TAKAGI-SUGENO-KANG (TSK)

X

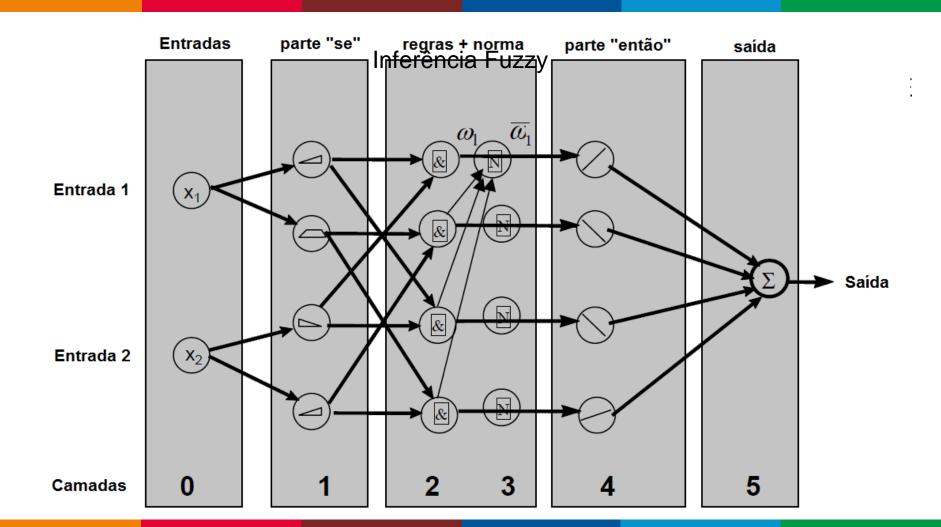
MAMDANI

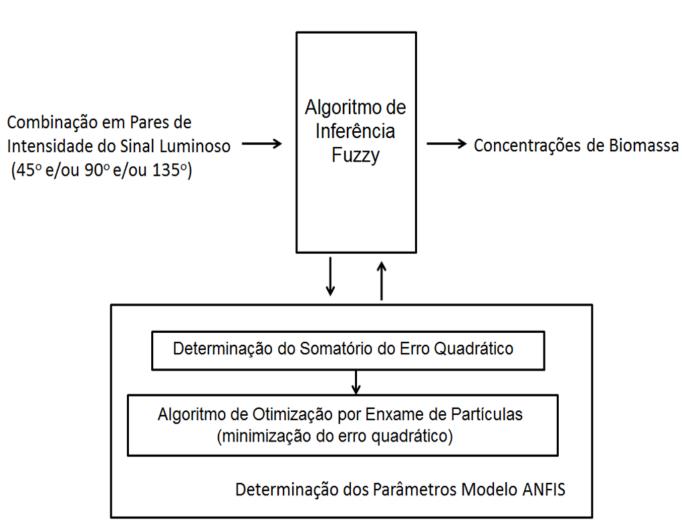


O conjunto de dados de treinamento foi normalizado, e particionado no espaço fuzzy de entrada, de forma a gerar a parte consequente das regras se-então da inferência fuzzy. Para cada regra houve uma função linear do tipo:

saída = pertinência(x)i. A(i) + B(i) + pertinência(y)i. C(i) + D(i).

saída foi a concentração de biomassa e x e y as intensidades de intensidade luminosa nos ângulos de espalhamento testados.







Método de Otimização por Enxame de Partículas (PSO, Kennedy e <u>Ebehart</u>, 1995) para minimizar o somatório do erro quadrado

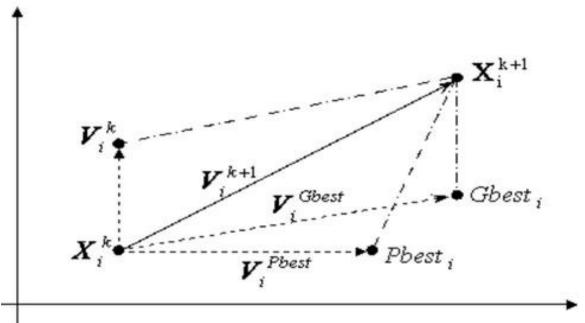
$$v_{id}^{t+1} = w \cdot v_{id}^t + c_1 \cdot \varphi_1 \cdot \left(p_{id}^t - x_{id}^t \right) + c_2 \cdot \varphi_2 \cdot \left(p_{gd}^t - x_{id}^t \right)$$

$$x_{id}^{t+1} = x_{id}^t + v_{id}^{t+1}$$

Onde: $v_{id}^t = componente da velocidade $x_{id}^t = componente da posição c1 e c$$

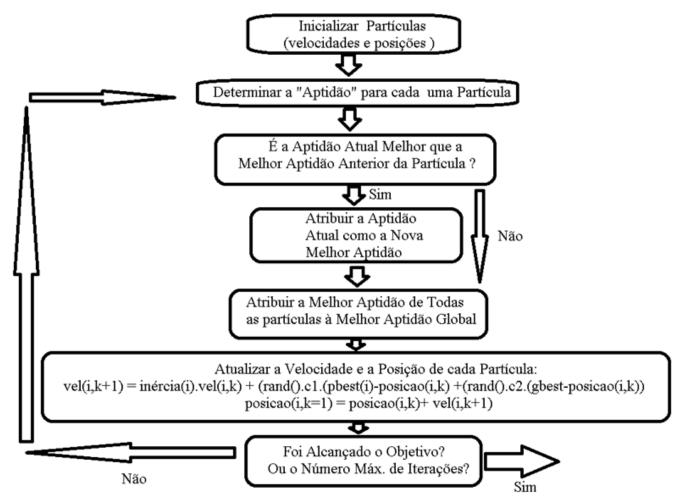
Onde: v_{id}^t = componente da velocidade, x_{id}^t =componente da posição, c1 e c2 = constantes de fator do peso, p_i = melhor posição alcançada até o momento, p_g = melhor posição alcançada pelas partículas vizinhas, Ψ_1 e Ψ_2 = fator randômico no intervalo [0,1], w = inércia.





Adaptado de ALLAOUA, 2010.

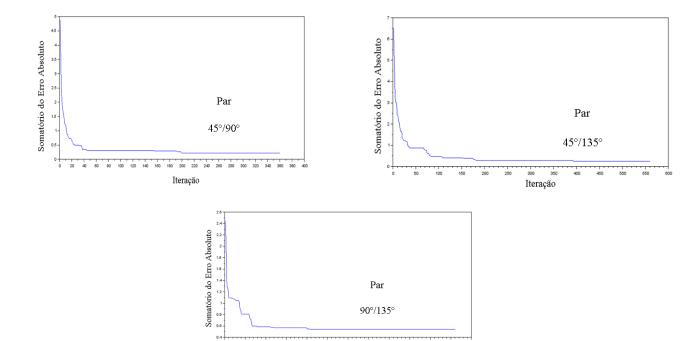
Algoritmo da Otimização por Enxame de Partículas Utilizado



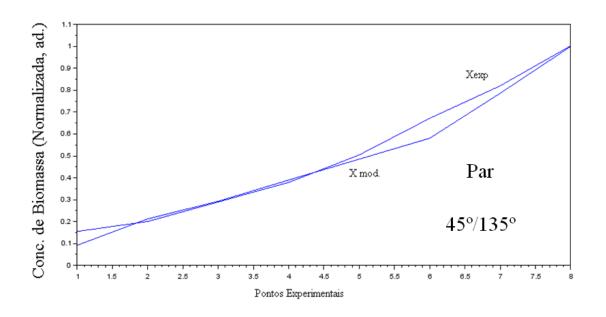


Somatório do Erro Absoluto ao Longo das Iterações Durante o Treinamento da Rede ANFIS – TSK – PSO para os Pares Combinados de Ângulos

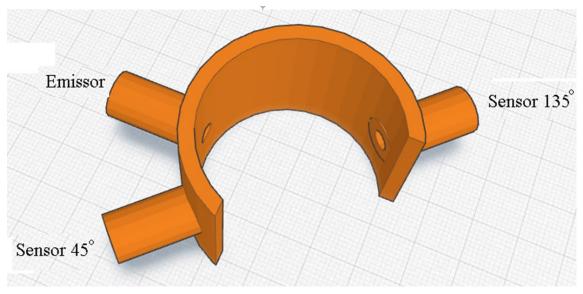




Ajuste Após as Iterações e Treinamento da Rede ANFIS – TSK – PSO **FERENCE** para os Pares Combinados de Ângulos – Conc. Experimental (Xexp) e do Modelo (Xmod).



Concepção do Sensor de Biomassa Óptico Combinado THE DEVELOPER'S CONFERENCE



O melhor resultado de modelo para sensor por software foi obtido com um erro médio menor do que 3% durante o treinamento, e menor que 4% na validação, com um coeficiente de determinação (R²) 0,99 para a rede treinada com os pares de medidas de espalhamento em 45°/135°.





Conclusão

ANFIS agregam a conectividade das RNAs com a Lógica Fuzzy e de Soft Computing.



Há a necessidade de se ter os dados de treinamento das variáveis mensuradas correspondentes àquelas que se deseja inferir.

Subst. equipamentos de análise química por Soft Sensors implica em ganhos de produtividade e redução de custos.

Contato: Renato Dutra Pereira Filho

LaCoPQ – Laboratório de Controle de Processos Químicos

EQA - FURG - Rio Grande - RS

renatodutrapereira@gmail.com

Visite: rdpf.wordpress.com



DEVELOPER'S

