

• 水位规则。根据控制点的当前水位和流域区流量的未来演变,推断控制点的预期水位。

所有这些规则,都有固定的时间间隔(如,1小时的规则,2小时的规则,……,6小时的规则,……)。

一旦估测到控制点的水位,那么,就可以利用时刻T为时刻推理规则(情况规则和后果规则),以一定的可信度推断重要地点的预期未来水位和后果。

(三) 控制规则。包括

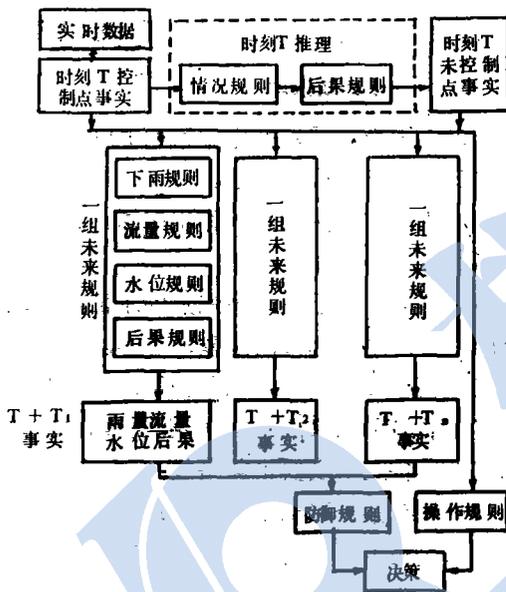


图2 推理流程

• 操作规则。决策水坝的控制政策,爆破某些区域中阻止水流的障碍物。

• 防御规则,决策切换运输网中的后备通路,……等等。

推理流程如图2所示。

整个推理流程是:

实时系统收集特定时间的数据,这些数据作成整个推理的前提。

根据此前提,对信息系统未控制地区的情况,进行实时推理。

同时,对控制和未控制地区的情况,进行推理。推理的时间间隔,可以选成30分、1小时、……等(的推理规则来进行)。

参考文献

- (1) Michalski, R.S., Chilausky, R.L. 1980, Learning by Being Told and Learning from Examples; An Experimental Comparison of the two Methods of Knowledge Acquisition in the Context of Developing an Expert System for Soybean Disease Diagnosis, International Journal of Policy Analysis and Information Systems 4, pp. 125~161.
- (2) R.S. Michalski, A.B. Baskin, 1983, Integrating Multiple Knowledge Representations and Learning Capabilities in an Expert System; The ADVISE System, IJCAI-83, pp. 256~258.
- (3) J. Cuena, 1983, The use of Simulation Models and Human Advice to Build an Expert System for the Defense and Control of River Floods, IJCAI-83, pp. 246~249.

1984年西德产业机器人骤增

据德国技术协会(VDI)的机关杂志(VDI Nachrichten)今年年初报道,去年一年中西德又增加了大量产业机器人。

1984年1月1日以前,在西德投入工作的产业机器人共有4800台,到1985年初为止,产业机器人总数增长到6600台。其中装配机器人从248台增加到452台,工业用汽车点焊机器人

从334台一下子骤增到1894台。

在西德去年增加的1800台机器人中,有47%是国外进口的,其中20%从欧洲各国(如瑞典等国)进口,11%来自于美国,16%从日本进口。其余53%主要是西德10家大公司的产品。

杨慧