



سنجش از دور

و

GIS ایران



سال دوم، شماره دوم، تابستان ۱۳۸۹
Vol.2, No.2, Summer 2010

سنجش از دور و GIS ایران
Iranian Remote Sensing & GIS

۲۵-۵۴

تهیه نقشه حساسیت رانش زمین، از طریق سیستم استنتاج قاعده‌مبانی فازی و GIS (منطقه مورد مطالعه: بخشی از استان مازندران)

محمد اصلانی^{*}، علی‌اصغر آل‌شیخ^۲، روزبه شاد^۳

۱. دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی GIS، دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

۲. دانشیار گروه مهندسی GIS، دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

۳. استادیار دانشکده مهندسی عمران، دانشگاه فردوسی مشهد

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۰/۲/۱۹

تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۸۹/۶/۹

چکیده

رانش زمین از جمله بلایای طبیعی است که هر ساله خسارت‌های مالی و جانی زیادی را به بار می‌آورد. گسترش بی‌رویه شهرها سبب گشته است تا مناطق مسکونی زیادی در محل‌هایی که رانش زمین در آنها بسیار محتمل است پدیدار شوند. این گونه است که تهییه و تدوین نقشه حساسیت رانش زمین، امری بسیار ضروری برای سلامت توسعه شهرها بهشمار می‌آید. هدف این مقاله، ارائه روشی برای استخراج دانش (توابع عضویت فازی و قوانین فازی) برای پیش‌بینی رانش زمین در بخشی از استان مازندران است. به دلیل مکانی بودن پدیده رانش زمین و همچنین وجود عدم قطعیت مکانی، از تلفیق سیستم اطلاعات مکانی (GIS) و سیستم استنتاج قاعده‌مبانی فازی (FRBIS) استفاده شد. در این تحقیق FRBIS از طریق DADDEH‌های آموزشی به صورت خودکار ایجاد گردید. گام نخست برای ایجاد چنین سیستمی، خوشبندی داده‌های متغیر از الگوریتم فازی Means استفاده شده است. برای تعیین تعداد بهینه خوشبندی دو شاخص ارزیابی خوش (CVI) و سه معیار «دقّت و سازگاری و کامل بودن» پیشنهاد گردید و به کار گرفته شد. در ادامه و با تصور کردن خوشبندی بر روی محورهای مختلف توابع عضویت و قوانین فازی استخراج شدند. در مرحله نهایی و با افزودن دانش کارشناسی به این سیستم عملکرد سیستم بهبود یافت. دقّت نقشه حساسیت رانش زمین به دست آمده از طریق سیستم پیشنهادی بیش از ۸۰ درصد است. همچنین با بررسی هیستوگرام نقشه حساسیت رانش زمین ملاحظه شد که ۱۳/۵ درصد از مساحت کل منطقه خطرپذیری بالایی دارد. با محاسبه وابستگی بین نقشه حساسیت به دست آمده و نقشه‌های معیار، مشخص گردید که نقشه حساسیت رانش زمین دارای بیشترین همبستگی با سه نقشه معیار سنگ‌شناصی و فاصله از جاده و نیز کاربری اراضی است.

کلیدواژه‌ها: سیستم اطلاعات مکانی، سیستم استنتاج قاعده‌مبانی فازی، الگوریتم خوشبندی فازی C Means، نقشه حساسیت رانش زمین، استان مازندران.

* نویسنده مکاتبه‌کننده: تهران، خیابان ولی‌عصر، تقاطع میرداماد، دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی، دانشکده نقشه‌برداری. تلفن: ۸۸۷۸۶۲۱۲.
Email: maslani@sina.kntu.ac.ir

۱- مقدمه

کمی عبارت‌اند از: نظریه احتمالات (Gorsevski et al., 2006)، محاسبات نرم^۱ همچون تئوری مجموعه‌های فازی و شبکه‌های عصبی (Tangestani, 2004; Fatemi Aghda, 2005; Tangestani, 2009; Vahidnia et al., 2009; Wang et al., 2009)، نظریه شواهد دمپستر - شافر^۲ (Tangestani, 2009)، مدل‌های قطعی^۳ (Alberto et al., 1991) و مدل‌های آماری (Cascini et al., 1991) به کار رفته برای مدل‌سازی کمی، منطق فازی است (Zadeh, 1965). در سال‌های اخیر مدل‌سازی فازی برای فرایندهای پیچیده‌ای چون رانش زمین با عملکرد بسیار موفقی همراه بوده‌اند (Vahidnia et al., 2010). ونگ و همکاران در سال ۲۰۰۹ نقشه حساسیت رانش زمین را با استفاده از منطق فازی برای نواحی اطراف شهر گایزو در چین تهیه کردند. در تحقیق آنان دیدگاه‌های کارشناسان درباره اهمیت نسبی لایه‌های اطلاعاتی در قالب اعداد ذوزنقه‌ای فازی بیان شدند. این اعداد فازی به اعداد غیرفازی بدل گردیدند و به وسیله مدلی خطی با یکدیگر ادغام گشتند. عدم استفاده از اعداد فازی برای تلفیق لایه‌های مکانی در تحقیق آنان سبب مدل‌سازی ناقص عدم قطعیت و کاهش دقت شده است. از روش‌های متداول برای مدل‌سازی عدم قطعیت، استفاده از سیستم استنتاج فازی است. تاکاگی - سوچینو (Takagi and Sugeno, 1985) و ممدانی (Mamadani, 1974) دو نوع از مشهورترین سیستم‌های استنتاج فازی هستند. از مزایای برجسته سیستم‌های استنتاج فازی، انعطاف‌پذیری زیادشان، سادگی در فهم قوانین و تغییر و توسعه آنهاست (Cordón et al., 2001). فاطمی عقدا و همکاران (2005) با به کارگیری سیستم استنتاج فازی که در آن توابع عضویت و قوانین فازی به صورت غیرخودکار و از طریق مصاحبه با کارشناس ایجاد می‌شوند، نقشه پتانسیل خطر

رانش زمین در زمرة خطرناک‌ترین بلایای طبیعی جای می‌گیرد. در سال‌های اخیر به خاطر رشد بی‌رویه شهرنشینی و توسعه بی‌رویه شهرها و افزایش جنگل‌زدایی، مناطق مستعد برای رانش زمین افزایش یافته‌اند (Ercanoglu and Gokceoglu, 2004). بنابراین تعیین مناطق مستعد رانش زمین برای برنامه‌ریزی جامع شهری و همچنین شهرسازی و برنامه‌ریزی‌های اقتصادی، امری بس ضروری است.

در گذشته برای ایجاد نقشه‌های حساسیت رانش زمین از روش‌های تفسیر بصری عکس‌های هوایی، نقشه‌های موضوعی و همپوشانی آنها استفاده می‌شد، که زمان‌بر و پرخطا و در عین حال غیراقتصادی بودند. امروزه به دلیل در دسترس بودن حجم عظیمی از داده‌های سنجش از دور و همچنین داده‌های رقومی مختلف و توانایی آنالیز آنها در محیط GIS، این امکان فراهم آمده است که بتوان نقشه‌های مختلف تأثیرگذار در رانش زمین را آنالیز کرد و به نقشه‌های حساسیت رانش زمین دست یافت (Saha et al., 2002). فناوری‌هایی که امروزه برای تولید نقشه حساسیت رانش زمین به کار می‌روند در دو گروه عمده روش‌های کیفی و روش‌های کمی قرار می‌گیرند (Guzzetti et al., 1999). روش‌های موجود در گروه نخست بر مبنای دانش کارشناسی‌اند. در این روش‌ها نقشه‌های معیار براساس تجربیات و دانش کارشناسان وزن‌دهی می‌شود و از طریق فرایندهایی چون همپوشانی و عملگرهای فازی تلفیق می‌گردند. روش‌های موجود در گروه دوم که در دهه‌های اخیر و به خاطر گسترش کامپیوتر رواج یافته‌اند، بیشتر به داده‌ها وابسته‌اند و در آنها بهره چندانی از دیدگاه‌های کارشناسان برده نمی‌شود (Rakei, 2007). موفقیت این روش‌ها بستگی به تعداد و نیز کیفیت و اعتمادپذیری داده‌ها دارد. هر کدام از این روش‌ها به هر حال مزایا و معایب خاص خود را دارند (Aleotti and Chowdhury, 1999). چارچوب‌های ریاضی استفاده شده برای مدل‌سازی‌های

-
1. Soft Computing
 2. Dempster-Shafer Evidential
 3. Deterministic Models

قائم شهر، طالع روبار، فیل‌بند، آلاشت، کیاده، ورسک و سفیدار گله است. منطقه مورد مطالعه مساحتی در حدود ۲۹۳۸ کیلومترمربع دارد. مقیاس نقشه‌های به کار رفته در این مقاله ۱:۱۰۰,۰۰۰ است. شکل ۱ منطقه مورد مطالعه و موقعیت ۱۲۹ رانش زمین را نشان می‌دهد. میانگین میزان بارش در نزدیک‌ترین ایستگاه باران‌سنگی به منطقه مورد مطالعه (قائم شهر) در بین سال‌های ۱۳۵۹-۱۳۸۴ ۷۳۳/۵ میلیمتر است. حداقل و حداقل ارتفاع منطقه به ترتیب ۲۹۶۵ و ۴۷ متر، و حداقل شیب منطقه در حدود ۶۳° است. گفتنی است ۵۱ درصد منطقه دارای شیبی بین ۱۵°-۴۲° و ۳۰°-۱۵° درصد منطقه دارای شیبی بین ۷ درصد منطقه نیز دارای شیبی بیشتر از ۳۰° است. مهم‌ترین واحدهای کاربری زمین در منطقه مطالعاتی عبارت‌اند از: جنگل‌ها با تراکم‌های مختلف، زمین کشاورزی و باغ و یا ترکیبی از این واحدها. مهم‌ترین واحدهای سنگ‌شناسی در این منطقه سنگ آهک، دولومیت، سنگ‌های سیلیتی^۱، سنگ‌های ماسه‌ای، آهکی رسی، توف و یا ترکیبی از موارد مذکور است. تغییرات بالای شیب و بارندگی‌های شدید و مقاومت پایین خاک در برخی مناطق، سبب ایجاد ناپایداری‌ها و در نتیجه رانش در این منطقه می‌گردد.

۲-۲-داده‌های مورد استفاده

با بررسی ویژگی‌های منطقه مورد مطالعه، داده‌های موجود، دیدگاه‌های کارشناسان و مطالعات پیشین، ۸ معیار مؤثر در رانش زمین مشخص شدند: ۱-شیب؛ ۲-جهت شیب؛ ۳-انحنا^۲ (مشخص کننده مقعر و محدب بودن سطح، (شکل ۲))؛ ۴-سنگ‌شناسی؛ ۵-فاصله از رودخانه‌ها و آبراهه‌ها؛ ۶-پوشش و کاربری اراضی؛ ۷-فاصله از گسل؛ و ۸-فاصله از جاده‌ها.

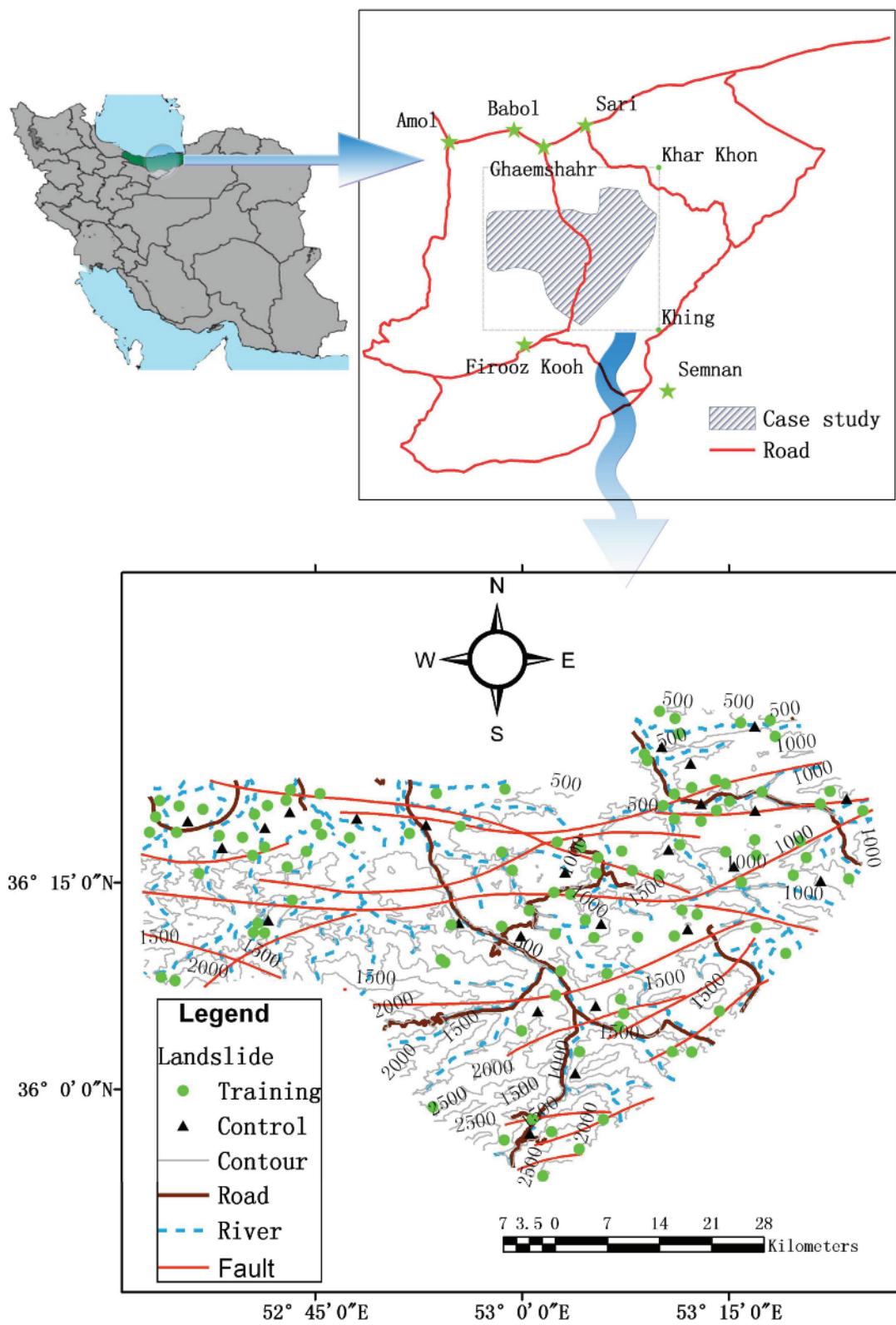
-
1. Cluster Validity Index
 2. Siltstone
 3. Curvature

زمین‌لغزش را در منطقه روبار تهیه کردند. از آنجا که ایجاد سیستم استنتاج فازی به صورت غیرخودکار وقت‌گیر و دشوار است و غالباً به نتایج پذیرفتی و معقولی نمی‌انجامد، به روشنی نیاز است که بتوان با آن توابع عضویت و قوانین فازی را به صورت خودکار استخراج کرد. سیزره و همکاران (۲۰۱۰) از شبکه عصبی برای استخراج خودکار توابع عضویت و قوانین فازی استفاده کردند. آنان سیستم پیشنهادی را - که از تلفیق سیستم استنتاج فازی و شبکه عصبی تشکیل شده بود - برای ایجاد نقشه حساسیت رانش زمین در یکی از شهرهای مالزی به کار برداشتند. پیچیدگی‌های فراوان در طراحی این سیستم، از جمله معایب آن به شمار می‌آید. در مقاله حاضر با استفاده از خوش‌بندی فازی - و به طور مشخص فازی C Means - توابع عضویت و قوانین «اگر - آن گاه» فازی به طور خودکار استخراج شدند. در الگوریتم فازی C Means تعداد بهینه خوش‌های باقیمانده معرفی گردند. روابط ریاضی شناسایی تعداد خوش‌های را شاخص ارزیابی خوش‌های می‌نامند (Ramze Rezaee et al., 1998). برای ارزیابی نحوه عملکرد سیستم‌های استنتاج فازی ایجاد شده از طریق خوش‌بندی، از این سه معیار استفاده شد: کامل بودن، سازگاری و دقت (Yaochu et al., 1999). از آنجا که ممکن است تعداد داده‌های موجود در مورد رانش زمین کافی نباشد، چه بسا سیستم استنتاج فازی ایجاد شده بر پایه داده‌های موجود نیز عملکرد مناسبی نداشته باشد. بنابراین با تبدیل معلومات کارشناسان به توابع عضویت و قوانین فازی عملکرد سیستم فازی در پیش‌بینی رانش زمین اصلاح شد.

۲-مواد و روش‌ها

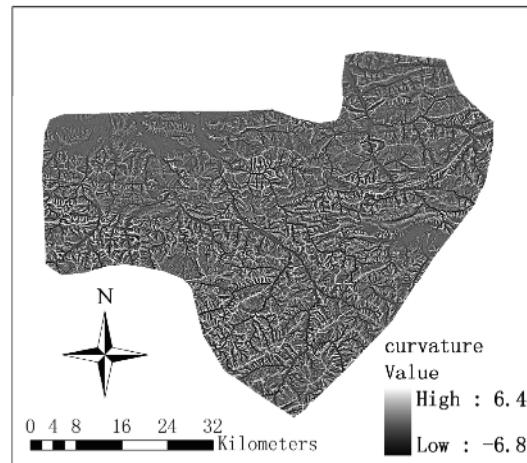
۲-۱-منطقه مورد مطالعه

منطقه مورد مطالعه، بخشی از استان مازندران با طول جغرافیایی ۵۳°۲۶'-۵۳°۳۱' و عرض جغرافیایی ۳۶°۲۸'-۳۵°۵۲' واقع در شمال ایران است. محدوده مذکور شامل مناطق پهنه‌کلا، سادات محله، درازکلا،



شکل ۱. منطقه مورد مطالعه

برای ایجاد نقشه‌های فاکتور شیب و نیز جهت شیب و انحنای زمین، از نقشه مدل ارتفاعی رقومی زمین^۱ با دقت ارتفاعی ده متر استفاده شد. برای ایجاد نقشه‌های فاکتور فاصله از رودخانه، فاصله از گسل و فاصله از جاده نیز نقشه‌های توپوگرافی و زمین‌شناسی رودخانه و گسل و جاده مورد استفاده قرار گرفتند. تمامی نقشه‌های اولیه از پایگاه ملی داده‌های علوم زمین کشور (NGDIR, 2008) تهیه شدند. جدول ۱ تمام داده‌های استفاده شده را همراه با مقیاس و نوع روش تهیه آنها از روی نقشه‌های اولیه نشان می‌دهد.



شکل ۲. نقشه انحنا

جدول ۱. داده‌های مورد استفاده تحقیق و خصوصیات آنها

نقشه‌های اولیه	مقیاس	نوع داده	مرجع	نقشه فاکتور	نوع	روش تهیه نقشه
کاربری اراضی	$\frac{1}{100000}$	برداری (پلی‌گون)	NGDIR	کاربری اراضی	رستر	فاکتور از داده اولیه به کارگیری تابع تبدیل بردار به رستر
سنگ شناسی	$\frac{1}{100000}$	برداری (پلی‌گون)	NGDIR	سنگ شناسی	رستر	به کارگیری تابع تبدیل بردار به رستر
رودخانه، آبراهه	$\frac{1}{100000}$	برداری (خطی)	NGDIR	فاصله از رودخانه	رستر	به کارگیری تابع فاصله اقلیدسی
گسل	$\frac{1}{100000}$	برداری (خطی)	NGDIR	فاصله از گسل	رستر	به کارگیری تابع فاصله اقلیدسی
جاده اصلی	$\frac{1}{100000}$	برداری (خطی)	NGDIR	فاصله از جاده	رستر	به کارگیری تابع فاصله اقلیدسی
رانش زمین	$\frac{1}{100000}$	برداری (نقطه‌ای)	NGDIR	-	-	-
مدل ارتفاعی	دقیق	رستر	NGDIR	جهت شیب	رستر	به کارگیری تابع مشتق اول ارتفاع
رقومی زمین	۱۰ متر	رستر	NGDIR	جهت شیب	رستر	به کارگیری تابع جهت بزرگترین شیب
				انحنا		به کارگیری تابع مشتق دوم ارتفاع

1. Digital Elevation Model

جدول ۲. وزن کلاس‌های مختلف در نقشه کاربری اراضی

نقشه فاکتور	کلاس	وزن
منطقه آبی		۱۰۰
شهری		۹۰
جنگلی با تراکم فشرده		۸۰
جنگلی با تراکم متوسط		۷۰
مزروعه چای		۶۰
باغ		۵۰
کشاورزی		۴۰
مخلوط (باغ- جنگلی با تراکم متوسط)		۳۰
جنگلی با تراکم کم		۲۰
زمین بایر		۱۰
سایر کاربری‌ها		۰

۳-۲- روش مطالعه

شكل ۳ مراحل انجام کار این تحقیق را به طور جامع نشان می‌دهد. مراحل ۱ تا ۷ مربوط به آماده‌سازی داده‌ها هستند که در بخش‌های ۱-۲ و ۲-۲ شرح داده شده‌اند. مراحل ۸ تا ۱۲ به طراحی و آماده‌سازی سیستم استنتاج فازی مربوط می‌شوند. مرحله ۱۳ به کارگیری سیستم استنتاج فازی برای تولید نقشه حساسیت رانش زمین است.

۳-۱- شاخص‌های ارزیابی خوش‌ها^۲ برای ^۳C Means

فازی C Means از روش‌های رایج خوش‌بندی فازی غیرنظرارتشد است (Bezdek, 1981). ورودی اصلی الگوریتم فازی C Means، تعداد خوش‌ها (C) است که

1. Nominal
2. Cluster Validity Index
3. Fuzzy C Mean Clustering

با توجه به اینکه لایه‌های معیار مربوط به کاربری زمین و جنس سنگ ماهیت معنایی و اسمی^۱ دارند، با استفاده از دیدگاه‌های کارشناسی رتبه‌بندی شدند. در گام بعدی مقادیر تمام نقشه‌های فاکتور بین ۰ تا ۱۰۰ نرمال گشتند. به عنوان نمونه، جدول ۲ وزن نسبت داده شده به تمامی کلاس‌های نقشه معیار کاربری اراضی را نشان می‌دهد. مقادیر نقشه‌های فاکتور در محل‌های رانش زمین به عنوان ورودی‌ها در نظر گرفته شدند، و میزان شدت رانش به عنوان خروجی‌های نقشه. بدین ترتیب، این تحقیق شامل ۱۲۹ بردار با ۸ مؤلفه به عنوان ورودی، و یک مؤلفه به عنوان خروجی است. از میان ۱۲۹ داده رانش زمین، ۲۵ داده به عنوان نقاط کنترل (نقاطی که برای کنترل نتایج به کار می‌روند) و بقیه به عنوان داده‌های آموزشی (که برای آموزش سیستم به کار می‌روند) مورد استفاده قرار گرفتند.

رابطه (۱)

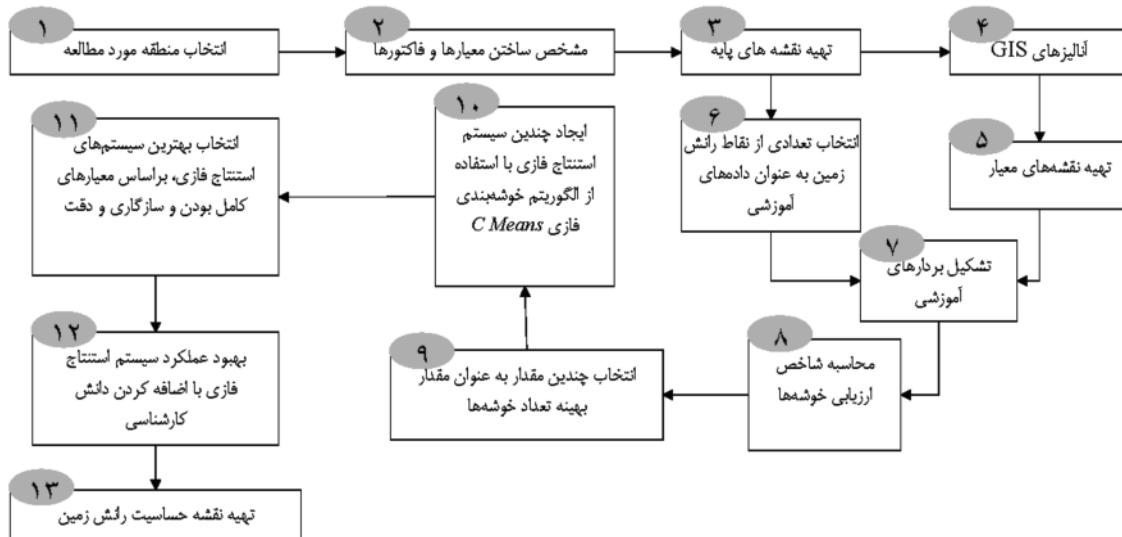
$$V_{XB} = \frac{\sum_{i=1}^c \sum_{j=1}^n \mu_{ij} \|x_j - v_i\|^2}{n(\min_{i \neq k} \|v_i - v_k\|^2)}$$

در رابطه مذکور μ_{ij} نشان‌دهنده درجه عضویت نقطه j به خوش‌آم است؛ و $\|x_j - v_i\|$ نرم اقلیدسی بین x_j و v_i است. c_{max} بیشترین میزان تعداد خوش‌های است که معمولاً $c_{max} \leq \sqrt{n}$ می‌گردد (Pakhira et al., 2004).

رابطه نزدیکی با تعداد قوانین و دقت مدل‌سازی سیستم استنتاج فازی دارد و برای تعیین تعداد بهینه خوش‌ها از شاخص‌های ارزیابی خوش‌ها (CVI) استفاده می‌شود (Ramze Rezaee et al., 1998).

زی و بنی (Xie and Beni, 1991) برای نخستین بار شاخص ارزیابی V_{XB} را، که بر دو ویژگی فشردگی^۱ و تفکیک^۲ خوش‌ها استوار است، معرفی کردند. فشردگی در واقع شاخصی برای ارزیابی پراکندگی داده‌های داخل هر خوش‌ است، و تفکیک نیز شاخصی برای اندازه‌گیری جدایی خوش‌های است (رابطه ۱).

در رابطه (۱) صورت کسر نشان‌دهنده فشردگی و مخرج کسر تفکیک بین خوش‌ها را نشان می‌دهد. از V_{XB} این رو تعداد بهینه خوش‌ها با مینیمم‌سازی برای $C = 2, 3, \dots, c_{max}$ به دست می‌آید.



شکل ۳. مراحل اجرایی به کار رفته در این تحقیق

- 1. Compactness
- 2. Separation

قاعده‌مبنای فازی ممدانی از پرکاربردترین سیستم‌های استنتاج است که در این تحقیق نیز از آن استفاده شده است. این سیستم از ۴ جزء اصلی تشکیل یافته است (شکل ۴) (Cordón et al., 2001):

(الف) واسط فازی‌ساز؛ (ب) پایگاه دانش؛ (ج) سیستم استنتاج؛ و (د) واسط غیرفازی‌ساز.
واسط فازی‌ساز: واسط فازی‌ساز دارای تابعی است که داده‌های غیرفازی را به مقادیر فازی تبدیل می‌کند (Wang, 1996).

پایگاه دانش: پایگاه دانش از دو جزء تشکیل شده است: پایگاه داده، و پایگاه قوانین. پایگاه داده شامل مجموعه گزاره‌های^۱ زبانی به کار رفته در قوانین و توابع عضویت است، و پایگاه قوانین مجموعه قوانین زبانی «اگر - آن گاه» را در بر می‌گیرد (Ross, 2004).

سیستم استنتاج: وظیفه سیستم استنتاج محاسبه خروجی فازی از روی ورودی‌های فازی و براساس قوانین تعریف شده است (Wang, 1996).

واسط غیرفازی‌ساز: غیرفازی‌سازی فرایند تبدیل خروجی فازی به مقدار بهینه غیرفازی است. روش‌های مختلفی غیرفازی‌سازی وجود دارند که در این تحقیق، غیرفازی‌ساز مرکز ثقل (Al-Jarrah and Abu-Qdais, 2006) - که در آن تأثیر تمام قوانین به گونه‌ای مناسب در نظر گرفته می‌شود - به کار رفته است.

کوان (Kwon, 1998) با اضافه کردن تابع جرمیه به شاخص ارزیابی مطرح و پیشنهادشده زی و بنی، به حذف کاهش یکنواخت V_{XB} در زمانی که تعداد خوش‌ها به تعداد داده‌ها نزدیک می‌شوند پرداخت. در رابطه (۲) کمترین مقدار V_K برای $C = 2, 3, \dots, c_{max}$ متناظر با تعداد بهینه خوش‌ها ارائه شده است.

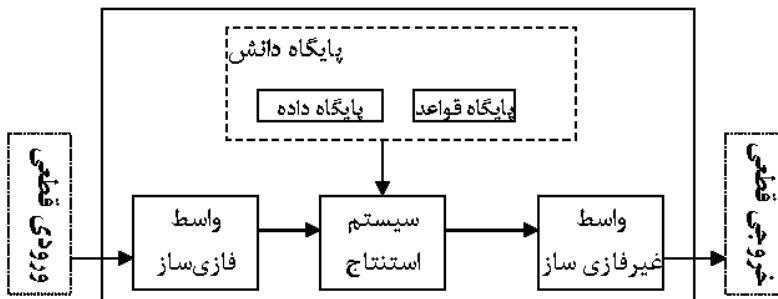
رابطه (۲)

$$V_K = \frac{\sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^c \mu_{ij}^2 \|x_j - v_i\|^2 + \frac{1}{c} \sum_{i=1}^c \|v_i - \bar{v}\|^2}{\min_{i \neq k} \|v_i - v_k\|^2}$$

در آن، \bar{v} میانگین مرکز خوش‌های است. در این تحقیق، $c_{max} = 10$ انتخاب گردید و مقادیر V_{XB} و V_K به ازای $C = 7, 8, 10$ بسیار بزرگ بوده است؛ و بنابراین می‌توان گفت که مقدار بهینه C را هیچ‌گاه نمی‌توان از میان مقادیر پیش‌گفته برگزید.

۲-۳-۲- سیستم استنتاج قاعده‌مبنای فازی

سیستم استنتاج قاعده‌مبنای فازی، روشی برای ساختن مدل‌های کیفی از دانش بشری با توانایی محاسبه بدون استفاده از محاسبات کمی است. سیستم استنتاج



شکل ۴. ساختار سیستم استنتاج قاعده‌مبنای فازی (ممدانی)

منبع: Cordón et al., 2001

صورتی که توزیع داده‌ها بی‌قاعده باشد، توابع عضویت نیز غیرواقعی و سیستم استنتاج فازی به دست آمده هم ناکامل و ناسازگار خواهد بود.

۴-۳-۲- ارزیابی سیستم‌های استنتاج فازی براساس این معیارها: کامل بودن، سازگاری، و دقیقت

سیستم‌های قاعده‌های استنتاج فازی باید تا حد ممکن کامل و در عین حال سازگار و بادقت باشند باشند. چنانچه سیستم استنتاج فازی (Cordón et al., 2001) شرط نخست را داشته باشد، این سیستم دارای مفهوم فیزیکی خواهد بود. اعمال شرط دوم زمانی ضروری است که تعداد متغیرهای موجود در سیستم فازی زیاد باشند. عموماً سیستم‌های فازی که براساس ورودی‌ها و خروجی‌ها ایجاد می‌شوند، معیارهای مذکور را به طور کامل ندارند؛ اما می‌توان از معیارهای یادشده برای ارزیابی سیستم‌های استنتاج فازی (حاصل از اعمال مقادیر متفاوت C) استفاده کرد.

برای مدل‌سازی کامل بودن، در این مقاله از شاخص شباهت فازی $S(A,B)$ برای دو مجموعه A و B استفاده شده است (Yaochu et al., 1999).

رابطه (۳)

$$S(A,B) = \frac{M(A \cap B)}{M(A \cup B)} \quad \text{و} \quad M(A) = \int_{-\infty}^{+\infty} A(x) dx$$

که در آن متغیر ورودی X بهوسیله m تابع تعلق فازی $(x, A_1(x), A_2(x), \dots, A_m(x))$ نمایش داده می‌شود. اگر شاخص شباهت فازی دو مجموعه فازی مجاور، صفر (یا نزدیک به صفر) باشد آن‌گاه دو مجموعه فازی ناکامل‌اند و یا همپوشانی و اشتراک کافی ندارند. بالا بودن شاخص شباهت دو مجموعه فازی نشان‌دهنده

1. Multi-Input

در اکثر سیستم‌های استنتاج قاعده‌های فازی ارتباط بین متغیرهای ورودی و خروجی را کارشناس تعیین می‌کند. البته عموماً کارشناس نمی‌تواند تمامی قوانین را به گونه‌ای ساختاریافته بیان کند. به علاوه، برای بسیاری از کاربردها امکان دسترسی به کارشناس وجود ندارد. بدین ترتیب، استخراج خودکار توابع عضویت و قوانین فازی از طریق خوشبندی می‌تواند پاسخگوی مشکلاتی از این دست باشد (Sugeno and (Yasukawa, 1993; Wang, 1993

۴-۳-۳- ایجاد سیستم استنتاج فازی با استفاده

C Means از خوشبندی فازی

با داشتن مجموعه‌ای از داده‌های ورودی و خروجی و خوشبندی آنها می‌توان سیستم استنتاج فازی را به صورت خودکار ایجاد کرد. با توجه به ماهیت این تحقیق، که تنها خروجی سیستم در آن شدت رانش زمین است، از مدل‌سازی فازی با به‌کارگیری چندین ورودی^۱ و یک خروجی استفاده شد. در این نوع مدل‌سازی X بردار داده‌های ورودی با بعد P است، Y بردار داده‌های خروجی با بعد 1، و n نیز تعداد داده‌های آموختی است. چنانچه داده‌های ورودی و خروجی با یکدیگر ادغام شوند، بعد بردار حاصل $(X^*)^{p+1}$ خواهد شد.

با انجام خوشبندی بر روی X^* هر بردار، داده‌های ورودی و خروجی x_i^* با درجه‌ای از عضویت متعلق به هر یک از خوشبندی‌های فازی خواهد بود. با تصویر کردن هر خوشبندی بر روی محورهای مختصات می‌توان به توابع فازی مورد نظر دست یافت. در این روش هر خوشبندی دست آمده به عنوان یک قانون فازی که فضای ورودی را به فضای خروجی مرتبط می‌کند در نظر گرفته می‌شود.

توابع عضویت از طریق خوشبندی به گونه‌ای تعیین می‌شوند که تا حد ممکن بر داده‌های موجود برآژش یابند. از این‌رو توزیع توابع عضویت به دست آمده، بر طبق توزیع داده‌های آموختی است. حال در

$$SRP(i, k) = \min_{j=1}^n S(A_{ij}, A_{kj})$$

$$SRC(i, k) = S(B_i, B_k)$$

که در آن (SRP) و (SRC) به ترتیب دو شاخص شباهت مقدم قوانین^۱ و شباهت قسمت تالی قوانین^۲ و تعداد متغیرهای ورودی است. اگر قوانین دارای بخش n مقدم و تالی یکسان باشند، درجه سازگاری به یک نزدیک خواهد شد. ناسازگاری پایگاه قوانین طبق این روابط محاسبه می‌شود:

رابطه (۶)

$$f_{Incons} = \sum_{i=1}^N Incons(i)$$

و

$$Incons(i) = \sum_{k=1, k \neq i}^N [1 - cons(R(i), R(k))]$$

که در روابط مذکور N تعداد قوانین، f_{Incons} درجه ناسازگاری قانون آم در پایگاه قوانین و درجه ناسازگاری پایگاه قوانین است. برای محاسبه دقت نیز از رابطه (۷) استفاده گردید.

$$MSE = \sqrt{\sum_{i=1}^k (y_{oi} - y_{ci})^2} \quad \text{رابطه (۷)}$$

در رابطه مذکور k تعداد داده‌های آموزشی، y_{ci} خروجی سیستم استنتاج قاعده مبنای فازی برای نامین داده (آموزشی و یا کنترل) و y_{oi} خروجی مورد انتظار است.

همپوشانی و یا اشتراک بالای آنهاست. لذا مقدار $S(A, B)$ نباید خیلی بزرگ و یا خیلی کوچک انتخاب گردد. بنابراین نیاز است که دو حد بالا (UB) و پایین (LB) برای شاخص شباهت فازی مدد نظر قرار گیرد تا بتوان میزان تمایزپذیری و همپوشانی توابع عضویت فازی را کنترل کرد (رابطه ۴).

رابطه (۴)

$$LB \leq S(A_i, A_{i+1}) \leq UB$$

اگر شاخص شباهت فازی به دست آمده خارج از محدوده مذکور باشد، مقداری به عنوان جریمه برای سیستم استنتاج فازی در نظر گرفته می‌شود. مقدار جریمه نهایی از مجموع تمام مقادیر جریمه جزئی برای هر دو تابع فازی مجاور به دست می‌آید.

در صورتی که قسمت‌های مقدم بسیار شبیه باشند ولی قسمت‌های تالی متفاوت، آن‌گاه قوانین فازی موجود در پایگاه قوانین ناسازگارند. برای دو قانون R_k ، R_i ، این روابط برقرار است:

$$R_i : If(x_1, A_{i1}(x_1) ... And x_n, A_{in}(x_n))$$

$$Then y, B_i(y)$$

$$R_k : If(x_1, A_{k1}(x_1) ... And x_n, A_{kn}(x_n))$$

$$Then y, B_k(y)$$

سازگاری دو قانون $R(i)$ و $R(k)$ را رابطه‌ای که در پی می‌آید تعریف می‌کند (Yaochu et al., 1999)

رابطه (۵)

$$Cons(R(i), R(k)) = \exp \left\{ - \frac{\left(\frac{SRP(i, k)}{SRC(i, k)} - 1 \right)^2}{\left(\frac{1}{SRP(i, k)} \right)^2} \right\}$$

1. Similarity of Rule Premise
2. Similarity of Rule Consequent

۱۰ باشد. از دو شاخص اعتبار V_{XB} و V_K (روابط ۱ و ۲) به منظور تعیین بهینه تعداد خوشها استفاده شد. جدول ۳ مقادیر شاخص‌ها را به ازای تعداد مختلف خوشها نشان می‌دهد. همان‌طور که از این جدول می‌توان دریافت، مقادیر $C=7$ و 10 بیشترین شاخص‌های اعتبار را تولید می‌کنند، بنابراین یقیناً می‌توان گفت که این مقادیر هرگز نمی‌توانند به عنوان مقادیر بهینه C برای ایجاد سیستم استنتاج فازی از طریق خوشبندی انتخاب شوند.

۲-۳- نتایج ارزیابی سیستم‌های استنتاج فازی
براساس معیارهای کامل بودن و سازگاری و دقت سیستم بهینه، آنی است که دارای بالاترین میزان سازگاری و کامل بودن باشد و بتواند داده‌های آموزشی و کنترلی را با بیشترین دقت تقریب بزند. برای انتخاب تعداد بهینه خوشها، ۶ سیستم استنتاج فازی مختلف با مقادیر 8 و 6 و 5 و 4 و 3 و $C=2$ ایجاد شد، و معیارهای سازگاری و کامل بودن و دقت برای هر سیستم استنتاج فازی محاسبه گردید.

۲-۳-۵- بهبود عملکرد سیستم استنتاج فازی، با اضافه کردن دانش کارشناس

سیستم استنتاج فازی‌ای که فقط با به کارگیری داده‌های رانش زمین ایجاد شده است، چه بسا توانایی کافی برای پیش‌بینی رانش زمین در سایر نقاط را نداشته باشد، زیرا تعداد و پراکندگی داده‌های موجود در مورد رانش زمین همواره لزوماً کافی و مناسب نیستند. بهترین راه حل برای این مشکل استفاده از دانش کارشناسی است. به عبارت دیگر، با تبدیل دانش کارشناسی به توابع عضویت و قوانین فازی می‌توان پایگاه دانش سیستم استنتاج فازی را کامل‌تر کرد و درنتیجه عملکرد آن را بهبود بخشد.

۳- نتایج

۱- نتایج به کارگیری شاخص‌های ارزیابی خوشها
در حالت بهینه رابطه بین تعداد خوشها و داده‌ها به صورت $n \leq k$ است که در آن k تعداد خوشها و n تعداد داده‌های است (Pakhira et al., 2004). با توجه به اینکه در این مقاله از 10^4 داده آموزشی استفاده شده است، بنابراین حداقل تعداد بهینه خوشها می‌تواند

جدول ۳. مقادیر شاخص ارزیابی به ازای $C=2-10$

C	V_{XB}	V_K
۲	۰/۳۳۴	۳۵/۰۰۲
۳	۰/۶	۶۳/۱۶۴
۴	۱/۱۵۵	۱۲۲/۰۷۳
۵	۱/۵۵۲	۱۶۴/۵۹۵
۶	۱/۹۵۱	۲۰۷/۵۶۶
۷	۴۰۳۳۷۰.۸۵۵۴۳	۲۷۳۶۱۲۴۹۳۹۰۳۰
۸	۷/۶۷۹	۸۲۵/۵۲۵
۹	$1/818 \times 10^{-29}$	$2/54 \times 10^{-30}$
۱۰	$1/134 \times 10^{-29}$	$7/80 \times 10^{-30}$

به طوری که C نشان‌دهنده مرکز منحنی است و σ پراکندگی منحنی را نشان می‌دهد.

جدول ۴ مقادیر خطای ناسازگاری - ناکاملی را برای $C=129$ داده آموزشی و مقادیر $8, 6, 4, 5, 3, 2$ و $C=2$ نشان می‌دهد. در این جدول، اطلاعات براساس دو معیار خطای ناسازگاری - ناکاملی، جداگانه مرتب شده‌اند و بنابراین می‌توان اطلاعات بیشتری از آن استخراج کرد.

همان‌طور که از جدول ۴ مشخص است، $C=8$ کمترین میزان خطای بالاترین میزان ناسازگاری - ناکاملی را دارد. $C=2$ دارای کمترین میزان ناسازگاری - ناکاملی و بیشترین میزان خطاست. سیستمی بهینه است که در آن هر دو معیار ناسازگاری - ناکاملی و خطای دارای مقادیر کوچکی باشند. بنابراین می‌توان نتیجه گرفت که $C=4$ مقدار بهینه برای تعداد خوش‌هاست و سیستم استنتاج فازی که از این طریق به دست آید، بالاترین کارایی را دارد.

در این مقاله بهمنظور ساده‌سازی تصمیم‌گیری در مورد تعداد بهینه خوش‌ها، دو معیار ناسازگاری و ناکاملی با یکدیگر تلفیق گردیدند و به عنوان معیار ناسازگاری - ناکاملی به کار گرفته شدند. برای محاسبه معیارهای ناسازگاری - ناکاملی از رابطه (۸)، و برای معیار دقت از رابطه (۷) استفاده شد.

رابطه (۸)

$$f_{Incons \& Incompl} = \varepsilon f_{Incons} + f_{Incompl}$$

که در رابطه مذکور f_{Incons} درجه ناسازگاری پایگاه قوانین، و $f_{Incompl}$ مقدار جرمیه برای پایگاه داده‌ای است که شرایط کامل بودن (رابطه ۴) را ارضانمی‌کند، و ε نیز ضریب ثابت برای کنترل سطح سازگاری است. توابع عضویت به کار رفته برای ایجاد سیستم استنتاج فازی از نوع گوسین^۱ هستند (رابطه ۹)

رابطه (۹)

$$\mu_A(x) = \exp\left(-\frac{(c-x)^2}{2\sigma^2}\right)$$

جدول ۴. مقادیر خطای ناسازگاری - ناکاملی (مرتب‌شده)

C	MSE (Training Data)	C	Inconsistency Incompleteness
۸	۱۵۹/۲۲۲	۲	۰/۳۹۸
۴	۱۶۰/۳۷۳	۴	۰/۴۲۱
۶	۱۶۰/۵۶۳	۵	۰/۴۲۶۰
۳	۱۶۱/۱۱۳	۳	۰/۴۲۶۸
۵	۱۶۳/۴۷۲	۶	۰/۴۶۲
۲	۱۶۵/۴۶۷	۸	۰/۴۷۸

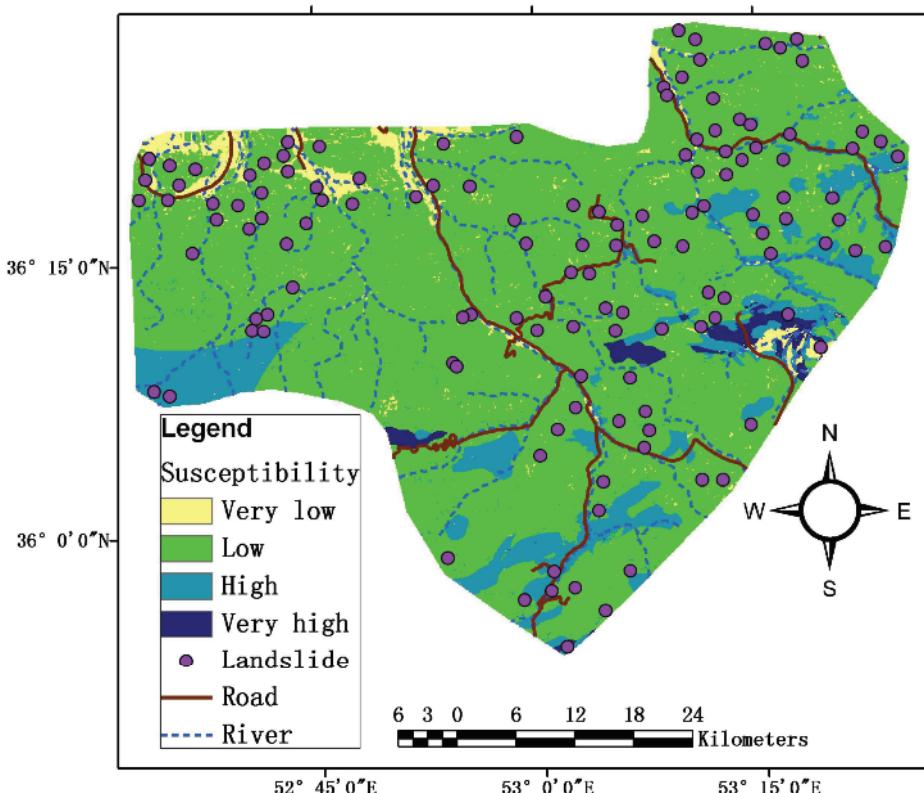
1. Gaussian

وارد سیستم استنتاج قاعده‌مبانی فازی نهایی شدند و مقادیر خروجی به ازای تک‌تک پیکسل‌ها مورد محاسبه قرار گرفت. در نهایت مقادیر پیکسل‌ها بین 0^+ و 1^- نرمال شناخته شدند و سپس به چهار رده یا کلاس $0^-/25^-$ و $0^-/25^-$ و $0/5^-/0^-$ و $0/75^-/0^-$ تقسیم‌بندی گردیدند. شکل ۵ نقشه به دست آمده را نشان می‌دهد. با بررسی ابتدایی نقشه‌های معیار و نقشه‌های حساسیت رانش زمین، مشخص می‌شود که مناطق دارای خطرپذیری بالا عمدتاً به گسل‌ها نزدیک‌اند.

سیستم استنتاج فازی به دلیل محدودیت در تعداد داده‌های رانش زمین نمی‌تواند به صورت کامل ارتباط بین فضاهای ورودی و خروجی را پوشش دهد. در این تحقیق از اطلاعات کارشناس خبرهای استفاده شد، تا با افزایش تعداد توابع عضویت و قوانین فازی این کاستی برطرف گردد.

۳-۳- تهیه نقشه حساسیت رانش زمین

تمامی نقشه‌های معیار محاسبه‌شده از آنالیزهای GIS



شکل ۵. نقشه حساسیت رانش زمین حاصل از سیستم استنتاج فازی

جدول ۵. مقادیر خطأ

C	۲	۳	۴	۵	۶	۸
MSE (Control Data)	۴۲/۸۶۳	۳۹/۳۷	۳۸/۸۶۶	۴۱/۳۵۴	۳۸/۹۱۵	۳۹/۶۸۰

۴- نتیجه‌گیری

پیچیدگی‌های فراوان پدیده رانش زمین، به دشوار شدن مدل سازی این پدیده از طریق دانش اولیه کارشناس دامن می‌زند. به همین خاطر روش‌های دانش‌منا به تنها‌ی فاقد کارایی لازماند. روش‌های داده‌منا می‌توانند به عنوان روش جایگزین مدنظر پژوهشگران و محققان قرار گیرند. از طرفی، هر کدام از روش‌های داده‌منا و دانش‌منا، مزايا و معایب خاص خود را نیز دارند. بنابراین با تلفیق این دو روش، همزمان می‌توان از مزايا این هر دو سود برد.

به دلیل بسیار انعطاف‌پذیر بودن سیستم‌های استنتاج فازی، استفاده از آنها می‌تواند روش مناسبی برای تولید نقشه‌های حساسیت باشد. یکی از روش‌های تولید سیستم استنتاج فازی، به کارگیری روش خوش‌بندی فازی است؛ بدین ترتیب که داده‌های آموزشی، خوش‌بندی می‌شوند و با تصویر کردن خوش‌های بر روی محورهای مختصات قوانین و توابع عضویت فازی مورد محاسبه قرار می‌گیرند. نکته مهم در به کارگیری چنین روشی مشخص ساختن تعداد بهینه خوش‌های است، زیرا در صورت انتخاب نادرست تعداد بهینه خوش‌های، الگو و چیدمان داده‌ها در فضای چندبعدی به خوبی مدل سازی نمی‌شود. برای تعیین تعداد بهینه خوش‌های از شاخص‌های ارزیابی خوش‌های

استفاده می‌شود. اما به دلیل پیچیدگی بالای ساختار داده‌ها نمی‌توان به نتایج به دست آمده از شاخص‌های ارزیابی خوش‌های اعتماد کرد. بنابراین، با استفاده از چندین مقدار C (تعداد خوش‌های) می‌توان سیستم‌های استنتاج فازی مختلف را ایجاد کرد.

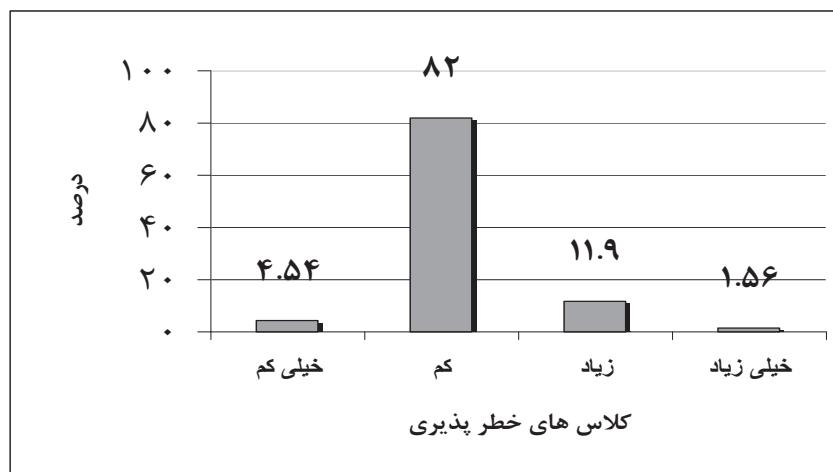
در ادامه، با استفاده از معیارهای ارزیابی سیستم‌های استنتاج فازی از جمله ناسازگاری - ناکاملی و دقت، می‌توان به ارزیابی سیستم‌های استنتاج فازی مختلف پرداخت. در ضمن، اینکه سیستم فازی داده‌های آموزشی را به خوبی تقریب می‌زند، لزوماً بدین معنا نیست که بتواند داده‌های کنترل را نیز به خوبی برآورد کند. بنابراین لازم است تا دقت سیستم‌های فازی گوناگون به ازای مقادیر مختلف خوش‌های براساس داده‌های کنترل مجدد بررسی شوند.

جدول ۵ میزان متوسط مجزور خطای را به ازای مقادیر مختلف C برای داده‌های کنترلی نشان می‌دهد. همان‌طور که از این جدول مشخص است، $C=4$ بهترین تعداد خوش‌های در تحقیق حاضر به شمار می‌آید.

همچنین برای بررسی بیشترین منطقه مورد مطالعه، نقشه‌های فاکتور کلاس‌بندی شدند و از طریق محاسبه تعداد زمین‌لغزش‌ها در هر کلاس، مؤثرترین کلاس‌ها برای بروز رانش زمین تعیین گشتند (جدول ۶).

جدول ۶. مؤثرترین کلاس مربوط به هر نقشه فاکتور برای بروز رانش زمین

نقشه فاکتور	مؤثرترین کلاس
شب	$7/5^{\circ} - 14/5^{\circ}$
جهت شب	شمال غربی
انحصار	$0/101 - 0/106$
فاصله از گسل‌ها (متر)	-1100
فاصله از جاده‌ها (متر)	-2500
فاصله از رودخانه‌ها (متر)	1500 - 2500
کاربری اراضی	جنگلی با تراکم کم
سنگ‌شناسی	Mlgs



شکل ۶. درصد مساحت‌های کلاس‌های مختلف خطر در منطقه مورد مطالعه

محاسبه گردید (شکل ۸). روند افزایشی و شکل خطی نمودار نشان می‌دهد که چهار کلاس خطرپذیری به طور مناسبی از یکدیگر تفکیک شده‌اند.

با توجه به اینکه با استفاده از این روش نمی‌توان وزن‌های نقشه‌های معیار را به طور کامل استخراج کرد، در این قسمت تصمیم گرفته شد تا براساس میزان واپسگی میان نقشه حساسیت رانش زمین و نقشه‌های معیار، این میزان تأثیرات به نوعی برآورد گردد. میزان تأثیرات یادشده، براساس ضریب همبستگی نقشه حساسیت رانش زمین و نقشه‌های معیار $\rho_{LSM,C}$ محاسبه شده‌اند (رابطه ۱۰).

$$\rho_{LSM,C} = \frac{\sigma_{LSM,C}}{\sqrt{\sigma_{LSM} \cdot \sigma_C}} \quad \text{رابطه (۱۰)}$$

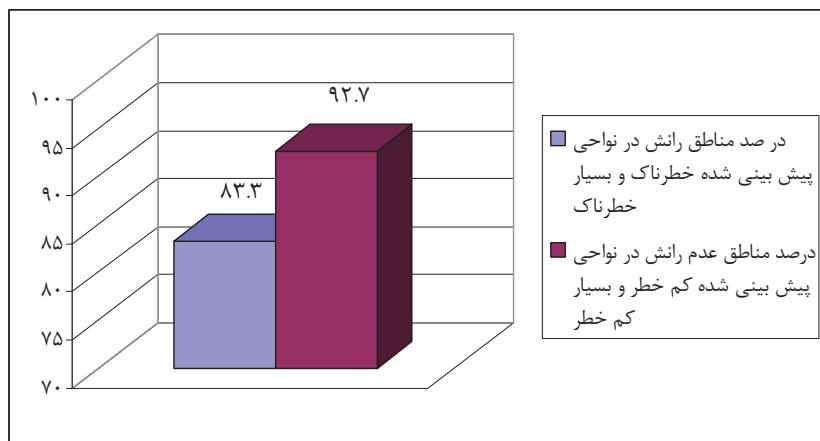
در رابطه (۱۰) $\sigma_{LSM,C}$ کوواریانس نقشه حساسیت رانش زمین و نقشه معیار است؛ و σ_{LSM} و σ_C انحراف معیار نقشه حساسیت زمین و نقشه معیار. جدول ۷ نتایج به دست آمده را نشان می‌دهد. ضرایب همبستگی، مؤید این نکته‌اند که سه نقشه «معیار سنگ‌شناصی، فاصله از جاده، و کاربری اراضی» بیشترین میزان همبستگی را با نقشه حساسیت رانش زمین دارند.

برای ارزیابی نتایج به دست آمده از سیستم استنتاج فازی در تهیه نقشه حساسیت رانش زمین، هیستوگرام مربوط به این نقشه برای چهار کلاس خطر ترسیم گردید (شکل ۶). همان‌طور که مشخص است، ۸۲ درصد منطقه خطرپذیری اندکی دارد (رانش‌های زمین با عمق کم) و فقط در ۱/۵۶ درصد از منطقه رانش‌های شدید احتمال می‌رود.

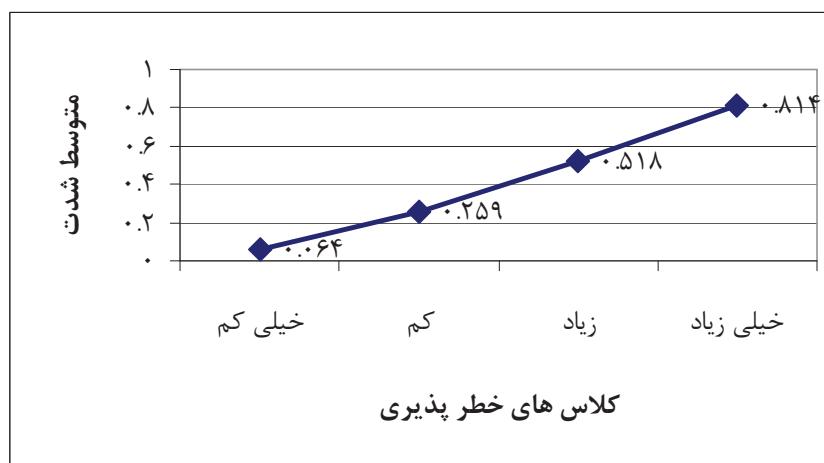
مناسب‌ترین معیار برای سنجش کارایی روش پیشنهاد شده، مقایسه نتاج به دست آمده با نتایج واقعی موجود است. بدین منظور، مقایسه‌ای براساس درصد قرارگیری مناطق رانش و عدم رانش در مناطقی که خطرپذیری زیاد - خیلی زیاد و خطرپذیری کم - خیلی کم دارند، صورت گرفت که در شکل ۷ نشان داده شده است.

شکل ۷ نشان می‌دهد که ۸۳/۳ درصد مناطق رانش موجود در نواحی پیش‌بینی شده خطرناک و بسیار خطرناک قرار دارند و ۹۲/۷ درصد مناطق عدم رانش موجود در نواحی پیش‌بینی شده کم خطر و بسیار کم خطر واقع‌اند.

برای ارزیابی بیشتر نقشه حساسیت رانش زمین، متوسط مقادیر پیکسل‌ها در هر چهار کلاس خطر



شکل ۷. دقیت نتایج به دست آمده، براساس قرارگیری مناطق رانش و عدم رانش در کلاس‌های خطرپذیری



شکل ۸. نمودار میانگین شدت رانش زمین در هر کلاس حساسیت

جدول ۷. ضرایب همبستگی میان نقشه حساسیت رانش زمین و معیارها

ضریب همبستگی	نقشه معیار
۰/۲۸۲۹۹	شیب
۰/۰۰۹۵۳۶	جهت شیب
۰/۰۰۲۲۳۳۶	انحنای زمین
۰/۵۱۷۱۴	سنگ‌شناسی
۰/۰۷۹۶۷۴	فاصله از رودخانه‌ها و آبراهه‌ها
۰/۳۳۴۴۱	پوشش و کاربری اراضی
۰/۷۶۹۹۷	فاصله از گسل‌ها
۰/۳۹۱۳۱	فاصله از جاده‌ها

۵- منابع

- Al-Jarrah, O., and Abu-Qdais, H., 2006, **Municipal Solid Waste Landfill Siting Using Intelligent System**, Waste Management, 26(3), 299-306.
- Alberto, C., Giovanni, C., and Paolo, F., 2003, **Geomorphological and Historical Data in Assessing Landslide Hazard**, Earth Surface Processes and Landforms, 28(10), 1125-1142.
- Aleotti, P., and Chowdhury, R., 1999, **Landslide Hazard Assessment: Summary Review and New Perspectives**, Bulletin of Engineering Geology and the Environment, 58(1), 21-44.
- Bezdek, J.C., 1981, **Pattern Recognition with Fuzzy Objective Function Algorithms**, Kluwer Academic Publishers, Norwell, MA, USA.
- Cascini, L., Critelli, S., Gulla, G., and Di Nocera, S., 1991, **A Methodological Approach to Landslide Hazard Assessment: A Case History**, In: Proceedings of the 16th International Landslide Conference, D.H. Bell (Editor), 899-904.
- Cordón, O., Herrera, F., Hoffmann, F., and Magdalena, L., 2001, **Genetic Fuzzy Systems: Evolutionary Tuning and Learning of Fuzzy Knowledge Bases**, World Scientific Pub Co Inc, Singapore.
- Ercanoglu, M., and Gokceoglu, C., 2004, **Use of Fuzzy Relations to Produce Landslide Susceptibility Map of a Landslide Prone Area (West Black Sea Region, Turkey)**, Engineering Geology, 75(3-4), 229-250.

نتایج به دست آمده از این تحقیق در مقایسه با پژوهش انجام شده به وسیله فاطمی عقدا و همکاران (۲۰۰۵) که در آن از سیستم استنتاج قاعده‌مبنای فازی برای تهیه نقشه پتانسیل خطر زمین‌لغزش در منطقه روبار استفاده شد، به مراتب بهتر است. دلیل افزایش دقت این تحقیق را می‌توان به کارگیری توأم‌ان از روش‌های دانش‌مبنا و داده‌مبنا دانست؛ زیرا آنها توابع عضویت و قوانین فازی را بر پایه دانش شخص خبره استخراج کردند و به صورت غیرخودکار به سیستم استنتاج فازی وارد ساختند. آنها به علاوه، نقشه پتانسیل خطر زمین‌لغزش را نیز در ۱۰ کلاس ارائه کردند.

نتایج پژوهش سیزэр و همکاران (۲۰۱۰) که با تلفیق سیستم استنتاج قاعده‌مبنای فازی و شبکه عصبی به تهیه نقشه حساسیت رانش زمین در شهر سلانگور^۱ مالزی پرداختند، بهتر از نتایج این تحقیق است. دلیل این امر آن است که اینان از شبکه عصبی برای بهبود عملکرد سیستم استنتاج قاعده‌مبنای فازی سوجینو استفاده کردند و در نهایت هم به دقت ۹۸ درصد (در بهترین حالت مدل‌سازی) دست یافتدند.

این تحقیق نشان داد که تکمیل قاعده تصمیم‌گیری با بهره گرفتن از دانش کارشناسی، بهبود دقت مدل‌سازی را در پی خواهد داشت. سیستم حاصل به دلیل استفاده همزمان از داده‌ها و دانش کارشناسی، می‌تواند برگردانی از فردی خبره یا تصمیم‌گیر، یا جایگزینی برای آن باشد.

برای مطالعات آینده، می‌توان از الگوریتمی تکاملی همچون الگوریتم ژنتیک به منظور بهینه کردن فرم توابع عضویت و قوانین فازی و رسیدن به دقت بالاتر استفاده کرد. همچنین پیشنهاد می‌شود، روش جداول جستجو برای تشکیل سیستم استنتاج فازی مورد آزمون و مقایسه قرار گیرد.

1. Selangor

- Fatemi Aghda, M., Ghayomian, J. and Oshgholi Farahani, A., 2003, **Evaluating the Efficiency of Statistical Methods in Determining the Potential Risk of Landslides**, Geosciences, 11(47-48), 28-47. (Persian).
- Fatemi Aghda, M., Ghayomian, J., Teshnehlab, M. and Oshgholi Farahani, A., 2005, **Landslide Risk Assessment Using Fuzzy Logic (Case Study: Roodbar Region)**, Journal of Science University of Tehran, 31(1), 43-64. (Persian).
- Gorsevski, P.V., Gessler, P.E., Boll, J., Elliot, W.J., and Foltz, R.B., 2006, **Spatially and Temporally Distributed Modeling of Landslide Susceptibility**, Geomorphology, 80(3-4), 178-198.
- Guzzetti, F., Carrara, A., Cardinali, M., and Reichenbach, P., 1999, **Landslide Hazard Evaluation: A Review of Current Techniques and Their Application in A Multi-scale Study**, Central Italy, Geomorphology, 31(1-4), 181-216.
- Kwon, S.H., 1998, **Cluster Validity Index for Fuzzy Clustering**, Electronics Letters, 34(22), 2176-2177.
- Mamdani, E.H., 1974, **Application of Fuzzy Algorithms for Control of Simple Dynamic Plant**, Proceedings of the Institution of Electrical Engineers, 121(12), 1585-1588.
- NGDIR, 2008, <http://www.NGDIR.ir/>, Accessed 2 August 2008.
- Pakhira, M.K., Bandyopadhyay, S., and Maulik, U., 2004, **Validity Index for Crisp and Fuzzy Clusters**, Pattern Recognition, 37(3), 487-501.
- Rakei, B., Khameh chian, M., Abdolmaleki, P. and Giahchi, P., 2007, **Using Artificial Neural Network in Mapping Landslide Susceptibility (Case Study: Sefidar Galeh in Semnan Province)**, Journal of Science University of Tehran, 33(1), 57-64. (Persian).
- Ramze Rezaee, M., Lelieveldt, B. P. F., and Reiber, J. H. C., 1998, **A New Cluster validity Index for the Fuzzy C-mean**, Pattern Recognition Letters, 19(3-4), 237-246.
- Ross, T.J., 2004, **Fuzzy Logic with Engineering Applications**, Wiley, England.
- Saha, A.K., Gupta, R.P., and Arora, M.K., 2002, **GIS-based Landslide Hazard Zonation in a Part of the Himalayas**, International Journal of Remote Sensing, 23(2), 357-369.
- Sezer, E., Pradhan, B. and Gokceoglu, C., 2010, **Manifestation of an Adaptive Neuro-fuzzy Model on Landslide Susceptibility Mapping: Klang Valley**, Malaysia, Expert Systems with Applications, 38(7), 8208-8219.
- Sugeno, M., and Yasukawa, T., 1993, **A Fuzzy-Logic-based Approach to Qualitative Modeling**, IEEE Transactions on Fuzzy Systems, 1(1), 7-31.

- Takagi, T., and Sugeno, M., 1985, **Fuzzy Identification of Systems and its Applications to Modelling and Control**, IEEE transactions on systems, man, and cybernetics, 15(1), 116-132.
- Tangestani, M.H., 2004, **Landslide Susceptibility Mapping Using the Fuzzy Gamma Approach in a GIS**, Kakan Catchment Area, Southwest Iran, Australian Journal of Earth Sciences, 51(3), 439 - 450.
- Tangestani, M.H., 2009, **A Comparative Study of Dempster-Shafer and Fuzzy Models for Landslide Susceptibility Mapping Using A GIS: An Experience from Zagros Mountains**, SW Iran, Journal of Asian Earth Sciences, 35(1), 66-73.
- Vahidnia, M.H., Alesheikh, A.A., Alimohammadi, A., and Hosseinali, F., 2009, **Landslide Hazard Zonation Using Quantitative Methods in GIS**, International Journal of Civil Engineering, 7(3), 176-189.
- Vahidnia, M.H., Alesheikh, A.A., Alimohammadi, A., and Hosseinali, F., 2010, **A GIS-based Neuro-fuzzy Procedure for Integrating Knowledge and Data in Landslide Susceptibility Mapping, Computers & Geosciences**, 36(9), 1101-1114.
- Wang, L.X., 1996, **A Course in Fuzzy Systems and Control**, Prentice-Hall, Inc. Upper Saddle River, NJ, USA.
- Wang, W.D., Xie, C.M., and Du, X.G., 2009, **Landslides Susceptibility Mapping in Guizhou Province Based on Fuzzy Theory**, Mining Science and Technology (China), 19(3), 399-404.
- Xie, X. L., and Beni, G., 1991, **A Validity Measure for Fuzzy Clustering**, IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence, 13(8), 841-847.
- Yaochu, J., Von Seelen, W., and Sendhoff, B., 1999, **On Generating FC3 Fuzzy Rule Systems from Data Using Evolution Strategies**, IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics, 29(6), 829-845.
- Zadeh, L.A., 1965, **Fuzzy Sets, Information and Control**, 8(3), 338-353.