

Rendszerbecslés—Képletek

Konvolúció számítás: $y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} h(\tau) \cdot u(t - \tau) \cdot d\tau$ $y[k] = \sum_{j=0}^{\infty} h[j] \cdot u[k - j]$

Korreláció számítás:

$$\varphi_{uy}(\tau) = E\{u(t) \cdot y(t - \tau)\} = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T u(t) \cdot y(t - \tau) \cdot dt$$

$$\varphi_{uy}[m] \cong \frac{1}{N} \cdot \sum_{n=0}^N u[n] \cdot y[n - m]$$

Teljesítménysűrűség spektrum: $\Phi_{uu}(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} \varphi_{uu}(\tau) \cdot e^{-j\omega\tau} d\tau$ $\Phi_{uy}(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} \varphi_{uy}(\tau) \cdot e^{-j\omega\tau} d\tau$

Ha az u(t) – fehér zaj: $\phi_{yy}(s) = Y(-s) \cdot Y(s) = H(-s) \cdot H(s) \cdot U(-s) \cdot U(s) \rightarrow U(s) \cdot U(-s) = 1$

Átviteli függvény megközelítése: $H(s) \approx \frac{\Phi_{uy}(s)}{\Phi_{uu}(s)}$ $H(s) \approx \frac{\Phi_{yy}(s)}{\Phi_{yu}(s)}$

Nemparametrikus becslés:

- impulzus függv. módszere: $\tilde{h}[k] = \frac{y[k]}{\alpha}$ - átmeneti függv. módszere: $\tilde{h}[k] = \frac{y[k] - y[k-1]}{\alpha}$

- becslés a korreláció függv.-el: $\underline{\tilde{h}} = (\underline{\varphi}_{uu})^{-1} \cdot \underline{\varphi}_{yu}$ - becslés a l.k.n. módszerrel: $\underline{\tilde{h}} = (\underline{U}^T \cdot \underline{U})^{-1} \cdot \underline{U}^T \cdot \underline{Y}$

Parametrikus becslés

- off-line módszer (LSE)

$$Y = X \cdot \theta + E \rightarrow \tilde{\theta} = (X^T \cdot X)^{-1} \cdot (X^T \cdot Y)$$

$$y[k] = \underline{\varphi}_k^T \cdot \underline{\theta} + e[k] \Rightarrow \underline{\tilde{\theta}} = \left(\sum_{i=j}^N \underline{\varphi}_i \cdot \underline{\varphi}_i^T \right)^{-1} \cdot \left(\sum_{i=j}^N \underline{\varphi}_i \cdot y[i] \right)$$

- on-line módszer (LSE): $y[k] = \underline{\varphi}_k^T \cdot \underline{\theta} + e[k]$

$$0. \quad \tilde{\theta}_0, P_0, n=0,$$

$$3. \quad K_n = \frac{P_n \cdot \varphi_0}{\lambda + \varphi_n^T \cdot P_n \cdot \varphi_n}$$

$$1. \quad \tilde{y}[n] = \varphi_n^T \cdot \tilde{\theta}_n$$

$$4. \quad P_{n+1} = \frac{1}{\lambda} \cdot (I - K_n \cdot \varphi_n^T) \cdot P_n$$

$$2. \quad \tilde{\varepsilon}_n = y[n] - \tilde{y}[n]$$

$$5. \quad \tilde{\theta}_{n+1} = \tilde{\theta}_n + K_n \cdot \tilde{\varepsilon}_n, \quad n=n+1$$

Grafikus becslés

I fokú rendszer: $y(T) = 0.63 y_{st}$

II fokú rendszer: $\sigma^* = \frac{y_{\max} - y_{st}}{y_{st}} \cdot 100 (\%)$

$$k \cong \frac{y_{st}}{\alpha}$$

$$\sigma \cong e^{-\xi \cdot \frac{\pi}{\sqrt{1-\xi^2}}}$$

$$t_{2\%} \cong \frac{4}{\xi \cdot \omega_n}$$

Mintavételezés (közelítő képletek):

$$\text{Forward : } s \cong \frac{z-1}{T_s}$$

$$\text{Backward : } s \cong \frac{z-1}{T_s \cdot z}$$

$$\text{Tustin : } s \cong \frac{2}{T_s} \cdot \frac{z-1}{z+1}$$

