

# Metoda Variabilelor Instrumentale.

## Metoda Erorii de Ieșire

November 23, 2019

### 1 Aspecte teoretice vizate

În lucrarea de față sunt prezentate două metode de identificare parametrică bazate pe decorelarea dintre eroarea de predicție și ieșirea aproximată: metoda variabilelor instrumentale și metoda erorii de ieșire. Acestea sunt implementate în toolbox-ul *System Identification* prin intermediul funcțiilor `iv4` și `oe`.

### 2 IV

Metoda Variabilelor Instrumentale constă în crearea unui nou vector al observațiilor necorelat cu zgomotul, având ca indice de performanță:

$$J(t) = \mathbb{E}\{\Phi(t)\varepsilon(t+1)\}. \quad (1)$$

Modelul de tip ”proces+perturbație” este:

$$A(z^{-1})Y(z) = z^{-n_d}B(z^{-1})U(z) + A(z^{-1})E(z), \quad (2)$$

unde:

$$A(z^{-1}) = 1 + a_1z^{-1} + a_2z^{-2} + \dots + a_{n_A}z^{-n_A}, \quad (3)$$

$$B(z^{-1}) = b_1 + b_2z^{-1} + \dots + b_{n_B}z^{-n_B+1}, \quad (4)$$

$$(5)$$

iar  $E(z)$  este transformata  $\mathcal{Z}$  a perturbației.

În vectorul observațiilor se înlocuiesc valorile ieșirilor cu valorile variabilelor instrumentale. Astfel, ieșirea prezisă depinde doar de predicțiile precedente, nu și de ieșirile precedente. Variabile instrumentale vor fi mai puțin afectate de perturbații. Obiectivul final este de a obține estimatii nedeviate ale coeficienților polinoamelor  $A$  și  $B$  fără a lua în calcul modelarea perturbațiilor.

### 3 OE

Ideea de bază a metodei Erorii de Ieșire constă în observația că  $\hat{y}(t) \rightarrow y(t)$ . În acest caz, atât în ecuația de predicție, cât și în vectorul măsurătorilor, valorile ieșirilor sunt înlocuite cu valorile ieșirilor prezise.

Indice de performanță este date de:

$$J(t) = \mathbb{E}\{\Phi(t)\varepsilon(t+1)\}. \quad (6)$$

Modelul de tip ”proces+perturbație” este:

$$F(z^{-1})Y(z) = z^{-n_d}B(z^{-1})U(z) + F(z^{-1})E(z), \quad (7)$$

unde:

$$F(z^{-1}) = 1 + f_1 z^{-1} + f_2 z^{-2} + \dots + f_{n_f} z^{-n_f}, \quad (8)$$

$$B(z^{-1}) = b_1 + b_2 z^{-1} + \dots + b_{n_B} z^{-n_B+1}, \quad (9)$$

$$(10)$$

iar  $E(z)$  este transformata  $\mathcal{Z}$  a perturbației.

## 4 Validarea rezultatelor

Validarea unui model matematic se referă la verificarea unor condiții: structura ”proces+perturbație” aleasă corect, metoda aleasă corespunzător structurii propuse, gradele polinoamelor ce descriu modelul și numărul tactilor de întârziere aleși corect.

Validarea presupune patru pași:

1. Crearea datelor de test pentru modelul identificat.
2. Calculul erorilor de predicție pentru modelul identificat.
3. Testul de albire a erorii de predicție.
4. Testul de decorelare a erorii de predicție față de secvența ieșirilor.

### 4.1 Testul de albire

Se consideră secvența erorilor de predicție  $\varepsilon[n]$  și se calculează autocorelația:

$$R[i] = \frac{1}{N} \sum \varepsilon[k] \varepsilon[k-i], \quad i = \overline{0, \max\{n_A, n_B + n_d\}}. \quad (11)$$

Se calculează autocorelațiile normalizate:

$$RN[i] = \frac{R[i]}{R[0]}, \quad i = \overline{0, \max\{n_A, n_B + n_d\}}. \quad (12)$$

În cazul ideal, erorile reziduale formează o secvență perfect albă având  $RN[i] = 0$ . În practică se definesc niveluri de încredere, rezultând un criteriu practic de validare:

$$|RN[i]| \leq \frac{1.8}{\sqrt{N}} \dots \frac{2.17}{\sqrt{N}}, \quad i = \overline{0, \max\{n_A, n_B + n_d\}}, \quad (13)$$

unde  $N$  este numărul eșantioanelor.

### 4.2 Testul de decorelare

Se consideră secvența erorilor de predicție  $\varepsilon[n]$  și secvența ieșirilor modelului identificat  $\hat{y}[n]$ . Se calculează intercorelația celor două secvențe:

$$R[i] = \frac{1}{N} \sum \varepsilon[k] \hat{y}[k-i], \quad i = \overline{0, \max\{n_A, n_B + n_d\}}, \quad (14)$$

și apoi se calculează intercorelațiile normalizate:

$$RN[i] = \frac{R[i]}{\|\varepsilon\|_2 \|\hat{y}\|_2}, \quad i = \overline{0, \max\{n_A, n_B + n_d\}}. \quad (15)$$

În cazul ideal, eroarea reziduală este perfect decuplată de ieșire, rezultând  $RN[i] = 0$ . În practică se definesc niveluri de încredere, rezultând un criteriu practic de validare:

$$|RN[i]| \leq \frac{1.8}{\sqrt{N}} \dots \frac{2.17}{\sqrt{N}}, \quad i = \overline{0, \max\{n_A, n_B + n_d\}}, \quad (16)$$

unde  $N$  este numărul eșantioanelor.