



A.U. : 2021.2022

Travaux Dirigés : AIP

Exercice 1

Soit un système électrique d'équation suivante :

$$V(k) = V_0 e^{-\frac{k}{RC}}$$

charge de condensateur.

L'objectif est d'estimer V_0 on donne $R=1k\Omega$, $C=1F$. On a noté sur le tableau suivant, les valeurs de $V(k)$:

k	100	300	600	800	1000
$V(k)$	9.5	7.5	5.3	2.6	3.1

1. Estimer, à l'aide de la méthode des moindres carrés ordinaires le paramètre V_0 .
2. Estimer la variance de bruit.

Exercice 2

Soit le système décrit par le modèle suivant :

$$(1 + a_1(k)q^{-1})y(k) = b_1(k)q^{-1}u(k) + \frac{1}{1 - c_1(k)q^{-1}}v(k)$$

$y(k)$, $u(k)$ et $v(k)$ représente respectivement la sortie, l'entrée et un bruit blanc discret.

avec : $u(0)=y(0)=0$.

$$\hat{a}_1(0) = \hat{b}_1(0) = 0$$

$$\hat{a}_1(1) = \hat{a}_1(2) = 0.3$$

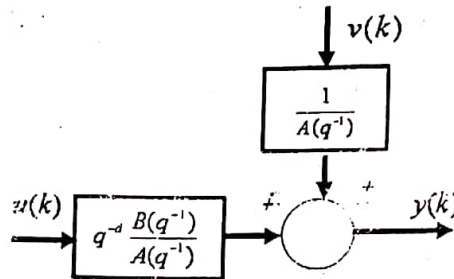
$$\hat{b}_1(1) = \hat{b}_1(2) = 0.4$$

1. Donner les différents estimés à l'aide de la méthode des moindres carrés généralisés et en utilisant tout les couples entrée-sortie suivant :

k	1	2	3	4
$u(k)$	-0.5	0.5	0.5	-0.5
$y(k)$	0.01	-0.45	0.75	-0.15

Exercice 3

On considère le modèle « procédé+perturbation » correspondant au schéma fonctionnel de la figure suivante :



avec

- $u(k)$ et $y(k)$ représentent respectivement l'entrée et la sortie du procédé.
- $v(k)$ est un bruit considéré blanc de moyenne nulle et de variance σ^2 .
- $A(q^{-1}) = 1 + a_1 q^{-1} + \dots + a_{n_A} q^{-n_A}$ & $B(q^{-1}) = b_1 q^{-1} + \dots + b_{n_B} q^{-n_B}$

L'objectif final est d'obtenir des estimateurs non biaisés des coefficients de $A(q^{-1})$ et $B(q^{-1})$.

Au terme d'une identification structurée, on a pu enregistrer un retard nul $d=0$. Quant à l'ordre de système peut être égale à 1 ou 2, il ne peut être choisi définitivement qu'après un test de validation du modèle identifié.

Le tableau suivant donne la réponse du procédé lorsque l'entrée est une séquence binaire pseudo-aléatoire d'amplitude ± 1 .

k	$u(k)$	$y(k)$
1	-1	0
2	-1	-0.5
3	1	-1.25
4	-1	-1.02
5	1	-1.16

Partie I

1. Ecrire l'équation donnant la sortie $y(k)$ en fonction de séquence de bruit et d'entrée.
2. Est-ce que la méthode des moindres carrés récursifs peut être appliquée, dans le cas présent, pour l'identification paramétrique ? Justifier votre réponse.
3. Quel est, dans ce cas, le type de test de validation du modèle identifié ? Décrire cette méthode de validation.

Partie II

Cas où n_A retenu est égale à 1 et $n_B=1$.

4. A l'aide de la méthode des moindres carrés ordinaires, donner le vecteur de paramètres $\hat{\theta}(4)$.
5. Par application de la méthode des moindres carrés récurrents, déduire $\hat{\theta}(5)$ et conclure.
6. Appliquer le test de validation au modèle identifié à l'instant $k=4$. Qu'en pensez-vous de ce modèle ?

Cas où n_A retenu est égale à 2 et $n_B=1$.

7. A l'aide de la méthode des moindres des carrés ordinaires. Donner le vecteur de paramètres $\hat{\theta}(4)$. On donne : $u(0)=y(0)=0$.
8. Appliquer le test de validation et discuter la validité du modèle identifié.
9. Déduire l'ordre n_A convenable pour le modèle du procédé et justifier votre choix.

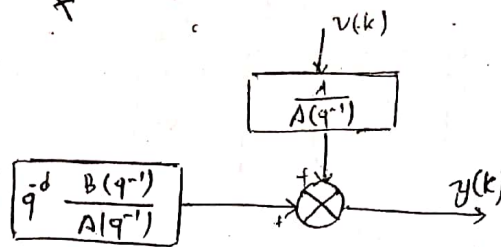
Pour annuler le biais sur les paramètres estimés, un critère peut être envisagé. Ce critère est basé sur la décorrélation du vecteur d'observation ϕ et de l'erreur de prédiction ε .

$$E\{\phi(k)\varepsilon(k)\} = 0$$

10. Expliquer le principe de méthodes associées à ce dernier critère.

Exercice

Exercice 3:



1) MCO

 θ^T $\varphi(k)$ $\hat{\theta}(k)$

$$A(q^{-1}) = 1 + a_1 q^{-1} + a_2 q^{-2} + \dots + a_{n_A} q^{-n_A}$$

$$B(q^{-1}) = b_1 q^{-1} + \dots + b_{n_B} q^{-n_B}$$

$$d = 0$$

$$\Phi(4) \quad n_A = 1 \quad n_B = 1$$

$$A(q^{-1}) = 1 + a_1 q^{-1}$$

$$B(q^{-1}) = b_1 q^{-1}$$

$$A(q^{-1}) y(k) = B(q^{-1}) u(k) + v(k)$$

$$y(k) (1 + a_1 q^{-1}) = b_1 q^{-1} u(k) + v(k)$$

$$y(k) = -a_1 y(k-1) + b_1 u(k-1) + v(k)$$

$$\Phi \quad \text{MCO} = \text{MCNR} \rightarrow \hat{\theta}(4) ?$$

$$\theta^T = [a_1 \quad b_1]$$

$$\hat{\theta} \quad \varphi(k) = [-y(k-1) \quad u(k-1)]$$

$$\hat{\theta}(4) = [\Phi^T(4) \Phi(4)]^{-1} \Phi(4) Y(4)$$

$$\Phi(4) = \begin{bmatrix} \varphi(1) \\ \varphi(2) \\ \varphi(3) \\ \varphi(4) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -y(0) & u(0) \\ -y(1) & u(1) \\ -y(2) & u(2) \\ -y(3) & u(3) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 0,5 & -1 \\ 1,25 & 1 \end{bmatrix}$$

$$Y(4) = \begin{bmatrix} y(1) \\ y(2) \\ y(3) \\ y(4) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -0,5 \\ -1,25 \\ -1,02 \end{bmatrix}$$

$$\Phi^T(4) \Phi(4) = \begin{bmatrix} 0 & 0,6 & 1,25 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 0,5 & -1 \\ 1,25 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1,81 & 0,95 \\ 0,75 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\Phi(y)^T \gamma(y) = \begin{bmatrix} 0 & 0,5 & 1,25 \\ -1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -0,5 \\ -1,25 \\ -1,02 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1,9 \\ 0,73 \end{bmatrix}$$

$$(\Phi(y)^T \Phi(y))^{-1} = \frac{1}{\det} \text{com} \begin{pmatrix} \end{pmatrix}$$

$$= 0,2 \begin{bmatrix} 3 & -0,75 \\ -0,75 & 1,81 \end{bmatrix}$$

$$\hat{\theta}(y) = 0,2 \begin{bmatrix} 3 & -0,75 \\ -0,75 & 1,81 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1,9 \\ 0,73 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,6 & -0,15 \\ -0,15 & 0,362 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1,9 \\ 0,73 \end{bmatrix}$$

$$\hat{\theta}(y) = \begin{bmatrix} -1,24 \\ 0,54 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \hat{a}_1(y) \\ \hat{b}_1(y) \end{bmatrix}$$

5/

HCR $\hat{\theta} \rightarrow \hat{\theta}(5)$?

$$\hat{\theta}(5) = \hat{\theta}(4) + P(5) \varphi^T(5) \xi^o(5)$$

$$\xi^o(5) = y(5) - \hat{\theta}^T(4) \varphi^T(5)$$

$$P(5) = P(4) - \frac{P(4) \xi^T(5) \varphi(5) P(4)}{1 + \varphi(5) P(4) \varphi^T(5)}$$

$$\varphi(k) = \begin{bmatrix} -y(k-1) & u(k-1) \end{bmatrix}$$

$$\varphi(k) = \begin{bmatrix} -y(k) & u(k) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1,02 & -1 \end{bmatrix}$$

$$\xi^o(5) = -1,16 - \begin{bmatrix} -1,24 & 0,54 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1,02 \\ -1 \end{bmatrix} = 0,64$$

$$\varphi(5) P(4) \varphi^T(5) = \begin{bmatrix} 1,02 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0,6 & -0,15 \\ -0,15 & 0,362 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1,02 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 0,75 & -1,4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1,02 \\ -1 \end{bmatrix} = 1,29$$

(2)
Y(5)(k)

Exercice 1:

TD2:

$$V(k) = V_0 e^{-\frac{k}{T_c}}$$

$$\Phi(s) \cdot \Psi(s) P(u) = \begin{bmatrix} 0,6 & -0,15 \\ -0,15 & 8,362 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1,02 \\ -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1,02 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0,6 & -0,15 \\ -0,15 & 8,362 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 0,76 \\ -0,51 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0,76 & -0,51 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 0,57 & -0,38 \\ -0,38 & 0,26 \end{bmatrix}$$

$$P(s) = \begin{bmatrix} 0,6 & -0,15 \\ -0,15 & 8,362 \end{bmatrix} - \frac{1}{229} \begin{bmatrix} 0,57 & -0,38 \\ -0,38 & 0,26 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} & \\ & \end{bmatrix}$$

Exercice 1:

$$V(k) = V_0 e^{-\frac{k}{RC}}$$

$$1) \text{ MCO} = \text{MCNR} \rightarrow \hat{\theta} = V_0 ?$$

$$\theta^T = V_0$$

$$\varphi(k) = e^{-\frac{k}{RC}}$$

$$\hat{\theta}(k) = [(\Phi^T(k) \Phi(k))^{-1} \Phi^T(k) Y(k)]$$

$$\Phi(k) = \begin{bmatrix} \varphi(1) \\ \varphi(2) \\ \varphi(3) \\ \varphi(4) \\ \varphi(5) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e^{-\frac{1 \times 100}{1000}} \\ e^{-\frac{2 \times 100}{1000}} \\ e^{-\frac{3 \times 100}{1000}} \\ e^{-\frac{4 \times 100}{1000}} \\ e^{-\frac{5 \times 100}{1000}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,9 \\ 0,74 \\ 0,54 \\ 0,44 \\ 0,36 \end{bmatrix}$$

$$Y(k) = \begin{bmatrix} v(1) \\ v(2) \\ v(3) \\ v(4) \\ v(5) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 9,5 \\ 7,5 \\ 5,3 \\ 2,6 \\ 3,1 \end{bmatrix} ; \theta^T(k) \Phi(k) = [0,9 \quad 0,74 \quad 0,54 \quad 0,44 \quad 0,36] \begin{bmatrix} 0,9 \\ 0,74 \\ 0,54 \\ 0,44 \\ 0,36 \end{bmatrix}$$

$$\Phi^T(k) Y(k) = [0,9 \quad 0,74 \quad 0,54 \quad 0,44 \quad 0,36] \begin{bmatrix} 9,5 \\ 7,5 \\ 5,3 \\ 2,6 \\ 3,1 \end{bmatrix} = 19,22$$

$$\hat{\theta}(k) = \frac{1}{1,97} \times 19,22 = 9,75 \text{ V}$$

$$1) \sigma^2 = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N e^2(i) = \frac{1}{5} \sum_{i=1}^5 e^2(i) = \frac{1}{5} [e^2(1) + e^2(2) + e^2(3) + e^2(4) + e^2(5)]$$

$$e(1) = y(1) - \hat{y}(1) = y(1) - \hat{\theta}^T(k) \varphi^T(1)$$

$$e(2) = y(2) - \hat{y}(2) = y(2) - \hat{\theta}^T(k) \varphi^T(2)$$

$$e(3) = y(3) - \hat{y}(3) = y(3) - \hat{\theta}^T(k) \varphi^T(3)$$

$$e(4) = y(4) - \hat{y}(4) = y(4) - \hat{\theta}^T(k) \varphi^T(4)$$

$$e(5) = y(5) - \hat{y}(5) = y(5) - \hat{\theta}^T(k) \varphi^T(5)$$

$$e(1) = 9,5 - 9,75 \times 0,9 = 0,72$$

$$e(2) = 7,5 - 9,75 \times 0,74 = 0,28$$

$$e(3) = 5,3 - 9,75 \times 0,54 = 0,03$$

$$e(4) = 2,6 - 9,75 \times 0,44 = -1,69$$

$$e(5) = 3,1 - 9,75 \times 0,36 = 0,41$$

$$\sigma^2 = \frac{1}{5} [(0,72)^2 + (0,28)^2 + (0,03)^2 + (1,69)^2 + (-0,41)^2] = 0,72$$

Exercice 2 :

$$(1 + a_1(k) q^{-1}) y(k) = b_1(k) q^{-1} u(k) + \frac{1}{1 - C(k) q^{-1}} v(k)$$

$$A(q^{-1}) y(k) = B(q^{-1}) u(k) + \frac{1}{C(q^{-1})} v(k)$$

on pose $\beta(k) = \frac{1}{C(q^{-1})} v(k)$

$$\beta(k) = \frac{1}{1 - C_1(k) q^{-1}} v(k)$$

$$(1 - C_1(k) q^{-1}) \beta(k) = v(k)$$

$$\beta(k) - C_1(k-1) \beta(k-1) = v(k)$$

$$\boxed{\beta(k) = C_1(k-1) \beta(k-1) + v(k)}$$

$$(1 + a_1(k) q^{-1}) y(k) = b_1(k) q^{-1} u(k) + \beta(k)$$

$$y(k) + a_1(k-1) y(k-1) = b_1(k-1) u(k-1) + \beta(k)$$

$$y(k) = -a_1(k-1) y(k-1) + b_1(k-1) u(k-1) + \beta(k)$$

$$y(k) = -a_1(k-1) y(k-1) + b_1(k-1) u(k-1) + C_1(k-1) \beta(k-1) + v(k)$$

objectif :

$$\theta^T = [a_1 \quad b_1 \quad c_1]$$

$$\varphi(k) = [-y(k-1) \quad u(k-1) \quad \beta(k-1)]$$

TD 2:

exercice 2:

$$y(k) = -a_1(k-1)y(k-1) + b_1(k-1)u(k-1) + v(k) + c_1(k-1)\beta(k-1)$$

Objectif $\theta^T = [a_1 \ b_1 \ c_1]$

$$\varphi = [-y(k-1) \ u(k-1) \ \beta(k-1)]$$

1/ MCG

$$\theta(4) = [\Phi^T(4) \Phi(4)]^{-1} \Phi^T(4)Y(4)$$

$$\Phi(4) = \begin{bmatrix} \varphi(1) \\ \varphi(2) \\ \varphi(3) \\ \varphi(4) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -y(0) & u(0) & \beta(0) \\ -y(1) & u(1) & \beta(1) \\ -y(2) & u(2) & \beta(2) \\ -y(3) & u(3) & \beta(3) \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} \beta(2) &= y(2) + a_1(1)y(1) - b_1(1)u(1) \\ &= -0,45 + 0,3 \times 0,01 - 0,4 \times (-0,5) = -0,24 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \beta(3) &= y(3) + a_1(2)y(2) - b_1(2)u(2) \\ &= 0,75 + 0,3 \times (-0,45) - 0,4 \times 0,5 \\ &= 0,41 \end{aligned}$$

$$\Phi(4) = \begin{bmatrix} -0,01 & -0,5 & 0,001 \\ 0,45 & 0,5 & -0,24 \\ -0,75 & 0,5 & 0,41 \end{bmatrix}$$

$$\Phi^T(4) \Phi(4) = \begin{bmatrix} -0,01 & 0,45 & -0,75 \\ -0,5 & 0,5 & 0,5 \\ 0,01 & -0,25 & 0,41 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -0,01 & -0,5 & 0,01 \\ 0,45 & 0,5 & -0,25 \\ -0,75 & 0,5 & 0,41 \end{bmatrix}$$

$$Y(4) = \begin{bmatrix} y(2) \\ y(3) \\ y(4) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -0,45 \\ 0,75 \\ -0,15 \end{bmatrix}$$

(T)

$$\Phi^T(4) \gamma(4) = \begin{bmatrix} -0,01 & 0,45 & -0,75 \\ -0,45 & 0,5 & 0,5 \\ 0,01 & -0,04 & 0,41 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -0,45 \\ 0,75 \\ -0,15 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,45 \\ 0,52 \\ 0,027 \end{bmatrix}$$

$$\Phi^T(4) \Phi(4) = \begin{bmatrix} 0,72 & -0,14 & -0,41 \\ -0,14 & 0,75 & 0,08 \\ 0,41 & 0,08 & 0,22 \end{bmatrix}$$

On a pose $\beta(k) = \frac{1}{C(q^{-1})} v(k)$

$$y(k) = -a_1(k-1)y(k-1) + b_1(k-1)u(k) + \beta(k). \quad (*)$$

$$\beta(k) = y(k) + a_1(k-1)y(k-1) - b_1(k-1)u(k-1) \quad (**)$$

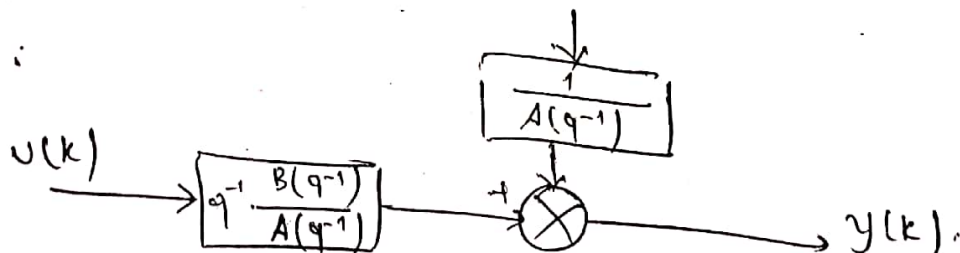
$$\beta(0) = y(0) + a_1(-1)y(-1) - b_1(-1)u(-1).$$

$$\beta(1) = y(1) + a_1(0)y(0) - b_1(0)u(0).$$

$$= 0,01 + 0 \times 0 - 0 \times 0.$$

$$= 0,01.$$

Exercice 3:



$$y(k) = q^{-d} \frac{B(q^{-1})}{A(q^{-1})} u(k) + \frac{1}{A(q^{-1})} v(k).$$

$$\begin{cases} A(q^{-1}) = 1 + a_1 q^{-1} + \dots + a_{n_A} q^{-n_A} \\ B(q^{-1}) = b_1 q^{-1} + \dots + b_{n_B} q^{-n_B} \\ d \leq n_A \end{cases}$$

$$y(k) = \frac{B(q^{-1})}{A(q^{-1})} u(k) + \frac{1}{A(q^{-1})} v(k).$$

Page 121

$$A(q^{-1})y(k) = B(q^{-1})u(k) + v(k).$$

2) On peut appliquer la méthode de MCR car c'est une méthode basée sur le blanchissement de l'erreur et donne des estimations non biaisées (des erreurs) uniquement pour le modèle procédé + p

3) Test de blanchement :

$$RN(0) = 1 \quad R(0) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N e^2(k)$$

$$\cancel{RN(i) = \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N \varepsilon(k) \varepsilon(k-i)} \quad i \geq 1$$

$$RN(i) = \frac{R(i)}{R(0)} \quad i \geq 1;$$

$$RN(i) = \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N \varepsilon(k) \varepsilon(k-i).$$

x Test de blanchement :

$$RN(0) = 1$$

théorème : $|RN(i)| \approx 0$

Test de blanchement :