

# Universitatea Tehnica

Din Cluj-Napoca

**FACULTATEA DE AUTOMATICA SI CALCULATOARE  
DEPARTAMENTUL AUTOMATICA**

## Modelarea unei functii necunoscute

Profesor indrumator:  
**Lucian Busoniu**

Autori:  
**Gherghinescu Dragos  
Barsan Ilie  
Gota Radu**

**Grupa 30135  
Indici 5/16**

## ● Descrierea problemei:

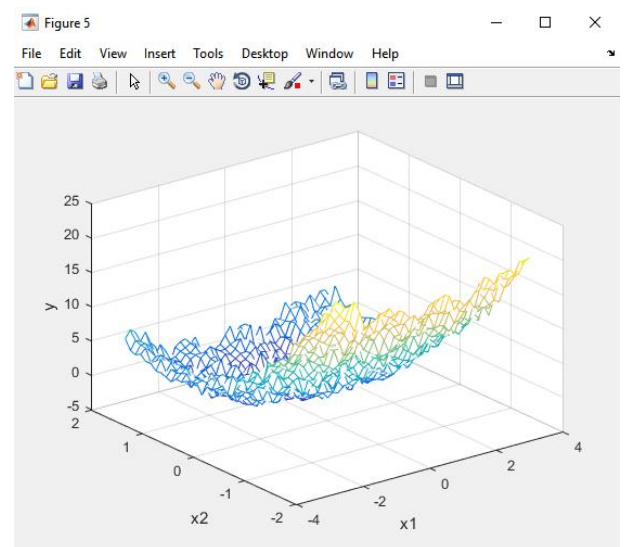
Se cere dezvoltarea unui model de functie neliniara, dar statica, de doua variabile prin programarea unui aproximator polinomial de grad configurabil pornind de la un set de date de intrare-iesire.

Validarea rezultatului(modelului) va fi facuta pe un al doilea set de date intrare-iesire.

Datele sunt de forma:

O colectie de intrari X continand doi vectori  $X\{1\}$ ,  $X\{2\}$ .

O colectie de iesiri Y continand o matrice  $Y(i, j)$ , unde Y este valoarea functiei in punctul  $X\{1\}(i)$ ,  $X\{2\}(j)$ .



Set de date pentru identificare

## ● Structura aproximatorului

Aproximatorul este reprezentat de un polinom  $g(x)$  de grad configurabil care reprezinta adevarata problema a proiectului.

Gasirea regresorilor se face cu ajutorul a doua matrici concatenate si modificate ulterior

```
[u,v] = meshgrid(0:n);
uv = [u(:),v(:)];
uv(sum(uv,2) >= n+1,:) = [];
```

u,v - matrici

n-gradul polinomului

În matricea “uv” toate elementele care au suma pe linie mai mare sau egal decât gradul “n+1” ales sunt eliminate.

Rezultatul îl reprezintă o matrice nouă care conține pe prima coloană puterile primei variabile de intrare, iar pe a doua coloană puterile celei de-a doua variabile de intrare.

În continuare pentru construirea polinomului g s-au folosit două bucle de tip for parcurse pe setul de date de intrare.

```
for i = 1:41
    for j = 1:41
        g = x1(i).^uv(:,1).*x2(j).^uv(:,2);
        for k=1:length(g)
            PHI(x,k) = g(k);
        end
        x = x + 1;
    end
end
```

Vectorul “g” a fost adăugat într-o matrice “PHI” pentru care s-a aplicat regresia liniară pentru găsirea parametrilor  $\theta$  (theta).

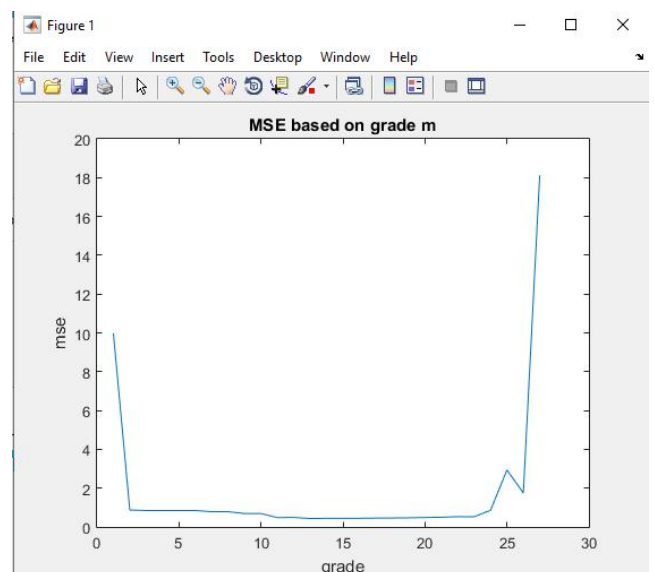
## ● Rezultate de acordare

Se observă că valoarea minimă a mse este undeva între gradele 12-24. Cu o funcție “min” s-a aflat indexul valorii minime care este 13 cu eroarea 0.4354 pe datele de validare.

```
[minVal, minIdx] = min(mse);
```

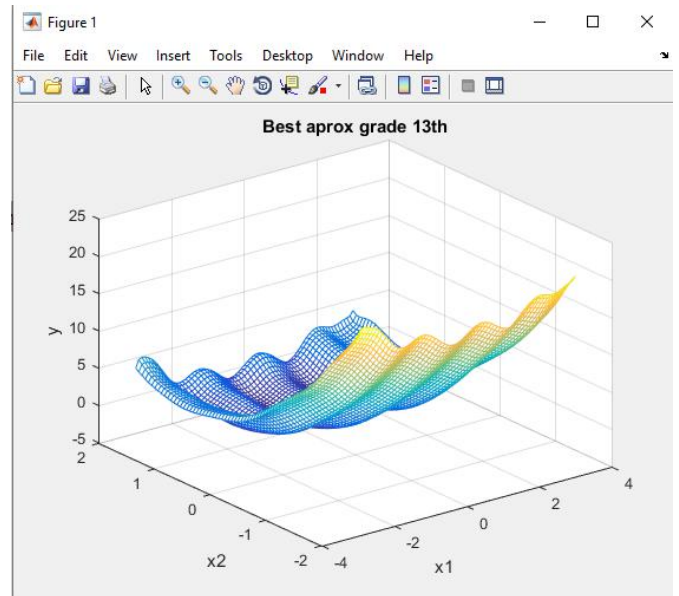
minVal = valoarea minimă din vectorul mse

minIdx = indexul la care ea se afla.



Graficul pentru minimul valorii mse pe val

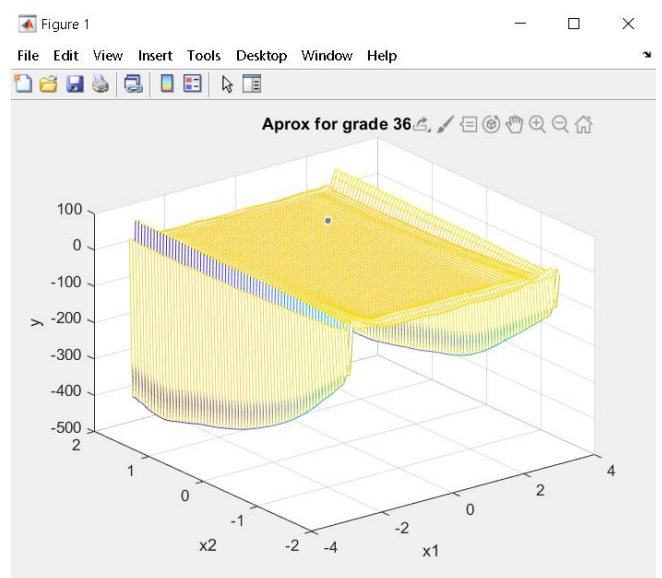
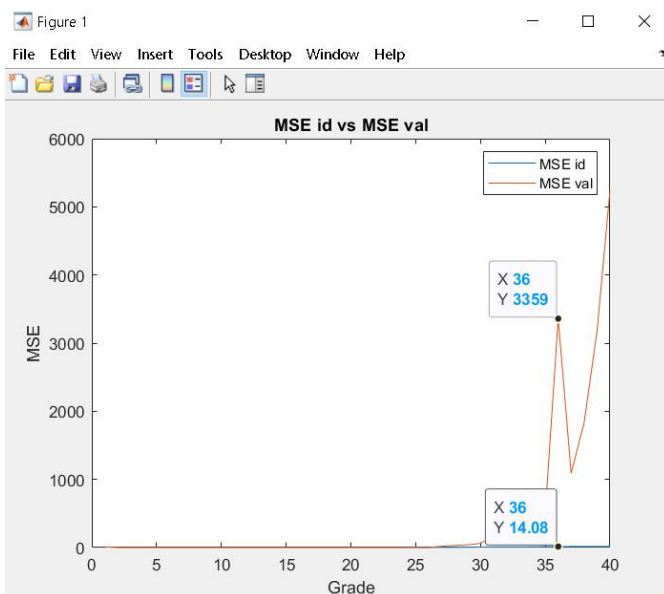
Pentru valoarea optima a lui  $m(13)$  functia "f" va avea urmatoarea forma.



F function for minimum mse

Se observa ca pentru cresterea exagerata a gradului polinomului se ajunge la supraantrenare.

Eroare pe setul de identificare pentru gradul 36 este 14.08, dar pe setul de validare creste la 3359.



Supraantrenare pentru gradul  $m = 36$

## ● Concluzie generala

În concluzie, aproximatorul funcționează pe orice set de date de tipul intrare-iesire. Folosind metoda regresiei liniare putem găsi vectorul optim de parametri  $\theta$  (theta) pentru care polinomul construit se apropie cel mai mult de funcția finală  $f$  pe setul de date de identificare. Odată cu depășirea gradului  $m$  al polinomului ales pentru eroarea pătratică minimă, creșterea exagerată a gradului duce la supraantrenare și rezultate imprecise.