

# CENTER FOR VISION, AUTOMATION & CONTROL

**Diplomarbeit: Funktionsapproximation mittels datenbasierter Methoden**

Jakob WEBER und Stephan STROMMER



# MATHEMATISCHE MODELLIERUNG

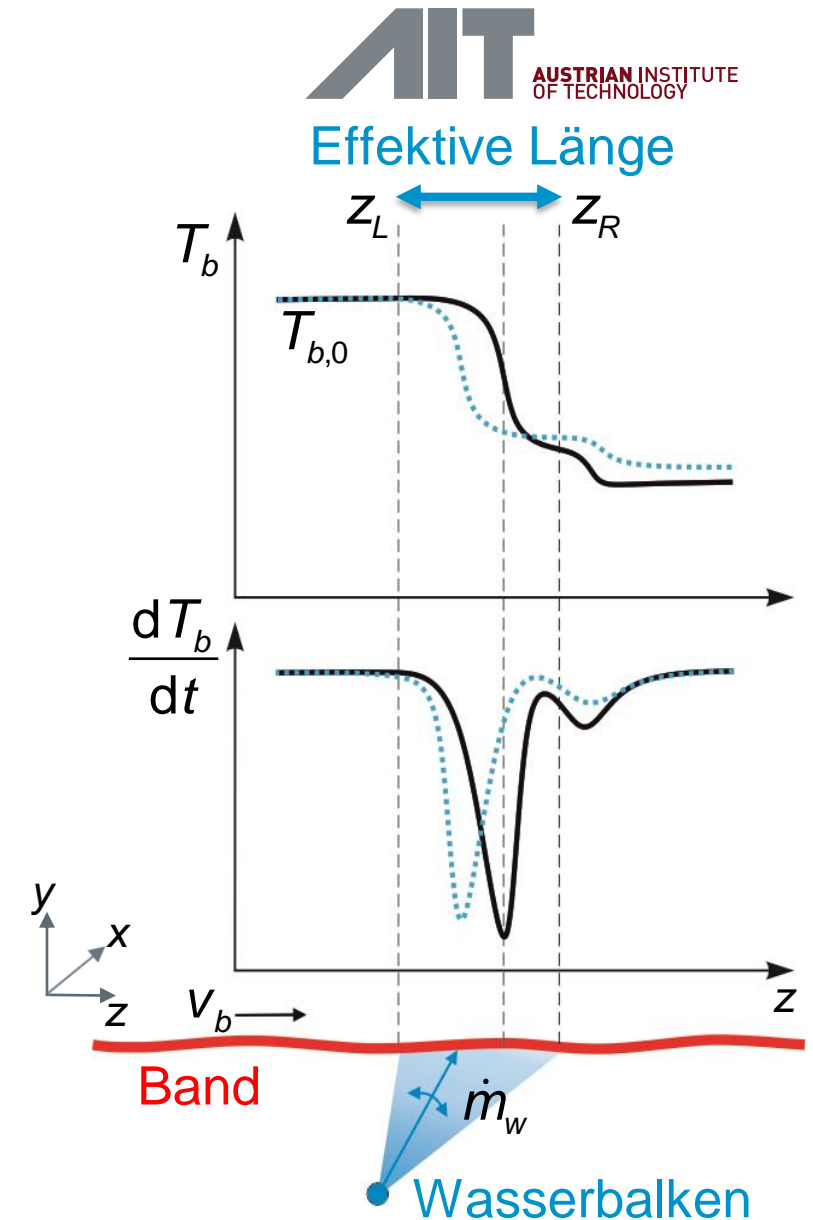
## Kühlvorgang:

- Kühlung des Bandes erfolgt mit **Luft und Wasser**
- **Wärmeübergangskoeffizient** beeinflusst maßgeblich die Intensität der Kühlung
- Wärmeübergangskoeffizient ist **unbekannt** und **abhängig von einer Vielzahl an Prozessgrößen**

## Hybrider Modellierungsansatz:

$$\rho_b c_b d_b \frac{dT_b}{dt} = \alpha_w (T_b - T_w)$$

$$\alpha_w = \rho_b c_b d_b \frac{1}{(T_b - T_w)} \frac{dT_b}{dt}$$



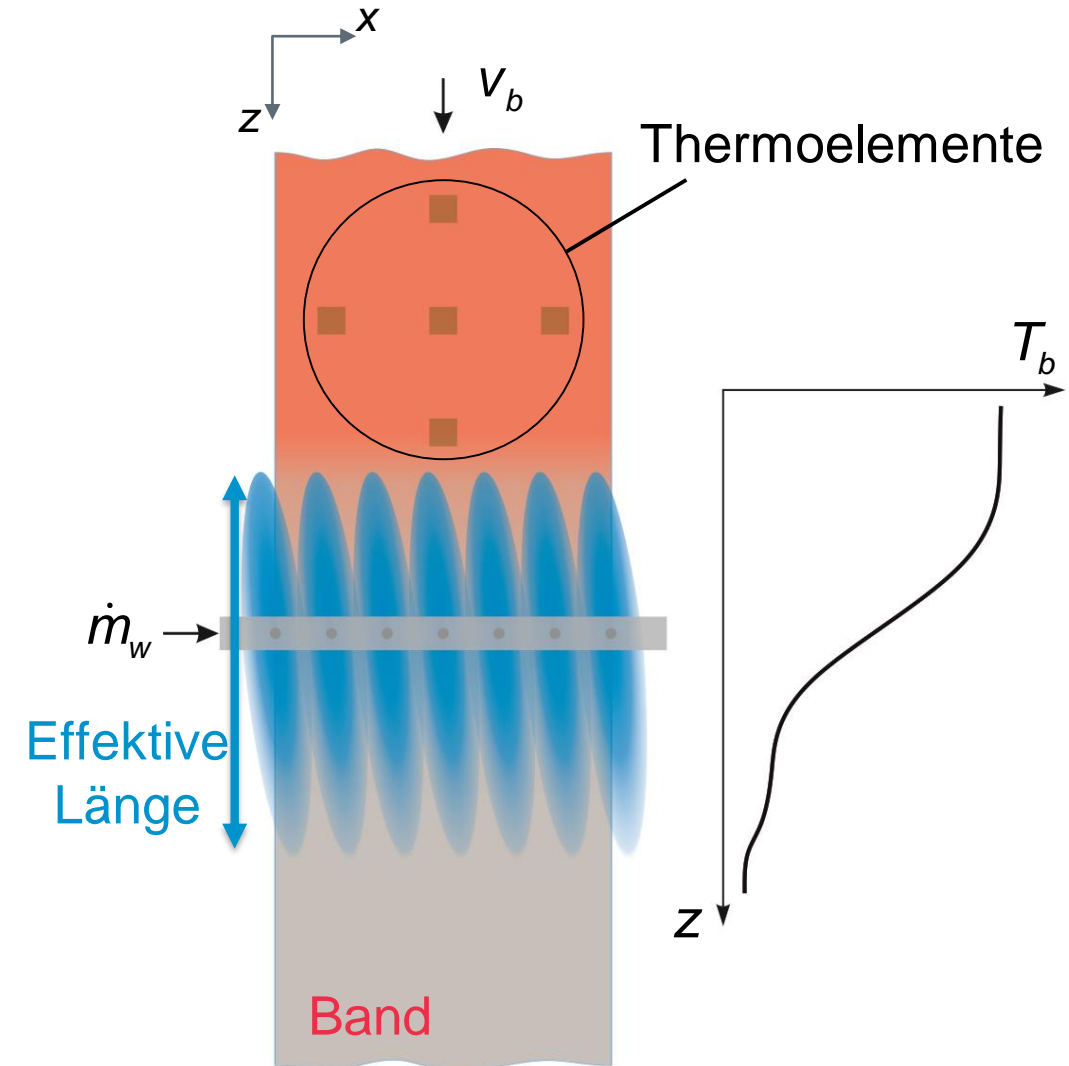
## Hybrider Modellierungsansatz:

$$\alpha_w = \rho_b c_b d_b \frac{1}{(T_b - T_w)} \frac{dT_b}{dt}$$

## Experimente (Versuchsanlage):

- Thermoelemente direkt am Band fixiert
- Erwärmung des ruhenden Bandes bis zur gewünschten Temperatur
- Band bewegt sich durch den Kühlbereich und wird mit Luft und Wasser gekühlt

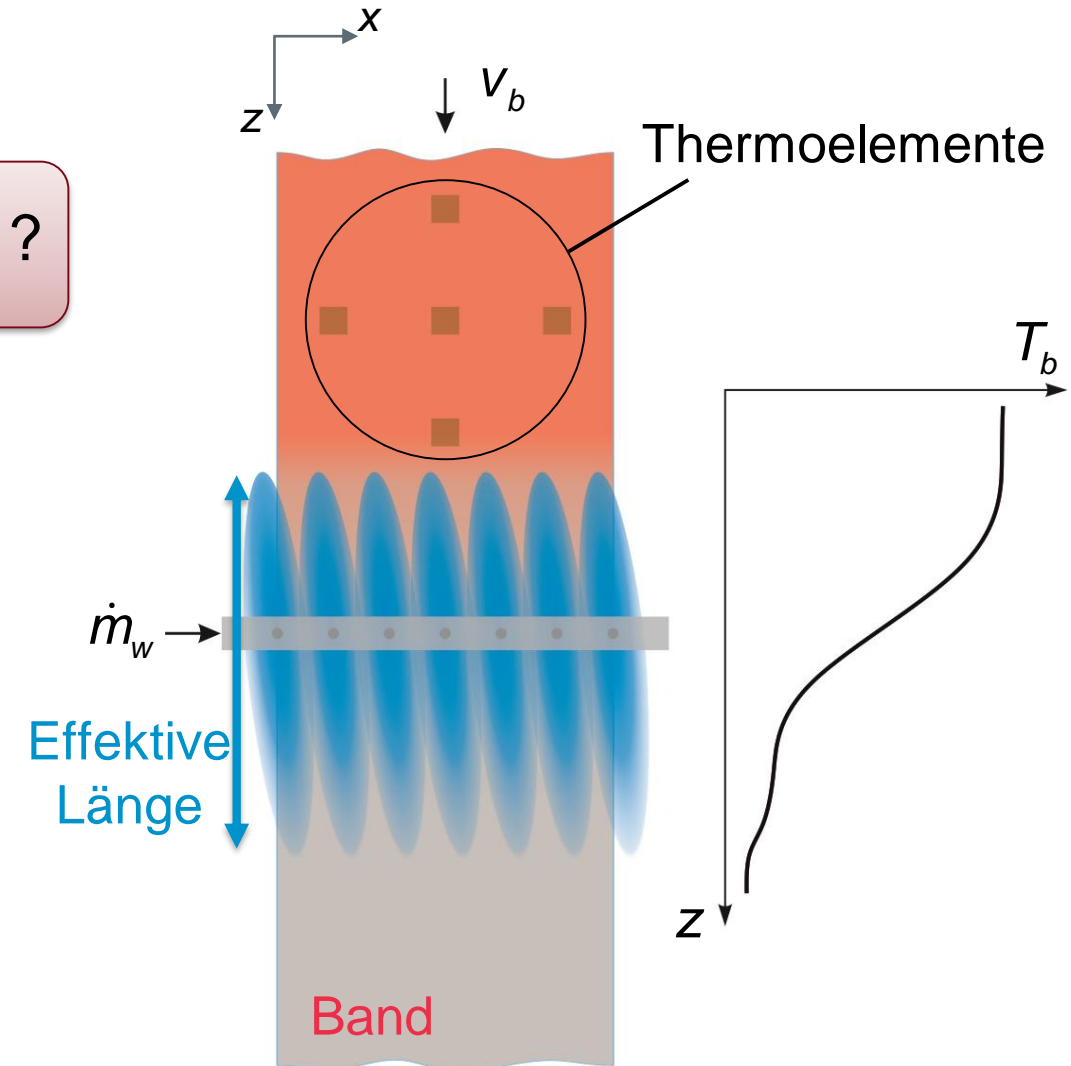
$$\alpha_w = \alpha_w(\dots)?$$



## Hybrider Modellierungsansatz:

$$\alpha_w = \rho_b c_b d_b \frac{1}{(T_b - T_w)} \frac{dT_b}{dt}$$

$$\alpha_w = \alpha_w(\dots)?$$



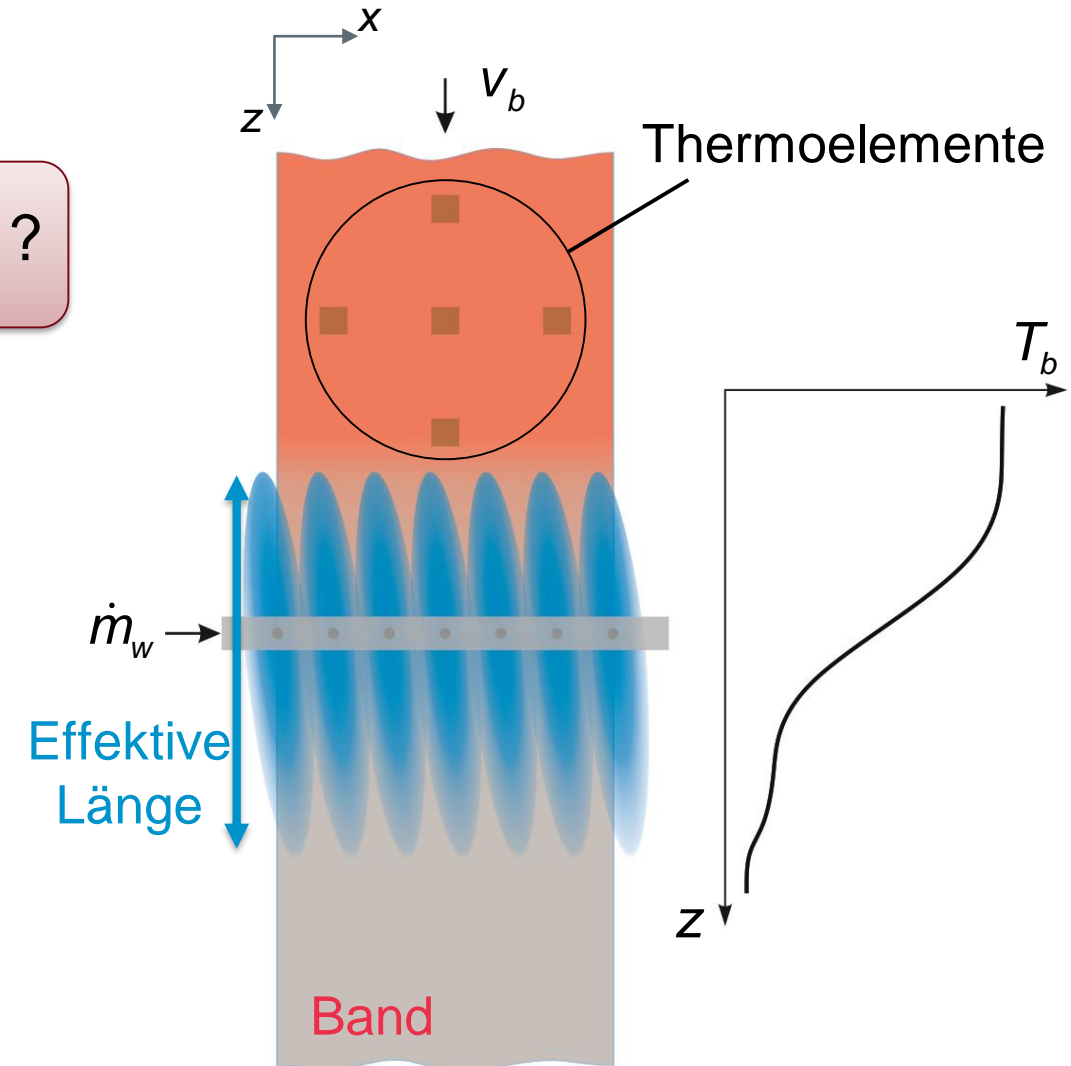
## Hybrider Modellierungsansatz:

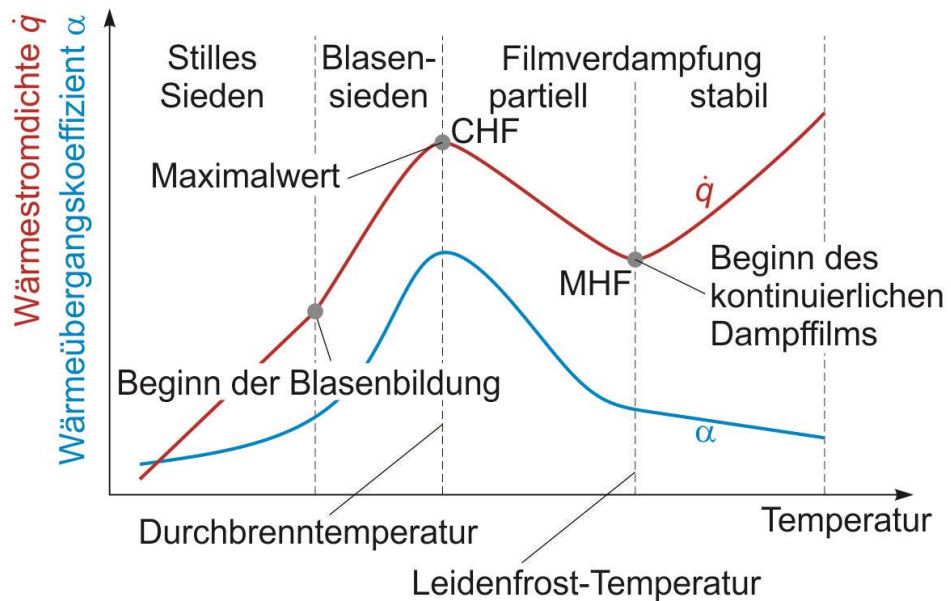
$$\alpha_w = \rho_b c_b d_b \frac{1}{(T_b - T_w)} \frac{dT_b}{dt}$$

$$\alpha_w = \alpha_w(\dots)?$$

## Korrelation:

- Literatur (physikalisches Wissen)
- Messdaten



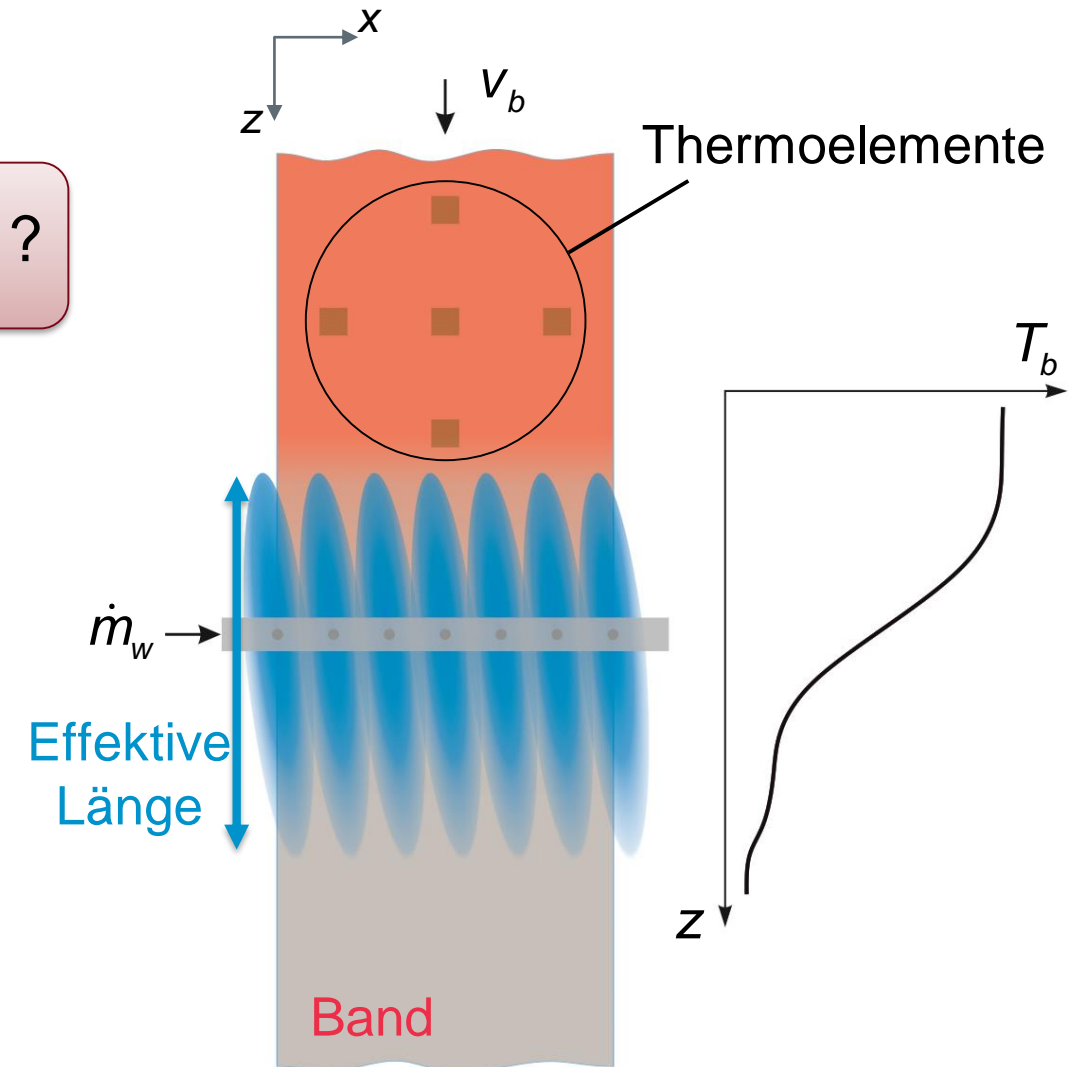


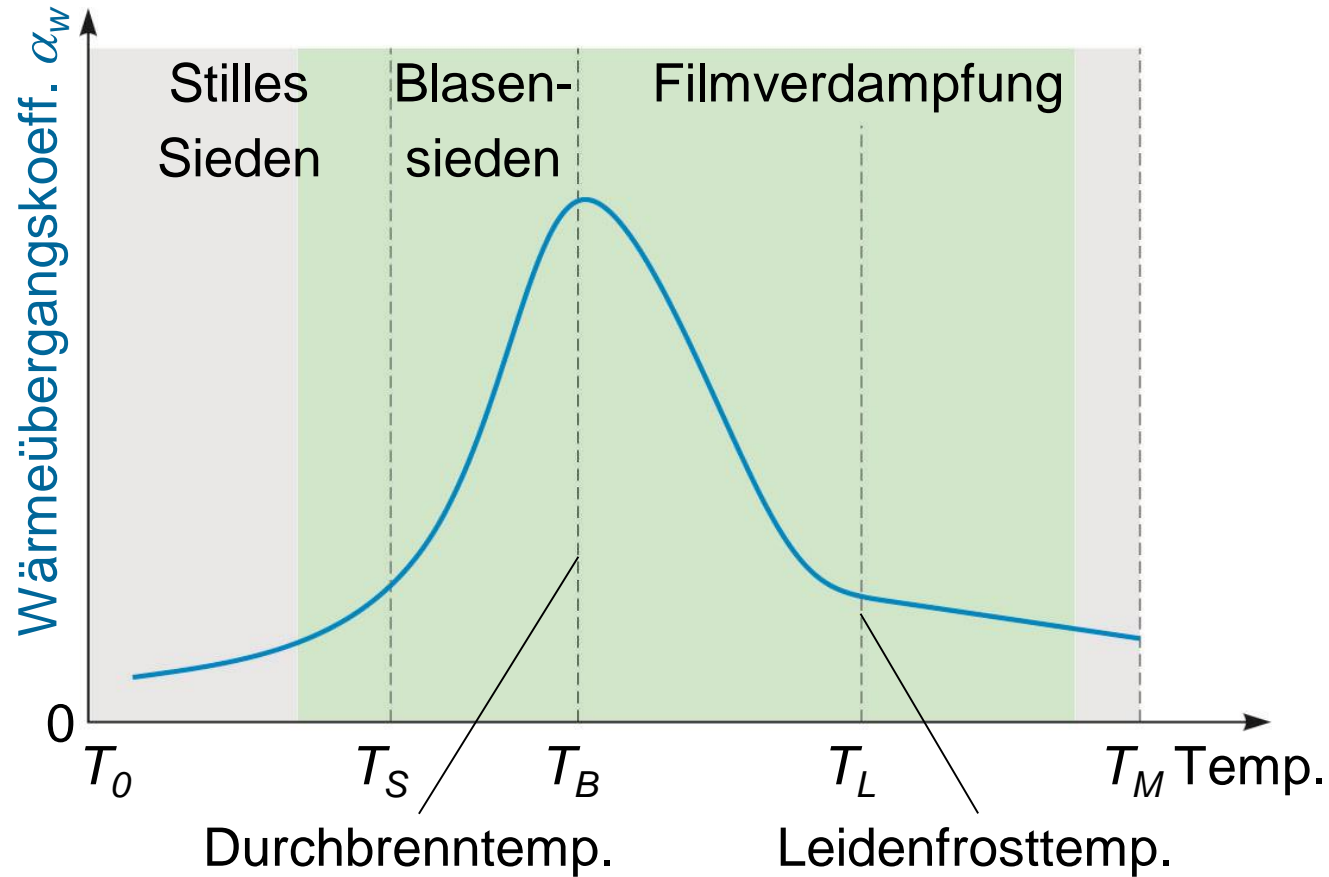
$$\alpha_w = \alpha_w (\dots)?$$

## Korrelation:

- Literatur (physikalisches Wissen)
- Messdaten

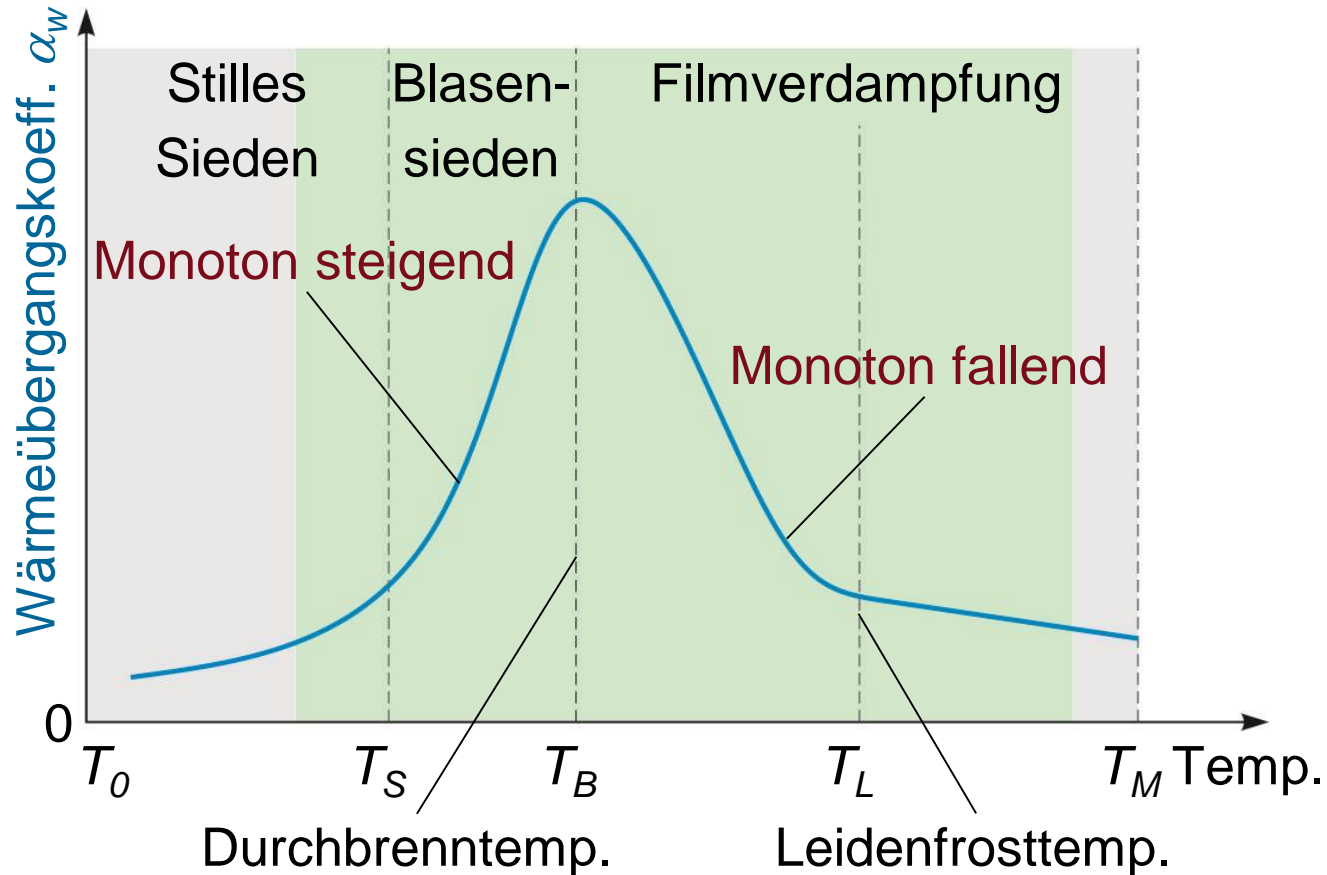
$$\alpha_w = \alpha_w (T_b, \dot{m}_w)$$





**Wärmeübergangskoeffizient:**

$$\alpha_w = \alpha_w(T_b, \dot{m}_w)$$



**Wärmeübergangskoeffizient:**

$$\alpha_w = \alpha_w(T_b, \dot{m}_w)$$

**Eigenschaften:**

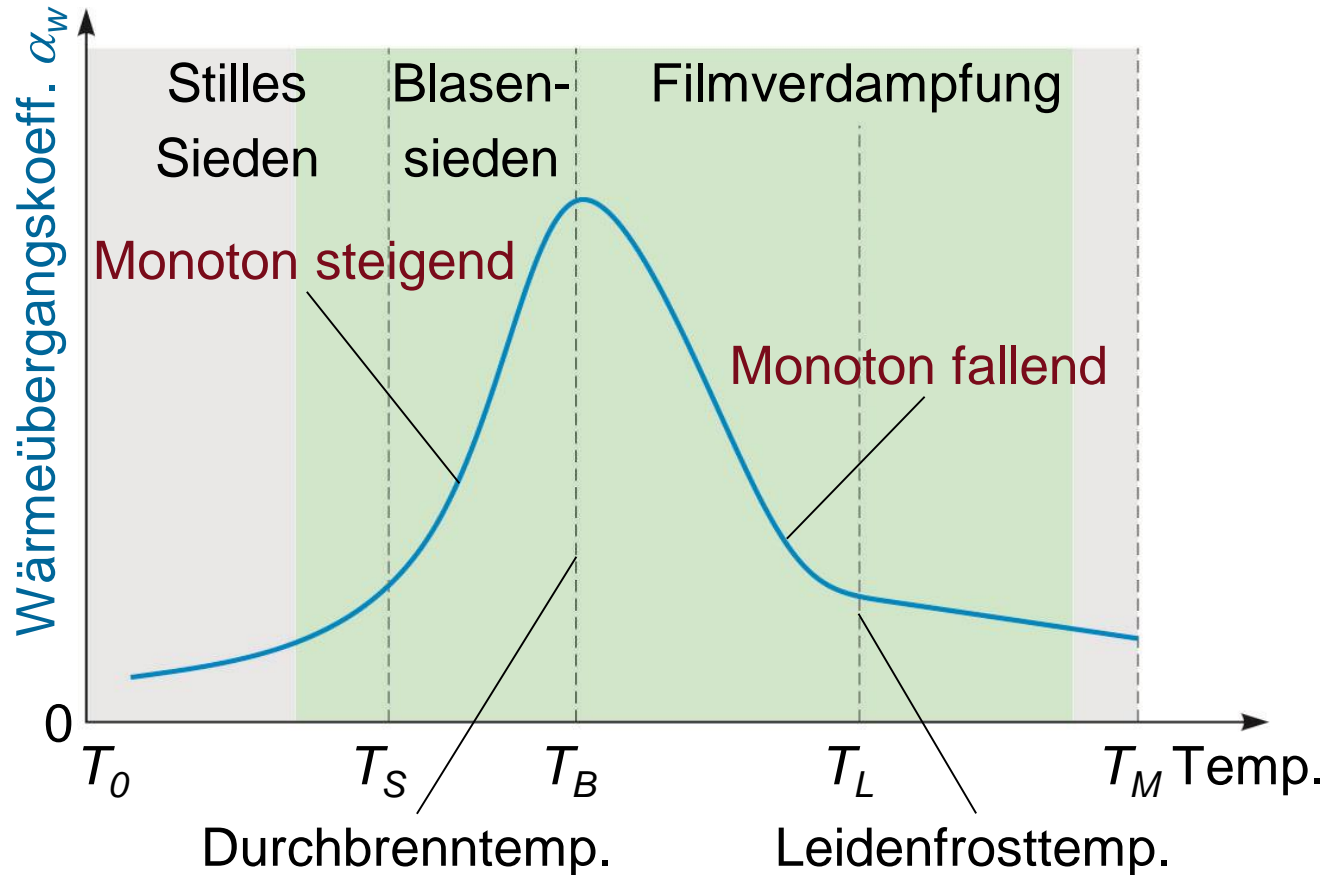
$$\alpha_w \geq 0 \quad \forall T_b, \dot{m}_w$$

$$\frac{\partial \alpha_w}{\partial \dot{m}_w} \geq 0 \quad \forall \dot{m}_w$$

$$\frac{\partial \alpha_w}{\partial T_b} \geq 0 \quad T_b \in [T_0, T_B]$$

$$\frac{\partial \alpha_w}{\partial T_b} \leq 0 \quad T_b \in [T_B, T_M]$$



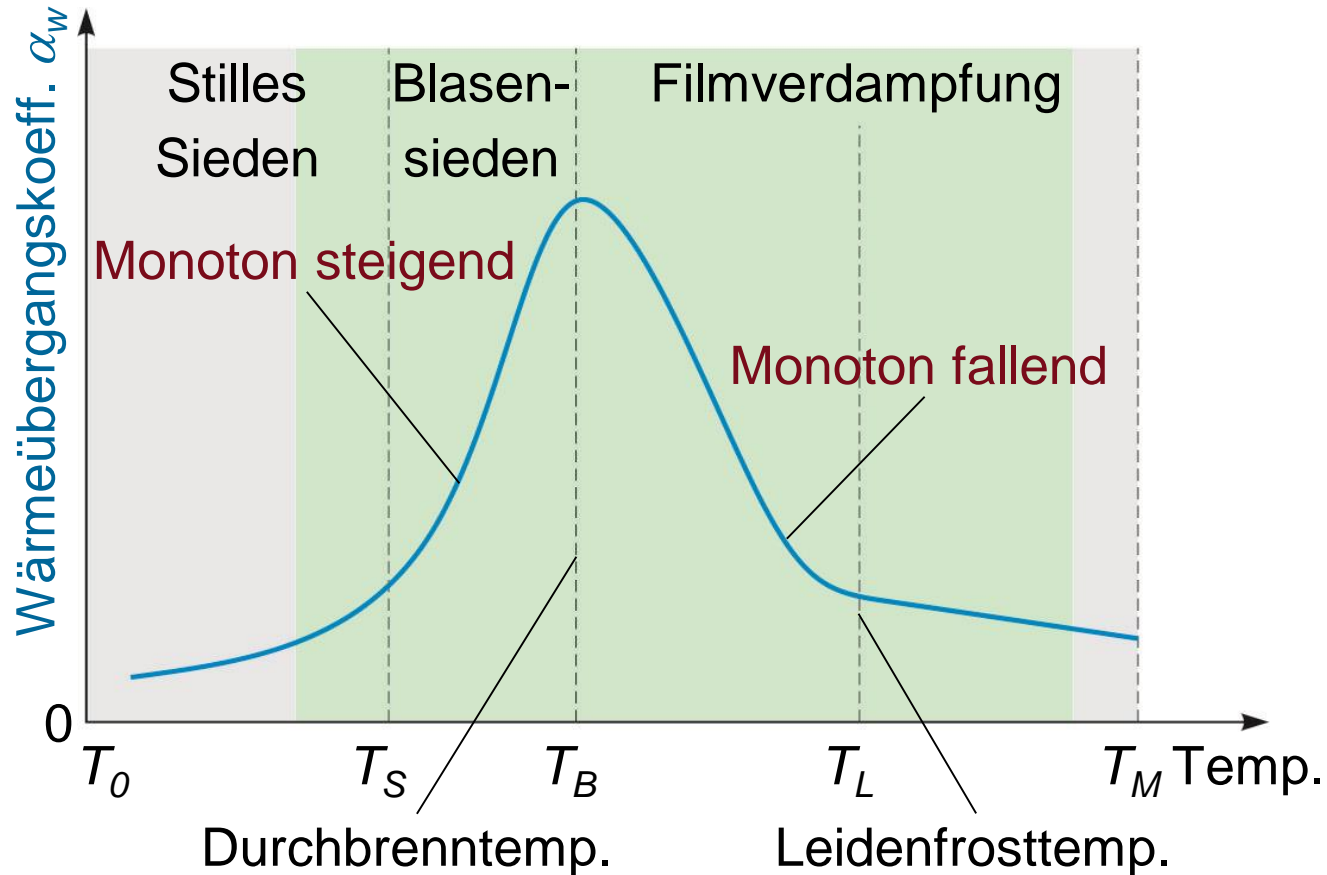


## Wärmeübergangskoeffizient:

$$\alpha_w = \alpha_w(T_b, \dot{m}_w)$$

## Eigenschaften:

- Qualitativer Verlauf aus physikalischem Wissen bekannt (Durchfluss & Temperatur)
- Prozessrelevanter Wertebereich
- Bereiche ohne Messdaten (qualitativer Verlauf)
- Bereiche mit Messdaten (qual. und quant. Verlauf)



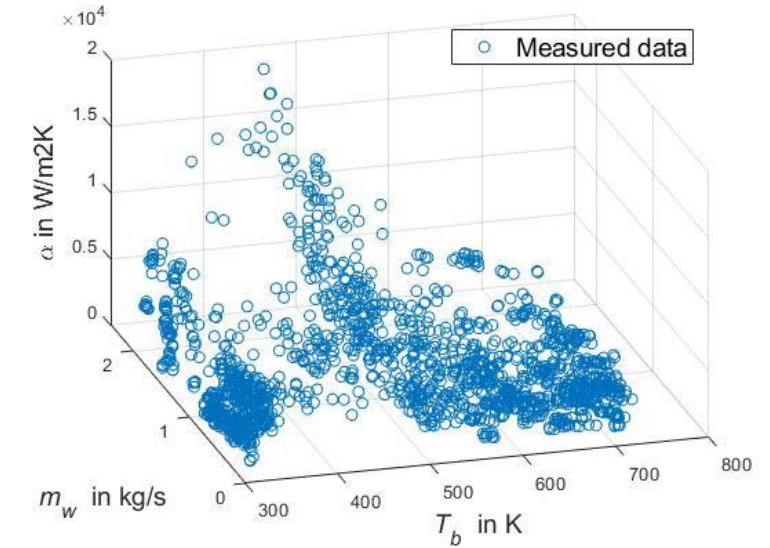
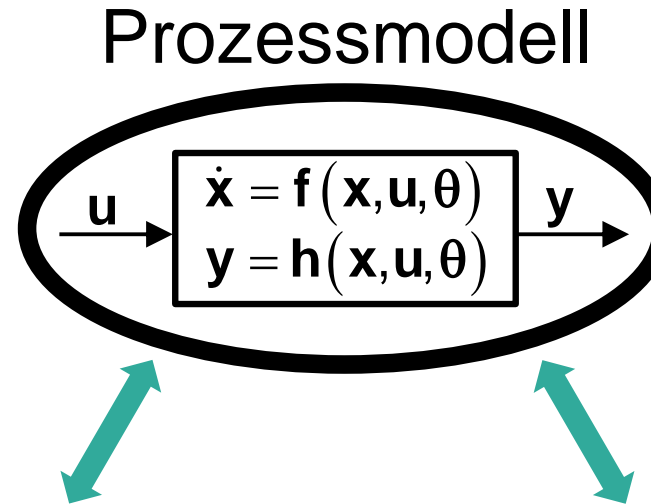
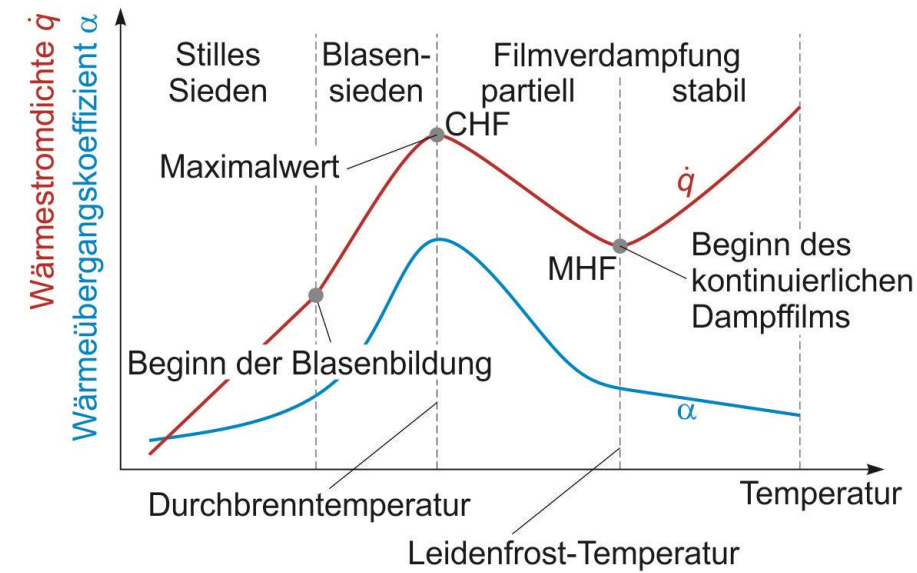
**Wärmeübergangskoeffizient:**

$$\alpha_w = \alpha_w(T_b, \dot{m}_w)$$

**Nostalgische Punkte:**

- Beginn des Blasensiedens  $T_S$
- Durchbrenntemperatur  $T_B$
- Leidenfrosttemperatur  $T_L$

$(T_S, \alpha_S), (T_B, \alpha_B), (T_L, \alpha_L)$ ?



$$\dot{q} = \alpha_w (T_w - T_b)$$

Physikalische Grundgesetze  
(qualitatives Verhalten)

$$\alpha_w = \alpha_w (T_b, \dot{m}_w, \dots)$$

datengetriebene Methoden  
(quantitatives Verhalten)

## Physikalisch basierte Modellierung

- Bilanz- und Konstitutivgleichungen
- Verknüpfung unterschiedlicher Domänen

**+** Skalierbar, extrapolierbar, übertragbar

**+** Parameter haben eine physikalische Bedeutung

**-** Zeitaufwändig, komplex

## Datengetriebene Modellierung

- Methoden aus der Datenanalyse
- Vorverarbeitung der Daten

**+** Unabhängig von der Domäne

**+** Effizient und schnell, geeignet auch für stochastische Prozesse

**-** Nicht skalierbar, nicht extrapolierbar

**-** Große Datenmengen notwendig, Datenqualität entscheidend

## 1. Literaturstudie

## 2. Datenbasierte Modellierung:

1. Implementierung einer statischen Funktionsapproximation unter systematischer Berücksichtigung von vorhandenem Wissen in Matlab
2. Effiziente Umsetzung des Algorithmus hinsichtlich Echtzeitanwendungen

## 3. Verifikation des Algorithmus:

1. Verifikation erfolgt durch reale Produktionsdaten (z.B. Wärmeübergangskoeffizienten und Massenströme)

## Datenbasierte Modellierung:

- Approximation von beliebigen 2- und 3-dimensionalen statischen Funktionen

$$y = f(x_1, x_2)$$

- Systematische Berücksichtigung von vorhandenem Wissen (Eigenschaften)
  - Monotonie (abschnittsweise)
  - Zulässige Wertebereiche (z.B.: Funktionswert größer Null)

## Datenbasierte Modellierung:

- Approximation von beliebigen 2- und 3-dimensionalen statischen Funktionen

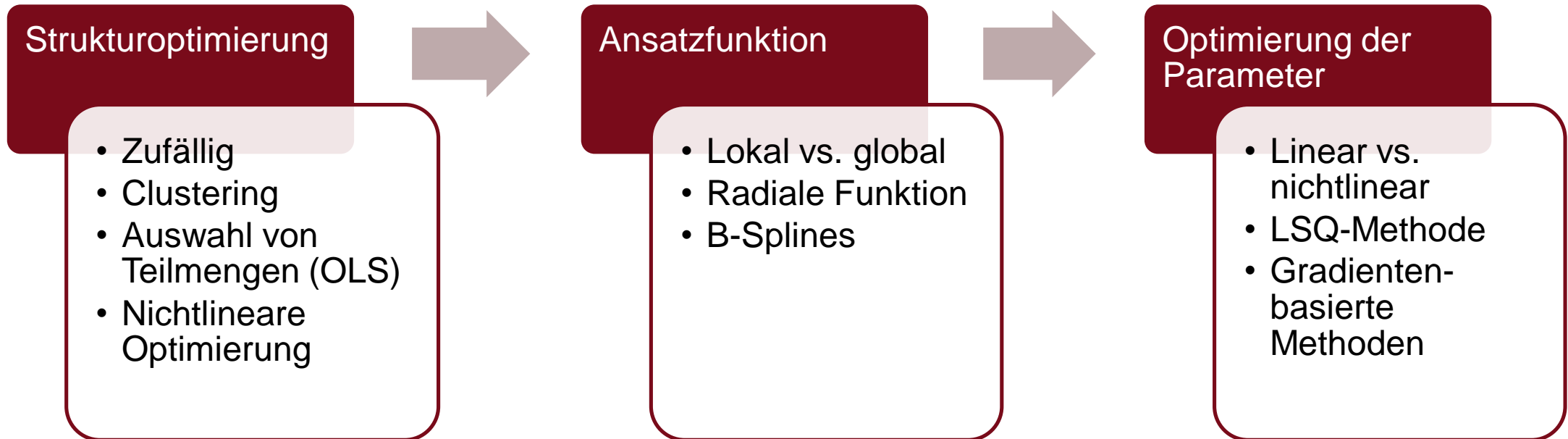
$$y = f(x_1, x_2)$$

- Systematische Berücksichtigung von vorhandenem Wissen (Eigenschaften)
  - Monotonie (abschnittsweise)
  - Zulässige Wertebereiche (z.B.: Funktionswert größer Null)
- Interpolation und Extrapolation
- Genauigkeit
- Glattheit und Empfindlichkeit gegen Rauschen (Varianz)
- Interpretierbarkeit

## Approximation mittels Basisfunktionen:

$$\hat{y} = \hat{f}(x, \theta) = \sum_{i=1}^N \theta_i^l \Phi_i(x, \theta_i^{nl})$$

$\theta_i^l$  ... Lineare Parameter  
 $\theta_i^{nl}$  ... Nichtlineare Parameter  
 $\Phi_i$  ... Basisfunktion





## Approximation mittels Basisfunktionen:

$$\hat{y} = \hat{f}(x, \theta) = \sum_{i=1}^N \theta_i^l \Phi_i(x, \theta_i^{nl})$$

➔  
**B-Splines**

$$\hat{y} = \hat{f}(x, \theta) = \sum_{i=1}^N \theta_i^l b_{i,r}(x, \theta_i^{nl})$$

- Systematische Berücksichtigung vorhandenem Wissen
  - Monotonie
  - Zulässige Wertebereiche
- Interpolation und Extrapolation
- Genauigkeit
- Glattheit und Rauschempfindlichkeit
- Interpretierbarkeit

## Approximation mittels Basisfunktionen:

$$\hat{y} = \hat{f}(x, \theta) = \sum_{i=1}^N \theta_i^l \Phi_i(x, \theta_i^{nl})$$

➔  
**B-Splines**

$$\hat{y} = \hat{f}(x, \theta) = \sum_{i=1}^N \theta_i^l b_{i,r}(x, \theta_i^{nl})$$

- Systematische Berücksichtigung vorhandenem Wissen

- Monotonie
- Zulässige Wertebereiche

- Interpolation und Extrapolation
- Genauigkeit
- Glattheit und Rauschempfindlichkeit
- Interpretierbarkeit

minimiere  $\sum_{k=1}^K \left( y_k - \hat{f}(x_k, \theta) \right)^2$   
wobei

$$\begin{aligned} 0 &\leq \hat{f}(x, \theta), & x &\in [x^-, x^+] \\ 0 &\leq \hat{f}'(x, \theta), & x &\in [x^-, x^m] \\ 0 &\geq \hat{f}'(x, \theta), & x &\in [x^m, x^+] \\ 0 &= \hat{f}''(x, \theta), & x &\in [x^-, x^+] \end{aligned}$$

## 1. Zweidimensionale statische Funktionen:

1. Implementierung von linearen, quadratischen und kubischen B-Splines
2. Parameteroptimierung ohne Beschränkungen
3. Parameteroptimierung mit Beschränkungen
4. Strukturoptimierung – Gitteranpassung

Zu berücksichtigen: Rauschen, unregelmäßige Verteilung von Messdaten, ...

Testfunktion:  $y = f(x) = \frac{a}{1 + (bx)^2}$

## 2. Dreidimensionale statische Funktionen:

1. Implementierung von mehrdimensionalen B-Splines (Nurbs)
2. Parameteroptimierung ohne Beschränkungen
3. Parameteroptimierung mit Beschränkungen
4. Strukturoptimierung – Gitteranpassung

Zu berücksichtigen: Rauschen, unregelmäßige Verteilung von Messdaten, ...

Testfunktion:

$$y = f(x_1, x_2) = x_1^3 - 3x_1x_2^2$$

## Anwendung:

- Effiziente & einfach handhabbare Approximation von Prozessgrößen
- Interpretierbares Ergebnis
- Einbringen von Vorwissen
- Online anwendbar

## Wissenschaftlich:

- Approximation unter Berücksichtigung von Beschränkungen und Vorwissen
- Bestimmung von nostalgischen Punkten durch Strukturoptimierung
- Anwendungsbeispiele

