

Київський національний університет імені Тараса Шевченка
Факультет комп'ютерних наук та кібернетики

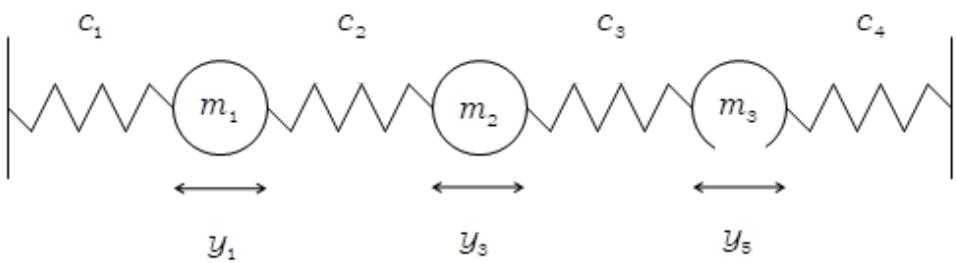
Лабораторна робота №3
з Моделювання складних систем
“Параметрична ідентифікація динамічної
системи з використанням функцій чутливості”
Варіант №12

Виконав студент групи ІПС-31
Тесленко Назар Олександрович

Київ - 2025

Мета роботи:

Для математичної моделі коливання трьох мас m_1, m_2, m_3 , які поєднані між собою пружинами з відповідними жорсткостями c_1, c_2, c_3, c_4 , і відомої функції спостереження координат моделі $\bar{y}(t), t \in [t_0, t_k]$ потрібно оцінити частину невідомих параметрів моделі з використанням функції чутливості.



Постановка задачі:

Математична модель коливання трьох мас описується наступною системою

$$\frac{dy}{dt} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -\frac{(c_2 + c_1)}{m_1} & 0 & \frac{c_2}{m_1} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ \frac{c_2}{m_2} & 0 & -\frac{(c_2 + c_3)}{m_2} & 0 & \frac{c_3}{m_2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & \frac{c_3}{m_3} & 0 & -\frac{(c_4 + c_3)}{m_3} & 0 \end{pmatrix} y = Ay$$

Показник якості ідентифікації невідомих параметрів β має вигляд

$$I(\beta) = \int_{t_0}^{t_k} (\bar{y}(t) - y(t))^T (\bar{y}(t) - y(t)) dt$$

Якщо представити вектор невідомих параметрів $\beta = \beta_0 + \Delta\beta$, де β_0 – початкове наближення вектора параметрів,

$$\Delta\beta = \left(\int_{t_0}^{t_k} U^T(t) U(t) dt \right)^{-1} \int_{t_0}^{t_k} U^T(t) (\bar{y}(t) - y(t)) dt$$

Матриці чутливості $U(t)$ визначається з наступної матричної системи диференціальних рівнянь

$$\frac{dU(t)}{dt} = \frac{\partial(Ay)}{\partial y^T} U(t) + \frac{\partial(Ay)}{\partial \beta^T},$$

$$U(t_0) = 0, \beta = \beta_0.$$

В даному випадку $\frac{\partial(Ay)}{\partial y^T} = A$.

Спостереження стану моделі проведені на інтервалі часу $t_0 = 0, t_k = 50, \Delta t = 0.2$.

Для чисельного інтегрування застосувати метод Рунге-Кутта 4-го порядку:

$$\begin{aligned} \frac{dy}{dt} &= f(y, t), y(t_0) = y_0, \\ y_{n+1} &= y_n + \frac{1}{6}(k_1 + 2k_2 + 2k_3 + k_4), \end{aligned}$$

де

$$k_1 = hf(y_n, t_n)$$

$$k_2 = hf\left(y_n + \frac{1}{2}k_1, t_n + \frac{1}{2}h\right),$$

$$k_3 = hf\left(y_n + \frac{1}{2}k_2, t_n + \frac{1}{2}h\right),$$

$$k_4 = hf(y_n + k_3, t_n + h),$$

$$t_{n+1} = t_n + h$$

Варіант 12:

Вектор оцінюваних параметрів $\beta = (m_1, m_2, m_3)^T$, початкове наближення

$\beta_0 = (10, 18, 15)^T$, відомі параметри $c_1 = 0.14, c_2 = 0.3, c_3 = 0.2, c_4 = 0.12$,

ім'я файлу з спостережуваними даними **y2.txt**.

Хід роботи

Мова реалізації: Python

Реалізовані методи

read_file():

- отримує назву файлу
- построчно читає дані
- перетворює кожне значення у float
- формує числову матрицю
- повертає її транспонований варіант

```
def read_file(file_name):  
    with open(file_name, 'r') as file:  
        lines = file.readlines()  
    data = []  
    for line in lines:  
        parts = line.strip().split()  
        numbers = [float(x) for x in parts]  
        data.append(numbers)  
    matrix = np.array(data)  
    return matrix.T
```

ensure_logdir():

- створює директорію logs/ для збереження логів роботи програми
- перевіряє наявність директорії
- якщо її немає — створює

```
def ensure_logdir():  
    if not os.path.exists("logs"):  
        os.makedirs("logs")
```

model_matr():

- Формує матрицю системи для моделі коливального руху
- Аргументи:

- p - словник параметрів моделі ($m1-m3, k1-k4$)
- отримує параметри мас та коефіцієнтів пружності
- підставляє їх у матричний запис системи
- повертає матрицю A розмірності 6×6

```
def model_matr(p):
    #print(params)
    c1, c2, c3, c4 = p["c1"], p["c2"], p["c3"], p["c4"]
    m1, m2, m3 = p["m1"], p["m2"], p["m3"]

    matrix = [[0, 1, 0, 0, 0, 0],
              [-(c2+c1)/m1, 0, c2/m1, 0, 0, 0],
              [0, 0, 0, 1, 0, 0],
              [c2/m2, 0, -(c2+c3)/m2, 0, c3/m2, 0],
              [0, 0, 0, 0, 0, 1],
              [0, 0, c3/m3, 0, -(c4+c3)/m3, 0]]
    return np.array(matrix)
```

finite_diff()

- чисельне обчислення часткових похідних функції y_func за параметрами моделі методом центральних скінченних різниць, для побудови матриці Якобі, яка використовується у методі ідентифікації параметрів.
- Аргументи:
 - y_func - функція моделі, що для заданого набору параметрів β будує матрицю $A(\beta)$ та повертає результативний вектор
 - $betas$ - параметри апроксимації
 - $delta$ - точність для обчислення методу
- повертає матрицю похідних

```
def finite_diff(y_func, betas, delta=1e-5):
    keys=np.array(list(betas.keys()))
    # print("keys: ", keys)
    n=len(y_func(betas))
    m=len(keys)
    deriv_matrix=np.zeros((n,m))
```

```

for k in range(m):
    orig_value=betas[keys[k]]
    betas[keys[k]]= orig_value + delta
    y_plus=y_func(betas)
    betas[keys[k]]= orig_value - delta
    y_minus=y_func(betas)
    betas[keys[k]]= orig_value
    deriv_matrix[:,k]=(y_plus-y_minus)/(2*delta)
return deriv_matrix

```

get_U():

- реалізує метод Рунге-Кутта 4-го порядку для знаходження наближеного розв'язку диференціального рівняння матриці U
- Аргументи:
 - A - поточна модель системи
 - partial_der - матриця часткових похідних
 - U - поточна матриця U
 - h - крок інтегрування (=0,2)

```

def get_U(A, partial_der,U, h):
    pd = np.array(partial_der)
    k1 = h * (np.dot(A, U) + pd)
    k2 = h * (np.dot(A, U + k1 / 2) + pd)
    k3 = h * (np.dot(A, U + k2 / 2) + pd)
    k4 = h * (np.dot(A, U + k3) + pd)
    return U + (k1 + 2 * k2 + 2 * k3 + k4) / 6

```

get_y():

- Аналогічно до попереднього методу, метод Рунге-Кутта для знаходження наближеного розв'язку наступного значення стану системи y(t)

```

def get_y(A, y_aprox, h):
    k1 = h * np.dot(A, y_aprox)
    k2 = h * np.dot(A, y_aprox + k1 / 2)
    k3 = h * np.dot(A, y_aprox + k2 / 2)
    k4 = h * np.dot(A, y_aprox + k3)

```

```
    return y_aprox + (k1 + 2 * k2 + 2 * k3 + k4) / 6
```

identify_parameters() :

- головна функція алгоритму
- Аргументи:
 - y_matrix - виміряні дані
 - params - відомі фіксовані параметри
 - betas - параметри для апроксимації з їх початковими даними
- ініціалізуємо потрібні дані: матриця A, матриця U, акумулятивні змінні інтегралів та ін.
- на кожній ітерації будується нова матриця A на основі поточних параметрів
- для оцінки параметрів розв'язується система за формулою

$$\Delta \beta = (\int U^T U)^{-1} \int U^T (y - y_{approx}) \text{ і оновлюються параметри}$$

- якщо інтегральна похибка < ϵ - алгоритм зупиняється і повертаються результати

```
def identify_parameters(y_matrix, params, betas,  
eps=1e-5, h=0.2):
```

Аналіз результатів

```
=====
IDENTIFIED PARAMETERS
=====
Initialized parametrs:
m1: 10
m2: 18
m3: 15

Identified parameters:
m1: 11.999995551097813
m2: 27.999993269702323
m3: 17.99999830402427

Performance metrics:
Quality indicator: 1.000000e-05
Total iterations: 4
Execution time: 0.12 seconds
=====
```

Шукані параметри:

- $m_1 \approx 12$
- $m_2 \approx 28$
- $m_3 \approx 18$

З виводу у консолі можемо зробити висновки:

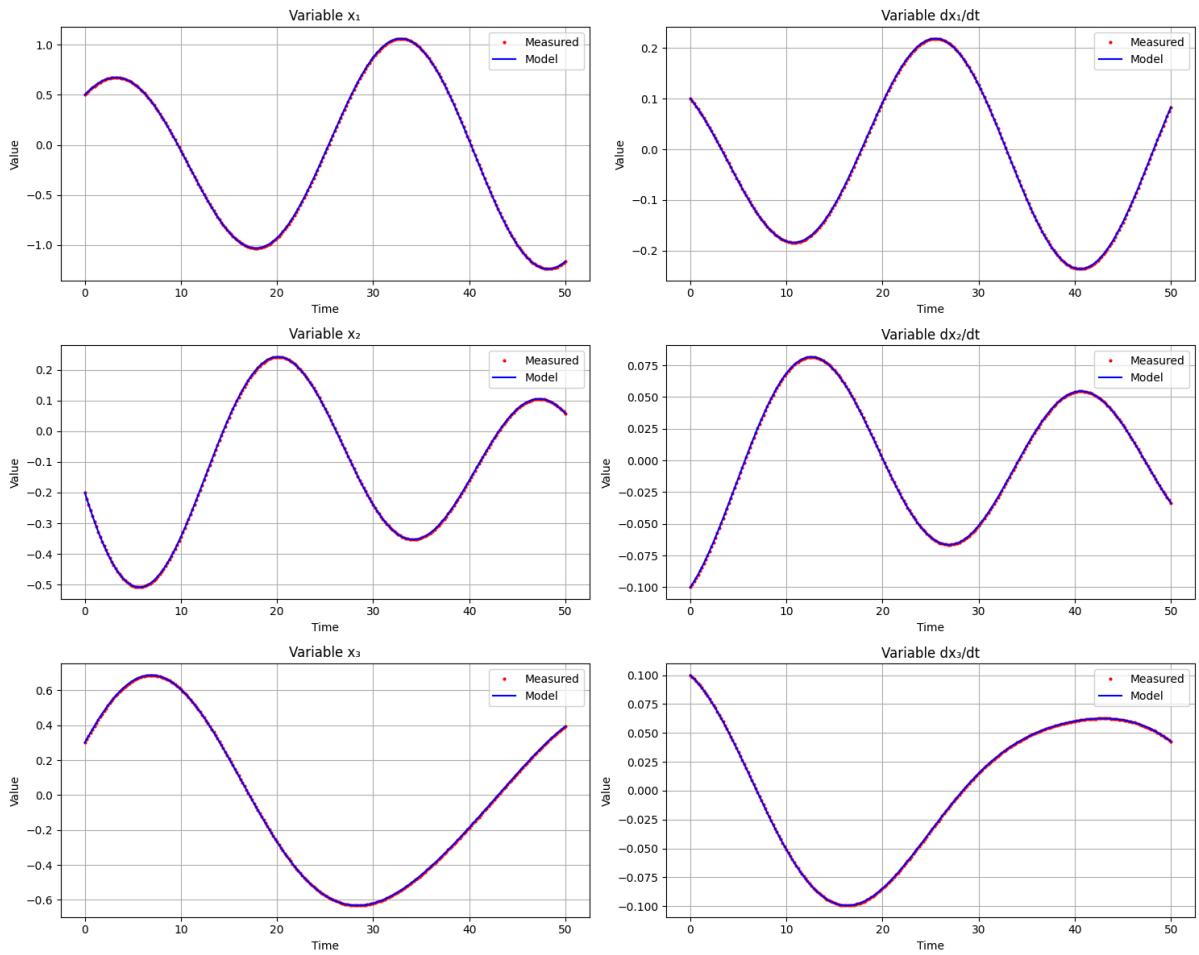
- алгоритму знадобилось 4 ітерації для знаходження правильних параметрів
- виконання алгоритму займає лише 0,12 секунд

Помилка апроксимації:

```
Accuracy at 0 iteration: 23.420611487905884
Accuracy at 1 iteration: 2.6269017676132513
Accuracy at 2 iteration: 0.01394421146177104
Accuracy at 3 iteration: 5.549129404122092e-07
```

Похибка моделі зменшувалась від 23.42 до $5.5 \cdot 10^{-7}$ протягом 4 ітерацій, що показує зростання точності апроксимації.

Аналіз графіків



На наведених графіках зображене порівняння системи для спостережуваних даних (Measured) та отриманих результатів (Model) з використанням ідентифікованих параметрів

- Зліва: графіки зміни координат x_1 , x_2 , x_3 у часі для відповідних мас m_1 , m_2 , m_3
- Справа: графіки зміни швидкостей мас $\frac{dx_1}{dt}$, $\frac{dx_2}{dt}$, $\frac{dx_3}{dt}$

Аналіз показує, що траєкторії моделі (Model) практично ідеально накладаються на точки вимірювань (Measured) на всьому інтервалі часу $t \in [0; 50]$. Відсутність видимих розбіжностей між кривими підтверджує високу точність апроксимації, що збігається з отриманим чисельним значенням помилки апроксимації ($5.5 \cdot 10^{-7}$). Це свідчить про те, що знайдені параметри m_1 , m_2 , m_3 є коректними.