Introduzione Modello teorico Implementazione Simulink Analisi Conclusioni

### Gradiente e DREM

Lorenzo Rossi Matricola: 0301285

May 9, 2022

- Introduzione
- Modello teorico
- 3 Implementazione Simulink
  - Parametrizzazione
  - Gradiente
  - DREM
    - Filtro e Stimatore DREM
  - Sistema complessivo

- 4 Analisi
  - Ingresso gradino
  - Ingresso Sinusoidale
  - Gradiente e DREM a confronto
- Conclusioni

# Assignment 2

Considerato il sistema:

$$\dot{x}=-ax+bu,\quad a>0, b\neq 0 \ {
m non \ noti}$$

Determinare una parametrizzazione del sistema ed applicare gli identificatore dei parametri DREM e gradiente. Eseguire le simulazioni con a=0.4, b=0.4 e i filtri per l'algoritmo DREM da utilizzare sono:

$$H_1(s) = \frac{1}{s+1}$$
  $H_2(s) = \frac{2}{s+2}$ 

Effettuare le simulazioni con u(t) = 10 e  $u(t) = 10\sin(\frac{5t}{2})$  e valutare le performance dei due algoritmi.



## Modello teorico

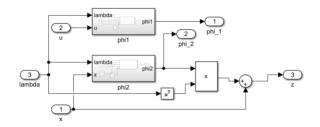
• Gradiente: 
$$\dot{\hat{\theta}} = -\Gamma(z - \hat{\theta}\phi)\phi = \Gamma\phi\epsilon$$

$$\hat{z} = \theta^T\phi$$

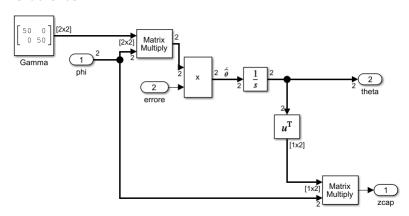
$$\mathcal{Z} = \mathcal{H} \mathbf{z} \quad \boldsymbol{\phi} = \mathcal{H} \boldsymbol{\phi}^{\mathsf{T}}$$

• **DREM**: 
$$\tilde{\mathcal{Z}} = adj\{\phi\}\mathcal{Z}$$
  $\tilde{\mathcal{Z}} = \det\{\phi\}\theta_i$   
 $\dot{\hat{\theta}}_i = \gamma_i \det\{\phi\}(\tilde{\mathcal{Z}} - \det\{\phi\}\hat{\theta}_i)$ 

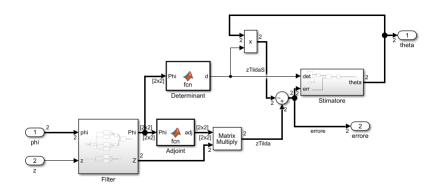
#### Parametrizzazione Lineare



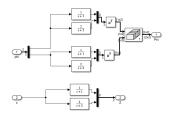
#### Gradiente



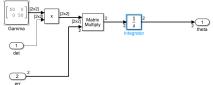
#### DREM

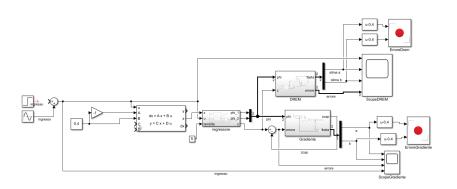


#### Filtro

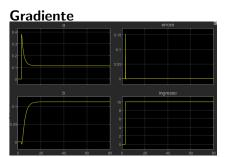


#### Stimatore



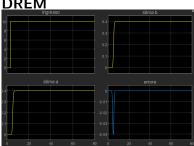


# Ingresso Gradino



L'errore converge a zero. Tuttavia, le stime dei parametri del sistema non convergono al valore vero dato che il segnale di ingresso è un segnale persistentemente eccitante ma non sufficientemente ricco.

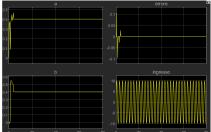




L'errore converge a zero in un tempo limitato ed assume valori più bassi rispetto a quelli ottenuti dall'algoritmo del gradiente. oltre, la stima dei parametri a e b converge al valore vero.

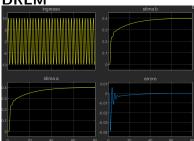
# Ingresso sinusoidale





Il segnale è sufficientemente ricco e persistentemente eccitante quindi si ottiene la convergenza dell'errore e dei parametri. L'errore presenta delle oscillazioni durante il transitorio per poi arrivare a convergenza in circa 5-6 secondi.

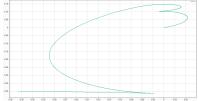
### DREM



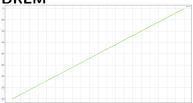
Anche nel DREM si ha la convergenza dell'errore e dei parametri, ma con un transitorio più lungo. Inoltre, l'andamento dei parametri è meno oscillatorio.Le sovraelongazioni sono dovute ai valori di Γ più o meno elevati come nel gradiente.

## Errore Stimatori





### DREM



La valutazione degli errori degli stimatori viene svolta con  $u=10\sin\left(\frac{5t}{2}\right)$ . In accordo con i grafici precedentemente mostrati, il gradiente dipende dalle condizioni operative in cui si trovano i parametri;mentre per il DREM si nota un andamento monotono decrescente. In particolare, entrambi gli algoritmi convergono a zero.

Introduzione Modello teorico Implementazione Simulink Analisi Conclusioni

## Conclusioni

Il modello DREM consente una stima dei parametri più lenta, ma con un transitorio più regolare e stime più precise a differenza del metodo del gradiente. Tuttavia, il metodo del gradiente presenza molte oscillazioni nel transitorio dovute alle condizioni in cui opera a vantaggio di un tempo di convergenza più veloce.