Übung 6 - Diophantische Gleichung

Hutomo Rachmat Saleh 461980 Pramayuda Hidayah Saleh 397753

1 Modellstruktur

Box- Jenkins Modell besteht aus 4 Polynome $A(q^{-1}), B(q^{-1}), C(q^{-1})$ und $D(q^{-1})$. Um die i-Schritt Prädiktion zu berechnen müssen das Model umformuliert in:

$$\hat{y}(k+i) = G_i(q^{-1})\hat{u}(k+i-d) + \frac{H_i(q^{-1})}{A(q^{-1})}u(k-1) + \frac{F_i(q^{-1})}{C(q^{-1})}(y(k) - y(\hat{k}))$$

Die Polynome $G_i(q^{-1}), H_i(q^{-1})$ und $F_i(q^{-1})$ lassen sich durch Diophantischen Gleichungen berechnen

2 Ergebnis

Bei der 1. und 2. Schritt stimmen die Ergebnisse mit den per Han berechenete Werten.

Saleh, Saleh

3 Code-Listing

3.1 Lösen von Diophantischen Gleichung

```
function [Ei, Fi] = dio_gl(X, Y, i)
   % Y ist monisch : Y = 1 + y_1q^{-1} + ... + y_ny_1q^{-n}
2
3
4
   deg_X = length(X) - 1;
   deg_Y = length(Y) - 1;
   if(i~=1)
6
       % Grad E bestimmen
8
        if deg_Y > 0
9
            deg_E = i-1;
10
        else
11
            deg_E = min([i-1, deg_X]);
12
        end
13
        % Grad F bestimmen
14
15
        deg_F = max([-i+deg_X, deg_Y-1]);
16
        % Rekursive Aufruf
17
        [E_im1, F_im1] = dio_gl(X, Y, i-1);
18
19
20
       Ei = [E_im1, F_im1(1)];
        F_{im1} = [F_{im1}, 0];
21
22
        Fi = zeros(1, deg_F+1);
23
        for i = 1:deg_F+1
            Fi(i) = F_{im1}(i+1) - Y(i+1) * F_{im1}(1);
24
25
        end
26
   else
27
        Ei = X(1);
        if(length(X)>length(Y))
28
29
            X_{erw} = X;
            Y_erw = [Y, zeros(1,deg_X-deg_Y)];
30
31
        else
            Y_{erw} = Y;
32
33
            X_{erw} = [X, zeros(1, deg_Y - deg_X)];
34
        end
35
        Fi = zeros(1,length(X_erw)-1);
36
        for i=1:length(X_erw)-1
            Fi(i) = X_erw(i+1)-X_erw(1)*Y_erw(i+1);
37
38
        end
39
   end
40
41
```

Saleh, Saleh

```
42 end
```

3.2 Berechnung von Polynome G_i , H_i und F_i

```
function [Gi, Hi, Ei, Fi] = bj_step_pred(A, B, C, D, d, i)
% Systemmodell: y(k+1) = B/A u(k-d)+ X/Y e(k)
% Polynome Gi, Hi und Fi üfr die i-Schritt äPrdiktion
% A = 1 + a_1 q^-1 + a_2 q^-2 + ... + a_na q^-na
% B = b_0 + b_1 q^-1 + ... + b_nb q^-nb
% C = c_0 + c_1 q^-1 + ... + c_nc q^-nc
% D = 1 + d_1 q^-1 + ... + d_nd q^-nd

[Ei, Fi] = dio_gl(C, D, i);
[Gi, Hi] = dio_gl(B, A, i-d+1);
end
```

Saleh, Saleh