

Mínimos Cuadrados ARX

© 2020, Antonio Sala Piqueras. Universitat Politècnica de València. Todos los derechos reservados.

Vídeo en <http://personales.upv.es/asala/YTV/arxml.html> (secc. 1)

Vídeo en <http://personales.upv.es/asala/YTV/arxreml.html> (secc. 2)

Table of Contents

Mínimos Cuadrados ARX	1
1.- no recursivo, parte inicial, vídeo [arxml]	1
Implementación directa no recursiva	2
Calculamos el modelo identificado no recursivo usando la system ID toolbox	3
2.- Recursivo, vídeo [arxreml]	4
Implementación recursiva	4
Graficas de resultados	5

1.- no recursivo, parte inicial, vídeo [arxml]

(c) 2018 Antonio Sala Piqueras, Universitat Politècnica de València.

Vamos a generar unos datos de un proceso:

```
s=tf('s');  
G=9/(s^2+3*s+1); Ts=0.1;  
Gd=c2d(G,Ts,'zoh');  
Gd
```

```
Gd =  
  
    0.04078 z + 0.0369  
-----  
    z^2 - 1.732 z + 0.7408
```

```
Sample time: 0.1 seconds  
Discrete-time transfer function.
```

```
truenumerador_params=Gd.num{:}(2:end)
```

```
truenumerador_params =  
    0.0408    0.0369
```

```
truedenom_params=Gd.den{:}(2:end)
```

```
truedenom_params =  
   -1.7322    0.7408
```

```
%generamos datos  
Nmuestras=8000;  
rng(1234);%siempre mismo ruido, por repetir/comparar diferentes algoritmos  
u=randn(Nmuestras,1)*2;  
desvtipexcit=0.2;
```

```

ruido=randn(Nmuestras,1)*desvtipexcit;

ruidoarx=1;ruidoaditivo=0;
if(ruidoarx)
    Gd2=[Gd tf(1,Gd.den,Ts)];
    y=lsim(Gd2,[u ruido]);
end
if(ruidoaditivo)
    ylimpia=lsim(Gd,u);
    y=ylimpia+ruido;% añadimos ruido de medida
end

```

Implementación directa no recursiva

```

nb = 2; na = 2; nk = 1;
yd=adddelayedvars(y,na);
%y
%yd
ud=adddelayedvars(u,nb);
size(ud)

```

```

ans =
    7998         3

```

```

RegresorX=[-yd(:,2:end) ud(:,2:end)];
[mm,nn]=size(RegresorX)

```

```

mm = 7998
nn = 4

```

```

ParametrosEstimados=pinv(RegresorX)*yd(:,1)

```

```

ParametrosEstimados =
    -1.7301
     0.7386
     0.0406
     0.0378

```

```

[truedenom_params truenumador_params] %comparemos con "auténticos"

```

```

ans =
    -1.7322     0.7408     0.0408     0.0369

```

```

residuoencadaecuacion=yd(:,1)-RegresorX*ParametrosEstimados;
VarianzaResiduo=sum(residuoencadaecuacion.^2)/(mm-4)

```

```

VarianzaResiduo = 0.0401

```

```

DesvTipResiduo=sqrt(VarianzaResiduo)

```

```

DesvTipResiduo = 0.2004

```

```

cosa=inv(RegresorX'*RegresorX);
VzaParametrosEstimados=VarianzaResiduo*cosa

```

```
VzaParametrosEstimados =
    1.0e-04 *
    0.3811    -0.3793     0.0013     0.0168
   -0.3793     0.3809    -0.0013    -0.0167
    0.0013    -0.0013     0.0125    -0.0001
    0.0168    -0.0167    -0.0001     0.0133
```

```
DesvTipParametrosEstimados=sqrt(diag(VzaParametrosEstimados))'
```

```
DesvTipParametrosEstimados =
    0.0062     0.0062     0.0011     0.0012
```

Calculemos el modelo identificado no recursivo usando la system ID toolbox

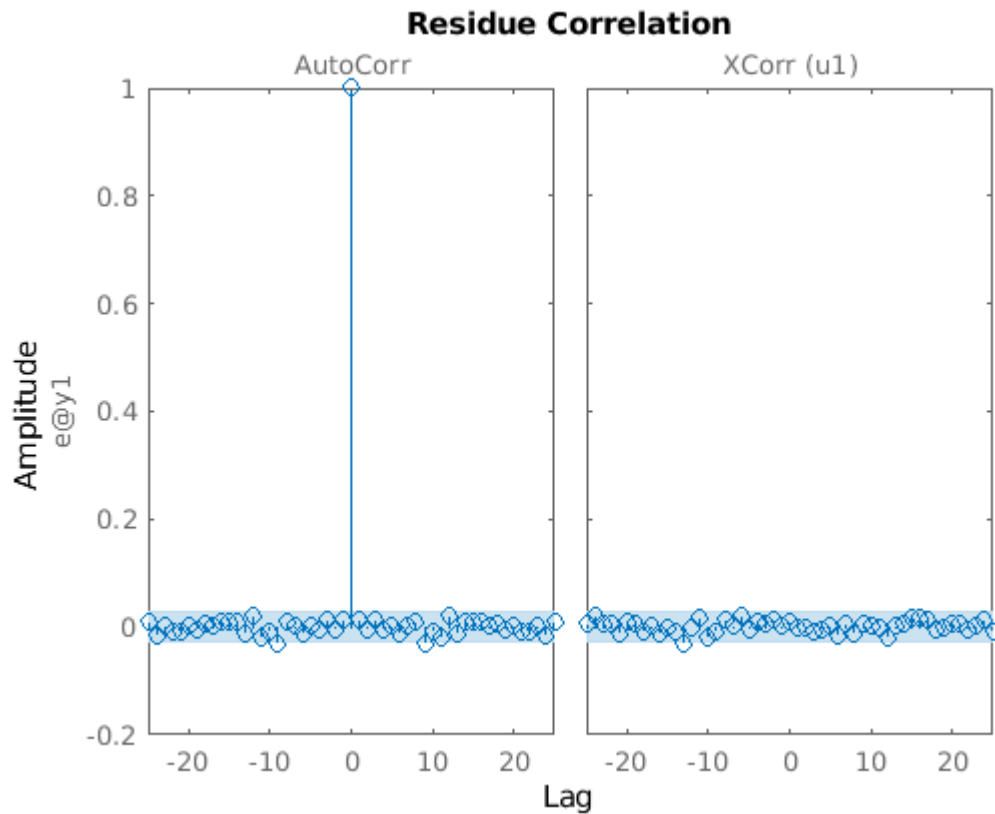
```
todoslosdatos=iddata(y,u,Ts);
th=arx(todoslosdatos,[na nb nk]);
%present(th);
th.cov
```

```
ans =
    1.0e-04 *
    0.3811    -0.3793     0.0013     0.0168
   -0.3793     0.3809    -0.0013    -0.0167
    0.0013    -0.0013     0.0125    -0.0001
    0.0168    -0.0167    -0.0001     0.0133
```

```
th.NoiseVariance
```

```
ans = 0.0401
```

```
resid(todoslosdatos,th)
```



```
%para gráficas de luego.
dsvtipparams=sqrt(diag(th.cov))';
indiceNUM=[3 4]; indiceDEN=[1 2];
norecursivoparsnumerador=th.b(2:end);
norecursivoparsdenominador=th.a(2:end);
dsvtipnum=dsvtipparams(indiceNUM);
dsvtipden=dsvtipparams(indiceDEN);
```

2.- Recursivo, vídeo [arxremI]

Implementación recursiva

Create a System object for online estimation of model with known initial polynomial coefficients.

```
num_inicial = [0 0.03 0.03]; den_inicial = [1 -1.8 0.9];
estimador = recursiveARX([na nb nk],den_inicial,num_inicial);
estimador.InitialParameterCovariance = [2 2 2 2].^2;
estimador.ForgettingFactor = 1;%-5e-3;

plotmedia=zeros(4,Nmuestras);
plotIntervConf=zeros(8,Nmuestras);
for i=1:Nmuestras
    [p1,p2,yhat]=estimador(y(i),u(i));

    %guardemos datos para gráficas posteriores
    covv=estimador.ParameterCovariance;
    %parameter covariance se calcula suponiendo
    % que el residuo (ruido de proceso arx) es de varianza 1.
    %corregimos:
    covv=covv*desvtipexcit^2;
    %esto es complicado de saber en proceso práctico! pero la covarianza se usa poco.
    desvtippars=sqrt(diag(covv));
    xa=[p1(2:end)';p2(2:end)'];%el primero es 0 en num, 1 en den, no lo guardamos.
    plotmedia(:,i)=xa; plotIntervConf(:,i)=[xa+2*desvtippars; xa-2*desvtippars];
end
```

Graficas de resultados

Dibujemos los parámetros estimados y su intervalo de conf...

NUMERADOR

```
%dibujemos estimado de parámetros del numerador
for coefic=1:2
    figure()
    plot(plotmedia(indiceNUM(coefic),:),'k')
    hold on
    plot(plotIntervConf([indiceNUM(coefic) indiceNUM(coefic)+4],:),'g')
    plot(ones(Nmuestras,1)*truenumerador_params(coefic),'r')

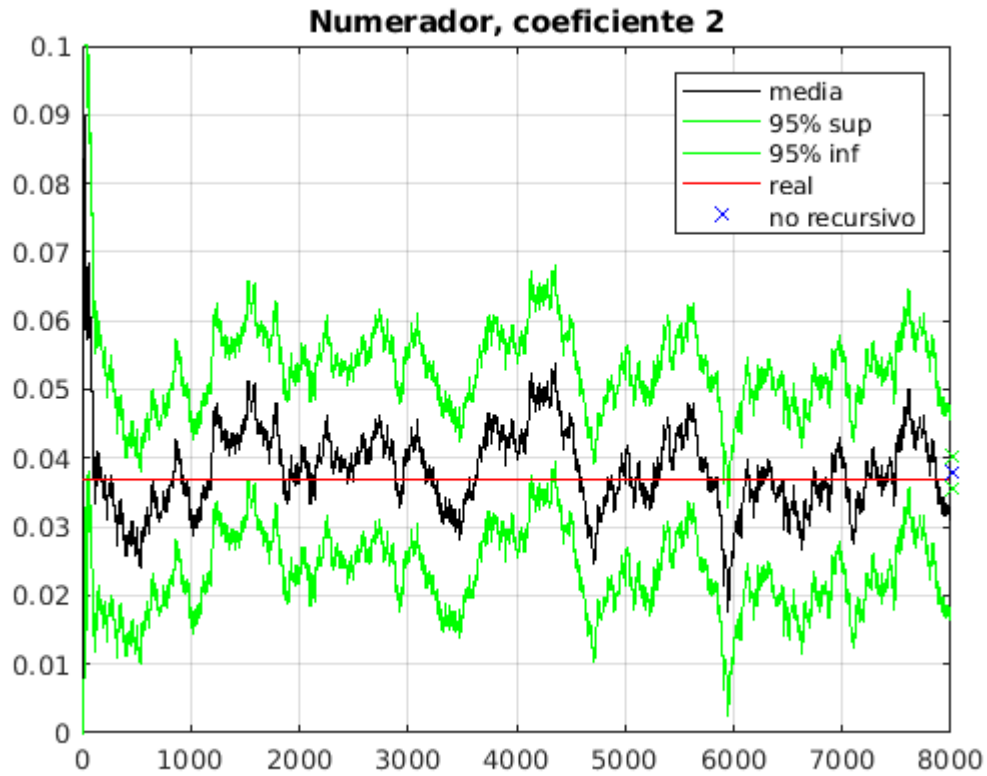
    %plot del resultado NO recursivo
    plot(Nmuestras,norecursivoparsnumerador(coefic),'xb')
    plot(Nmuestras,norecursivoparsnumerador(coefic)+dsvtipnum(coefic)*2,'xg')
    plot(Nmuestras,norecursivoparsnumerador(coefic)-dsvtipnum(coefic)*2,'xg')
```

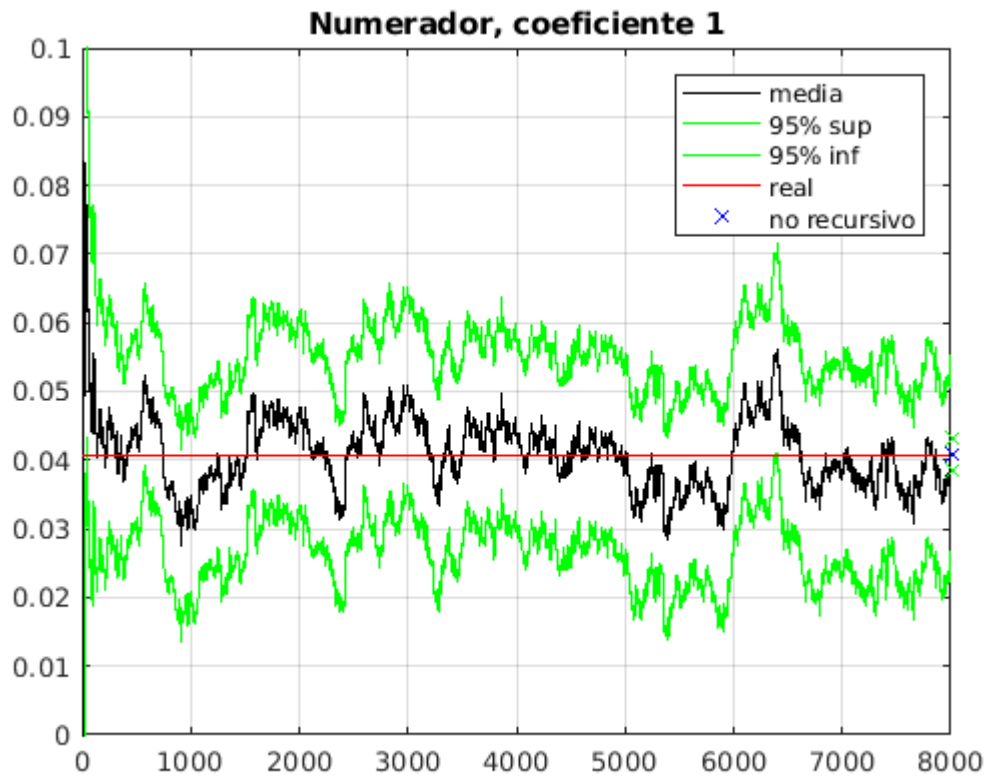
```

hold off
axis([0 Nmuestras -.0 .1])
legend('media','95% sup','95% inf','real','no recursivo')
title(sprintf('Numerador, coeficiente %d',coefic))
grid on

```

end





Denominador:

```
plot(plotmedia(indiceDEN,:), 'k')
hold on
plot(plotIntervConf([indiceDEN indiceDEN+4],:), 'g')
plot(ones(Nmuestras,2)*diag(truedenom_params), 'r')
plot(Nmuestras, norecursivoparsdenominador, 'xb')
    plot(Nmuestras, (norecursivoparsdenominador+dsvtipden*2), 'xg')
    plot(Nmuestras, (norecursivoparsdenominador-dsvtipden*2), 'xg')
hold off
title('Estimación coeficientes denominador')
axis([0 Nmuestras -2 1.])
```

