Identificación de SIStemas

Métodos de Error de Predicción

Métodos de Error de Predicción (PEM)

$$\xrightarrow{u(n)} \qquad \xrightarrow{y(n)}$$

• Seleccionar una **estructura de modelos** M, con modelos particulares $M(\theta)$ parametrizados por el vector $\theta \in \mathbf{D_M} \subset \mathfrak{R}^p$

$$\mathbf{M} = \left\{ \mathbf{M}(\theta) \mid \theta \in \mathbf{D}_{\mathbf{M}} \right\}$$

• Se asume que se dispone de *N* pares de datos de entradasalida para la estimación

$$Z^{N} = \{y(n), u(n) : n = 1, \dots, N\}$$

• Para predecir la salida basados en datos pasados se construye un predictor $\hat{y}(n \mid \theta)$. Un predictor lineal típico es

$$\hat{y}(n \mid \theta) = F_1(q, \theta)y(n) + F_2(q, \theta)u(n)$$
 Predictor Lineal General

Por ejemplo, para la estructura de modelo

$$y(n) = G(q, \theta)u(n) + H(q, \theta)e(n)$$

un predictor es el one-step-ahead predictor, dado por

$$\hat{y}(n \mid \theta) = [1 - H^{-1}(q, \theta)]y(n) + H^{-1}(q, \theta)G(q, \theta)u(n)$$

el cual es óptimo en el sentido de media cuadrática.

ISIS J. C. Gómez 3

 El Problema de Identificación consiste en seleccionar un valor apropiado del vector de parámetros, i.e., un modelo particular M(θ) que sea el que mejor reproduzca los datos.

$$Z^N \to \hat{\theta}_N \in \mathbf{D}_{\mathbf{M}}$$

mapeo → estimación de parámetros

 Para evaluar las capacidades predictivas del modelo se define un error de predicción como

$$\varepsilon(n,\theta_*) = y(n) - \hat{y}(n \mid \theta_*)$$

donde $heta_*$ corresponde a un modelo particular $M(heta_*)$.

ISIS J. C. Gómez 4

• Se define una función de costo, o criterio que es una función escalar, definida positiva, de los errores de predicción $\{\varepsilon(n,\theta)\}_{n=1}^N$

$$V_{N}(\theta) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \ell(\varepsilon(n, \theta))$$

- $\ell(ullet)$ Función escalar a valores reales positivos
- La estima de parámetros se obtiene minimizando el criterio, i.e.

$$\hat{\theta}_{N} = \underset{\theta \in \mathbf{D_{M}}}{\operatorname{argmin}} V_{N}(\theta)$$

 Un ejemplo típico de Método de Error de Predicción es la estima de mínimos cuadrados para una estructura de regresor lineal.

ISIS J. C. Gómez 5

Análisis Asintótico de las Estimas

Si se modelan las perturbaciones como un proceso estocástico, entonces las estimas resultan variables aleatorias, y tiene sentido darles una caracterización estadística, por ejemplo determinando su valor medio y su matriz de covarianza (momentos de primero y segundo orden).

<u>Definición:</u> Una estima $\hat{\theta}$ (o estimador) se dice no desviada (unbiased) si se verifica

$$\mathbf{E}[\hat{\boldsymbol{\theta}}] = \boldsymbol{\theta}_0$$

donde θ_0 es el verdadero valor del parámetro.

Definición: Una estima se dice consistente si se verifica

$$\hat{\theta} \rightarrow \theta_0$$
 cuando $N \rightarrow \infty$

donde N es el número de datos, y donde la convergencia es con **probabilidad 1**.

ISIS J. C. Gómez 6

Para analizar la consistencia de un estimador se realiza generalmente un **análisis asintótico** con el número de datos *N* tendiendo a infinito, y en algunos casos es posible determinar la **estima asintótica** (es decir determinar si es consistente) y también la **distribución asintótica** de las estimas.

Análisis Asintótico para los Métodos PEM

- Es de interés analizar las **propiedades estadísticas** de la estima $\hat{\theta}_N$ cuando el número de datos $N \to \infty$.
- Bajo ciertas condiciones puede probarse que

$$\sup_{\theta \in \mathbf{D}_{M}} |V_{N}(\theta) - V_{\infty}(\theta)| \xrightarrow{\text{as}} 0 \qquad \text{cuando} \qquad N \to \infty$$

donde $V_{\infty}(\theta) = \lim_{N \to \infty} V_N(\theta)$. Además

$$\hat{\theta}_N \xrightarrow{\mathrm{as}} \theta_*$$
 cuando $N \to \infty$ consistencia

ISIS J. C. Gómez 7

donde $\; \theta_* \in \mathbf{D}_{\mathrm{C}} \;$, que es el conjunto de parámetros que minimiza el criterio límite $\; V_{\scriptscriptstyle \infty}(\theta) \;$

Distribución asintótica de las estimas

La distribución de la variable aleatoria $\sqrt{N}(\hat{\theta}_N - \theta_*)$ converge a una **distribución Gaussiana** con media cero y matriz de covarianza

$$P = \left[V_{\infty}''(\theta_*)\right]^{-1} \left[\lim_{N \to \infty} N \mathbf{E} \left\{V_{N}'(\theta_*)^{T} V_{N}'(\theta_*)\right\}\right] V_{\infty}''(\theta_*)\right]^{-1}$$

cuando $N \to \infty$, donde $V_N'(\theta_*)$ es el gradiente de $V_N(\theta)$, y $V_{_\infty}''(\theta_*)$ es el Hessiano del criterio límite.

$$\sqrt{N}(\hat{\theta}_N - \theta_*) \stackrel{\text{dist}}{\longrightarrow} N(0, P)$$

ISIS J. C. Gómez 8