

شناسایی سیستمها  
نیمسال دو هشتم

مدرب: :

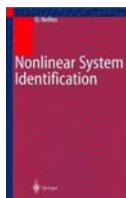
دکتر مهدی علیاری

Email: [m\\_aliyari@eetd.kntu.ac.ir](mailto:m_aliyari@eetd.kntu.ac.ir), URL: <http://wp.kntu.ac.ir/aliyari/courses/si/index.html>

مل تمرین:

حامد طلوعی - مجتبی نوری منظر

مراجع اصلی:



Nonlinear System Identification: From Classical Approaches to Neural Networks and Fuzzy Models, by O. Nelles, 2001.

سایر مراجع:

1. System Identification: Theory for Users, L. Ljung, 2<sup>nd</sup> Editions, 1999.
2. System Identification, by T. Soderstrom and Petre Stoica, 1989.
3. Adaptive Nonlinear Identifications, T. Ogunfunmi, 2007.
4. System Identification: A Frequency Domain Approach, by R. Pintelon, J. Schoukens, 2001.
5. Recent selected papers.

سرفصل مطالعه

#### \* مقدمات شناسایی سیستمها:

- مشخصات، کاربردها (پیش‌بینی، کنترل، تشخیص خطا و ...)، خطی یا غیرخطی، شناسایی پارامتر یا مدل، بهنگام – نابهنگام، Gray Box، Black Box، White Box، ملاک‌های ارزیابی.

#### \* شناسایی سیستم‌های خطی ایستا

- تفمین خطی پارامترها و روش‌های بهینه‌سازی آن

(روش کمترین مربعات (LS)، تحلیلهای آماری تفمین و ارزیابی آن، Regularization)

تفمین بدون بایاس، تفمین حداقل واریانس، تفمین BLUE، WLS، مد پایین کرامر و رأو

(روش کمترین مربعات بازگشتی (RLS)، فاکتور فراموشی (FRLS)، فاکتور فراموشی چندگانه (MFRLS)، پیمیدگی مماسبات، مشکلات و راهکارها، خطای پیش‌بینی

تفمین به روشن کمینه کردن خطای پیش‌بینی

فیلتر کالمون KF و کاربردهای آن در تفمین پارامترهای خطی، فیلتر کالمون ترسیمه یافته EKF.

انتفاب ماتریس کوواریانس نویز، اضافه کردن نویز مصنوعی

- تصویر متعامد و مفاهیم آن، رگرسونهای پشتی‌ای (Ridge Regression)، روشن کوچکترین مربعات (OLS) متعامد(OLS)
  - ❖ شناسایی سیستم‌های دینامیک فقط
  - مدل‌های شناسایی سیستم‌های دینامیک فقط با فیدبک و بدون فیدبک و مدل‌های سریهای زمانی
  - FIR, ARX, ARMAX, OE, BJ, PEM
  - AR, MA, ARMA
  - تفمین پارامترها در مدل ARX، مساله Consistency، مساله Instrumental Variables
  - گمینه کردن فطاوی پیش‌بینی به عنوان هدف بهینه‌سازی
  - تفمین پارامترها در مدل ARMAX، بهینه سازی غیر فقط یا تکراری، روشن‌های ELS و GLS
  - روشن‌های تکراری بازگشتی برای تفمین پارامترها RELS, RGLS, RIV, RPEM
  - شناسایی لوب بسته
  - انتخاب سیگنال و وودی تمریک به مد کافی غنی برای شناسایی
  - شناسایی سیستم‌های چند و وودی- چند خروجی، شناسایی سیستم‌ها در فضای مالت
  - ❖ شناسایی سیستم‌های غیر فقط ایستا
  - مرکت از شناسایی فقط به غیر فقط، دلایل و مشکلات
  - مقدمه‌ای بر بهینه سازی پارامترهای غیر فقط
  - بهینه سازهای محلی: براساس گرادیان و آزاد از گرادیان
  - بهینه سازهای مطلق، روشهای بر اساس جمعیت
  - بهینه سازهای چند هدفه و بکارگیری آنها در شناسایی
  - روشن‌های بهینه سازی متکی بر گرادیان، روشن کوچکترین مربعات غیر فقط (NLS)
  - تقریب گرهای عمومی، مدل‌های غیر فقط بر اساس توابع پایه، آموختش پارامترها، دسته بندی
  - حضور پارامترها در خروجی، انتخاب روشن آموختش مناسب
  - شبکه‌های عصبی، شبکه‌های MLP و RBF و کاربرد آنها در شناسایی، شبکه‌های عصبی دینامیکی
  - یادگیری پارامترها در NN، آموختش سافتار و انتخاب سافتار بهینه، تقسیم Data به Training و Test
  - نموده انتخاب مناسب وزن‌های اولیه، Drift پارامترها، زمان قطع آموختش Validation
  - مروزی بر مفاهیم فازی، مدل‌های فازی، کاربرد در شناسایی، مدل‌های محلی فقط (LLM) و
  - شناسایی پارامتر، فوشه‌بندی داده‌ها و کاربردهای آن در تعیین سافتار، مدل‌های عصبی - فازی و تکامل آنها
  - ❖ شناسایی سیستم‌های دینامیک غیر فقط
  - مدل‌های وودی - خروجی غیر فقط، NARX و NOE

- شناسایی سیستم‌های دینامیکی غیرخطی به کمک شبکه‌های عصبی و پگونگی کاربرد آن در کنترلهای تطبیقی، ژاکوبین سیستم
- شناسایی سیستم‌های دینامیکی غیرخطی به کمک مدل‌های فازی و عصبی - فازی و پگونگی کاربرد آن در کنترلهای تطبیقی، ژاکوبین سیستم
- تعبیرپذیری در شناسایی و میزان کاربرد آن در فهم عملکرد سیستم
- تفمین پارامترها در سیستم‌های دینامیکی خطی و غیرخطی
  - ❖ شناسایی سیستم به کمک ترکیبی از مدل‌های خطی و غیرخطی
  - ❖ بررسی بعضی کاربردهای شناسایی سیستم در سیستمهای حقیقی

#### تمرین ها:

همزمان با معرفی بخش‌های مختلف درس چندین سری تمرین در طول ترم داده فواهد شد. قسمتی از این تمرینات به فرم پروژه‌های کوپک (mini project) کامپیوترا، قابل انجام با نرم افزار MATLAB فواهد بود. هدف آشنایی بیشتر با الگوریتم‌های شناسایی، ساختارهای متفاوت شناسایی و کاربرد های گفتوگون آن، می باشد.

#### پروژه نهایی:

مهمترین قسمت درس و فرمی نهایی آن پروژه ای تحقیقاتی در زمینه کاربرد کنترل فازی است. پروژه به صورت تک نفره و یا مذاکثر دو نفره تعریف و انجام می شود. محدودیتی در انتخاب موضوع پروژه وجود ندارد، به غیر از آنکه متماماً باید از (وشها و موضوعات مطرح شده در درس استفاده شود و سعی کنید از موضوعات جدید و نو بهره بگیرید. تعریف پروژه خود را متماً با من هماهنگ کنید و آنرا به صورت یک پیشنهاد پروژه در یک برگ A4 در سه قسمت: ۱- عنوان پروژه ۲- شرح مختصر و نوازوری مد نظر شما ۳- کارهای انجام شده در این زمینه (مذاقل ۱۴ مرتع اصلی خود را ذکر کنید). موضوع پروژه خود را در e-mail بزنید تا دهار گمبود وقت نشود. (مذاکثر زمان تمویل پروژه ۲ هفته بعد از امتحان پایان ترم می باشد)

امتحان میان ترم و پایان ترم:

بفشن عمدۀ امتحان میان ترم به مباحثه تئوری و نظری درس مر بوط می شود و امتحان پایان ترم به صورت ۲ قسمتی و چند سوال که در جلسه امتحان بایستی پاسخ دهید، می باشد. (بفشن Take Home mini project است).

شیوه ارسال e-mail :

تکالیف و پروژه‌های خود را به آدرس درس ارسال کنید و در عنوان e-mail خود متماً شماره پروژه را ذکر کنید. همچنین تمام فایلها و کد نوشته شده را zip نموده و نام خود را به آن فایل افتصاص دهید.

شیوه ارزیابی:

تمرینات و امتحان پایان ترم:

امتحان میان ترم:

پروژه نهایی:

مجموع:

۶۰ %

۱۵ %

۲۵ %

۱۰۰ % !