Estructura considerando el error como variable de entrada

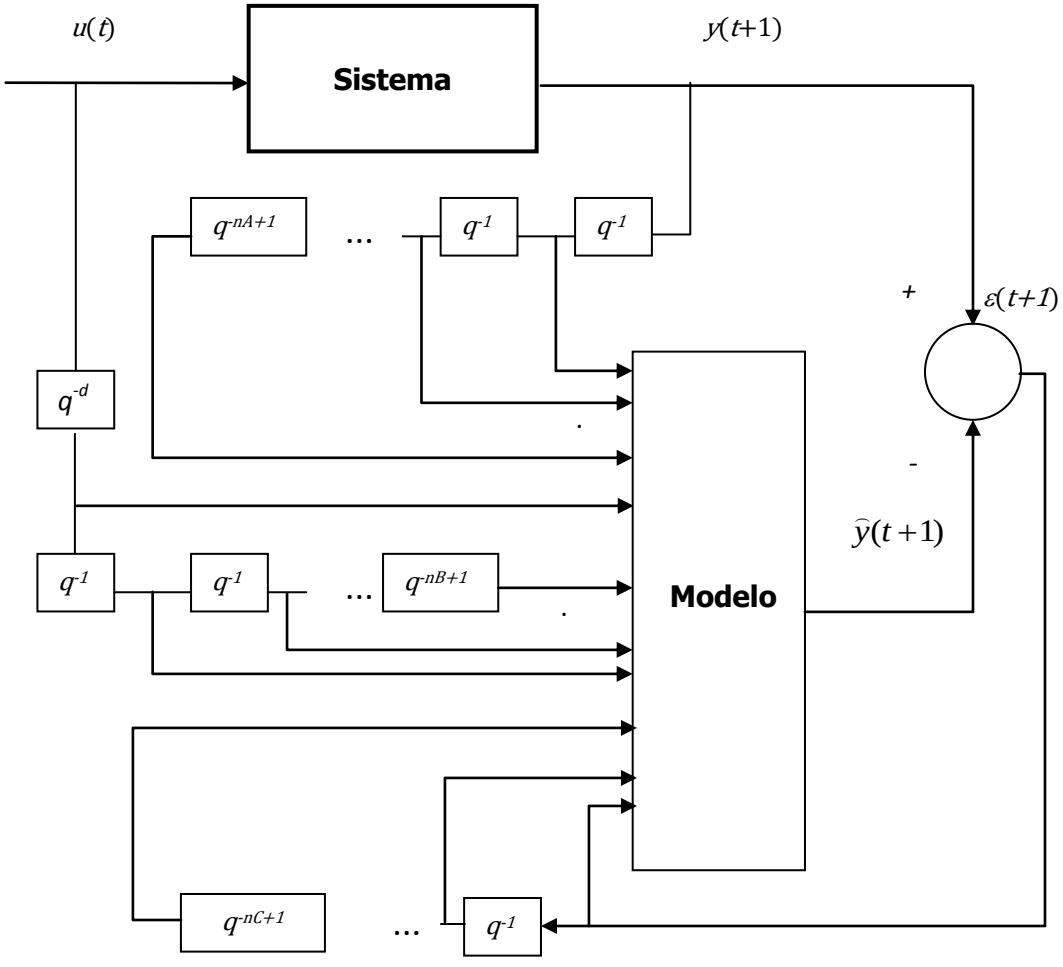
Este tipo de modelo incorpora a la estructura de entrada con retardo el error entre la estimación que se produce en la fase de modelado y el valor de la salida real utilizada para ajustarlo, ello es:

$$\hat{y}(t+1) = f\begin{bmatrix} y(t)\ldots.y(t-nA+1), u(t-d)....u(t-d-nB+1) \\ \varepsilon(t)....\varepsilon(t-nC+1) \end{bmatrix}$$

siendo *nC* el número de errores entre la salida estimada por el modelo y la salida real del sistema que se utilizan como variables de entrada. El error se define según:

$$\varepsilon(t) = y(t) - \hat{y}(t)$$

Nótese que este tipo de estructura incorpora las características de un modelo de tipo paralelo, en la medida en que considera el resultado de la estimación como variable de entrada, a través de la variable error.



Página personal de Omar Sánchez