

最小二乘辨识的强一致性

张有絃

(华东师范大学)

§1 引言

系统辨识中参数估计的一致性问题已有很多研究.[1,2]研究了最小二乘辨识的弱一致性问题.[3,4]对离散时间系统、[5]对连续时间系统提出了保证最小二乘估计收敛且强一致的条件.但其中包含了噪声的条件协方差阵对 (t, ω) 一致有界.[6,7]把递推算法的收敛性、强一致性和某一常微分方程的稳定性建立了联系,这一类定理所讨论的并不是某一种特定的算法,而是一类算法.但[6]中所要求的条件很多,有的不容易验证,[7]中处理方法较[6]简单.但所要求的条件仍很强,特别是事先要求递推过程一致有界及常返某一紧集,这样一个不太合理的要求.

本文讨论的动态系统,并不要求噪声的条件协方差阵一致有界,也不事先要求递推过程一致有界及常返某一紧集.在一些比较简单的收敛阶数的条件下,利用鞅收敛定理,证明了最小二乘辨识的收敛性和强一致性.最后指出, L. Ljung [3] 的结果可视为本文的特例.

§2 问题的提法和基本结果.

设动态系统的输出 y_n 为 m 维向量, 输入 u_n 为 r 维向量, 它由下列差分方程描述.

$$y_n + A_1 y_{n-1} + \cdots + A_p y_p = B_1 u_1 + \cdots + B_q u_q + \varepsilon_n \quad (1)$$

$$\text{记 } \theta^T = [A_1, A_2, \cdots, A_p, B_1, \cdots, B_q]$$

$$\varphi_{n-1}^T = [-y_{n-1}^T, \cdots, -y_{n-p}^T, u_{n-1}^T, \cdots, u_{n-q}^T]$$

此外: θ 是 $(mp+rq) \times m$ 维矩阵, φ_{n-1} 是 $mp+rq$ 维列向量. 那么(1)可改写为:

$$y_n = \theta^T \varphi_{n-1} + \varepsilon_n. \quad (2)$$

θ 是要估参数, 初值 y_0 是确定性的用 $\mathcal{F}_n$ 表示由 $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2, \cdots, \varepsilon_n\}$ 所产生的最小 σ -代数.

设

$$E[\varepsilon_{n+1}/F_n] = 0, E[\varepsilon_{n+1}^T \varepsilon_{n+1}/F_n] = M_n, E[\varepsilon_{n+1}^T \varepsilon_{n+1}/F_n] < \infty \quad \forall n \quad (3)$$

这里我们并不要求 M_n 对 (n, ω) 一致有界.

u_n 对 F_n 可测, 这样就把带反馈控制的动态系统也包括进来了. 我们要讨论在什么条件下, 下列最小二乘递推辨识算法. 当 $n \rightarrow \infty$ 时的 $\hat{\theta}_n$ 几乎处处收敛到真值 θ .

$$\hat{\theta}_{n+1} = \hat{\theta}_n + P_{n+1} (\varphi_{n+1}^T - \varphi_n^T \hat{\theta}_n) \quad n = 0, 1, 2, \cdots \quad (4)$$

$$P_{n+1} = P_n - \frac{P_n \varphi_n \varphi_n^T P_n}{1 + \varphi_n^T P_n \varphi_n} \quad n = 0, 1, 2, \cdots \quad (5)$$

此处: θ_0 和 P_0 为相应维数的任意确定性矩阵.

$$\text{设: (i) } \limsup_{n \rightarrow \infty} (\text{tr } P_{n+1}) \cdot n^\alpha < \infty, \quad a.s., \quad (6)$$

$$\text{(ii) } \limsup_{n \rightarrow \infty} (\text{tr } P_{n+1}^{-1}) \cdot n^\beta < \infty, \quad a.s., \quad (7)$$

$$\text{(iii) } \limsup_{n \rightarrow \infty} M_n n^{-\gamma} < \infty, \quad a.s., \quad (8)$$

此处: $\alpha > 0, \gamma \geq 0$, 显然 $\alpha \leq \beta$.

定理: 系统 (1), 噪声 $\{\varepsilon_n\}$ 满足 (3), 若 $\text{tr } P_n, \text{tr } P_n^{-1}, M_n$ 的收敛级别分别为 α, β, γ (即 (6) (7) (8) 式所表达).

且满足

$$\beta - 2\alpha + \gamma < 0 \quad (9)$$

$$E[\varphi_n^* P_n \varphi_n M_n] < \infty \quad \text{对 } \forall n \quad (10)$$

则最小二乘辨识算法 (4) (5) 给出的 $\hat{\theta}_n$, 必有强一致性. 即当 $n \rightarrow \infty$ 时

$$\hat{\theta}_n \rightarrow \theta \quad a.s.$$

证明要点: 定义 $V_n = \text{tr}[(\hat{\theta}_n - \theta)^* P_n^{-1} (\hat{\theta}_n - \theta)] \quad n = 0, 1, 2, \dots$, 可以证明

$$E[V_{n+1}/F_n] - V_n \leq \varphi_n^* P_{n+1} \varphi_n M_n.$$

$$\text{再定义} \quad \begin{cases} S_0 = V_0 + M \\ S_n = n^{-\delta} V_n + M - \sum_{i=1}^{n-1} i^{-\delta} \varphi_i^* P_{i+1} \varphi_i M_i \quad (n \geq 1), \end{cases}$$

此处 $\beta - \alpha + \gamma < \delta < \alpha, \delta > 0$, 则可以证明:

$$\sum_{i=1}^{\infty} i^{-\delta} \varphi_i^* P_{i+1} \varphi_i M_i < M < \infty,$$

$\{S_n, F_n \quad n = 0, 1, 2, \dots\}$ 是非负可积上鞅.

由收敛定理知 $\lim_{n \rightarrow \infty} S_n = S \quad a.s.$ 由此即可推出定理结论.

注: 本文包含了 Lj Ljung 1976 年 [3] 中的结果, [3] 中对噪声的要求比本文严厉, 要求噪声的条件协方差阵一致有界. 此要求按本文记号, 为 $\gamma = 0$. [3] 中对数据要求 $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{P_{n+1}^{-1}}{n} = R > 0$, R 为任一正定阵, 即要求 $\alpha = \beta = 1$. 此时, 我们的定理要求 $\beta - 2\alpha + \gamma < 0$ 显然满足. 从定理也立刻可看到, Lj Ljung 的结果中, 或对噪声, 或对数据可放松要求, 只要它们的收敛阶次满足 $\beta - 2\alpha + \gamma < 0$, 仍可得出 $\hat{\theta}_n$ 的强一致性的结论.

参 考 文 献

- [1] Rao, M. M., Consistency and limit distribution of estimators of parameters in explosive stochastic difference equation, *Ann. Math. Stat.*, 32(1961), pp195—218.
- [2] Stigum, B., A asymptotic properties of dynamic stochastic parameters estimates IV, *J. Multivariate Analysis*, 4, (1974), pp 351—381.
- [3] Ljung, L., Consistency of the least squares identification method, *IEEE Tnans. Auto. Control*, 21, (1976), pp 779—81.
- [4] Moore, J. B., On strong consistency of least square identification algorithms, *Auto. Vol.*, 14, 1978, pp 505.
- [5] Chen Han-fu, Least squares identification of continuous-times system, *Proceeding of the fourth international Conference of analysis and optimization of systems*, Vol. 28, (1980).
- [6] Ljung, L., Analysis of recursive stochastic algorithms, *IEEE Tnans. AC*, —22, No. 4, (1977), pp 551—75
- [7] Kushner, H. J. and Clark, D. S., *Stochastic approximation methods for constrained and unconstrained system*, Springer—Verlag, (1978).