# **EPFL**

# **Compensation paramétrique – Poser le problème**

### Surdetermination

- Nombre d'observations
- Nombre de paramètres
- $r = n u \ge 0$

$$\ell (n \times 1)$$

$$\mathbf{x}(u \times 1)$$

### Modèle fonctionnel

- Choix du modèle paramétrique
- Choix des paramètres approchés
- Résidus approchés
- Linéarisation (analytique ou numérique)

## Modèle stochastique

- Écart-type *a priori*  $\sigma_0$  et cofacteurs  $\mathbf{Q}_{\ell\ell}$
- Variances et covariances  $\mathbf{K}_{\ell\ell}$

$$\mathbf{P} = \left(\mathbf{Q}_{\ell\ell}
ight)^{-1} \ \mathbf{P} = \left(\mathbf{K}_{\ell\ell}
ight)^{-1}$$

# Aéthodes d'estimation

## EPFL

# Comp. paramétrique - Interpréter les résultats ...

### Résidus

- Analyse globale:  $\hat{\sigma}_0$  a posteriori /  $\sigma_0$  a priori
- Analyse locale:
  - Détection de fautes: cas particuliers
  - Détection d'erreurs systématiques : tendances
- Adaptation des modèles
  - fonctionnel : autres paramètres
  - Stochastique : autres variances et corrélations

#### Cofacteurs

- Paramètres compensés
  - Précision du dispositif de mesure (variances)
  - Capacité de distinguer des paramètres (corrélations)
- Résidus compensés
  - Capacité de détecter des fautes (fiabilité)
- Observations compensés: précision des observations



