

RÖ11. MINSTA-KVADRATMETODEN, SYMMETRISKA MATRISER

Minsta-kvadratmetoden

Approximativ lösning till ekvationssystem med fler ekvationer än obekanta som saknar lösning (överbestämt system).

$$A\mathbf{x} = \mathbf{b} ; A \text{ } m \times n\text{-matris med } m > n.$$

Istället löser vi

$$\underbrace{A^T A \mathbf{x}}_{n \times n} = \underbrace{A^T \mathbf{b}}_{m \times 1} \quad (\text{normalekvationerna})$$

Som har en lösning.

Vanlig tillämpning: Anpassa linje till punkter

vill anpassa en rät linje $y = kx + m$.

Vad ska k och m vara?

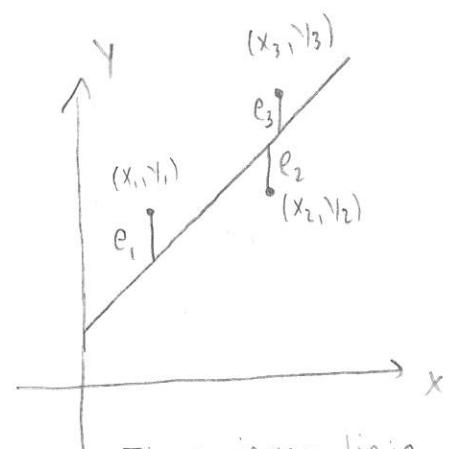
Vi vill lösa

$$\begin{cases} y_1 = kx_1 + m \\ y_2 = kx_2 + m \\ y_3 = kx_3 + m \end{cases} \Leftrightarrow \begin{bmatrix} x_1 & 1 \\ x_2 & 1 \\ x_3 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} k \\ m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix}$$

Om vi löser $A^T A \mathbf{x} = A^T \mathbf{b}$, eller

$$\begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 & 1 \\ x_2 & 1 \\ x_3 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} k \\ m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix}$$

får vi k och m som i figuren.



Får ingen linje som går genom alla punkter. Minsta-kvadrat-metoden ger den linje som minimerar $e_1^2 + e_2^2 + e_3^2 = \sum_{i=1}^3 e_i^2$

6.5.4. Beräkna minsta-kvadratlösningen \hat{x} till $A \hat{x} = b$

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Vi löser normalekvationerna $A^T A \hat{x} = A^T b$

$$A^T A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 3 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 3 & 11 \end{bmatrix}$$

$$A^T b = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 3 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 14 \end{bmatrix}$$

Vårt nya ekvationssystem blir

$$\begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 3 & 11 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{x}_1 \\ \hat{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 14 \end{bmatrix} \quad \leftarrow =)$$

$$\left[\begin{array}{cc|c} 3 & 3 & 6 \\ 3 & 11 & 14 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{③}-\text{①}} \sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 2 \\ 0 & 8 & 8 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{②}\div 8} \sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{①}-\text{②}} \sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{array} \right]$$

$$\Rightarrow \hat{x} = \begin{bmatrix} \hat{x}_1 \\ \hat{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

6.5.8 Beräkna minsta-kvadratfelet i uppgift 6.5.4.

Egentligen vill vi lösa $A \hat{x} = b$. $\textcircled{2}$

Vi löser istället $A^T A \hat{x} = A^T b$, och säger att \hat{x} är en minsta-kvadrat-lösning till $\textcircled{2}$.

Om \hat{x} ej löser $\textcircled{2}$ exakt kommer $A \hat{x} = \hat{b} \neq b$.

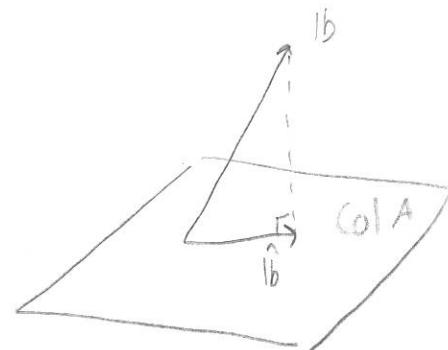
Minsta-kvadratfelet är $\|b - \hat{b}\| = \|b - A \hat{x}\|$

Vi har

$$\hat{b} = A \hat{x} = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} \quad \text{så} \quad b - \hat{b} = \begin{bmatrix} 5 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

Felet blir

$$\|b - \hat{b}\| = \sqrt{1^2 + 1^2 + (-2)^2} = \sqrt{6}$$



Det finns bara en lösning till $Ax = b$
för de b som finns i $\text{Col } A$.

v) Minsta-kvadratmetoden ger lösningen till en ny ekvation

$$A \hat{x} = \hat{b},$$

där $\hat{b} = \text{proj}_{\text{Col } A} b$.

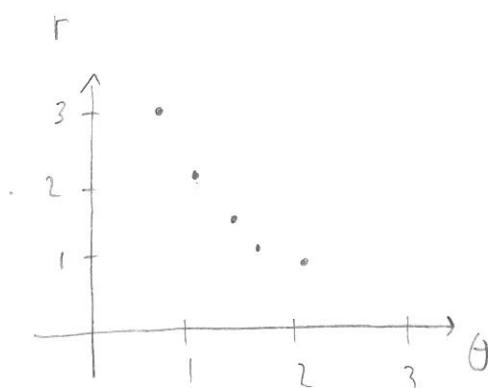
6.6.11. Använd minsta-kvadratmetoden för att anpassa en kurva på
formen $r = \beta + e(r \cos \theta)$ till mätdata

θ	0.88	1.10	1.42	1.77	2.14
r	3.00	2.30	1.65	1.25	1.01

Vi ska bestämma β och e

\Rightarrow de hamnar i lösningsvektorn $\begin{bmatrix} \beta \\ e \end{bmatrix}$

$$\begin{bmatrix} 1 & r_1 \cos \theta_1 \\ 1 & r_2 \cos \theta_2 \\ 1 & r_3 \cos \theta_3 \\ 1 & r_4 \cos \theta_4 \\ 1 & r_5 \cos \theta_5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \beta \\ e \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r_1 \\ r_2 \\ r_3 \\ r_4 \\ r_5 \end{bmatrix} \quad \Leftrightarrow$$



$$\begin{bmatrix} 1 & 3 \cdot \cos 0.88 \\ 1 & 2.3 \cdot \cos 1.10 \\ 1 & 1.65 \cdot \cos 1.42 \\ 1 & 1.25 \cdot \cos 1.77 \\ 1 & 1.01 \cdot \cos 2.14 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \beta \\ e \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3.00 \\ 2.30 \\ 1.65 \\ 1.25 \\ 1.01 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow A^T A \hat{x} = A^T b \quad \Leftrightarrow$$

$$\begin{bmatrix} 5 & 2.41 \\ 2.41 & 0.96 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{\beta} \\ \hat{e} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 9.21 \\ 7.68 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} \hat{\beta} \\ \hat{e} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.45 \\ 0.811 \end{bmatrix}$$

Diagonalisering av kvadratiska matriser

om en $n \times n$ -matris A är symmetrisk ($A^T = A$) gäller

$$A = P D P^T$$

för $P = [v_1 \dots v_n]$, $D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \ddots & & 0 \\ \vdots & & \ddots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_n \end{bmatrix}$ där

v_1, \dots, v_n är n st. ortonormala egenvektorer till A och $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ är motsvarande egenvärden.

A symmetrisk \Rightarrow egenvektorer till olika egenvärden är ortogonala

7.1.17. Ortogonaldiagonalisera $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 5 \\ 1 & 5 & 1 \\ 5 & 1 & 1 \end{bmatrix}$, då $\lambda_1 = -4, \lambda_2 = 4, \lambda_3 = 7$ är egenvärden till A .

Hitta motsvarande egenvektorer:

$$\boxed{\lambda_1 = -4} \quad [A + 4I | 0] = \left[\begin{array}{ccc|c} 5 & 1 & 5 & 0 \\ 1 & 9 & 1 & 0 \\ 5 & 1 & 5 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\sim} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 9 & 1 & 0 \\ 5 & 1 & 5 & 0 \\ 5 & 1 & 5 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\sim} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 9 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 5 & 0 \\ 0 & 1 & 5 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\sim} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 9 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 9 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\sim} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \Rightarrow \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = x_3 \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow v_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

normera!

$$\boxed{\lambda_1 = 4} \quad [A - 4I | 0] = \left[\begin{array}{ccc|c} -3 & 1 & 5 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 5 & 1 & -3 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{Row operations}} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ -3 & 1 & 5 & 0 \\ 5 & 1 & -3 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{Row operations}} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 4 & 8 & 0 \\ 0 & -4 & -8 & 0 \end{array} \right]$$

$$\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{Row operations}} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \Rightarrow \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = x_3 \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow v_2 = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

normaliza ↑

$$\boxed{\lambda_3 = 7} \quad [A - 7I | 0] = \left[\begin{array}{ccc|c} -6 & 1 & 5 & 0 \\ 1 & -2 & 1 & 0 \\ 5 & 1 & -6 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{Row operations}} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -2 & 1 & 0 \\ -6 & 1 & 5 & 0 \\ 5 & 1 & -6 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{Row operations}} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & -11 & 11 & 0 \\ 0 & 11 & -11 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{Row operations}} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{Row operations}} \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = x_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \Rightarrow v_3 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow P = \begin{bmatrix} -1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \\ 0 & -2/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \end{bmatrix} \quad D = \begin{bmatrix} -4 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 7 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow A = PDP^T$$