

# NLA Oefenzitting 1: QR-factorisatie en Kleinste Kwadraten

Nico Vervliet
Nico.Vervliet@esat.kuleuven.be

6 maart 2018

## **KU LEUVEN**

## Overzicht

- **Projecties**
- QR-factorisatie
- Householdertransformatie
- Givenstransformatie
- Snelle Givenstransformatie
- Kleinste kwadratenproblemen

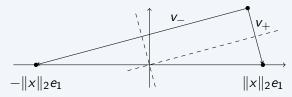
#### **Definities**

- ▶ Projectie  $P^2 = P$ 
  - Px is de projectie van x in de kolomruimte van P
- ▶ Complementaire projectie I − P
  - (I P)x is de projectie van x in de nulruimte van P
- ▶ Orthogonale projectie  $P = P^T$
- ▶ Orthogonale matrix  $Q^TQ = I$
- Projectie op range $(\hat{Q})$ :  $P = \hat{Q}\hat{Q}^T$
- ▶ Rang 1 orthogonale projectie  $P = qq^T$

## QR-factorisatie

- ▶ Definitie A = QR, Q orthogonaal, R bovendriehoeks
- Bestaat en is 'enig' (op teken na)
- Triangulaire orthogonalisatie
  - Klassieke Gram-Schmidt
  - Gewijzigde Gram-Schmidt (2mn²)
- Orthogonale triangularisatie
  - ▶ Householder QR  $(2mn^2 2/3n^3)$
  - Givens QR  $(3mn^2 n^3)$

 Doel: nullen introduceren in kolom via orthogonale transformatie



► Householder reflectoren

$$F = I - 2 \frac{vv^T}{v^T v}$$
  $v = x \pm ||x||_2 e_1$   $Fx = \mp ||x||_2 e_1$ 

#### Voorbeeld

▶ Voorbeeld:

$$\begin{bmatrix}
\times & \times & \times \\
0 & \times & \times
\end{bmatrix}
\xrightarrow{F}
\begin{bmatrix}
\times & \times & \times \\
0 & \times & \times \\
0 & 0 & \times \\
0 & 0 & \times \\
0 & 0 & \times
\end{bmatrix}$$

▶ Toepassen: nooit matrix F vormen

$$FA = A - vw^T$$
,  $w = \beta A^T v$ ,  $\beta = 2/(v^T v)$ 

• Rekenkost:  $2mn^2 - \frac{2}{3}n^3$ 

# Eigenschappen reflectoren

## ► Eigenschappen:

$$Fv = v - 2v \frac{v^T v}{v^T v} = v - 2v = -v$$

$$Fy = y - 2v \frac{v^T y}{v^T y} = y \qquad \forall y : v^T y = 0$$

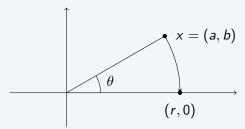
► 
$$F = F^T$$
,  $F^{-1} = F^T$ 

▶ 
$$\lambda_1 = -1$$
,  $\lambda_i = 1$ ,  $i \neq 1$ 

$$\blacktriangleright$$
 det  $F = \prod \lambda_i = -1$ 

$$ightharpoonup \sigma_i = 1$$

▶ Doel: selectief nul introduceren via rotatie



Wiskundig:

$$\begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r \\ 0 \end{bmatrix}$$

- Let op:  $\theta$  is positief in tegenwijzerzin
- ▶ Rekenkost :  $3mn^2 n^3$
- ► Selectiever, maar duurder dan Householder (factor 3/2)

▶ Voorstelling :  $c = cos(\theta)$ ,  $s = sin(\theta)$ 

▶ Toepassen:  $G_1^\mathsf{T} \cdots G_1^\mathsf{T} A = R$ 

## Voorbeeld

Voorbeeld

$$\begin{bmatrix} 1 & & & & \\ & c & & s \\ & & 1 & \\ & -s & & c & \\ & & & 1 \end{bmatrix}^\mathsf{T} \begin{bmatrix} \times & \times & \times \\ 0 & 0 & \times \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \times & \times & \times \\ \mathbf{0} & \times & \times \\ 0 & \times & \times \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \times \\ 0 & 0 & \times \end{bmatrix}$$

- ► Rekenkost :  $3mn^2 n^3$
- ► Selectiever, maar duurder dan Householder (factor 3/2)

Variant op Givenstransformatie:

$$A = (MD^{-1/2})(D^{-1/2}T)$$

- met volgende eigenschappen
  - $Q = MD^{-1/2}$
  - $M^TM = D = diag(d_i), d_i > 0$
  - $Q^TQ = (MD^{-1/2})^T MD^{-1/2} = I$
  - $R = D^{-1/2}T$
  - T is bovendriehoeks
- ▶ Herhalen: stel  $M = N_1 N_2 \cdots N_k$ 
  - $\blacktriangleright$  kies  $N_1$  zodat  $N_1^T N_1 = D_1$  diagonaal
  - kies  $N_2$  zodat  $N_2^T D_1 N_2 = D_2$  diagonaal
  - kies  $N_k$  zodat  $N_k^T D_{k-1} N_k = D_k$  diagonaal
  - $\blacktriangleright$  dan  $M^TM = D_k$
  - bovendien nullen introduceren met  $N_i$

# Snelle Givenstransformatie: Type 1

Type 1: 
$$M_1=\left[\begin{array}{cc} eta_1 & 1 \\ 1 & lpha_1 \end{array}\right]$$

- gegeven  $x = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix}^T$ ,  $D = diag(d_1, d_2)$
- lacktriangle als  $x_2 
  eq 0$  neem  $lpha_1 = -x_1/x_2$  en  $eta_1 = -lpha_1 d_2/d_1$

$$M_1^T x = \begin{bmatrix} x_2(1+\gamma_1) \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$M_1^T D M_1 = \begin{bmatrix} d_2(1+\gamma_1) & 0 \\ 0 & d_1(1+\gamma_1) \end{bmatrix} =: D_1$$

• met  $\gamma_1 = -\alpha_1 \beta_1 = (d_2/d_1)(x_1/x_2)^2$ 

# Snelle Givenstransformatie: Type 2

Type 2: 
$$M_2 = \begin{bmatrix} 1 & \alpha_2 \\ \beta_2 & 1 \end{bmatrix}$$

- gegeven  $x = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix}^T$ ,  $D = diag(d_1, d_2)$
- lacktriangle als  $x_1 
  eq 0$  neem  $lpha_2 = -x_2/x_1$  en  $eta_2 = -lpha_2 d_1/d_2$

$$M_2^T x = \begin{bmatrix} x_1(1+\gamma_2) \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$M_2^T D M_2 = \begin{bmatrix} d_1(1+\gamma_2) & 0 \\ 0 & d_2(1+\gamma_2) \end{bmatrix} =: D_2$$

• met  $\gamma_2 = -\alpha_2 \beta_2 = (d_1/d_2)(x_2/x_1)^2$ 

#### Voorbeeld

▶ Voorbeeld:  $M(i,j)^T T_k = T_{k+1}$ 

$$\begin{bmatrix} 1 & & & & \\ & \beta_1 & & 1 \\ & & 1 & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{bmatrix}^\mathsf{T} \begin{bmatrix} \times & \times & \times \\ 0 & 0 & \times \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \times & \times & \times \\ \mathbf{0} & \times & \times \\ 0 & \times & \times \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \times \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \times \end{bmatrix}$$

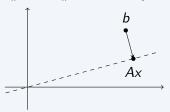
- ► Rekenkost :  $2mn^2 \frac{2}{3}n^3$
- ► Selectief en even duur als Householder
- ▶ Interessant voor ijle matrices

## Groeifactoren

- Groeifactoren  $1 + \gamma_i$
- $ightharpoonup \gamma_1 \gamma_2 = 1$
- ▶ Kies type zodat  $1 + \gamma_i \le 2$
- Groeifactor beperken tot 2
- Rekening houden met overflow

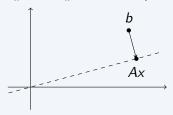
# Kleinste kwadratenproblemen

▶ Definitie:  $x \text{ zodat } ||b - Ax||_2 \text{ minimaal } (m > n)$ 



## Kleinste kwadratenproblemen

▶ Definitie:  $x \text{ zodat } ||b - Ax||_2 \text{ minimaal } (m > n)$ 

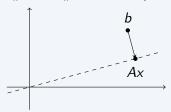


Normaalvergelijkingen :  $n \times n$  stelsel oplossen met Cholesky

$$A^T A x = A^T b$$

# Kleinste kwadratenproblemen

▶ Definitie:  $x \text{ zodat } ||b - Ax||_2 \text{ minimaal } (m > n)$ 



▶ Normaalvergelijkingen :  $n \times n$  stelsel oplossen met Cholesky

$$A^T A x = A^T b$$

• QR :  $A = \hat{Q}\hat{R}$ , driehoekig stelsel oplossen

$$\hat{R}x = \hat{Q}^T b$$

► SWO :  $A = \hat{U}\hat{\Sigma}V^T$ , diagonaal stelsel oplossen

$$\hat{\Sigma}w = \hat{U}^T b, \qquad x = Vw$$

## Snelle Givens kleinste kwadraten

► Grote delen worden nul:

$$M^T A = \begin{bmatrix} T_1 \\ 0 \end{bmatrix}, \qquad M^T b = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} \quad \begin{cases} n \\ m-n \end{cases}$$

► Invullen in KKB:

$$||Ax - b||_{2} = ||Q^{T}(Ax - b)||_{2}$$

$$= ||D^{-1/2}M^{T}(Ax - b)||_{2}$$

$$= ||D^{-1/2}\left(\begin{bmatrix} T_{1} \\ 0 \end{bmatrix}x - \begin{bmatrix} c_{1} \\ c_{2} \end{bmatrix}\right)||_{2}$$

Wat overblijft:

$$T_1x=c_1 \rightarrow x_{KK}$$