

# PRÀCTICA 7: MÈTODE DELS MÍNIMS QUADRATS (Resumen)

## APROXIMACIÓ PER MÍNIMS QUADRATS:

En un SI (sistema incompatible)  $A * x = b$  sobredimensionat (més equacions que incògnites) anomenem aproximació per mínims quadrats a un vector  $x_M \in \mathbb{R}^n$  tal que la distància  $\|A * x_M - b\|$  és mínima<sup>1</sup>. Observa que  $x_M$  **no és solució del sistema**, que no existeix. Si hagués solució, aquella distància seria nul·la. Direm error de mínims quadrats a eixa distància<sup>2</sup>,  $E = \|A * x_M - b\|$ .

### 1. Aproximació per mínims quadrats amb *Scilab*:

Com ja es va comentar en la Práctica 1, *Scilab* ens proporciona automàticament una aproximació per mínims quadrats en un sistema incompatible<sup>3</sup> mitjançant

$$x_M = A \backslash b$$

### 2. Aproximació per mínims quadrats a partir del sistema d'equacions normals:

Com els vectors de la forma  $A * x$ , per a  $x \in \mathbb{R}^n$ , són els elements del subespai  $W = \text{Col}(A)$  (Práctica 6), el vector d'aquests més pròxim a  $b$  és la seua projecció<sup>4</sup>  $b_p$  sobre  $W$ . Així, l'aproximació per mínims quadrats és  $x_M$  tal que  $A * x_M = b_p$ . Donat que  $b_\perp = b - b_p \in W^\perp = \text{Col}(A)^\perp = \text{kernel}(A')$ , resulta

$$A' * (b - b_p) = A' * (b - A * x_M) = 0$$

d'on

$$(A' * A) * x_M = A' * b,$$

és el sistema (**d'equacions normals**) que hem de resoldre per a trobar l'aproximació  $x_M$  per mínims quadrats. Qualsevol solució d'aquest sistema, per exemple

$$x_M = (A' * A) \backslash (A' * b)$$

ens proporcionaria la mateixa distància mínima<sup>5</sup>  $\|A * x_M - b\|$ .

En resum, pots obtenir l'aproximació per mínims quadrats per ambdós mètodes, 1 ó 2. Quan hi ha més d'una solució; és a dir, quan la matriu  $A' * A$  no és invertible, pots obtenir resultats diferents, ambdós correctes. Si te demanem que resolgues el sistema d'equacions normals tindràs que seguir el segon procediment.

## APLICACIÓ: RECTA DE MÍNIMS QUADRATS

La recta de mínims quadrats o recta de regressió (en Estadística) proporciona la millor aproximació lineal (en sentit global) a un conjunt de  $n$  punts no alineats però que poden seguir una certa tendència lineal. Si els punts són el conjunt

$$S = \{(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_n, y_n)\}$$

---

<sup>1</sup>El mètode té eixe nom perquè amb ell fem mínima la norma d'un vector. Com

$$u = (u_1, u_2, \dots, u_n) \implies \|u\| = \sqrt{u_1^2 + u_2^2 + \dots + u_n^2},$$

minimitzar la norma significa fer mínima una suma de quadrats.

<sup>2</sup>Es pot demanar també el vector error,  $A * x_M - b$ .

<sup>3</sup>Podriem assegurar-nos prèviament de que el sistema és SI fent ús de la funció *rank*.

<sup>4</sup>Recorda que  $b = b_p + b_\perp$  i que aquests tres vectors formen un triangle rectangle, on  $\|b_\perp\|$  és la distància entre  $b$  i  $b_p$  (mínima).

<sup>5</sup>En el butlletí s'escriu  $Am = A' * A$  i  $bm = A' * b$  per a simplificar la notació. També pots resoldre el sistema d'equacions normals fent ús de *rref*( $[Am, bm]$ ) (Práctica 1).

es tracta de trobar (Exemple 2 del butlletí) una recta  $r(x) = \beta_0 + \beta_1 x$  tal que la distància del vector<sup>6</sup>  $r = [r(x_1); r(x_2); \dots; r(x_n)]$  al vector d'ordenades<sup>7</sup>  $y = [y_1; y_2; \dots; y_n]$  siga mínima. Fixat que, si anomenem  $\beta$  al vector  $[\beta_0; \beta_1]$ , el vector  $r$  es pot escriure como  $X * \beta$ , on

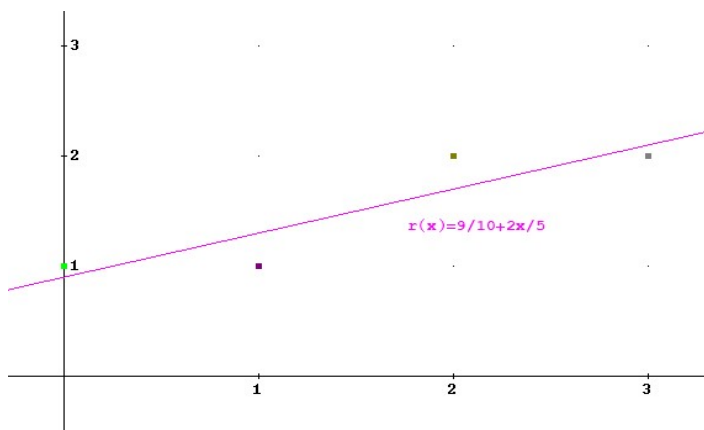
$$X = \begin{pmatrix} 1 & x_1 \\ 1 & x_2 \\ \dots & \dots \\ 1 & x_n \end{pmatrix}$$

seguint la notació del butlletí. Trobar la recta de mínims quadrats serà trobar l'aproximació per mínims quadrats del sistema  $X * \beta = y$ .

Amb *Scilab* introduïrem els vectors de dades (columnes)  $x = [x_1; x_2; \dots; x_n]$  i  $y = [y_1; y_2; \dots; y_n]$  així com la matriu

$$X = [\text{ones}(n, 1), x]$$

i trobem  $x_M = \beta$  per al sistema  $X * \beta = y$ , seguint els procediments 1 ó 2. La primera component del resultat serà  $\beta_0$  i la segona,  $\beta_1$  i la recta demanada,  $r(x) = \beta_0 + \beta_1 x$ . L'error residual (en norma) ve donat per  $E = \text{norm}(X * \beta - y)$ . És important remarcar que si canviem l'ordre dels paràmetres de la recta i la escribim en la forma  $r(x) = \beta_0 x + \beta_1$  hauriem de permutar les columnes de la matriu  $X$  per a plantejar el sistema correctament.



En el gràfic anterior apareixen els quatre punts i la recta de mínims quadrats que correspon a l'Exemple 2 del butlletí.

## CASOS MÉS GENERALES

En el butlletí es tracta el cas més general en el qual el conjunt de punts donat pot seguir tendències no lineals i és més pràctic intentar aproximacions mitjançant altre tipus de corbes, siguin paràbols, sinusoides/cosinusoides (Exemple 4) o qualsevol altra. El procediment és el mateix que per a una recta encara que si hi ha més paràmetres a determinar, la matriu  $X$  tindrà més columnes. Tot dependrà de la forma de la funció ajust. Fixat en el text i en els exemples resolts allí amb *Scilab*.

Per exemple, si considerem de nou

$$S = \{(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_n, y_n)\}$$

i pensem que es poden distribuir de forma parabòlica (Exemple 3), cercarem una paràbola,  $p(x) = \beta_0 + \beta_1 x + \beta_2 x^2$  tal que la distància del vector  $p = [p(x_1); p(x_2); \dots; p(x_n)]$  al vector d'ordenades  $y = [y_1; y_2; \dots; y_n]$  siga mínima. Si anomenem ara  $\beta$  al vector  $[\beta_0; \beta_1; \beta_2]$ , el vector  $p$  es pot escriure como  $X * \beta$ , on

$$X = \begin{pmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 \\ 1 & x_2 & x_2^2 \\ \dots & \dots & \dots \\ 1 & x_n & x_n^2 \end{pmatrix}$$

<sup>6</sup>El vector format pels punts de la recta que corresponen a les abscisses  $x_i$ .

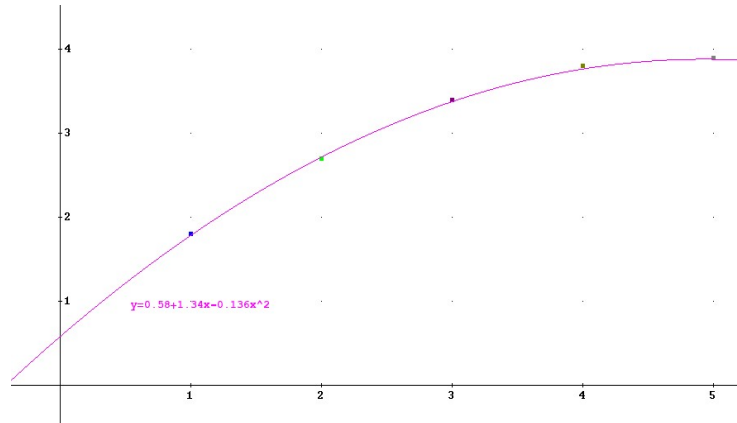
<sup>7</sup>Les ordenades del conjunt de punts  $S$ .

i trobar la paràbola de mínims quadrats serà aproximar per mínims quadrats el sistema  $X * \beta = y$ .

Amb *Scilab*, introduïrem (com abans) els vectors de dades (columnes),  $x = [x_1; x_2; \dots; x_n]$  i  $y = [y_1; y_2; \dots; y_n]$  així com la matriu

$$X = [\text{ones}(n, 1), x, x^2]$$

i trobem  $x_M = \beta$  per al sistema  $X * \beta = y$ , seguint els procediments 1 ó 2. La primera component del resultat serà  $\beta_0$ , la segona,  $\beta_1$  i la tercera,  $\beta_2$ . La paràbola demanada,  $r(x) = \beta_0 + \beta_1 x + \beta_2 x^2$ . L'error residual, com abans, serà  $E = \text{norm}(X * \beta - y)$ . Com en el cas de la recta, el canvi d'ordre dels paràmetres de la paràbola implicaria permutar les columnes de la matriu  $X$ .



En la gràfica anterior apareixen els punts i la paràbola d'ajust mínim per a l'Exemple 3 del butlletí.