

Guillermo Arriaga García
Métodos Numéricos 2013

Primero veamos el escalar de $g^T Dg$ con $g=[x,y,z]^T$

$$\begin{bmatrix} x & y & z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} d_1 & d_4 & d_5 \\ d_4 & d_2 & d_6 \\ d_5 & d_6 & d_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x & y & z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} xd_1 + yd_4 + zd_5 \\ xd_4 + yd_2 + zd_6 \\ xd_5 + yd_6 + zd_3 \end{bmatrix}$$

$$= x^2d_1 + xyd_4 + xzd_5 + xyd_4 + y^2d_2 + yzd_6 + xzd_5 + yzd_6 + z^2d_3$$

$$= x^2d_1 + y^2d_2 + z^2d_3 + 2xyd_4 + 2xzd_5 + 2yzd_6$$

Así, para $i=1,...,6$. se tiene que $g_i^T Dg_i = x_i^2d_1 + y_i^2d_2 + z_i^2d_3 + 2x_iy_id_4 + 2x_iz_id_5 + 2y_iz_id_6$

Además, tenemos para esos valores de i que $0 = \frac{1}{b} \ln(\frac{S_i}{S_0}) + g_i^T Dg_i + error$ un error que puede no ser cero por el redondeo de los datos con que se cuenta y porque se daría una D fija para las seis ecuaciones.

Se buscan las entradas de D que minimicen el error cuadrático de las seis ecuaciones:

$$\sum_{i=1}^6 \left(\frac{1}{b} \ln(\frac{S_i}{S_0}) + x_i^2d_1 + y_i^2d_2 + z_i^2d_3 + 2x_iy_id_4 + 2x_iz_id_5 + 2y_iz_id_6 \right)^2 =: f(d_1, ..., d_6)$$

que es nuestra **función a minimizar (a)**.

Las ecuaciones normales serán las siguientes:

Sea g una funcion tal que $f(d_1, ..., d_6) = \sum_{i=1}^6 (g(d_1, ..., d_6))^2$.

$$\frac{\partial}{\partial d_1} f = \sum_{i=1}^6 2(g)(x_i^2) = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial d_2} f = \sum_{i=1}^6 2(g)(y_i^2) = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial d_3} f = \sum_{i=1}^6 2(g)(z_i^2) = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial d_4} f = \sum_{i=1}^6 4(g)(x_iy_i) = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial d_5} f = \sum_{i=1}^6 4(g)(x_iz_i) = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial d_6} f = \sum_{i=1}^6 4(g)(y_iz_i) = 0$$

Concediendo que $\sum = \sum_{i=1}^6$,

que $a_i = \frac{-1}{b} \ln(\frac{S_i}{S_0})$,

quitando las constantes $2, 4$

realizando los productos y luego las sumas,

nos quedan nuestras seis ecuaciones normales:

$$\begin{aligned} \sum x_i^2 a_i &= d_1 \sum x_i^4 + d_2 \sum x_i^2 y_i^2 + d_3 \sum x_i^2 z_i^2 + d_4 \sum 2x_i^3 y_i + d_5 \sum 2x_i^3 z_i + \\ d_6 \sum 2x_i^2 y_i z_i \\ \sum y_i^2 a_i &= d_1 \sum x_i^2 y_i^2 + d_2 \sum y_i^4 + d_3 \sum y_i^2 z_i^2 + d_4 \sum 2x_i y_i^3 + d_5 \sum 2x_i y_i^2 z_i + \\ d_6 \sum 2y_i^3 z_i \\ \sum z_i^2 a_i &= d_1 \sum x_i^2 z_i^2 + d_2 \sum y_i^2 z_i^2 + d_3 \sum z_i^4 + d_4 \sum 2x_i y_i z_i^2 + d_5 \sum 2x_i z_i^3 + \\ d_6 \sum 2y_i z_i^3 \\ \sum x_i y_i a_i &= d_1 \sum x_i^3 y_i + d_2 \sum x_i y_i^3 + d_3 \sum x_i y_i z_i^2 + d_4 \sum 2x_i^2 y_i^2 + d_5 \sum 2x_i^2 y_i z_i + \\ d_6 \sum 2x_i y_i^2 z_i \end{aligned}$$

Tarea 6, El método de Mínimos Cuadrados

Fecha de entrega: Antes del 30 de Septiembre

Sea S_i $i=0,2,\dots,6$ un conjunto de 7 mediciones dadas de resonancia magnética, tal que $S_i \in \mathbb{R}$. Sean \mathbf{g}_i con $i=1,\dots,6$ un conjunto de seis vectores unitarios dados en \mathbb{R}^3 que definen direcciones donde se tomaron las medidas S_1,\dots,S_6 (S_0 no tiene una dirección asociada). Sea $\mathbf{g}_i = [x_i \ y_i \ z_i]^T$. Sea b una constante de adquisición dada $b = 1000$.

Sea la incógnita del problema (el valor que queremos encontrar dado todo lo anterior) una matriz simétrica de dimensiones 3×3 denominada \mathbf{D} , de tal forma que las incógnitas son las 6 entradas de la matriz \mathbf{D} como sigue:

d_1	d_4	d_5
d_4	d_2	d_6
d_5	d_6	d_3

El modelo que se sabe de como se generan los datos es el siguiente.

$$S_i = S_0 \exp(-b \mathbf{g}_i^T \mathbf{D} \mathbf{g}_i) \quad \text{para } i=1,\dots,6,$$

de tal forma que el resultado del producto $\mathbf{g}_i^T \mathbf{D} \mathbf{g}_i$ es un escalar.

El modelo se puede reescribir de tal forma que las derivadas de la función a minimizar en los mínimos cuadrados sean lineales en d_i :

$$\ln(S_i/S_0) = -b \mathbf{g}_i^T \mathbf{D} \mathbf{g}_i \quad \text{para } i=1,\dots,6$$

- Definir la función a minimizar para el planteamiento de mínimos cuadrados.
- Deducir la matriz y los 2 vectores del sistema $\mathbf{Ax}=\mathbf{b}$ de mínimos cuadrados que se obtiene del conjunto de ecuaciones normales una vez que se han calculado las derivadas parciales con respecto a d_i de la función del inciso a).

$$\begin{aligned}
\sum x_i z_i a_i &= d_1 \sum x_i^3 z_i + d_2 \sum x_i y_i^2 z_i + d_3 \sum x_i z_i^3 + d_4 \sum 2x_i^2 y_i z_i + d_5 \sum 2x_i^2 z_i^2 + \\
d_6 \sum 2x_i y_i z_i^2 \\
\sum y_i z_i a_i &= d_1 \sum x_i^2 y_i z_i + d_2 \sum y_i^3 z_i + d_3 \sum y_i z_i^3 + d_4 \sum 2x_i y_i^2 z_i + d_5 \sum 2x_i y_i z_i^2 + \\
d_6 \sum 2y_i^2 z_i^2
\end{aligned}$$

Por lo que el **sistema normal** $\mathbf{AX}=\mathbf{B}$ es **(b)**:

$$A = \begin{bmatrix} \sum x_i^4 & \sum x_i^2 y_i^2 & \sum x_i^2 z_i^2 & \sum 2x_i^3 y_i & \sum 2x_i^3 z_i & \sum 2x_i^2 y_i z_i \\ \sum x_i^2 y_i^2 & \sum y_i^4 & \sum y_i^2 z_i^2 & \sum 2x_i y_i^3 & \sum 2x_i y_i^2 z_i & \sum 2y_i^3 z_i \\ \sum x_i^2 z_i^2 & \sum y_i^2 z_i^2 & \sum z_i^4 & \sum 2x_i y_i z_i^2 & \sum 2x_i z_i^3 & \sum 2y_i z_i^3 \\ \sum x_i^3 y_i & \sum x_i y_i^3 & \sum x_i y_i z_i^2 & \sum 2x_i^2 y_i^2 & \sum 2x_i^2 y_i z_i & \sum 2x_i y_i^2 z_i \\ \sum x_i^3 z_i & \sum x_i y_i^2 z_i & \sum x_i z_i^3 & \sum 2x_i^2 y_i z_i & \sum 2x_i^2 z_i^2 & \sum 2x_i y_i z_i^2 \\ \sum x_i^2 y_i z_i & \sum y_i^3 z_i & \sum y_i z_i^3 & \sum 2x_i y_i^2 z_i & \sum 2x_i y_i z_i^2 & \sum 2y_i^2 z_i^2 \end{bmatrix}$$

$$X = \begin{bmatrix} d_1 \\ d_2 \\ d_3 \\ d_4 \\ d_5 \\ d_6 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} \sum \frac{-1}{b} x_i^2 \ln\left(\frac{S_i}{S_0}\right) \\ \sum \frac{-1}{b} y_i^2 \ln\left(\frac{S_i}{S_0}\right) \\ \sum \frac{-1}{b} z_i^2 \ln\left(\frac{S_i}{S_0}\right) \\ \sum \frac{-1}{b} x_i y_i \ln\left(\frac{S_i}{S_0}\right) \\ \sum \frac{-1}{b} x_i z_i \ln\left(\frac{S_i}{S_0}\right) \\ \sum \frac{-1}{b} y_i z_i \ln\left(\frac{S_i}{S_0}\right) \end{bmatrix} \quad \Sigma = \sum_{i=1}^6$$