

# 从零开始手写VIO 第三课作业

边城量子 2019.7.06

## 1. 样例代码给出了使用LM算法来估计曲线 $y = \exp(ax^2 + bx + c)$ 参数 $a, b, c$ 的完整过程

- ① 请绘制样例代码中LM阻尼因子 $\mu$ 随着迭代变化的曲线图
- ② 将曲线函数改成  $y = ax^2 + bx + c$ , 请修改样例代码中残差计算,雅可比计算等函数, 完成曲线参数估计.
- 如果有实现其他阻尼因子更新策略可加分(选做).

回答:

### • 目标1: 绘制 $\mu$ 的随迭代变化的曲线图

- 1. 修改 `problem.cc` 代码, 对 `currentLambda_` 的值进行打点并追加输出到 `points.txt` 文件, 修改后的 `bool Problem::solve()` 函数如下:

```
bool Problem::solve(int iterations) {
    if (edges_.size() == 0 || vertices_.size() == 0) {
        std::cerr << "\nCannot solve problem without edges or
vertices" << std::endl;
        return false;
    }

    TicToc t_solve;
    // 统计优化变量的维数, 为构建 H 矩阵做准备
    setOrdering();
    // 遍历edge, 构建 H = J^T * J 矩阵
    MakeHessian();
    // LM 初始化
    ComputeLambdaInitLM();
    // LM 算法迭代求解
    bool stop = false;
    int iter = 0;

    // ----- 新增代码 Start -----
    // 删除旧的数据文件
    std::string fpath = "points.txt";
    remove( fpath.c_str() );
    // ----- 新增代码 End -----

    while (!stop && (iter < iterations)) {
        std::cout << "iter: " << iter << " , chi= " << currentChi_ << "
, Lambda= " << currentLambda_
        << std::endl;

        // ----- 新增代码 Start -----
        // 对最新的lambda进行记录, 记录到points.txt文件中
        ofstream fin( fpath , ios::app);
        fin << currentLambda_ << endl;
```

```

cout << "saved currentLambda_: " << currentLambda_ << endl;
// ----- 新增代码 End -----

bool oneStepSuccess = false;
int false_cnt = 0;
while (!oneStepSuccess) // 不断尝试 Lambda, 直到成功迭代一步
{
    // setLambda
    AddLambdatoHessianLM();

    // 第四步, 解线性方程  $H X = B$ 
    SolveLinearSystem();
    //
    RemoveLambdaHessianLM();

    // 优化退出条件1: delta_x_ 很小则退出
    if (delta_x_.squaredNorm() <= 1e-6 || false_cnt > 10) {
        stop = true;
        break;
    }

    // 更新状态量  $X = X + \text{delta\_x}$ 
    UpdateStates();
    // 判断当前步是否可行以及 LM 的 lambda 怎么更新
    oneStepSuccess = IsGoodStepInLM();
    // 后续处理,
    if (oneStepSuccess) {
        // 在新线性化点 构建 hessian
        MakeHessian();
        false_cnt = 0;
    } else {
        false_cnt++;
        RollbackStates(); // 误差没下降, 回滚
    }
}
iter++;

// 优化退出条件3: currentChi_ 跟第一次的chi2相比, 下降了 1e6 倍则退出
if (sqrt(currentChi_) <= stopThresholdLM_)
    stop = true;
}

std::cout << "problem solve cost: " << t_solve.toc() << " ms" <<
std::endl;
std::cout << "    makeHessian cost: " << t_hessian_cost_ << " ms" <<
std::endl;
return true;
}

```

- 2. 编译运行CurveFitting工程
  - 2.1 建立 build 目录, 运行可执行程序, 生成 points.txt

```
mkdir build
cd build
cmake ..
make
cd app
./testCurveFitting
```

- 3. 输出如下, 可以看到优化后的参数和真实值差别很小, 在 $1e-2$ 级别:

```
Test CurveFitting start...
iter: 0 , chi= 36048.3 , Lambda= 0.001
iter: 1 , chi= 30015.5 , Lambda= 699.051
iter: 2 , chi= 13421.2 , Lambda= 1864.14
iter: 3 , chi= 7273.96 , Lambda= 1242.76
iter: 4 , chi= 269.255 , Lambda= 414.252
iter: 5 , chi= 105.473 , Lambda= 138.084
iter: 6 , chi= 100.845 , Lambda= 46.028
iter: 7 , chi= 95.9439 , Lambda= 15.3427
iter: 8 , chi= 92.3017 , Lambda= 5.11423
iter: 9 , chi= 91.442 , Lambda= 1.70474
iter: 10 , chi= 91.3963 , Lambda= 0.568247
iter: 11 , chi= 91.3959 , Lambda= 0.378832
problem solve cost: 2.33059 ms
makeHessian cost: 0.794637 ms
-----After optimization, we got these parameters :
0.941939 2.09453 0.965586
-----ground truth:
1.0, 2.0, 1.0
```

- 4. 编写一个python脚本 draw.py 用于绘制 points.txt 的点的折线图, 内容如下所示:

```
#!/usr/bin/python
# coding: utf-8

# 绘图库
import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np

# lambda点保存路径
# 格式: 每一行一个点
filename =
"/home/hadoop/Documents/CurveFitting_LM/build/app/points.txt"

# 方式1: 自己读取每一行, 得到数据
# 保存点的列表
# points = []
# # 读取points
# with open(filename, 'r') as f:
#     lines = f.readlines()
#     for line in lines:
#         points.append(line)

# 方式2: 使用np.loadtxt读取
```

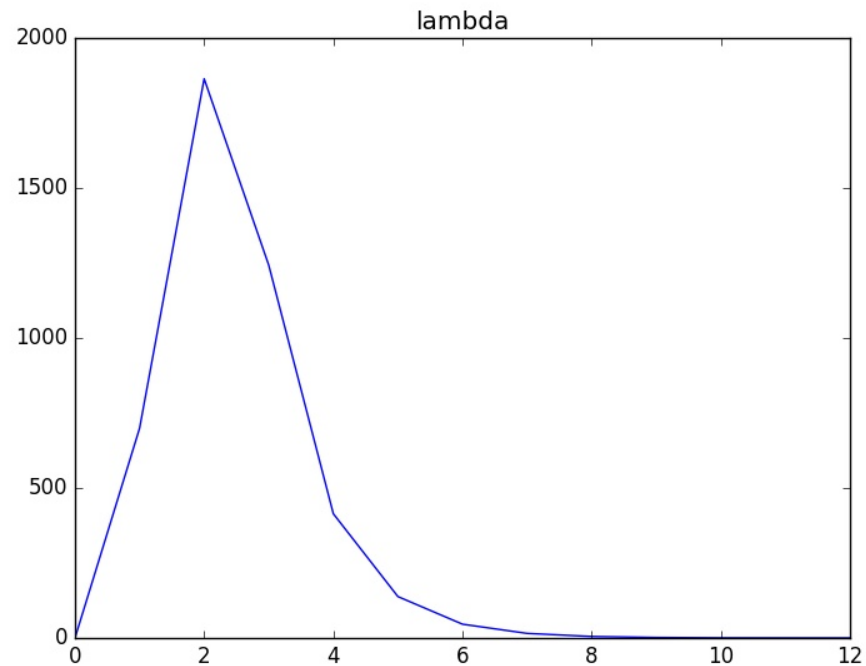
```

points = np.loadtxt(filename)

# 绘图
plt.plot(points)
plt.title('lambda')
print("save to points.jpg")
plt.savefig('points.jpg')
plt.show()

```

5. 执行python脚本, lambda随迭代的变化图形如下:



- **目标2: 将曲线函数改成  $y = ax^2 + bx + c$ , 请修改样例代码中残差计算,雅可比计算等函数, 完成曲线参数估计**

- 1. 修改 CurveFitting.cpp 代码的 ComputeResidual() 函数:

```

// 计算曲线模型误差
virtual void ComputeResidual() override
{
    Vec3 abc = vertices_[0]->Parameters(); // 估计的参数
    // 构建残差
    //residual_(0) = std::exp( abc(0)*x_*x_ + abc(1)*x_ + abc(2) )
- y_;
    // 残差函数为: ( ax^2 + bx + c ) - y_
    residual_(0) = abc(0)*x_*x_ + abc(1)*x_ + abc(2) - y_;
}

```

- 2. 修改 CurveFitting.cpp 代码的 ComputeJacobians() 函数:

```

// 计算残差对变量的雅克比
virtual void ComputeJacobians() override
{
    Vec3 abc = verticies_[0]->Parameters();
    double exp_y = std::exp( abc(0)*x_*x_ + abc(1)*x_ + abc(2) );

    Eigen::Matrix<double, 1, 3> jaco_abc; // 误差为1维, 状态量 3 个,
    所以是 1x3 的雅克比矩阵
    //jaco_abc << x_ * x_ * exp_y, x_ * exp_y , 1 * exp_y;
    // ax^2 + bx + c 分别对 a, b, c求偏导
    jaco_abc << x_*x_, x_, 1;
    jacobians_[0] = jaco_abc;
}

```

- 3. 修改 CurveFitting.cpp 代码的 main() 函数如下:

```

int main()
{
    double a=1.0, b=2.0, c=1.0;           // 真实参数值
    int N = 100;                           // 数据点
    double w_sigma= 1.;                     // 噪声sigma值

    std::default_random_engine generator;
    std::normal_distribution<double> noise(0.,w_sigma);

    // 构建 problem
    Problem problem(Problem::ProblemType::GENERIC_PROBLEM);
    shared_ptr< CurveFittingVertex > vertex(new
    CurveFittingVertex());

    // 设定待估计参数 a, b, c初始值
    vertex->SetParameters(Eigen::Vector3d (0.,0.,0.));
    // 将待估计的参数加入最小二乘问题
    problem.AddVertex(vertex);

    // 构造 N 次观测
    for (int i = 0; i < N; ++i) {
        double x = i/100.;
        double n = noise(generator);
        // ----- 新增代码 Start -----
        // 观测 y
        //double y = std::exp( a*x*x + b*x + c ) + n;
        double y = a*x*x + b*x + c + n*0.1;
        // ----- 新增代码 End -----

        // 每个观测对应的残差函数
        shared_ptr< CurveFittingEdge > edge(new
        CurveFittingEdge(x,y));
        std::vector<std::shared_ptr<Vertex>> edge_vertex;
        edge_vertex.push_back(vertex);
        edge->SetVertex(edge_vertex);

        // 把这个残差添加到最小二乘问题
        problem.AddEdge(edge);
    }
}

```

```

std::cout<<"\nTest CurveFitting start..."<<std::endl;
/// 使用 LM 求解
problem.Solve(30);

std::cout << "-----After optimization, we got these
parameters :" << std::endl;
std::cout << vertex->Parameters().transpose() << std::endl;
std::cout << "-----ground truth: " << std::endl;
std::cout << "1.0, 2.0, 1.0" << std::endl;

// std
return 0;
}

```

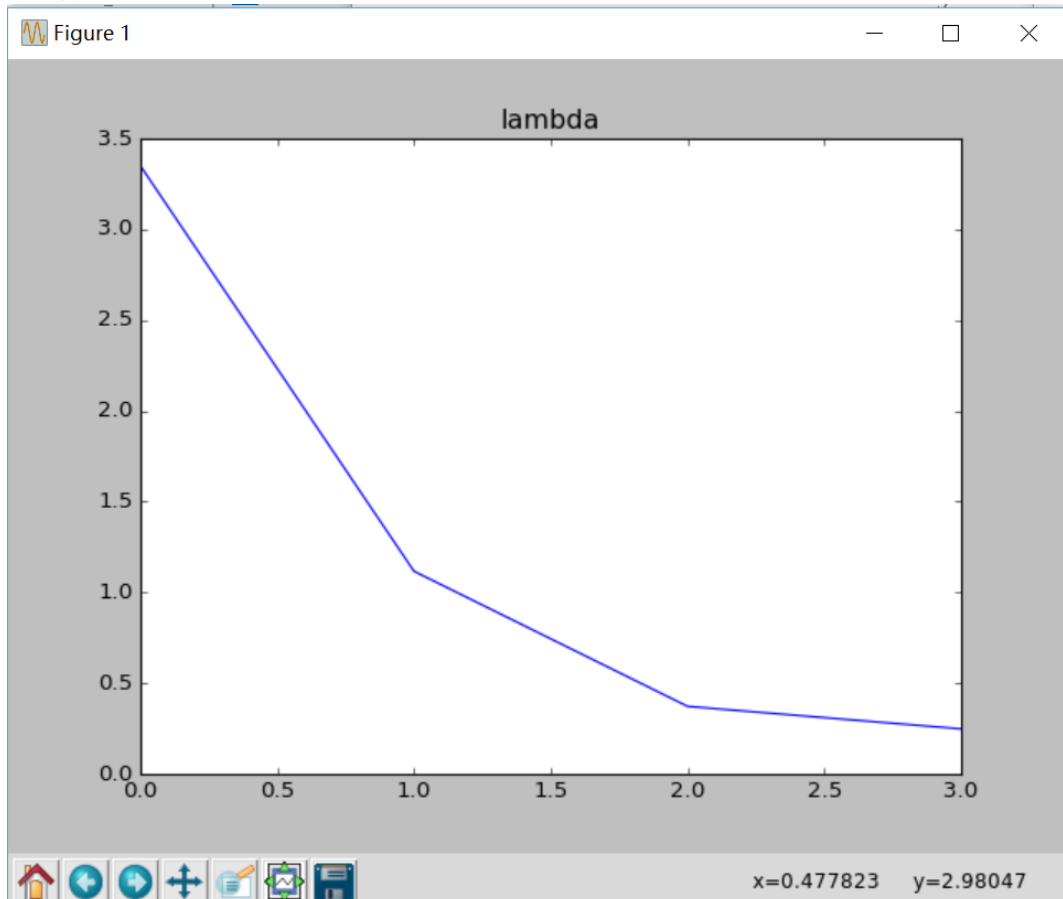
- 4. 输出如下, 可以看到优化后的参数和真实值差别很小, 在1.e-2级别:

```

Test CurveFitting start...
iter: 0 , chi= 653482 , Lambda= 3.34941
iter: 1 , chi= 696.818 , Lambda= 1.11647
iter: 2 , chi= 696.767 , Lambda= 0.372156
iter: 3 , chi= 696.767 , Lambda= 0.248104
problem solve cost: 2.10817 ms
makeHessian cost: 1.35818 ms
-----After optimization, we got these parameters :
1.00191 1.98871 0.98923
-----ground truth:
1.0, 2.0, 1.0

```

- 5. 执行python脚本, lambda随迭代的变化图形如下:



- 目标3: 如果有实现其他阻尼因子更新策略可加分(选做).

- 1. 修改 `problem.cc` 中 `Problem::ComputeLambdaInitLM()` 函数, 使得  $\mu$  具备两种初始化方式:

1. 一种是使用Hessian矩阵对角线最大值作为初始值,
2. 一种则是直接使用固定值为初始值

修改的局部代码如下:

```
double tau = 1e-5;
// 初值策略1: 使用Hessian矩阵对角线上的最大值作为初始值
currentLambda_ = tau * maxDiagonal;

// 初值策略2: 使用固定值作为初始值
//currentLambda_ = tau*0.1;
```

- 2. 修改 `problem.cc` 中 `Problem::IsGoodStepInLM()` 函数, 实现如下4种  $\mu$  的更新方式:

- 策略1: Nielsen 阻尼因子更新策略, 即课件公式13

```
// rho > 0, lambda = lambda * max(1/3, 1-(2*rho - 1)^3); nu = 2
// rho <=0, lambda = lambda * nu, nu = 2*nu;w
```

- 策略2: Marquardt 阻尼因子更新策略, 课件公式12

```
// rho < 0.25 , lambda = lambda*2.0
// rho > 0.75 , lambda = lambda/3.0
```


- 策略3: Quadratic 阻尼因子更新策略, 参考 "The Levenberg-Marquardt algorithm for nonlinear least squares curve-fitting problems, Henri P. Gavin"

```
// h = delta_x*b
// diff = currentChi_ - tempChi;
// alpha = h / (0.5*diff + h )
// rho > 0, lambda = max( lambda/(1+alpha), 1.e-7)
// rho <=0, lambda = lambda + abs(diff*0.5/alpha)
```

- 策略4: 另外一种变形后的Levenberg 阻尼因子更新策略, 参考 "<http://www.duke.edu/~hpgavin/lm.m>"

```
// 9.0和11都是经验值, 控制lambda的增长/减少速度
// rho > 0, lambda = max( lambda/9.0, 1.e-7 )
// rho <=0, lambda = min( lambda*11, 1e7 )
```

- 3. 四种策略执行结果与Lambda随迭代变化曲线图比较如下:

针对  $ax^2 + bx + c$  进行拟合 程序中其他参数: `int N = 700;` 且  $\lambda$  使用Hessian矩阵对角线上的最大值作为初始值  四种lambda策略比较

- 4. 四种更新方式的代码如下所示:

```
bool Problem::IsGoodStepInLM() {
    double scale = 0;
    // 对应课件公式11, 得到 scale = L(0) - L(delta_x)
    // currentLambda_ 即课件中的  $\mu$ 
```

```

scale = delta_x_.transpose() * (currentLambda_ * delta_x_ + b_);
scale += 1e-3;    // make sure it's non-zero :)

// recompute residuals after update state
// 统计所有的残差，即公式10的分子部分的  $F(x+\delta x)$ 
double tempChi = 0.0;
for (auto edge: edges_) {
    edge.second->ComputeResidual();
    tempChi += edge.second->Chi2();
}

// 计算比例因子，公式10 的rho
double rho = (currentChi_ - tempChi) / scale;
// 阻尼因子更新策略选择器 strategy ,有多种策略课选择
int strategy = 4;
switch ( strategy ) {
    case 1: // Nielsen 阻尼因子更新策略 , 即课件公式13
        // rho > 0, lambda = lambda * max(1/3, 1-(2*rho - 1)^3);
        nu = 2;

        // rho <=0, lambda = lambda * nu, nu = 2*nu;w
        if (rho > 0 && isfinite(tempChi)) // last step was good,
            误差在下降
            {
                double alpha = 1. - pow((2 * rho - 1), 3);
                alpha = std::min(alpha, 2. / 3.);
                double scaleFactor = (std::max)(1. / 3., alpha);
                currentLambda_ *= scaleFactor;
                ni_ = 2;
                currentChi_ = tempChi;
                return true;
            }
        else {
            currentLambda_ *= ni_;
            ni_ *= 2;
            return false;
        }
        break;
    case 2: // Marquardt的阻尼策略，课件公式12
        // rho < 0.25 , lambda = lambda*2.0
        // rho > 0.75 , lambda = lambda/3.0
        // 备注：在本例中，此方法无法优化得到合适的a,b,c的值
        if ( rho < 0.25 && isfinite(tempChi)) {
            currentLambda_ *= 2.0;
            currentChi_ = tempChi;
            return true;
        }
        else if ( rho > 0.75 && isfinite(tempChi) ) {
            currentLambda_ /= 3.0;
            currentChi_ = tempChi;
            return false;
        }
        else {
            // do nothing
            return false;
        }
        break;
    case 3: // Quadratic策略
        //参见论文"The Levenberg-Marquardt algorithm for nonlinear
        least squares curve-fitting problems, Henri P. Gavin"
        // h = delta_x_*b
        // diff = currentChi_ - tempChi;

```



```

// alpha = h / (0.5*diff + h )
// rho > 0, lambda = max( lambda/(1+alpha), 1.e-7)
// rho <=0, lambda = lambda + abs(diff*0.5/alpha)
{ // 代码块, 避免编译出现错误提示(本case块初始化变量进入下一个case)
    double h = delta_x_.transpose() * b_;
    double diff = currentChi_ - tempChi;
    double alpha_ = h / (0.5*diff + h);
    if ( rho > 0 && isfinite(tempChi) ){
        currentLambda_ =
std::max(currentLambda_/(1+alpha_), 1.e-7 );
        currentChi_ = tempChi;
        return true;
    }else if( rho <=0 && isfinite(tempChi) ){
        currentLambda_ = currentLambda_ +
std::abs(diff*0.5/alpha_);
        currentChi_ = tempChi;
        return false;
    }
}
break;
case 4: //Levenberg 策略
// 参考"http://www.duke.edu/~hpgavin/lm.m"
// 9.0和11都是经验值, 控制lambda的增长/减少速度
// rho > 0, lambda = max( lambda/9.0, 1.e-7 )
// rho <=0, lambda = min( lambda*11, 1e7 )
if ( rho > 0 && isfinite(tempChi)) {
    currentLambda_ = std::max(currentLambda_/9.0, 1.e-7);
    currentChi_ = tempChi;
    return true;
}else{
    currentLambda_ = std::min(currentLambda_*11, 1.e7);
    currentChi_ = tempChi;
    return false;
}
break;
}
}

```

## 2. 公式推导,根据课程知识,完成F,G中如下两项的推导过程:

$$f_{15} = \frac{\partial \alpha_{b_i b_{k+1}}}{\partial \delta \mathbf{b}_k^g} = -\frac{1}{4} (\mathbf{R}_{b_i b_{k+1}} [(\mathbf{a}^{b_k} - \mathbf{b}_k^a)]_{\times} \delta t^2) (-\delta t)$$

$$g_{12} = \frac{\partial \alpha_{b_i b_{k+1}}}{\partial \mathbf{n}_k^g} = -\frac{1}{4} (\mathbf{R}_{b_i b_{k+1}} [(\mathbf{a}^{b_k} - \mathbf{b}_k^a)]_{\times} \delta t^2) \left( \frac{1}{2} \delta t \right)$$

### 回答1: $f_{15}$ 推导:

其中分子  $\alpha_{b_i b_{k+1}} = \alpha_{b_i b_k} + \beta_{b_i b_k} \delta t + \frac{1}{2} a \delta t^2$ ,

由于是对k时刻的  $\delta \mathbf{b}_k^g$  求导, 因此前两项均与它无关, 所以可略去.

第三项中的a可表示为:  $a = \frac{1}{2} (q_{b_i b_k} (a^{b_k} + n_k^a - b_k^a) + q_{b_i b_{k+1}} (a^{b_{k+1}} + n_{k+1}^a - b_k^a))$ , 其中前半部分在对  $\delta \mathbf{b}_k^g$  求导时无关, 可略去; 后一项中的  $n_{k+1}^g$  已经被包含在  $a^{b_{k+1}}$  中, 因此也略去;

因此 $f_{15}$ 可变为如下形式, 然后加入右扰动 $\begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{1}{2}\delta\mathbf{b}_k^g\delta t \end{bmatrix}$ 并转化为旋转矩阵形式, 展开exp, 并利用叉乘性质交换顺序, 最后得到结果:

$$\begin{aligned}
 f_{15} &= \frac{\partial \alpha_{b_i b_{k+1}}}{\partial \delta \mathbf{b}_k^g} \\
 &= \frac{1}{4} \frac{\partial \mathbf{q}_{b_i b_{k+1}} \otimes \begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{1}{2}\delta \mathbf{b}_k^g \delta t \end{bmatrix} (\mathbf{a}^{b_{k+1}} - \mathbf{b}_k^a) \delta t^2}{\partial \delta \mathbf{b}_k^g} \\
 &= \frac{1}{4} \frac{\partial \mathbf{R}_{b_i b_{k+1}} \exp([\delta \mathbf{b}_k^g \delta t]_{\times}) (\mathbf{a}^{b_{k+1}} - \mathbf{b}_k^a) \delta t^2}{\partial \delta \mathbf{b}_k^g} \\
 &\approx \frac{1}{4} \frac{\partial \mathbf{R}_{b_i b_{k+1}} (\mathbf{I} + [\delta \mathbf{b}_k^g \delta t]_{\times}) (\mathbf{a}^{b_{k+1}} - \mathbf{b}_k^a) \delta t^2}{\partial \delta \mathbf{b}_k^g} \\
 &= \frac{1}{4} \frac{-\partial \mathbf{R}_{b_i b_{k+1}} [(\mathbf{a}^{b_{k+1}} - \mathbf{b}_k^a)]_{\times} \delta t^2 (-\delta \mathbf{b}_k^g \delta t)}{\partial \delta \mathbf{b}_k^g} \\
 &= -\frac{1}{4} (\mathbf{R}_{b_i b_{k+1}} [(\mathbf{a}^{b_{k+1}} - \mathbf{b}_k^a)]_{\times} \delta t^2) (-\delta t)
 \end{aligned} \tag{1}$$

## 回答2: $g_{12}$ 推导:

其中分子 $\alpha_{b_i b_{k+1}} = \alpha_{b_i b_k} + \beta_{b_i b_k} \delta t + \frac{1}{2} a \delta t^2$ ,

由于是对 $k$ 时刻的 $\mathbf{n}_k^g$ 求导, 因此前两项均与它无关(和 $k-1$ 时刻的 $\mathbf{n}_{k-1}^g$ 有关), 因此可略去.

第三项中的 $a$ 可表示为 $a = \frac{1}{2} (q_{b_i b_k} (a^{b_k} + n_k^a - b_k^a) + q_{b_i b_{k+1}} (a^{b_{k+1}} + n_{k+1}^a - b_k^a))$ , 其中前半部分在对 $\mathbf{n}_k^g$ 求导时无关, 可略去; 后一项中的 $n_{k+1}^g$ 已经被包含在 $a^{b_{k+1}}$ 中, 因此也略去;

因此 $g_{12}$ 可变为如下形式, 然后加入右扰动 $\begin{bmatrix} 1 \\ \frac{1}{4}\mathbf{n}_k^g\delta t \end{bmatrix}$ 并转化为旋转矩阵形式, 展开exp, 并利用叉乘性质交换顺序, 最后得到结果:

$$\begin{aligned}
 g_{12} &= \frac{\partial \alpha_{b_i b_{k+1}}}{\partial \mathbf{n}_k^g} \\
 &= \frac{1}{4} \frac{\partial \mathbf{q}_{b_i b_{k+1}} \otimes \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{1}{4}\mathbf{n}_k^g\delta t \end{bmatrix} (\mathbf{a}^{b_{k+1}} - \mathbf{b}_k^a) \delta t^2}{\partial \mathbf{n}_k^g} \\
 &= \frac{1}{4} \frac{\partial \mathbf{R}_{b_i b_{k+1}} \exp([\frac{1}{4}\mathbf{n}_k^g\delta t]_{\times}) (\mathbf{a}^{b_{k+1}} - \mathbf{b}_k^a) \delta t^2}{\partial \mathbf{n}_k^g} \\
 &\approx \frac{1}{4} \frac{\partial \mathbf{R}_{b_i b_{k+1}} (\mathbf{I} + [\frac{1}{4}\mathbf{n}_k^g\delta t]_{\times}) (\mathbf{a}^{b_{k+1}} - \mathbf{b}_k^a) \delta t^2}{\partial \mathbf{n}_k^g} \\
 &= \frac{1}{4} \frac{\partial \mathbf{R}_{b_i b_{k+1}} [\frac{1}{4}\mathbf{n}_k^g\delta t]_{\times} (\mathbf{a}^{b_{k+1}} - \mathbf{b}_k^a) \delta t^2}{\partial \mathbf{n}_k^g} \\
 &= -\frac{1}{4} \frac{\partial \mathbf{R}_{b_i b_{k+1}} [(\mathbf{a}^{b_{k+1}} - \mathbf{b}_k^a)]_{\times} \delta t^2 (\frac{1}{4}\mathbf{n}_k^g\delta t)}{\partial \mathbf{n}_k^g} \\
 &= -\frac{1}{4} (\mathbf{R}_{b_i b_{k+1}} [(\mathbf{a}^{b_{k+1}} - \mathbf{b}_k^a)]_{\times} \delta t^2) (\frac{1}{2}\delta t)
 \end{aligned} \tag{2}$$

## 3. 证明式(9).

### 题目:

已知阻尼因子定义:

$$(\mathbf{J}^\top \mathbf{J} + \mu \mathbf{I}) \Delta \mathbf{x}_{lm} = -\mathbf{J}^\top \mathbf{f} \quad \text{with } \mu \geq 0 \quad (3)$$

阻尼因子  $\mu$  大小是相对与  $\mathbf{J}^\top \mathbf{J}$  的元素而言的。半正定的信息矩阵  $\mathbf{J}^\top \mathbf{J}$  特征值  $\lambda_j$  和对应的特征向量为  $\mathbf{v}_j$ 。对  $\mathbf{J}^\top \mathbf{J}$  做特征值分解后有： $\mathbf{J}^\top \mathbf{J} = \mathbf{V} \mathbf{\Lambda} \mathbf{V}^\top$ ，可得：

$$\Delta \mathbf{x}_{lm} = - \sum_{j=1}^n \frac{\mathbf{v}_j^\top \mathbf{F}'^\top}{\lambda_j + \mu} \mathbf{v}_j \quad (4)$$

**回答:**

由  $\mathbf{J}^\top \mathbf{J} = \mathbf{V} \mathbf{\Lambda} \mathbf{V}^\top$ ，设  $\lambda_i$  为特征值， $\mathbf{V} = (\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n)$  其中  $\mathbf{v}_i$  是列向量：

$$\begin{aligned} \Delta \mathbf{x}_{lm} &= (\mathbf{J}^\top \mathbf{J} + \mu \mathbf{I})^{-1} (-\mathbf{J}^\top \mathbf{f}) \\ &= (\mathbf{V} \text{diag}(\lambda_1 + \mu \quad \lambda_2 + \mu \quad \dots \quad \lambda_n + \mu) \mathbf{V}^\top)^{-1} (-\mathbf{J}^\top \mathbf{f}) \\ &= \mathbf{V}^\top \text{diag} \left( \frac{1}{\lambda_1 + \mu} \quad \frac{1}{\lambda_2 + \mu} \quad \dots \quad \frac{1}{\lambda_n + \mu} \right) \mathbf{V} (-\mathbf{J}^\top \mathbf{f}) \\ &= [\mathbf{v}_1 \quad \mathbf{v}_2 \quad \dots \quad \mathbf{v}_n] \begin{bmatrix} \frac{1}{\lambda_1 + \mu} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \frac{1}{\lambda_2 + \mu} & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & \frac{1}{\lambda_n + \mu} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{v}_1^\top \\ \mathbf{v}_2^\top \\ \vdots \\ \mathbf{v}_n^\top \end{bmatrix} (-\mathbf{J}^\top \mathbf{f}) \\ &= - \sum_{j=1}^n \frac{\mathbf{v}_j^\top \mathbf{F}'^\top}{\lambda_j + \mu} \mathbf{v}_j \end{aligned}$$

最后一步推导过程说明：

使用矩阵乘法的结合律，从右向左计算：

- $\mathbf{F}'^\top = \mathbf{J}^\top \mathbf{f}$  是一个列向量，而  $\mathbf{v}_j^\top$  是一个行向量，所以相乘之后的量  $\mathbf{v}_j^\top \mathbf{F}'^\top$  是一个标量，n个标量  $\mathbf{v}_j^\top \mathbf{F}'^\top$  组成的是一个新的列向量  $[\mathbf{v}_1^\top \mathbf{F}'^\top \quad \mathbf{v}_2^\top \mathbf{F}'^\top \quad \dots \quad \mathbf{v}_n^\top \mathbf{F}'^\top]$ ；
- 这个列向量再和前面的对角阵相乘后，结果依然还是一个列向量，列向量的每一项值是  $\frac{\mathbf{v}_j^\top \mathbf{F}'^\top}{\lambda_j + \mu}$ ；
- 这个列向量再和前面的矩阵  $[\mathbf{v}_1 \quad \mathbf{v}_2 \quad \dots \quad \mathbf{v}_n]$  相乘，乘出来每一项都是  $\frac{\mathbf{v}_j^\top \mathbf{F}'^\top}{\lambda_j + \mu} \mathbf{v}_j$ ，写成求和形式即为：

$$\sum_{j=1}^n \frac{\mathbf{v}_j^\top \mathbf{F}'^\top}{\lambda_j + \mu} \mathbf{v}_j$$

- 再添上负号即为公式(9)