

# Metoda nejmenších čtverců

doc. Ing. Petr Blaha, PhD.

16. prosince 2017

Komplexní inovace studijních programů a zvyšování kvality výuky na FEKT VUT v Brně  
OP VK CZ.1.07/2.2.00/28.0193



evropský  
sociální  
fond v ČR



EVROPSKÁ UNIE

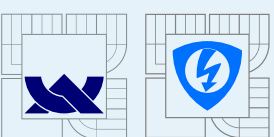


MINISTERSTVO ŠKOLSTVÍ,  
MLÁDEŽE A TĚLOVÝCHOVY



OP Vzdělávání  
pro konkurenceschopnost

INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ



## Lineární regrese

Motivace

Formulace problému

Vektorový zápis

Maticový zápis

Příklady

FIR systém

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

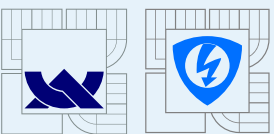
Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

# Lineární regrese

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 2 / 39



# Motivace

Lineární regrese

**Motivace**

Formulace problému

Vektorový zápis

Maticový zápis

Příklady

FIR systém

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

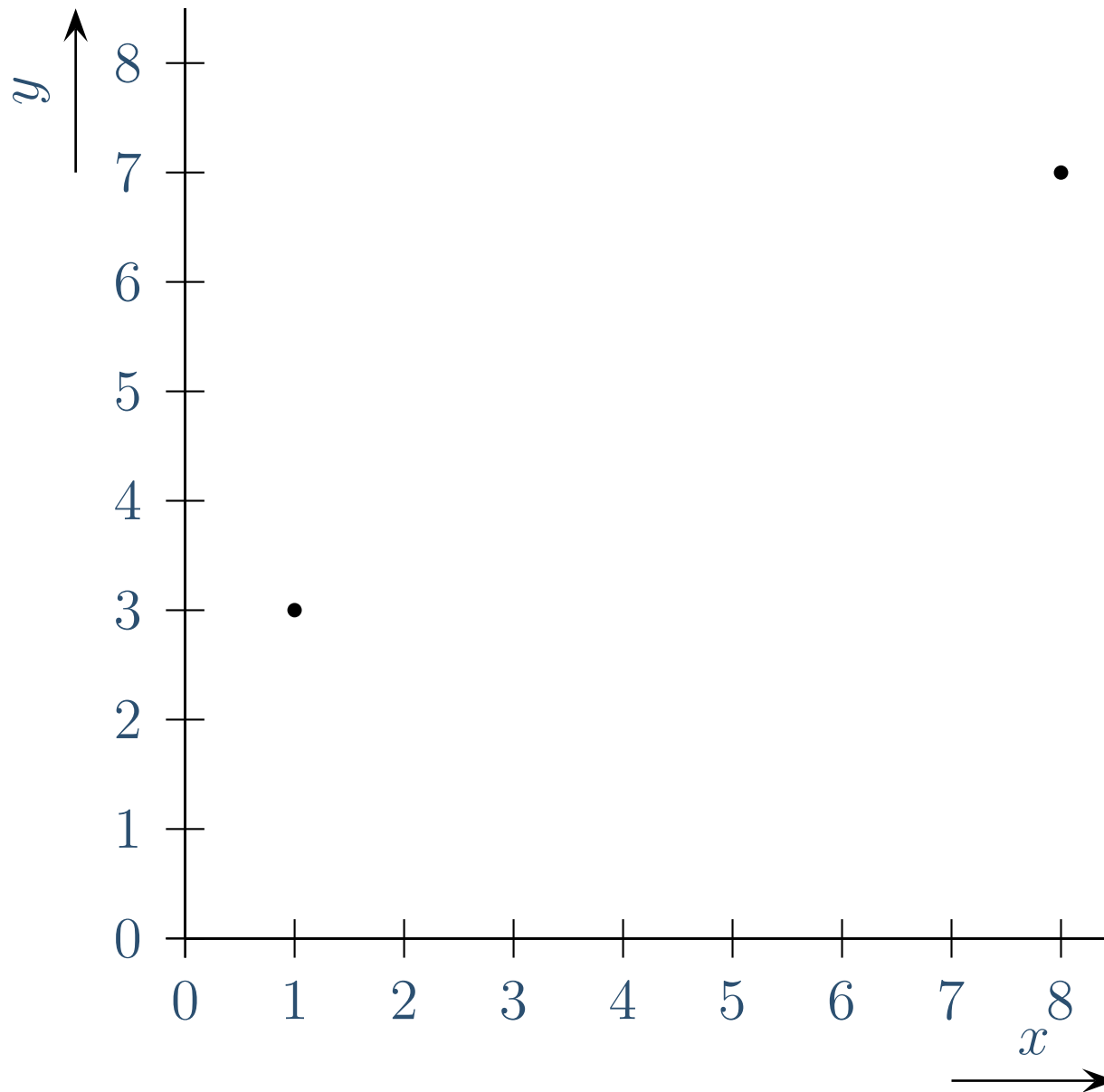
Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

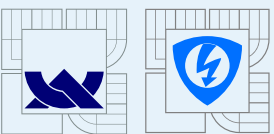
Řád odhadu

Poznámky k výpočtu



Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 3 / 39



# Motivace

Lineární regrese

**Motivace**

Formulace problému

Vektorový zápis

Maticový zápis

Příklady

FIR systém

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

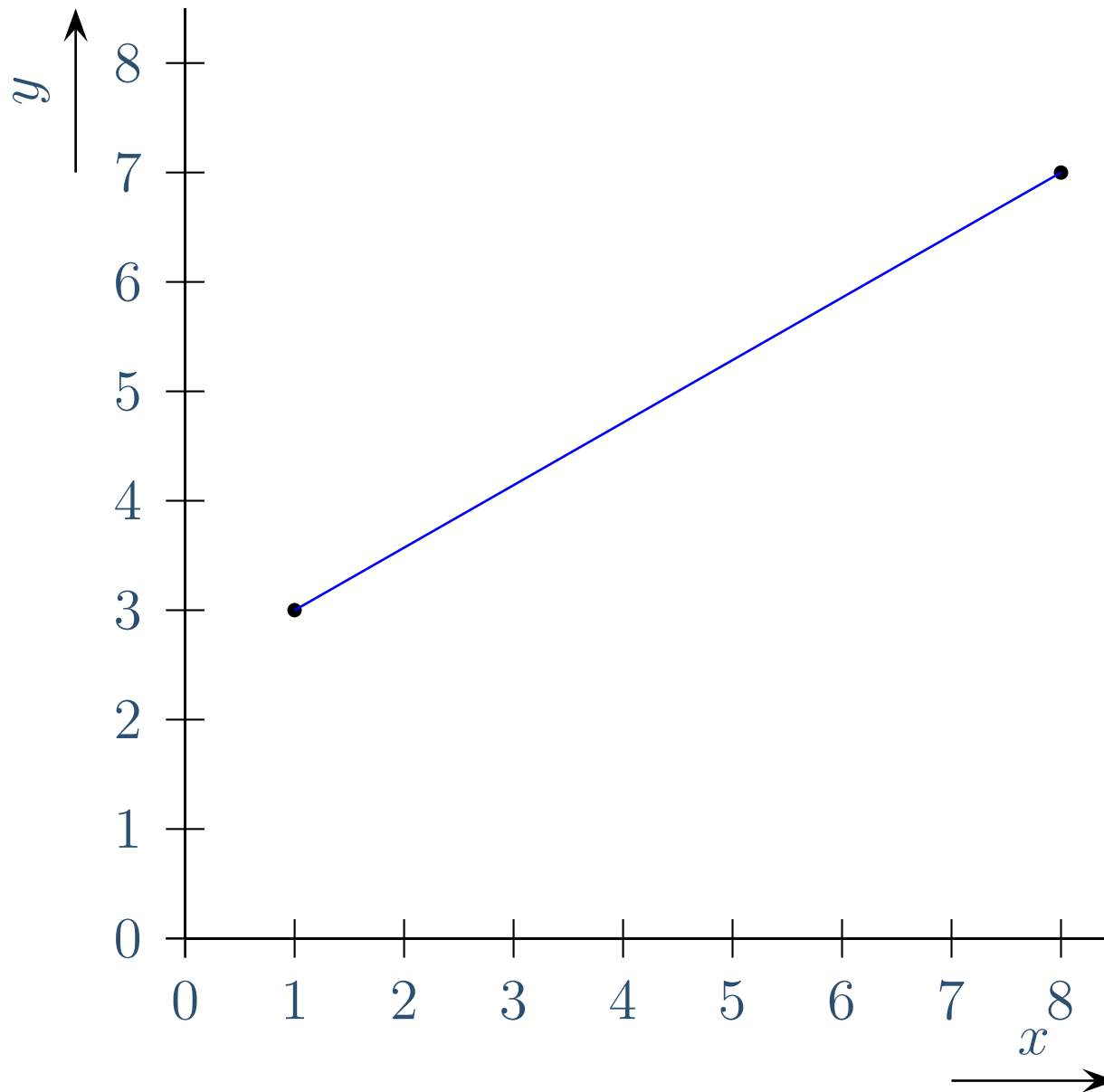
Geometrický význam

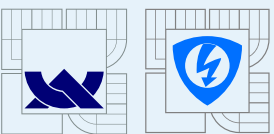
Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu





# Motivace

Lineární regrese

**Motivace**

Formulace problému

Vektorový zápis

Maticový zápis

Příklady

FIR systém

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

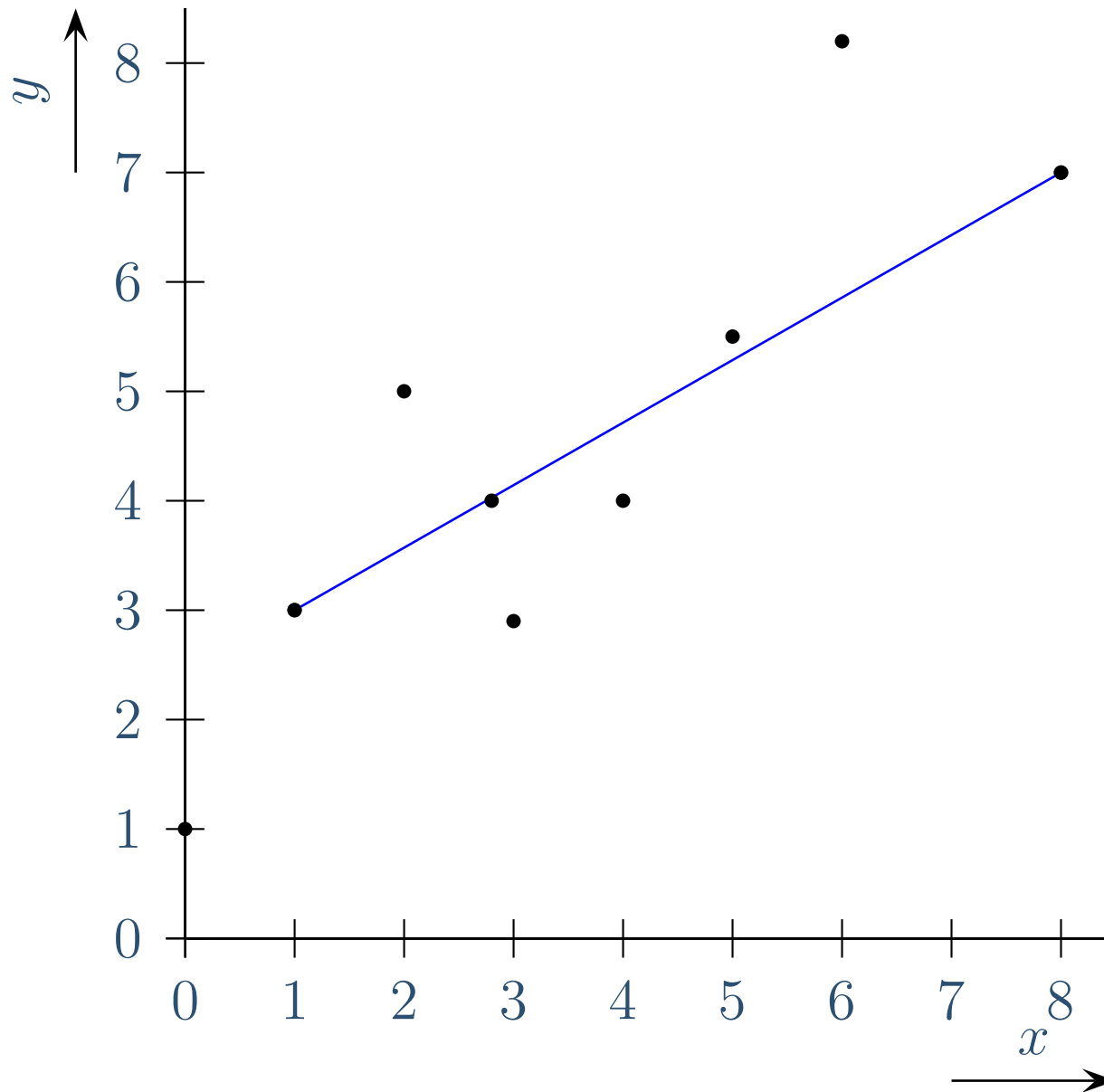
Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

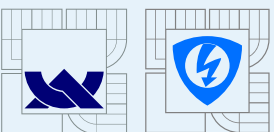
Řád odhadu

Poznámky k výpočtu



Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 3 / 39



# Motivace

Lineární regrese

**Motivace**

Formulace problému

Vektorový zápis

Maticový zápis

Příklady

FIR systém

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

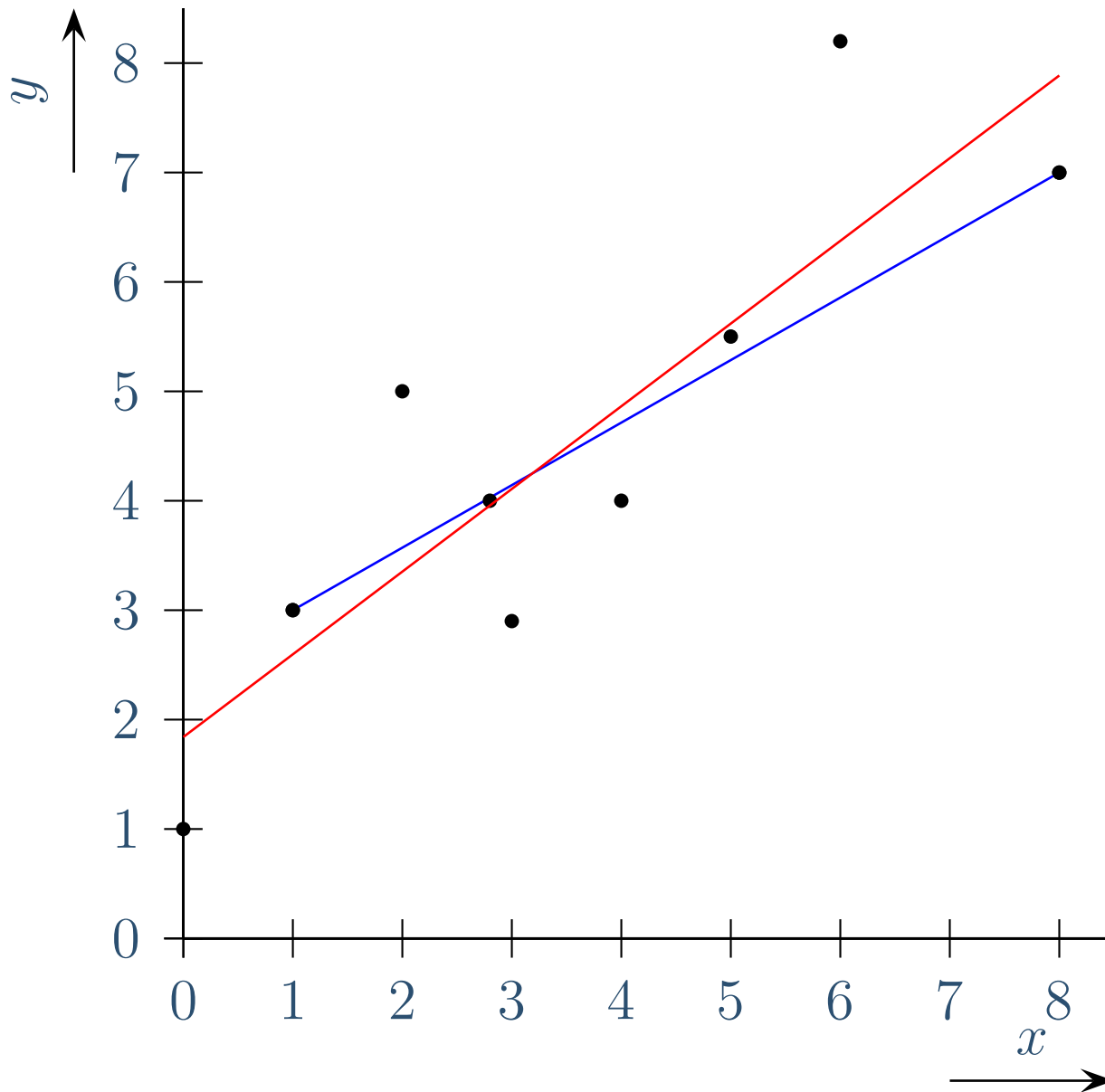
Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

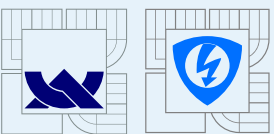
Řád odhadu

Poznámky k výpočtu



Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 3 / 39



# Motivace

Lineární regrese

**Motivace**

Formulace problému

Vektorový zápis

Maticový zápis

Příklady

FIR systém

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

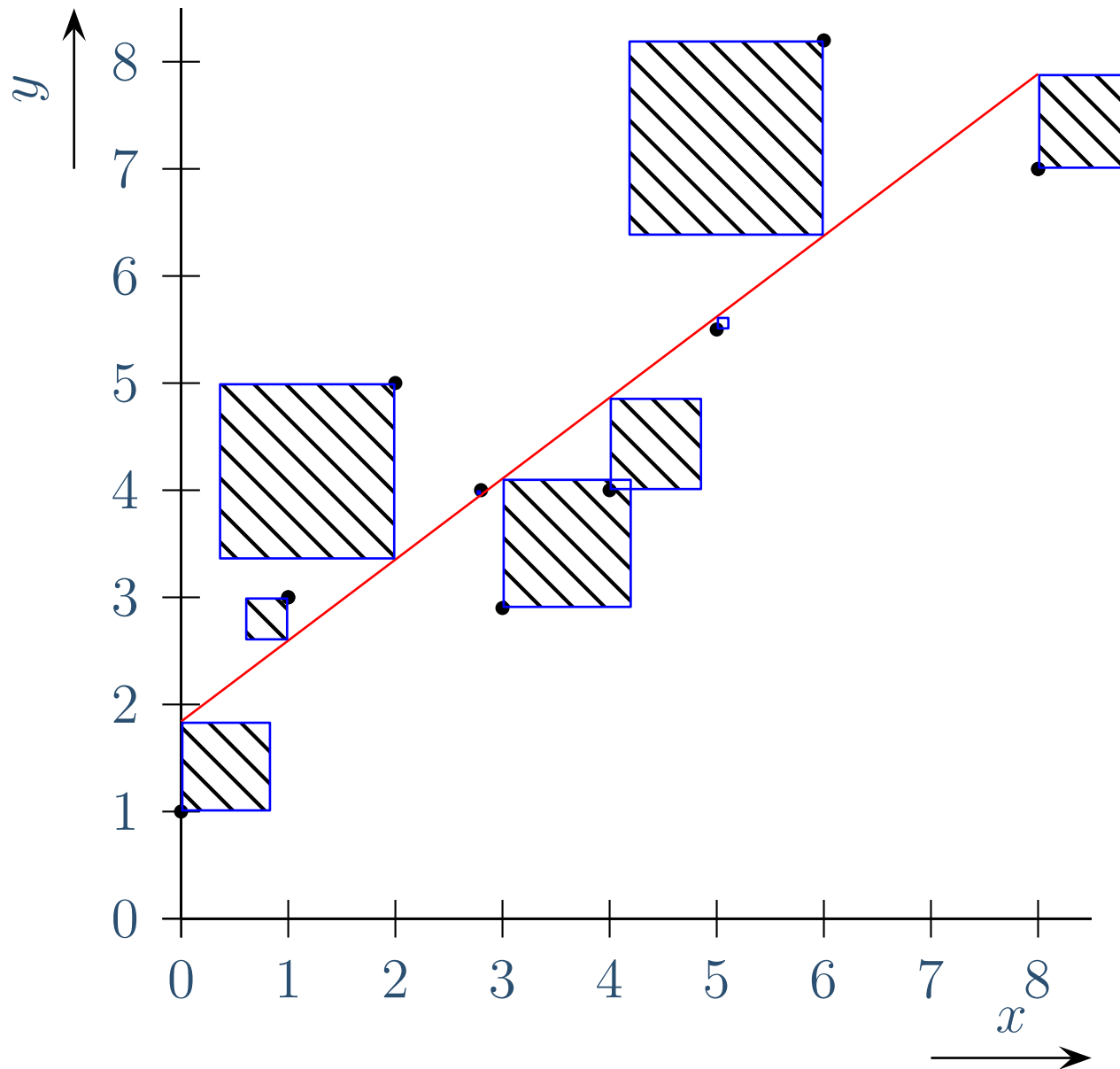
Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu





# Formulace problému

Lineární regrese

Motivace

**Formulace problému**

Vektorový zápis

Maticový zápis

Příklady

FIR systém

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Jedná se o aproximaci daných hodnot polynomem prvního řádu (přímkou) Speciální případ je funkční závislost

$$y(x) = ax + b$$

Obecný případ je funkce

$$y(x) = f(x, a_1, a_2, \dots, a_n) = a_1 f_1(x) + a_2 f_2(x) + \dots + a_n f_n(x)$$

Cílem lineární regrese je získat odhad koeficientů  $a$ ,  $b$  (případně  $a_1$  až  $a_n$ ).

Místo proměnné  $x$  se často používá

$t$  - vyjadřuje čas

$k$  - celé číslo (například pořadí vzorků)





# Vektorový zápis

Lineární regrese

Motivace

Formulace problému

Vektorový zápis

Maticový zápis

Příklady

FIR systém

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Lineární regrese se dá zapsat ve tvaru násobení dvou vektorů

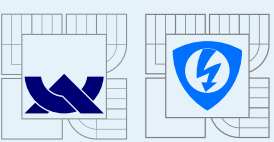
$$y(k) = \varphi^T(k)\theta$$

kde

$y(k)$  - je měřitelná veličina

$\varphi(k)$  - je sloupcový  $n$ -řádkový vektor známých veličin  
(regresní proměnné)

$\theta$  - je sloupcový  $n$ -řádkový vektor neznámých parametrů.



# Maticový zápis

Lineární regrese

Motivace

Formulace problému

Vektorový zápis

**Maticový zápis**

Příklady

FIR systém

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Uvažujme  $N$  měření a  $n$  neznámých parametrů.

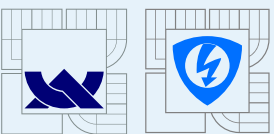
$$Y = \Phi\theta$$

kde

$Y = (y(1) \cdots y(N))^T$  - je sloupcový vektor měřitelných veličin

$\Phi = (\varphi(1) \cdots \varphi(N))^T$  - je matice o  $N$ -řádcích a  $n$  sloupcích (regresní proměnné)

$\theta$  - je sloupcový  $n$ -řádkový vektor neznámých parametrů.



# Příklady

Lineární regrese

Motivace

Formulace problému

Vektorový zápis

Maticový zápis

Příklady

FIR systém

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

## Polynomická regrese

$$y(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + a_1 x^1 + a_0$$

kde

$$\varphi(x)^T = (x^n \quad x^{n-1} \quad \dots \quad x \quad 1)$$

$$\theta^T = (a_n \quad a_{n-1} \quad \dots \quad a_1 \quad a_0)$$

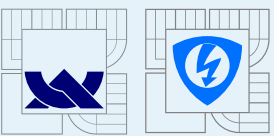
## Exponenciální funkce

$$y(x) = b e^{ax}$$

Ize logaritmováním převést na

$$\ln y(x) = \ln b + ax$$

Modelování a identifikace



# FIR systém

Lineární regrese

Motivace

Formulace problému

Vektorový zápis

Maticový zápis

Příklady

**FIR systém**

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

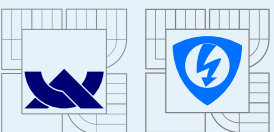
## Odezva systému FIR

$$y(k) = g_0 u(k) + g_1 u(k-1) + \cdots + g_n u(k-n)$$

kde

$$\varphi(x)^T = (u(k) \quad u(k-1) \quad \cdots \quad u(k-n))$$

$$\theta^T = (g_0 \quad g_1 \quad \cdots \quad g_n)$$



[Lineární regrese](#)

**Metoda nejmenších čtverců**

Popis

Zajímavé  
matematické  
vzorečky

Odvození

Kritérium

Jiné vyjádření

[Příklad](#)

[Geometrický význam](#)

[Rozbor MNČ](#)

[BLUE](#)

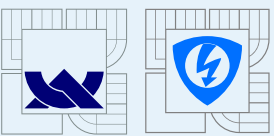
[Řád odhadu](#)

[Poznámky k výpočtu](#)

# Metoda nejmenších čtverců

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 9 / 39



# Popis

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Popis

Zajímavé  
matematické  
vzorečky

Odvození

Kritérium

Jiné vyjádření

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Chyba odhadu  $\varepsilon(k) = y(k) - \varphi^T(k)\theta$ .

Metoda nejmenších čtverců vychází z minimalizace ztrátové funkce

$$J(\theta) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^N \varepsilon^2(k) = \frac{1}{2} \varepsilon^T \varepsilon \quad \text{kde } \varepsilon^T = (\varepsilon(1), \varepsilon(2), \dots, \varepsilon(N))$$

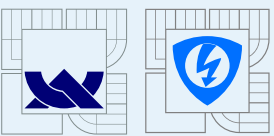
Jiný zápis ztrátové funkce

$$J(\theta) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^N [y(k) - \varphi^T(k)\theta]^2 = \frac{1}{2} (Y - \Phi\theta)^T (Y - \Phi\theta)$$

člen  $\varphi^T(k)\theta$  odpovídá odhadu výstupu.

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 10 / 39



# Zajímavé matematické vzorečky

[Lineární regrese](#)

[Metoda nejmenších čtverců](#)

[Popis](#)

[Zajímavé matematické vzorečky](#)

[Odvození](#)

[Kritérium](#)

[Jiné vyjádření](#)

[Příklad](#)

[Geometrický význam](#)

[Rozbor MNČ](#)

[BLUE](#)

[Řád odhadu](#)

[Poznámky k výpočtu](#)

Pro vektor  $x$  a matici  $A$  platí následující vzorečky

$$\frac{d}{dx}(Ax) = A^T$$

$$\frac{d}{dx}(x^T A) = A$$

$$\frac{d}{dx}(x^T x) = 2x$$

$$\frac{d}{dx}(x^T Ax) = Ax + A^T x$$

$$\frac{d}{dx}(x^T Ax) = 2Ax \quad \text{pro symetrickou matici } A = A^T$$

Třeba se budou hodit pro odvození metody nejmenších čtverců.

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 11 / 39



# Odvození

Lineární regrese

Metoda nejmenších  
čtverců

Popis

Zajímavé  
matematické  
vzorečky

Odvození

Kritérium

Jiné vyjádření

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Minimum získáme položením první derivace ztrátové funkce podle vektoru parametrů rovnou nule.

$$\begin{aligned} 0 &= \frac{dJ(\theta)}{d\theta} = \frac{1}{2} \frac{d}{d\theta} [(Y - \Phi\theta)^T (Y - \Phi\theta)] = \\ &= \frac{1}{2} \frac{d}{d\theta} (Y^T Y - \theta^T \Phi^T Y - Y^T \Phi \theta + \theta^T \Phi^T \Phi \theta) = \\ &= \frac{1}{2} (-\Phi^T Y - \Phi^T Y + \Phi^T \Phi \theta + \Phi^T \Phi \theta) = -\Phi^T Y + \Phi^T \Phi \theta \end{aligned}$$

odkud získáváme

$$\theta = (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T Y \quad (1)$$

matice  $\Phi^T \Phi$  nesmí být singulární (většinou je pozitivně definitní)

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 12 / 39





# Kritérium

Lineární regrese

Metoda nejmenších  
čtverců

Popis  
Zajímavé  
matematické  
vzorečky

Odvození

**Kritérium**

Jiné vyjádření

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

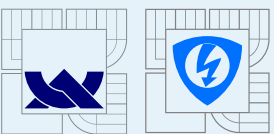
BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Kritérium lze přepsat ve tvaru

$$J(\theta) = \frac{1}{2}[\theta - (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T Y]^T (\Phi^T \Phi) [\theta - (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T Y] + \\ + \frac{1}{2}[Y^T Y - Y^T \Phi (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T Y]$$



# Kritérium

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Popis

Zajímavé  
matematické  
vzorečky

Odvození

**Kritérium**

Jiné vyjádření

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Kritérium lze přepsat ve tvaru

$$J(\theta) = \frac{1}{2} \left[ \theta - (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T Y \right]^T \overbrace{(\Phi^T \Phi)}^{\text{závisí na } \theta} \left[ \theta - (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T Y \right] + \frac{1}{2} [Y^T Y - Y^T \Phi (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T Y]$$

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 13 / 39



# Kritérium

Lineární regrese

Metoda nejmenších  
čtverců

Popis  
Zajímavé  
matematické  
vzorečky

Odvození

**Kritérium**

Jiné vyjádření

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

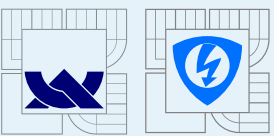
BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Kritérium lze přepsat ve tvaru

$$J(\theta) = \underbrace{\frac{1}{2}[\theta - (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T Y]^T (\Phi^T \Phi) [\theta - (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T Y]}_{\text{závisí na } \theta} + \underbrace{\frac{1}{2}[Y^T Y - Y^T \Phi (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T Y]}_{\text{nezávisí na } \theta}$$



# Jiné vyjádření

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Popis  
Zajímavé  
matematické  
vzorečky  
Odvození  
Kritérium

**Jiné vyjádření**

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

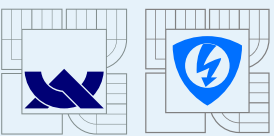
Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Vzorec (1) lze zapsat v ekvivalentním tvaru

$$\theta = \left[ \sum_{i=1}^N \varphi(i) \varphi^T(i) \right]^{-1} \left[ \sum_{i=1}^N \varphi(i) y(i) \right]$$

- odvození je podobné jako v předchozím případě
- v některých případech je tento tvar výhodnější (matice  $\Phi$  velkých rozměrů)
- používá se pro odvození rekursivního algoritmu
- ani jeden ze vzorců není vhodný pro přímý výpočet



# Jiné vyjádření

[Lineární regrese](#)

[Metoda nejmenších čtverců](#)

[Popis](#)  
[Zajímavé matematické vzorečky](#)  
[Odvození](#)  
[Kritérium](#)

**[Jiné vyjádření](#)**

[Příklad](#)

[Geometrický význam](#)

[Rozbor MNČ](#)

[BLUE](#)

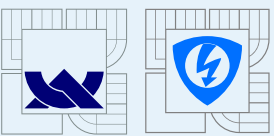
[Řád odhadu](#)

[Poznámky k výpočtu](#)

Vzorec (1) lze zapsat v ekvivalentním tvaru

$$\theta = \left[ \sum_{i=1}^N \varphi(i) \varphi^T(i) \right]^{-1} \left[ \sum_{i=1}^N \varphi(i) y(i) \right]$$

- odvození je podobné jako v předchozím případě
- v některých případech je tento tvar výhodnější (matice  $\Phi$  velkých rozměrů)
- používá se pro odvození rekursivního algoritmu
- ani jeden ze vzorců není vhodný pro přímý výpočet



# Jiné vyjádření

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Popis  
Zajímavé  
matematické  
vzorečky  
Odvození  
Kritérium

**Jiné vyjádření**

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

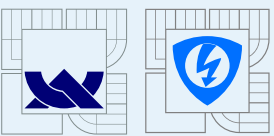
Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Vzorec (1) lze zapsat v ekvivalentním tvaru

$$\theta = \left[ \sum_{i=1}^N \varphi(i) \varphi^T(i) \right]^{-1} \left[ \sum_{i=1}^N \varphi(i) y(i) \right]$$

- odvození je podobné jako v předchozím případě
- v některých případech je tento tvar výhodnější (matice  $\Phi$  velkých rozměrů)
- používá se pro odvození rekursivního algoritmu
- ani jeden ze vzorců není vhodný pro přímý výpočet



# Jiné vyjádření

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Popis  
Zajímavé  
matematické  
vzorečky  
Odvození  
Kritérium

**Jiné vyjádření**

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

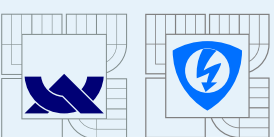
Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Vzorec (1) lze zapsat v ekvivalentním tvaru

$$\theta = \left[ \sum_{i=1}^N \varphi(i) \varphi^T(i) \right]^{-1} \left[ \sum_{i=1}^N \varphi(i) y(i) \right]$$

- odvození je podobné jako v předchozím případě
- v některých případech je tento tvar výhodnější (matice  $\Phi$  velkých rozměrů)
- používá se pro odvození rekursivního algoritmu
- ani jeden ze vzorců není vhodný pro přímý výpočet



Lineární regrese

Metoda nejmenších  
čtverců

**Příklad**

Zadání

Parciální derivace

Výsledné rovnice

Maticový zápis

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

# Příklad

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 15 / 39





# Zadání

[Lineární regrese](#)

[Metoda nejmenších čtverců](#)

[Příklad](#)

**[Zadání](#)**

[Parciální derivace](#)

[Výsledné rovnice](#)

[Maticový zápis](#)

[Geometrický význam](#)

[Rozbor MNČ](#)

[BLUE](#)

[Řád odhadu](#)

[Poznámky k výpočtu](#)

Odvoďte vzorec pro aproximaci naměřených dat polynomem druhého řádu metodou nejmenších čtverců

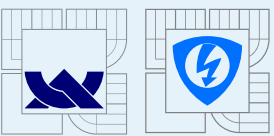
$$y(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2$$

Ztrátová funkce je

$$J(a_0, a_1, a_2) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N (y_i - a_0 - a_1x_i - a_2x_i^2)^2$$

Budeme hledat místo, kde je gradient ztrátové funkce roven nule.

$$\text{grad} J(a_0, a_1, a_2) = 0 \quad \rightarrow \quad \frac{\partial J}{\partial a_0} = \frac{\partial J}{\partial a_1} = \frac{\partial J}{\partial a_2} = 0$$



# Parciální derivace

[Lineární regrese](#)

[Metoda nejmenších čtverců](#)

[Příklad](#)

[Zadání](#)

[Parciální derivace](#)

[Výsledné rovnice](#)

[Maticový zápis](#)

[Geometrický význam](#)

[Rozbor MNČ](#)

[BLUE](#)

[Řád odhadu](#)

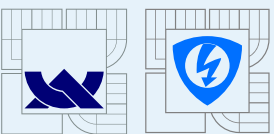
[Poznámky k výpočtu](#)

Vyčíslíme parciální derivace

$$\frac{\partial J}{\partial a_0} = - \sum_{i=1}^N (y_i - a_0 - a_1 x_i - a_2 x_i^2) = 0$$

$$\frac{\partial J}{\partial a_1} = - \sum_{i=1}^N (y_i - a_0 - a_1 x_i - a_2 x_i^2) x_i = 0$$

$$\frac{\partial J}{\partial a_2} = - \sum_{i=1}^N (y_i - a_0 - a_1 x_i - a_2 x_i^2) x_i^2 = 0$$



# Výsledné rovnice

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Zadání

Parciální derivace

**Výsledné rovnice**

Maticový zápis

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Rozepsáním předchozích rovnic dostaneme

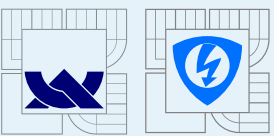
$$\sum_{i=1}^N y_i = a_0 N + a_1 \sum_{i=1}^N x_i + a_2 \sum_{i=1}^N x_i^2$$

$$\sum_{i=1}^N x_i y_i = a_0 \sum_{i=1}^N x_i + a_1 \sum_{i=1}^N x_i^2 + a_2 \sum_{i=1}^N x_i^3$$

$$\sum_{i=1}^N x_i^2 y_i = a_0 \sum_{i=1}^N x_i^2 + a_1 \sum_{i=1}^N x_i^3 + a_2 \sum_{i=1}^N x_i^4$$

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 18 / 39



# Maticový zápis

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Zadání

Parciální derivace

Výsledné rovnice

**Maticový zápis**

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

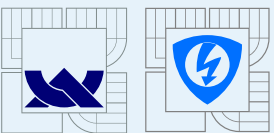
Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Maticový zápis předchozích rovnic je

$$\begin{pmatrix} N & \sum_{i=1}^N x_i & \sum_{i=1}^N x_i^2 \\ \sum_{i=1}^N x_i & \sum_{i=1}^N x_i^2 & \sum_{i=1}^N x_i^3 \\ \sum_{i=1}^N x_i^2 & \sum_{i=1}^N x_i^3 & \sum_{i=1}^N x_i^4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \\ a_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^N y_i \\ \sum_{i=1}^N x_i y_i \\ \sum_{i=1}^N x_i^2 y_i \end{pmatrix}$$

Získáváme soustavu tří rovnic pro tři neznámé, kterou řešíme standardním způsobem.



Lineární regrese

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

**Geometrický význam**

Motivace

Předpoklady

Odvození

Rozbor MNČ

BLUE

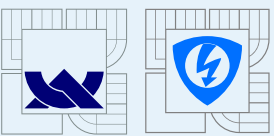
Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

# Geometrický význam

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 20 / 39



# Motivace

[Lineární regrese](#)

[Metoda nejmenších čtverců](#)

[Příklad](#)

[Geometrický význam](#)

**Motivace**

[Předpoklady](#)

[Odvození](#)

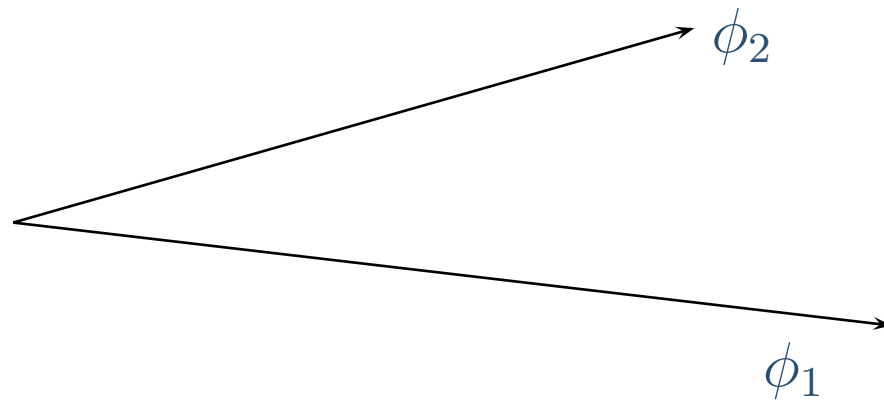
[Rozbor MNČ](#)

[BLUE](#)

[Řád odhadu](#)

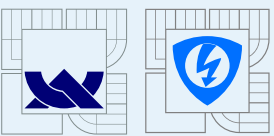
[Poznámky k výpočtu](#)

$$\Phi = (\phi_1 \cdots \phi_n)$$



Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 21 / 39



# Motivace

$$\Phi = (\phi_1 \cdots \phi_n)$$

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Geometrický význam

**Motivace**

Předpoklady

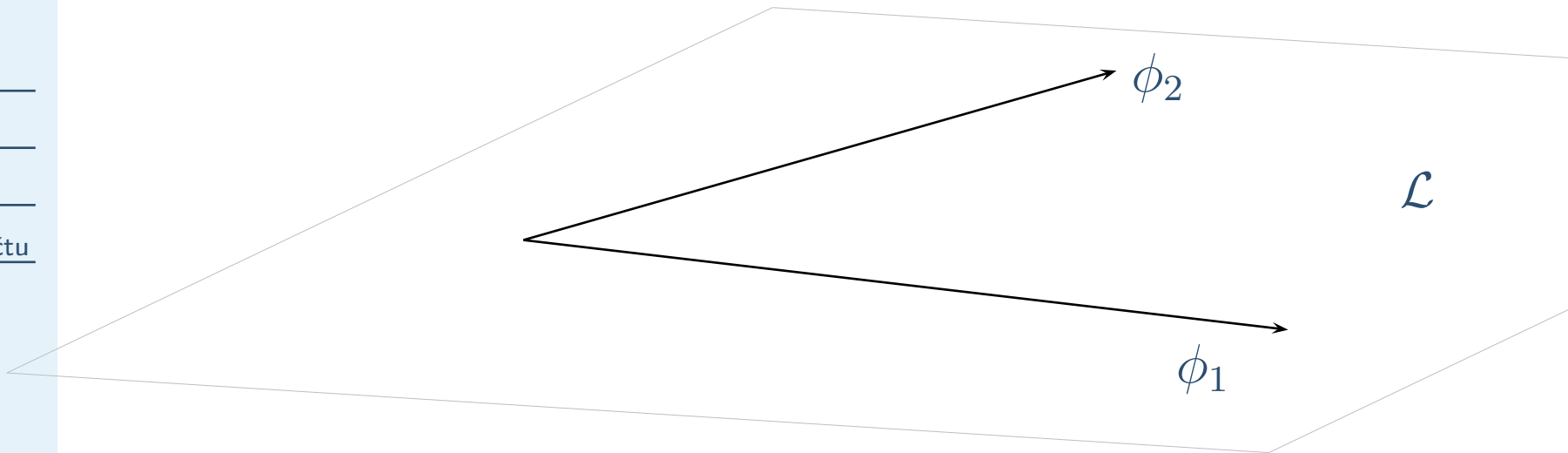
Odvození

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu



Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 21 / 39



# Motivace

[Lineární regrese](#)

[Metoda nejmenších čtverců](#)

[Příklad](#)

[Geometrický význam](#)

**Motivace**

[Předpoklady](#)

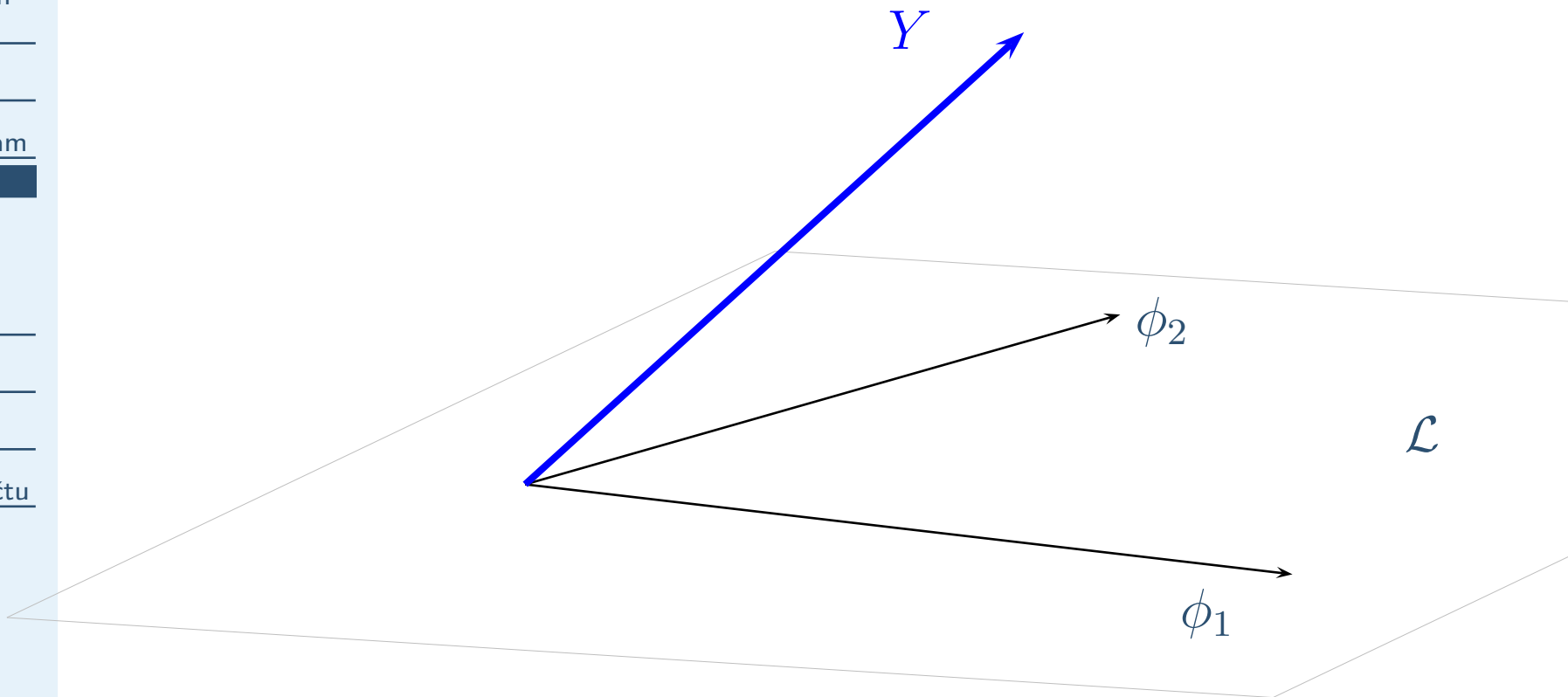
[Odvození](#)

[Rozbor MNČ](#)

[BLUE](#)

[Řád odhadu](#)

[Poznámky k výpočtu](#)



Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 21 / 39





# Motivace

[Lineární regrese](#)

[Metoda nejmenších čtverců](#)

[Příklad](#)

[Geometrický význam](#)

**Motivace**

[Předpoklady](#)

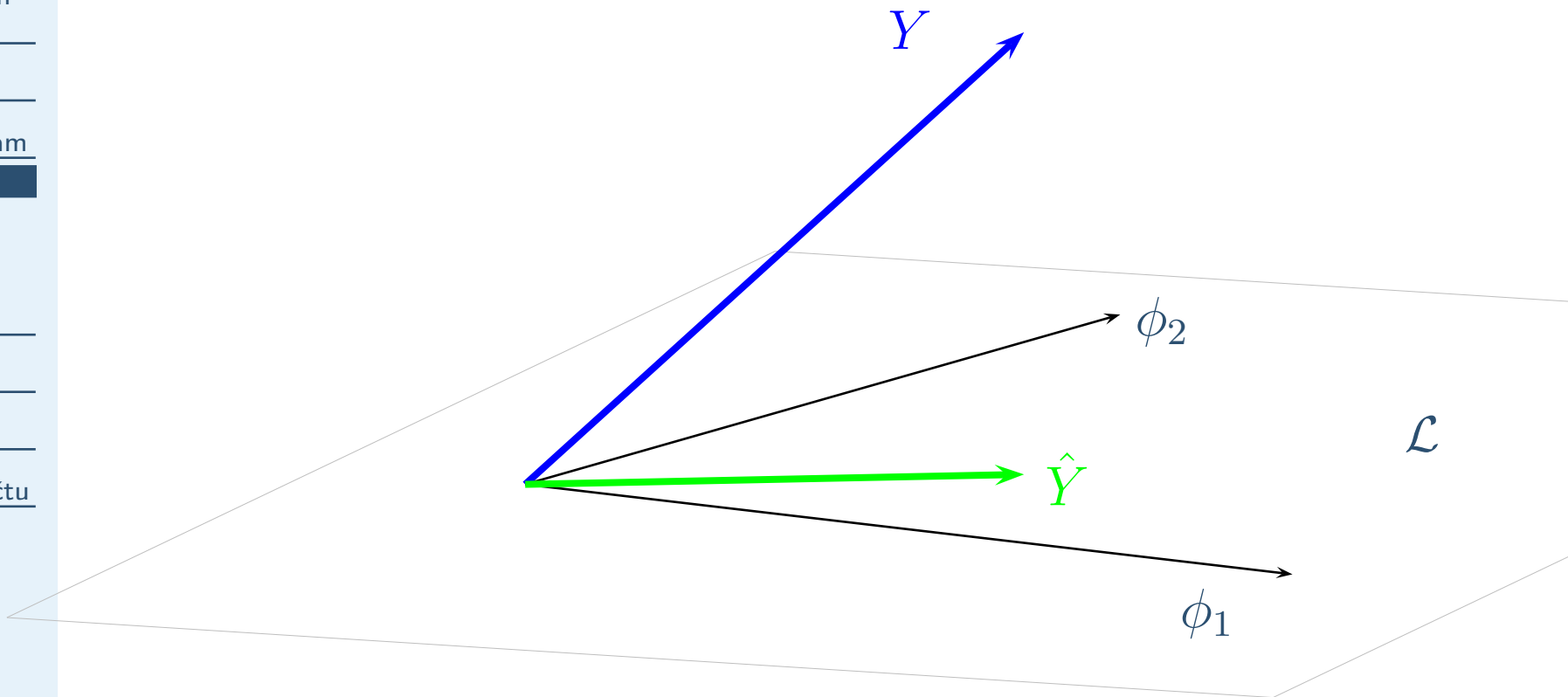
[Odvození](#)

[Rozbor MNČ](#)

[BLUE](#)

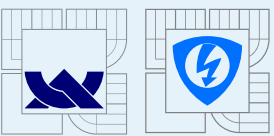
[Řád odhadu](#)

[Poznámky k výpočtu](#)



Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 21 / 39



# Motivace

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Geometrický význam

**Motivace**

Předpoklady

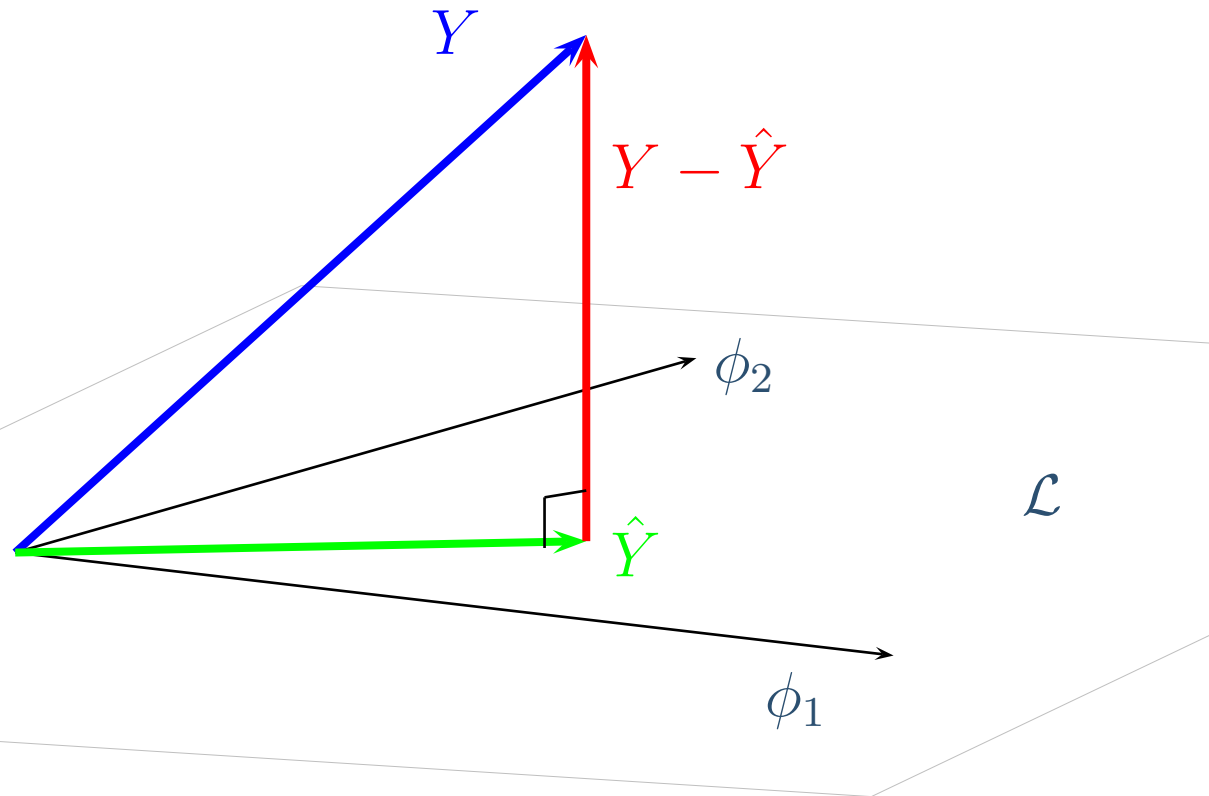
Odvození

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu



Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 21 / 39



# Motivace

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Geometrický význam

**Motivace**

Předpoklady

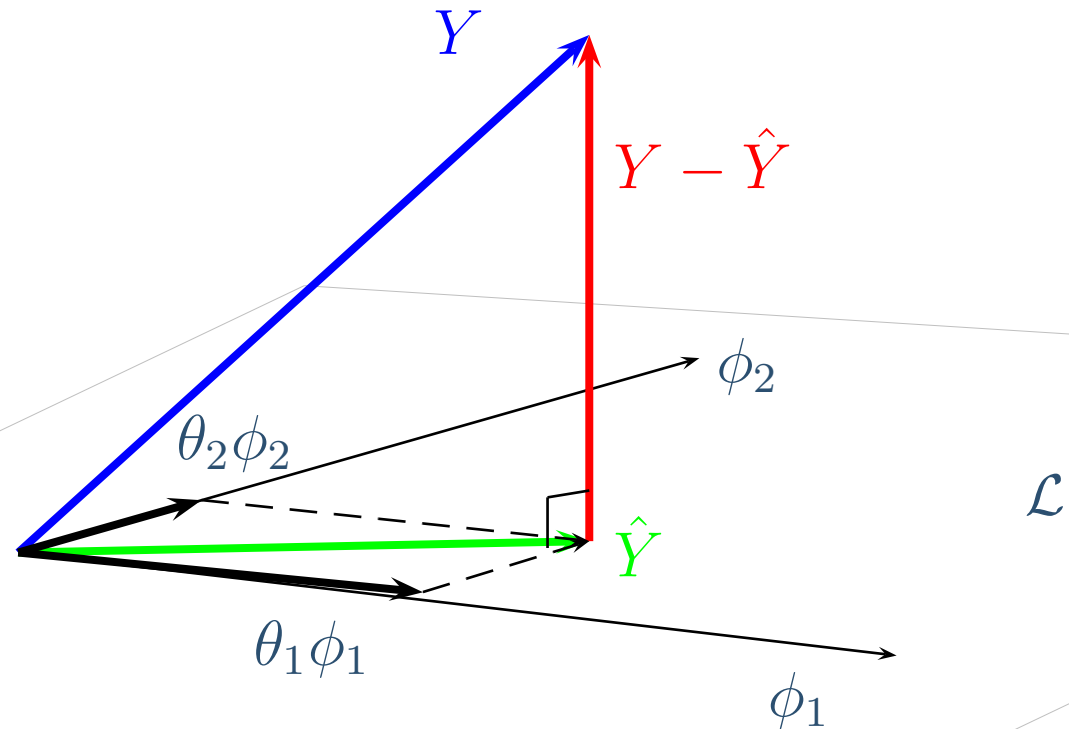
Odvození

Rozbor MNČ

BLUE

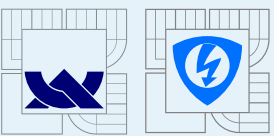
Řád odhadu

Poznámky k výpočtu



Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 21 / 39



# Předpoklady

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Geometrický význam

Motivace

**Předpoklady**

Odvození

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

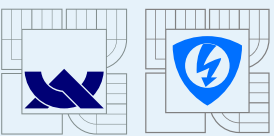
Označme sloupcové vektory matice  $\Phi$  jako  $\phi_1, \dots, \phi_n \in R^N$ .  
Cílem je nalézt takovou lineární kombinaci vektorů  $\phi_1, \dots, \phi_n$ , která nejlépe aproximuje skutečný výstup  $Y$ .  
Řešením je kolmá projekce vektoru  $Y$  do podprostoru tvořeného vektory  $\phi_1, \dots, \phi_n$  - vektor  $\hat{Y} = \sum_{j=1}^n \phi_j \theta_j$ .

Platí

$$(Y - \hat{Y}) \perp \phi_i \quad \text{pro} \quad i = 1, \dots, n$$

proto také platí

$$\phi_i^T (Y - \hat{Y}) = 0 \quad \text{pro} \quad i = 1, \dots, n \quad (2)$$



# Odvození

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Geometrický význam

Motivace

Předpoklady

**Odvození**

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

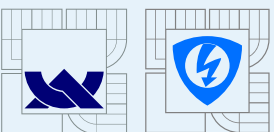
Dosazením odhadu  $\hat{Y}$  do (2) dostaneme

$$\phi_i^T Y = \sum_{j=1}^n \phi_i^T \phi_j \theta_j \quad \text{pro} \quad i = 1, \dots, n$$

V maticovém zápisu

$$\begin{pmatrix} \phi_1^T \phi_1 & \cdots & \phi_1^T \phi_n \\ \vdots & & \vdots \\ \phi_n^T \phi_1 & \cdots & \phi_n^T \phi_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \theta_1 \\ \vdots \\ \theta_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \phi_1^T Y \\ \vdots \\ \phi_n^T Y \end{pmatrix}$$

Což je vlastně dříve odvozená rovnice  $\Phi^T \Phi \theta = \Phi^T Y$



Lineární regrese

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

Geometrický význam

**Rozbor MNČ**

Rozbor

Bílý šum

Odvození

Barevný šum

BLUE

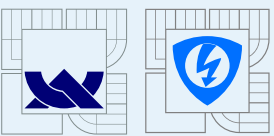
Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

# Rozbor metody nejmenších čtverců

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 24 / 39



# Rozbor metody nejmenších čtverců

Lineární regrese

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

**Rozbor**

Bílý šum

Odvození

Barevný šum

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Uvažujme data, která vyhovují rovnici

$$y(k) = \varphi^T(k)\theta_0 + e(k)$$

kde  $\theta_0$  je vektor skutečných parametrů a  $e(k)$  je náhodná proměnná s nulovou střední hodnotou a rozptylem  $\lambda^2$ .

Maticový zápis

$$Y = \Phi\theta_0 + e \quad \text{kde } e = (e(1) \ e(2) \ \dots \ e(N))^T$$



# Bílý šum

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

Rozbor

Bílý šum

Odvození

Barevný šum

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Uvažujme, že  $e(k)$  je bílý šum s nulovou střední hustotou a rozptylem  $\lambda^2$ . Potom platí následující vlastnosti

1. odhad  $\hat{\theta}$  je neposunutý od vektoru skutečných parametrů  $\theta_0$
2. kovarianční matice  $\hat{\theta}$  je dán vzorcem

$$\text{cov}(\hat{\theta}) = \lambda^2(\Phi^T \Phi)^{-1}$$

3. neposunutý odhad  $\lambda^2$  je dán vztahem

$$\hat{\lambda}^2 = 2J(\hat{\theta})/(N - n)$$





# Odvození

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

Rozbor

Bílý šum

**Odvození**

Barevný šum

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

**ad 1.**

$$\hat{\theta} = (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T (\Phi \theta_0 + e) = \theta_0 + (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T e$$

$$E\hat{\theta} = \theta_0 + (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T Ee = \theta_0$$

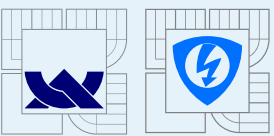
**ad 2.**

$$\begin{aligned} E(\hat{\theta} - \theta_0)(\hat{\theta} - \theta_0)^T &= E[(\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T e][(\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T e]^T = \\ &= (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T Ee e^T \Phi (\Phi^T \Phi)^{-1} = \\ &= (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T \lambda^2 I \Phi (\Phi^T \Phi)^{-1} = \\ &= \lambda^2 (\Phi^T \Phi)^{-1} \end{aligned}$$

kde  $EX = \sum_I p_i x_i$  je střední hodnota (expectation).

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 27 / 39



# Barevný šum

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

Rozbor

Bílý šum

Odvození

Barevný šum

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Uvažujme, že  $e(k)$  není bílý šum, ale barevný šum, pro který platí rovnice

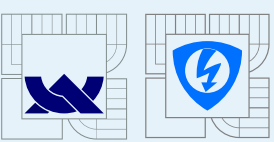
$$Eee^T = R$$

kde  $R$  je pozitivně definitní matice.

Odhad získaný MNČ zůstává neposunutý (odvození je podobné jako v případě bílého šumu), ale kovarianční matice se změní

$$\text{cov } \hat{\theta} = E(\hat{\theta} - \theta_0)(\hat{\theta} - \theta_0)^T = (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T R \Phi (\Phi^T \Phi)^{-1}$$

Nemohu získat odhad s menší hodnotou kovarianční matice?



[Lineární regrese](#)

[Metoda nejmenších  
čtverců](#)

[Příklad](#)

[Geometrický význam](#)

[Rozbor MNČ](#)

**BLUE**

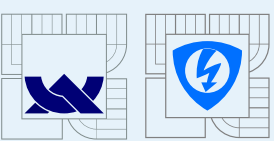
BLUE

Vlastnosti

[Řád odhadu](#)

[Poznámky k výpočtu](#)

# Nejlepší lineární neposunutý odhad parametrů



## Best Linear Unbiased Estimate - BLUE

Lineární odhad - lze vyjádřit jako lineární funkci měření  $Y$ .

$$\hat{\theta} = Z^T Y$$

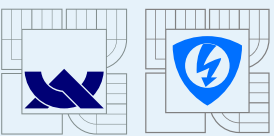
Odhad metodou nejmenších čtverců je zvláštním případem lineárního odhadu, kdy  $Z = \Phi(\Phi^T \Phi)^{-1}$  ( $Z^T = (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T$ )

Takový lineární odhad vyjádřený maticí  $Z$ , který dává neposunutý odhad a který minimalizuje hodnotu kovarianční matice se nazývá BLUE (někdy také **Markovův odhad**).

BLUE je dán maticí

$$Z^* = R^{-1} \Phi (\Phi^T R^{-1} \Phi)^{-1} \quad (Z^{*T} = (\Phi^T R^{-1} \Phi)^{-1} \Phi^T R^{-1})$$

(matice  $R$  je symetrická)



# Vlastnosti

Lineární regrese

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

BLUE

Vlastnosti

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Odhad je neposunutý, protože platí

$$\begin{aligned}\theta_0 &= E\hat{\theta} = EZ^{*T}(\Phi\theta_0 + e) = Z^{*T}\Phi\theta_0 \\ &= (\Phi^T R^{-1}\Phi)^{-1}\Phi^T R^{-1}\Phi\theta_0 = I\theta_0\end{aligned}$$

Kovarianční matice BLUE

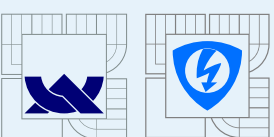
$$\begin{aligned}\text{cov}_{Z^*}(\hat{\theta}) &= (\Phi^T R^{-1}\Phi)^{-1}\Phi^T R^{-1}RR^{-1}\Phi(\Phi^T R^{-1}\Phi)^{-1} = \\ &= (\Phi^T R^{-1}\Phi)^{-1}\end{aligned}$$

Platí vztah

$$\text{cov}_{Z^*}(\hat{\theta}) = (\Phi^T R^{-1}\Phi)^{-1} \leq \text{cov}_Z(\hat{\theta})$$

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 31 / 39



[Lineární regrese](#)

[Metoda nejmenších čtverců](#)

[Příklad](#)

[Geometrický význam](#)

[Rozbor MNČ](#)

[BLUE](#)

[Řád odhadu](#)

[Určení řádu odhadu](#)

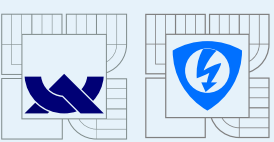
[Reálný případ](#)

[Poznámky k výpočtu](#)

# Určení řádu odhadu

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 32 / 39



# Určení řádu odhadu

[Lineární regrese](#)

[Metoda nejmenších čtverců](#)

[Příklad](#)

[Geometrický význam](#)

[Rozbor MNČ](#)

[BLUE](#)

[Řád odhadu](#)

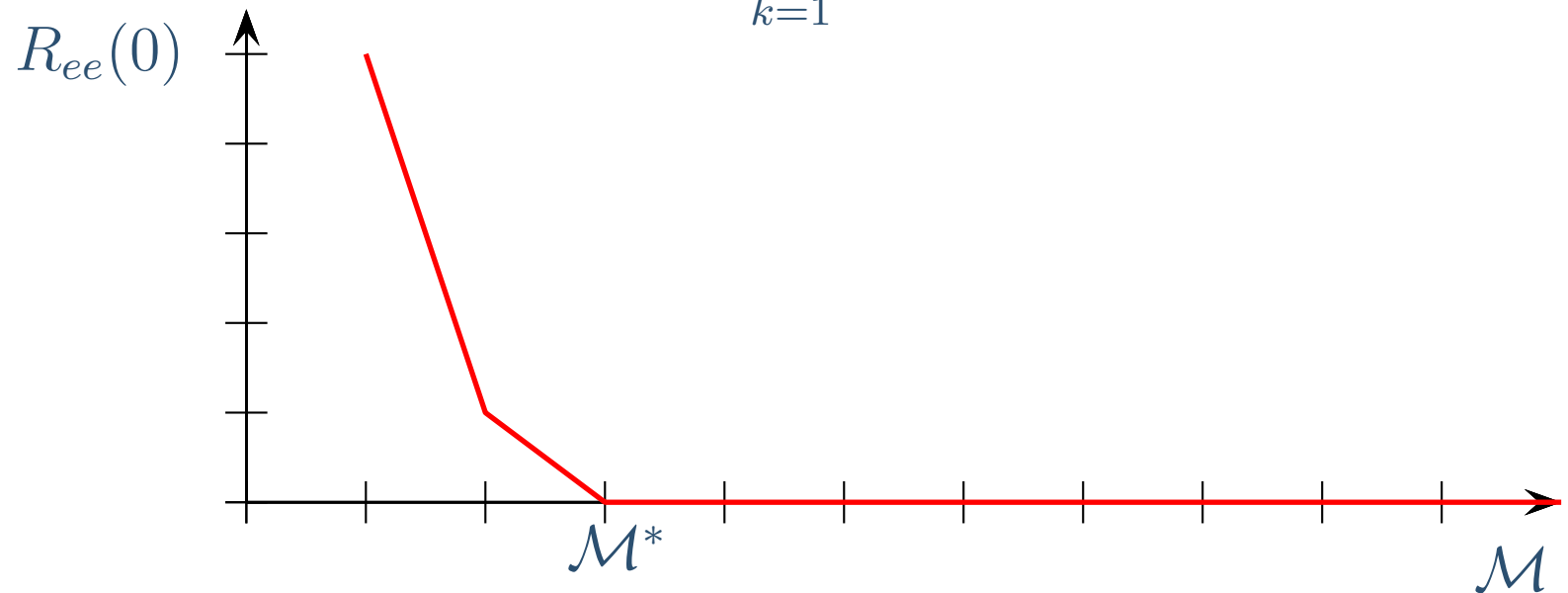
**[Určení řádu odhadu](#)**

[Reálný případ](#)

[Poznámky k výpočtu](#)

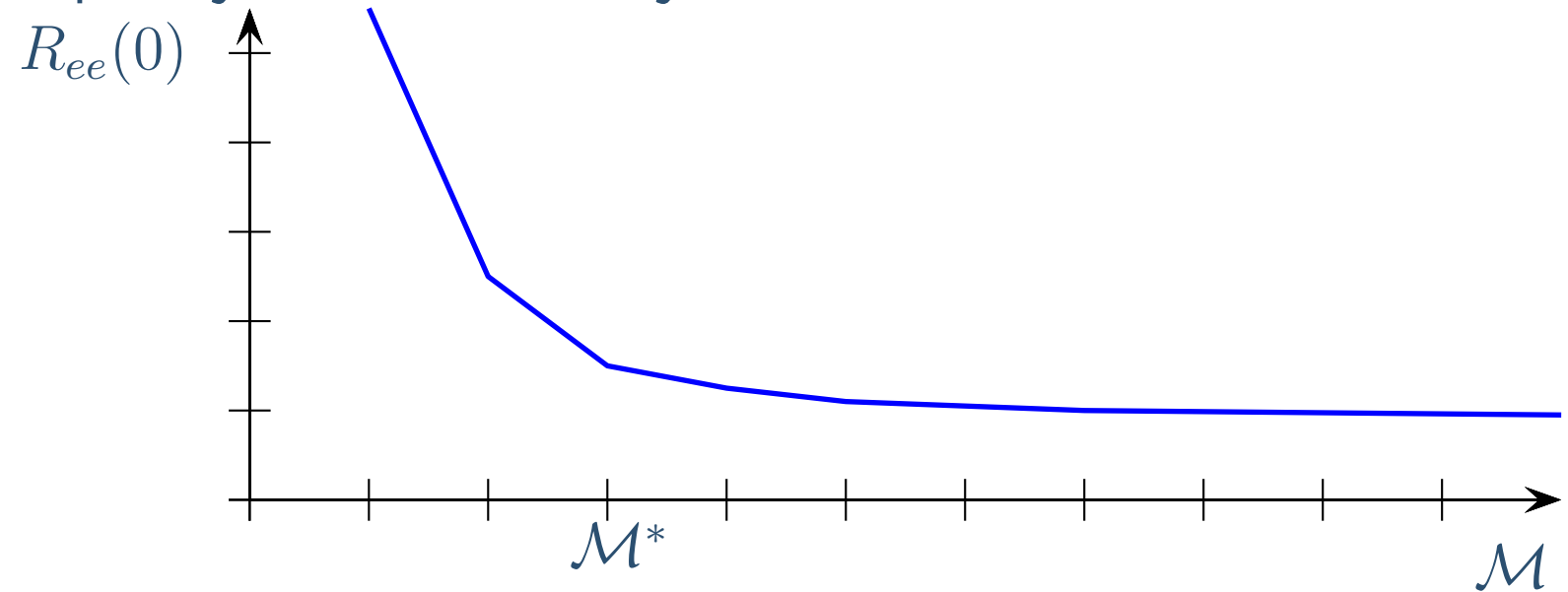
V ideálním případě, kdy je měření nezašuměné a je k dispozici nekonečně mnoho hodnot existuje model  $\mathcal{M}^*$  který přesně popisuje chování systému. Další zvyšování řádu systému (vyšší počet neznámých parametrů) nevede ke zlepšování kritéria. Jako kritérium lze použít

$$R_{ee}(0) = Ee(k)e(k) = \sum_{k=1}^N e^2(k)$$



Modelování a identifikace

V praxi je situace obtížnější.

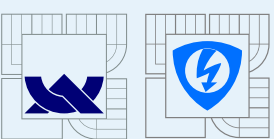


Obvykle se volí model odpovídající  $R_{ee_x}(0)$  pro kterou platí

$$0.8R_{ee_x}(0) \leq R_{ee_{x+1}}(0)$$

kde  $R_{ee_{x+1}}(0)$  odpovídá modelu s o jedničku větším počtem parametrů.





Lineární regrese

Metoda nejmenších  
čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

**Poznámky k výpočtu**

Poznámky k výpočtu

$QR$  rozklad matice

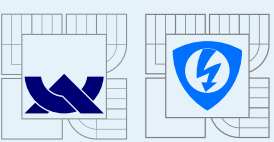
Řešení pomocí  $QR$   
rozkladu

Řešení v programu  
Matlab

# Poznámky k výpočtu

Modelování a identifikace

Metoda nejmenších čtverců – strana 35 / 39



# Poznámky k výpočtu

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Poznámky k výpočtu

$QR$  rozklad matice

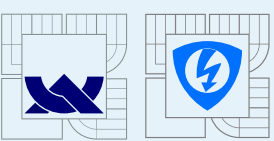
Řešení pomocí  $QR$  rozkladu

Řešení v programu Matlab

Výsledné vzorce pro výpočet nejsou vhodné pro přímé použití. Problémy vznikají při výpočtu inverze matice.

Používané postupy výpočtu

- řešením rovnice  $\Phi^T \Phi \theta = \Phi^T Y$  - jednoduché na výpočet, vysoká citlivost na zaokrouhlovací chyby
- $QR$  metoda - složitější, vyžaduje přibližně dvojnásobek matematických operací ve srovnání s předchozím postupem, vyšší odolnost na zaokrouhlovací chyby
- rekursivní metody výpočtu - budou probrány později



# $QR$ rozklad matice

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Poznámky k výpočtu

**$QR$  rozklad matice**

Řešení pomocí  $QR$  rozkladu

Řešení v programu Matlab

Používá se pro řešení soustav lineárních rovnic a pro hledání vlastních čísel matice.

Matice  $Q$  je ortonormální. Její sloupce jsou navzájem kolmé. Platí  $Q^T Q = I$ , kde  $I$  je jednotková matice a  $R$  je horní trojúhelníková matice, pro kterou platí

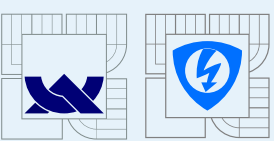
$$\Phi = QR$$

Řešíme soustavu rovnic

$$\Phi\theta = QR\theta = Y$$

Vynásobíme obě strany rovnice maticí  $Q^T$

$$Q^T \Phi\theta = Q^T QR\theta = R\theta = Q^T Y$$



# Řešení pomocí $QR$ rozkladu

Lineární regrese

Metoda nejmenších čtverců

Příklad

Geometrický význam

Rozbor MNČ

BLUE

Řád odhadu

Poznámky k výpočtu

Poznámky k výpočtu

$QR$  rozklad matice

Řešení pomocí  $QR$  rozkladu

Řešení v programu Matlab

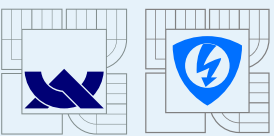
Pokud máme k dispozici matice  $Q$  a  $R$ , je řešení soustavy rovnic  $R\theta = Q^T Y$  velmi jednoduché, protože  $R$  je trojúhelníková matice.

Ztrátová funkce zůstává stejná

$$\begin{aligned} (QY - Q\Phi\theta)^T (QY - Q\Phi\theta) &= \\ &= (Y - \Phi\theta)^T Q^T Q (Y - \Phi\theta) = (Y - \Phi\theta)^T (Y - \Phi\theta) \end{aligned}$$

V Maltabu lze  $QR$  rozklad počítat pomocí příkazu

```
>> [Q, R] = qr(Phi);
```



# Řešení v programu Matlab

[Lineární regrese](#)

[Metoda nejmenších čtverců](#)

[Příklad](#)

[Geometrický význam](#)

[Rozbor MNČ](#)

[BLUE](#)

[Řád odhadu](#)

[Poznámky k výpočtu](#)

[Poznámky k výpočtu](#)

[QR rozklad matice](#)

[Řešení pomocí QR rozkladu](#)

[Řešení v programu Matlab](#)

Pro řešení se používá zpětné lomítko. Chování tohoto operátoru závisí na rozměru matice  $\Phi$ . Pokud se jedná o obdélníkovou matici, pak se pro řešení použije  $QR$  rozklad.

```
>> theta = Phi \ Y;
```