

# PHƯƠNG PHÁP BÌNH PHƯƠNG TỐI TIỂU

GIẢNG VIÊN: TRẦN HÀ SƠN

ĐẠI HỌC KHOA HỌC TỰ NHIÊN-ĐHQG TP HCM

Ngày 11 tháng 3 năm 2024

- 1 Đặt vấn đề
- 2 Phép chiếu một vector lên một đường thẳng qua gốc tọa độ
- 3 Phép chiếu vuông góc xuống không gian con
- 4 Phương pháp bình phương tối thiểu

## Bài toán.

Hãy tìm vector  $\hat{x}$  sao cho vector  $A\hat{x}$  gần  $b$  nhất, tức là  $\|A\hat{x} - b\|$  nhỏ nhất. Vector  $\hat{x}$  thỏa tính chất trên được gọi là nghiệm bình phương tối thiểu của hệ

$$Ax = b.$$

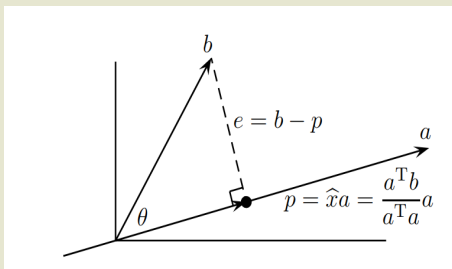


# Phép chiếu vuông góc một vector lên đường thẳng qua gốc tọa độ

## Định lý

Hình chiếu của vector  $b$  lên đường thẳng đi qua gốc tọa độ  $O$  có phương là vector  $a$  là

$$p = \hat{x}a = \frac{a^T b}{a^T a} \cdot a.$$



# Phép chiếu vuông góc một vector lên một không gian con

## Định lý

*Cho  $H$  là không gian con của không gian Euclide  $X$ , khi đó mọi vector  $x$  bất kì đều phân tích được duy nhất thành:*

$$x = u + v,$$

*trong đó  $u \in H$  và  $v \in H^\perp$ . Phần tử  $u$  trong khai triển này được gọi là hình chiếu vuông góc của  $x$  xuống không gian con  $H$  và được ký hiệu là  $p_H(x)$ .*

## Định lý

Cho không gian con  $H$  của không gian vector Euclide  $X$  và  $x \in X$ .

- ① Phần tử  $p_H(x)$  là phần tử thuộc  $H$  gần  $x$  nhất, nói cách khác

$$\|x - p_H(x)\| = \min_{y \in H} \|x - y\|.$$

- ② Nếu  $e_1, e_2, \dots, e_r$  là cơ sở trực chuẩn của  $H$  thì

$$p_H(x) = (x, e_1)e_1 + (x, e_2)e_2 + \dots + (x, e_r)e_r.$$

# Phép chiếu vuông góc một vector lên một không gian con

## Ví dụ

Trong  $\mathbb{R}^3$  với tích vô hướng chính tắc, cho

$$x_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, x_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, x_3 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}, H = \text{span}(x_1, x_2).$$

Hãy biểu diễn  $x$  thành  $x = u + v$ , trong đó  $u \in H, v \in H^\perp$ .

# Phép chiếu vuông góc một vector lên một không gian con

## Ví dụ

Xây dựng cơ sở trực chuẩn của  $H$  theo phương pháp *Gram – Schmidt* như sau: Đặt  $y_1 = x_1, y_2 = x_2 - \frac{(x_2, y_1)}{(y_1, y_1)}y_1$ . Khi đó

$$y_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, y_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{3}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Từ đó

$$e_1 = \frac{y_1}{\|y_1\|} = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, e_2 = \frac{y_2}{\|y_2\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$



# Phép chiếu vuông góc một vector lên một không gian con

## Ví dụ

Với  $e_1, e_2$  là cơ sở trực chuẩn của  $H$ , ta có  $u = (x, e_1)e_1 + (x, e_2)e_2$ .  
Nghĩa là

$$u = \frac{5}{\sqrt{3}} \cdot \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \frac{1}{\sqrt{2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{10}{6} \\ \frac{6}{7} \\ \frac{6}{13} \\ \frac{6}{6} \end{bmatrix}$$

$$\text{và } v = x - u = \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{1}{3} \\ 1 \\ -\frac{6}{6} \\ \frac{1}{6} \\ -\frac{1}{6} \end{bmatrix}$$

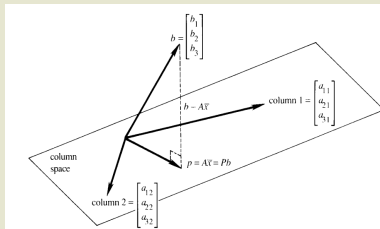
# Phương pháp bình phương tối thiểu

## Định lý

Cho ma trận  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ , nghiệm bình phương tối thiểu của phương trình  $Ax = b$  là vector  $\hat{x}$  thỏa

$$A\hat{x} = p_H(b),$$

trong đó  $H = \text{span}(A_1, A_2, \dots, A_n)$ .

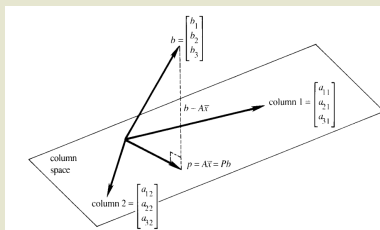


# Phương pháp bình phương tối thiểu

## Nhận xét

Hệ  $A\hat{x} = p_H(b)$  luôn có nghiệm và  $b - p_H(b) = b - A\hat{x} \perp H$ , tức là  $b - A\hat{x}$  trực giao với tất cả các cột của  $A$ , nên

$$A^T(A\hat{x} - b) = 0 \implies A^T A\hat{x} = A^T b.$$



## Nhận xét

Để tìm nghiệm bình phương tối thiểu, ta làm theo các bước sau:

- **Bước 1.** Tìm cơ sở không gian cột  $H$  của ma trận  $A$ .
- **Bước 2.** Trục chuẩn hóa cơ sở của  $H$ .
- **Bước 3.** Tìm  $p_H(b)$ .
- **Bước 4.** Giải hệ  $Ax = p_H(b)$  (hệ này luôn có nghiệm).

## Định lý

Nếu ma trận  $A \in M_n(\mathbb{R})$  có hạng  $n$  thì  $A^T A$  là ma trận vuông cấp  $n$  khả nghịch, nên phương trình  $Ax = b$  có duy nhất một nghiệm bình phương tối thiểu là  $\hat{x} = (A^T A)^{-1} A^T b$ .



# Phương pháp bình phương tối thiểu

## Ví dụ

Tìm hàm bậc nhất  $y = ax + b$  thỏa mãn điều kiện

x	0	3	6
y	1	4	5

## Chứng minh.

Đặt  $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 3 & 1 \\ 6 & 1 \end{bmatrix}$ ,  $X = \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix}$ ,  $\begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{bmatrix}$ . Ta được  $AX = C$ .

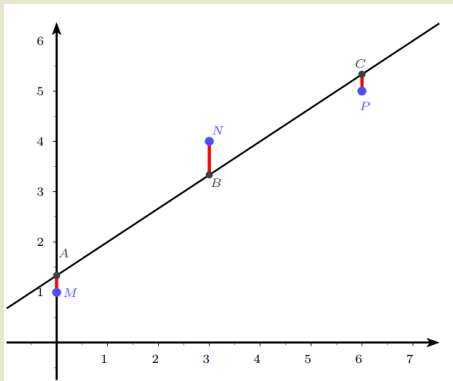
Nghiệm bình phương tối thiểu  $\hat{x} = (A^T A)^{-1} A^T C = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} \\ \frac{4}{3} \end{bmatrix}$ .

Do đó  $a = \frac{2}{3}$ ,  $b = \frac{4}{3}$ . Tức là  $y = \frac{2}{3}x + \frac{4}{3}$ . □

# Phương pháp bình phương tối thiểu

## Nhận xét

Đường thẳng  $\Delta$  không đi qua các điểm  $M(0, 1)$ ,  $N(3, 4)$ ,  $P(6, 5)$  nhưng tổng  $AM^2 + BN^2 + PC^2$  nhỏ nhất.





# Phương pháp bình phương tối thiểu

## Ví dụ

Tìm hàm  $y = C + Dt + Et^2$  thỏa mãn điều kiện

t	0	1	2
y	6	0	0

**Đáp án:**  $\hat{x} = (C, D, E) = (6, -9, 3)$ .

# Phương pháp bình phương tối thiểu

## Ví dụ

Tìm hàm  $y = C + Dt + Et^2$  thỏa mãn điều kiện

t	-2	-1	0	1	2
y	0	0	1	0	0

**Đáp án:**  $\hat{x} = (C, D, E) = \left(\frac{34}{70}, 0, -\frac{10}{70}\right)$ .