【文章编号】1002-3410(2000)03-00879-04

最小二乘法在曲线拟合中的实现

聂 翔¹, 张瑞林²

(1.陕西工学院 基础课部 陕西 汉中 723003; 2.汉中师范学院 数学与计算机科学系 陕西 汉中 723000)

【摘 要】 给出了最小二乘法在多元正交基函数拟合中的计算机实现方法。以常见的二次曲线拟合为例说明了程序编制的要点,在实验的数据处理中具有实用价值。

【关 键 词】 最小二乘法; 曲线拟合; 正交基函数

【中图分类号】 ()4

【文献标识码】 A

1 引言

在物理实验中 经常要把离散的测量数据转化为直观的便于研究的曲线方程,即曲线拟合。正交基函数因涵盖了幂函数,切比雪夫多项式,拉盖尔函数,多元正交函数系列等而常被采用为拟合函数。如在曲线拟合中最常见的二次曲线,采用二元正交基函数系列: $1, x, y, x^2, y^2, xy, \dots$ 进行拟合。最小二乘法在确定各拟合函数的系数时,尽管拟合的次数不是很高,但它可使误差较大的测量点对拟合曲线的精度影响较小,而且实现简单,便于物理分析和研究,故成为最常用的方法之一。本文从最小二乘法的基本原理出发,给出了多元正交函数拟合的实现方法,并结合实例给出了最常用的二次曲线拟合的程序流程图。

2 最小二乘法

令待求的未知量为 a_1 a_2 p_1 p_2 p_3 p_4 p_5 p_6 p_6 p_6 p_7 p_8 p_8

若 a_j 为真值 ,由上述己知函数求出真值 y_j ,若其测量值为 y_j^* ,则对应的误差为 $\sigma_j = y_j - v_j^*$ ($j = 1, 2, \ldots, n$)。 最小二乘法可定量表示为:

$$\sum_{j=1}^{n} \sigma_j^2 = \min$$

对不等精度测量 ,应加上各测量值的权重因子 ρ_i ,即:

收稿日期 2000-04-03

作者简介: 聂翔(1968-)男 陕西商南人 陕西工学院讲师,从事基础物理和实验教学、计算物理方面的研究。

$$\sum_{j=1}^{n} p_j \sigma_j^2 = \min$$

最小二乘法是在随机误差为正态分布时,由最大似然法推出的一个结论。它可使测量误差的平方和最小,因此被视为从一组测量值中求出一组未知量的最可信赖的方法。在本文中为突出曲线拟合的主题,重点讨论等精度测量。

3 多元正交基函数拟合的实现

对 m 元正交基函数 其拟合函数的形式为:

$$y = \sum_{j=1}^{l} a_{j} g_{j}(x_{1}, x_{2}, ..., x_{m})$$

 g_j 为由 m 个自变量构成的一个正交基函数。如 m=3 对应函数系列为 1 x_1 x_2 x_3 x_1^2 x_2^2 , x_3^2 x_1x_2 x_3 x_1x_2 x_3 x_1 x_2 x_3 x_4 x_5 x_5 x

令在 n 次测量中第 i 次的测量值为(x_{1i} , x_{2i} , x_{2i} , x_{mi} , y_{i}),则对应的测量误差为:

$$\sigma_i = \sum_{j=1}^{l} a_j g_j (x_{1i}, x_{2i}, \dots, x_{mi}) - y_i$$

为便于表达 冷

$$g_{ii} = g(x_{1i}, x_{2i}, \dots, x_{mi})$$

这样 用最小二乘法可建立误差的目标函数

$$O(a_1 a_2 \dots a_l) = \sum_{i=1}^n (\sum_{j=1}^l a_j g_{ji} - y_i)^2$$

上式取最小值的必要条件是其一阶偏导数等于零。即

$$\frac{\partial O}{\partial a_k} = 2 \sum_{i=1}^n (g_{ki} (\sum_{i=1}^l a_j g_{ji} - y_i)) = 0 \qquad (k = 1 \ 2 \ \dots \ l)$$

可整理为

$$\sum_{j=1}^{l} S_{k,j} a_{j} = T_{k} \qquad (k = 1 \ 2, \dots, l)$$
 (1)

$$S_{k,j} = \sum_{i=1}^{n} g_{ki}g_{ji}$$
, $T_k = \sum_{i=1}^{n} y_ig_{ki}$ (2)

进一步可把(1)式写为矩阵形式

$$Sa = T (3)$$

S 为l 阶对称方阵 A T 分别为含有l 个元素的列向量。

4 举例

对大多数测量,因测量次数较大和测量量的多元使得求解方程组(1)离开了计算机就无法进行。下面结合一个常见的二次曲线拟合的实例,进行计算机求解,并给出符合精度的结果。

在传统的齿轮加工中 要求齿侧的表面形状是渐开线 其方程为:

$$\begin{cases} x = a(\cos t + t \sin t), t \in [0.1, 0.6] \\ y = a(\sin t - t \cos t), a = 10 \sim 100 \end{cases}$$

但渐开线形不易加工 故要找一条便于加工的二次曲线来逼近。二次曲线的一般方程为:

$$F(x,y) = a_1x^2 + a_2xy + a_3y^2 + a_4x + a_5y + 10 = 0$$

注意到 a 是决定齿轮整体大小的参数 ,问题便归结为对应己知的 a ,如何确定二次曲线的系数。由于 x^2 xy y^2 x y 是一个二元正交基函数系列 ,故该问题为二元正交基函数的拟合问题。可转化为一个五元线性方程组的求解问题。

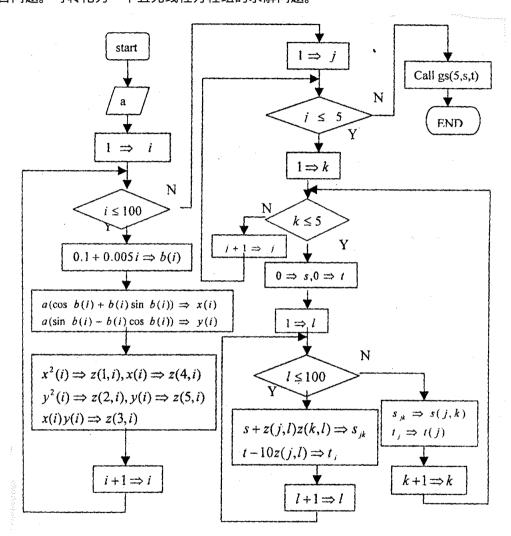


图 1 主程序流程图

首先建立目标函数:

$$O(a_1 a_2 \dots a_5) = \sum_{i=1}^n \sigma_i^2 = \sum_{i=1}^n F^2(x(t_i), y(t_i))$$

其次由目标函数求(3)式中 S 和 T 的各个元素 ,为保证精度取 n=100 ,采用双精度数进行运算 ,且在 t 的定义域内均匀取点。在本例中:

$$g_1 = x^2$$
, $g_2 = xy$, $g_3 = y^2$, $g_4 = x$, $g_5 = y$

由此按(2)就可求出 $S_{k,i}$ 和 T_k 。

运行结果为 对任何的 a 值都立即输出了 5 个双精度系数。以下分别是 a = 10.0 ,a = 50.0 的结果

- 1.019734702339660E 001, -1.992420638592079E 001, 1.836078139316973E 001,
- -2.019786155966250 , 1.750715434475203 ; 4.078963496823357E 003 ,
- $-7.968469471715164 E 003 \ , 7.342648072037741 E 003 \ , -4.039584718828269 E 001 \ ,$
- 3.500749173058432E 001

最后,用列主元高斯消去法求解方程组,一般而言,随着拟合函数个数的增加,S的阶数会增大,|S|的值易变小。因此用软件实现时,要求正交基函数的个数不能高于 6,以免使 |S| 的值低于舍入误差而求解失败。

本程序采用 FORTRAN 语言,调用成熟的列主元高斯消去法子程序。通过调试、运行,得到了符合精度的结果。主程序流程如图1所示。

5 结束语

在通常的数据处理中,不论是一元线性拟合,还是多元线性拟合,甚至相当一部分经变换可转变为线性拟合的非线性拟合,如可用对数转换成线性函数的幂次拟合,都是正交基函数拟合的特例。而用最小二乘法来实现,原理简单明了,且易于编程。因此,无论在实验的数据处理中,还是在工程中曲线间的拟合方面,必将有着广泛的应用。

【参考文献】

- [1] 林抒 龚镇雄. 普通物理实验 M]. 北京: 人民教育出版社, 1982. 37 42.
- [2] 丁丽娟. 数值计算方法 M]. 北京 北京京理工大学出版社 ,1997. 127 143.
- [3] 许士良, FORTRAN 常用算法程序集 M1第2版, 北京 清华大学出版社 1995.1-4 341.

How to realize of minimum square estimation in curve-fitting

NIE Xiang¹, ZHANG Rui-lin²

(1.Dept. of B. C. of Shaanxi Institute of Technology, Hanzhong 723003, China; 2.Dept. of Mathematics of Hanzhong Teachers College, Hanzhong 723000, China)

Abstract: This paper presents a method of how to realize the minimum square estimation in multivariable orthogonal basis functions fitting of a curve ,then takes the general square curve fitting as an example to explain the key points in programming ,which is of a wide range of practical values in data processing.

Key words: minimum square estimation; curve-fitting; orthogonal basis function