## Задача 4.12 по вычислительной математике

Даны дискретные данные в m-мерном пространстве  $\{x_i\}_{i=1}^n$ , где  $x_i \in \mathbb{R}^m, x_i = (x_1^i, x_2^i, ..., x_m^i)^T$ . Пусть в качестве аппроксимирующей функции рассматривается m-мерный эллипсоид с неизвестными полуосями  $r_j, j = 1, 2, ..., m$ . Требуется записать формулировку оптимизационной задачи для МНК для идентификации такого эллипсоида(аналогично задаче 4.11). Сформулировать условия, при которых данная задача: а) будет иметь единственное решение, б) не будет иметь решения.

## Решение:

Допустим в  $\mathbb{R}^m$  имеется некий ортонормированный базис. Если в данном базисе известны координаты п точек  $x_i, i=1,2,..,n$ . Тогда в указанном базисе используем формулу, которая описывает квадратичную форму:

$$\sum_{i=1}^{m} a_{ii} X_i^2 + 2 \sum_{i=1}^{m-1} \sum_{j=i+1}^{m} a_{ij} X_i X_j + \sum_{i=1}^{m} c_i X_i - b = 0$$
 (1)

Представим данную формулу в матричном виде, для этого введем следующие обозначения:

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mm} \end{pmatrix}, c = (c_1, c_2, \dots, c_m), \mathbb{X} = \{X_1, X_2, \dots, X_m\}$$

Тогда формула (1) примет следующий вид:

$$XAX^{T} + cX^{T} - d = 0 (2)$$

В зависимости от свойств матрицы A, формула (2) может описывать различные типы квадратичных поверхностей. Поэтому, так как целью является аппроксимация дискретных данных с помощью эллипсоида, в последующем решении будем считать что матрица A положительно определена. Для удобства формирования оптимизационной задачи введем следующие вектора:

$$h = (a_{11}, a_{22}, ..., a_{mm}, a_{i1}, a_{i2}, ..., a_{m-1,m}, c_1, c_2, ..., c_m, d)$$
(3)

$$g(\mathbb{X}) = (X_1^2, X_2^2, ..., X_m^2, X_1 X_2, X_1 X_3, ..., X_{m-1} X_m, X_1, X_2, ..., X_m, -1)$$
 (4)

Введём следующую функцию используя формулы (3) и (4) для определения эллипса:  $F(h,g(\mathbb{X})) = h * [g(\mathbb{X})]^T$  Сформулируем оптимизационную задачу для МНК:

$$1.E_2(h) = \sum_{i=1}^n [F(h, g(x_i))]^2$$
, где  $x_i \in \{x_i\}_{i=1}^n$ .

2. Необходимо минимизировать  $E_2(h)$  по h, то есть найти  $\min_{h}(E_2(h))$ .

После того, как будет найден вектор h можно привести квадратичную форму к каноническому виду:

1) Необходимо диагонализировать матрицу A, поскольку в общем случае присутствуют смешанные члены  $a_{ij}X_iX_j$  (где  $i \neq j$ ).

Для этого решим характеристическое уравнение  $det(A-\lambda I)=0$ , где I - единичная матрица. Из этого уравнения находим собственные значения  $\lambda_1,\lambda_2,...,\lambda_m$ . Затем для каждого значения  $\lambda$  решаем систему уравнений  $(A-\lambda I)v=0$  для нахождения собственных векторов  $v_1,v_2,...,v_m$ 

Матрица перехода Р состоит из собственных векторов  $v_1, v_2, ..., v_m$  в качестве столбцов:

$$P = [v_1, v_2, ..., v_m]$$

Теперь мы можем перейти к новому базису используя матрицу перехода Р:

$$\mathbb{Y} = P^T \mathbb{X}$$

Тогда формула (2) в новом базисе будет выглядеть следующим образом:

$$\mathbb{Y}D\mathbb{Y}^T + \tilde{c}\mathbb{Y}^T - \tilde{d} = 0 \tag{5}$$

Предположим, что у нас остались ненулевые  $\tilde{c}_i$ . Тогда выделим полные квадраты:

$$\lambda_i (Y_i + \frac{\tilde{c}_i}{\lambda_i})^2$$

Выполним замену :  $Z_i = Y_i + \frac{\tilde{c}_i}{\lambda_i}$ . Тогда получим уравнение эллипса в каноническом виде:

$$\lambda_1 Z_1^2 + \lambda_2 Z_2^2 + \dots + \lambda_m Z_m^2 = \tilde{\tilde{d}}$$
 (6)

Тогда исходя из формулы (6) длины полуосей  $r_j$  будут равны:

$$r_1 = \sqrt{\frac{\tilde{\tilde{d}}}{\lambda_1}}, r_2 = \sqrt{\frac{\tilde{\tilde{d}}}{\lambda_2}}, ..., r_j = \sqrt{\frac{\tilde{\tilde{d}}}{\lambda_m}}$$

Базисные вектора в исходном базисе будут совпадать с собственными векторами  $v_1, v_2, ..., v_m$ , которые являются столбцами матрицы перехода Р.

а) Данная задача будет иметь единственное решение если количество измерений п будет равно количеству неизвестных. В данном случае количество неизвестных равно  $\frac{m(m+1)}{2}+m+1$ .

$$n = \frac{m(m+1)}{2} + m + 1$$

б) Данная задача не будет иметь решений если количество измерений п будет меньше количества неизвестных.

$$n < \frac{m(m+1)}{2} + m + 1$$