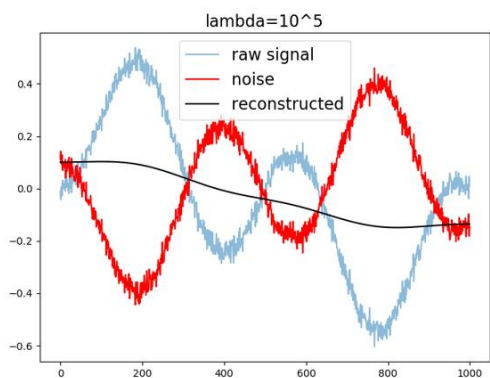
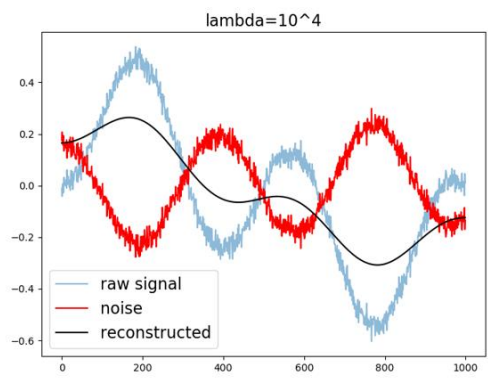
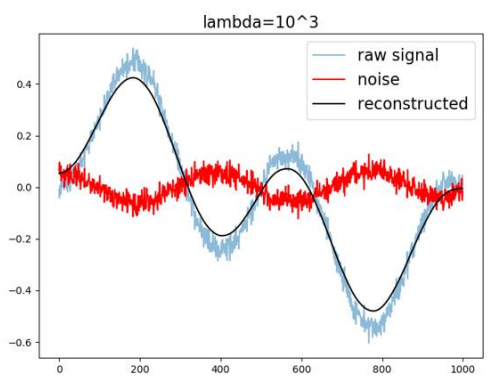
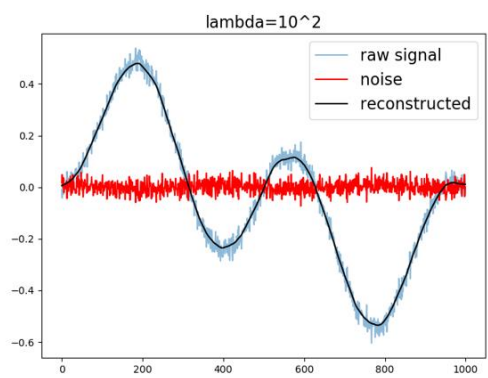
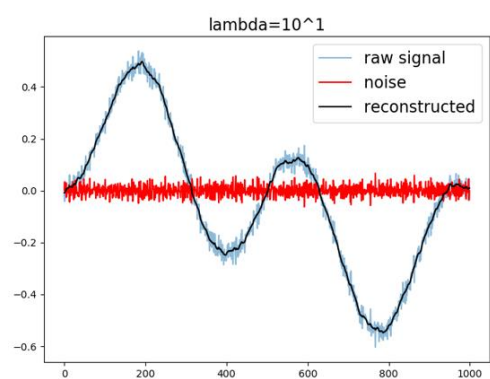
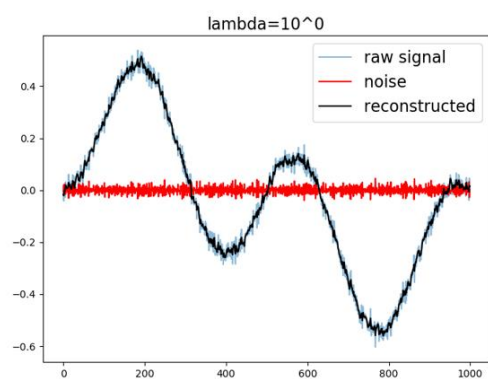
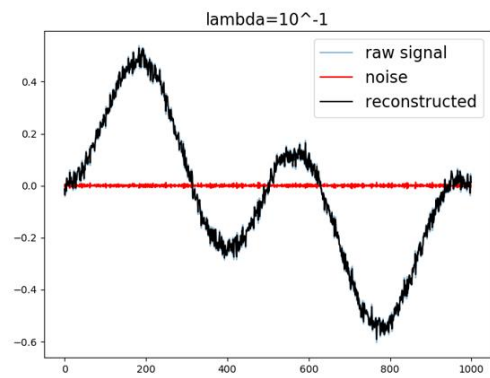
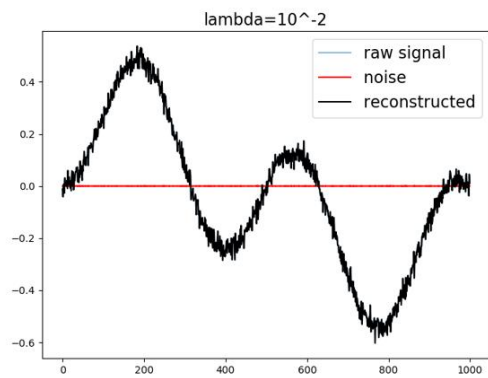


Part I



因為給出的 objective function 為(1)

$$\text{Minimize } \|Ax - b\|^2 \quad (1)$$

其中

$$A = \begin{bmatrix} I \\ \sqrt{\lambda}D \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} x_{cor} \\ 0 \end{bmatrix}$$

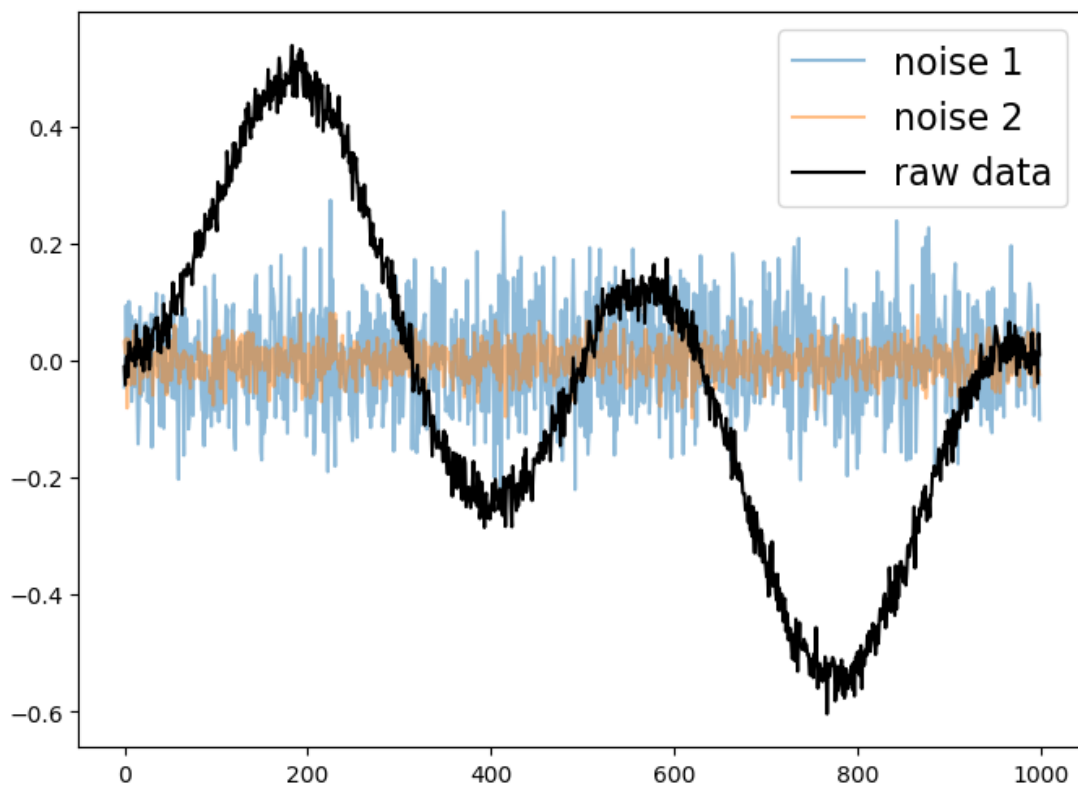
I 則是描述 fitting 出來的 curve 與 raw data 之間的差距，而 D 舉證則是給出了對 1 階連續性的 loss function. 所以調整 lambda 項則會直接影響到函數要顧及連續性，或是與原始數據的位置差。

如果 lambda 過小($<10^0$)則幾乎不會使原數據平滑化，進而消去 noise。

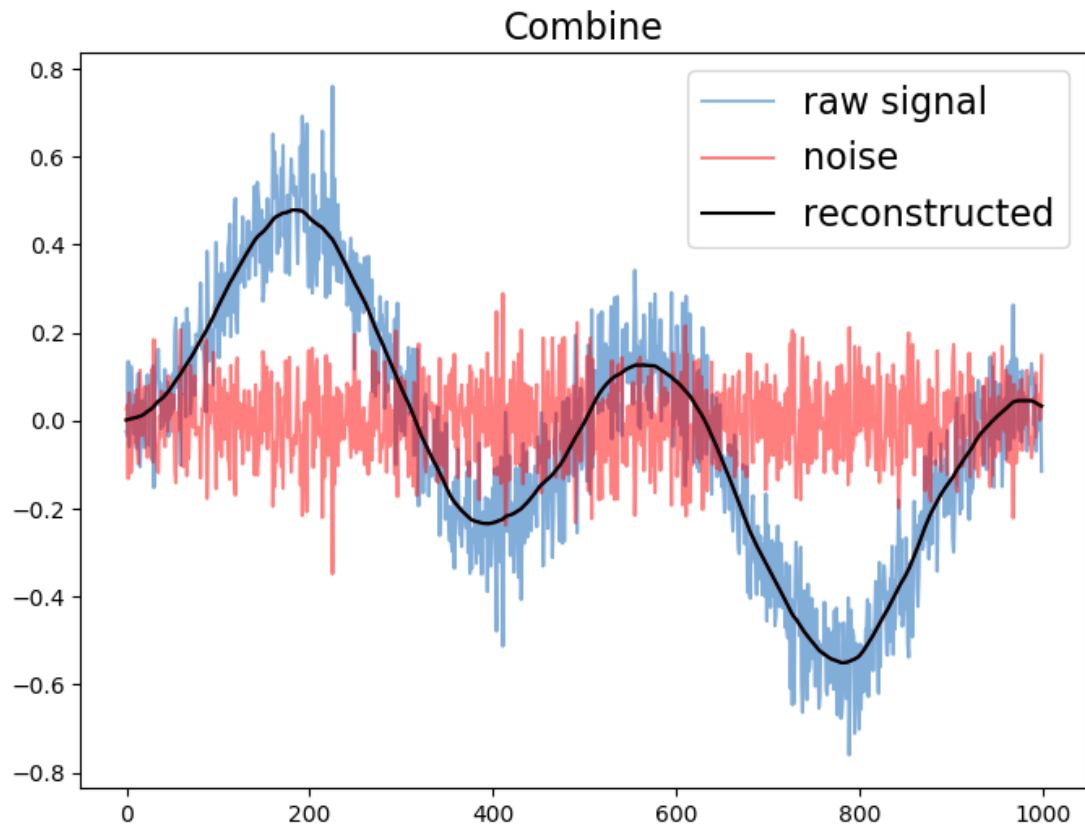
如果 lambda 適中($>10^0 \& <10^3$)則能很好的平衡能還原原始數據，同時使 1 階性質連續，使得 noise 被平滑掉。

如果 lambda 過大($>10^3$)則數據會被過度平滑化，而無法表先出原使用數據的特徵，使得原訊號部分被當成 noise 平滑掉。

Part II



為能模擬多種雜號去影響原數據特徵，我手動添加了 2 種高斯雜訊 (mean=0,var=0.3 and 0.1 origin signal varinace)並形成下圖的 raw signal。



分別建立 D 舉證，來確保 1 階連續性 ($X_{i+1}-X_i$), 2 階連續性 ($dX_{i+1}-dX_i$), 和 3 階連續性 ($dX^2_{i+1}-dX^2_i$) 別且用不同的 λ 來確保之間的權重是否符合預測，並將 3 者結合後平均即可得到上圖 **reconstructed** 的結果。