Лабораторная работа 5

Отчет по лабораторной работе 5

Милёхин Александр НПМмд-02-21

Содержание

List of Figures

1 Цель работы

Ознакомиться с некоторыми операциями в среде Octave для решения таких задач, как подгонка полиномиальной кривой, матричных преобразований, вращений, отражений и дилатаций.

2 Теоретические сведения

Вся теоретическая часть по выполнению лабораторной работы была взята из инструкции по лабораторной работе №5 (“Лабораторная работа №5. Описание”) на сайте: https://esystem.rudn.ru/course/view.php?id=12766

3 Задание

Выполните работу и задокументируйте процесс выполнения.

4 Выполнение лабораторной работы

1. Подгонка полиномиальной кривой

В статистике часто рассматривается проблема подгонки прямой линии к набору данных. Решим более общую проблему подгонки полинома к множеству точек. Пусть нам нужно найти параболу по методу наименьших квадратов для набора точек, заданных матрицей:

$$D = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 2 \\ 3 & 5 \\ 4 & 4 \\ 5 & 2 \\ 6 & -3 \end{pmatrix}$$

В матрице заданы значения x в столбце 1 и значения y в столбце 2. Введём матрицу данных в Octave и извлечём вектора x и y. Данные операции показаны на Fig. 1.

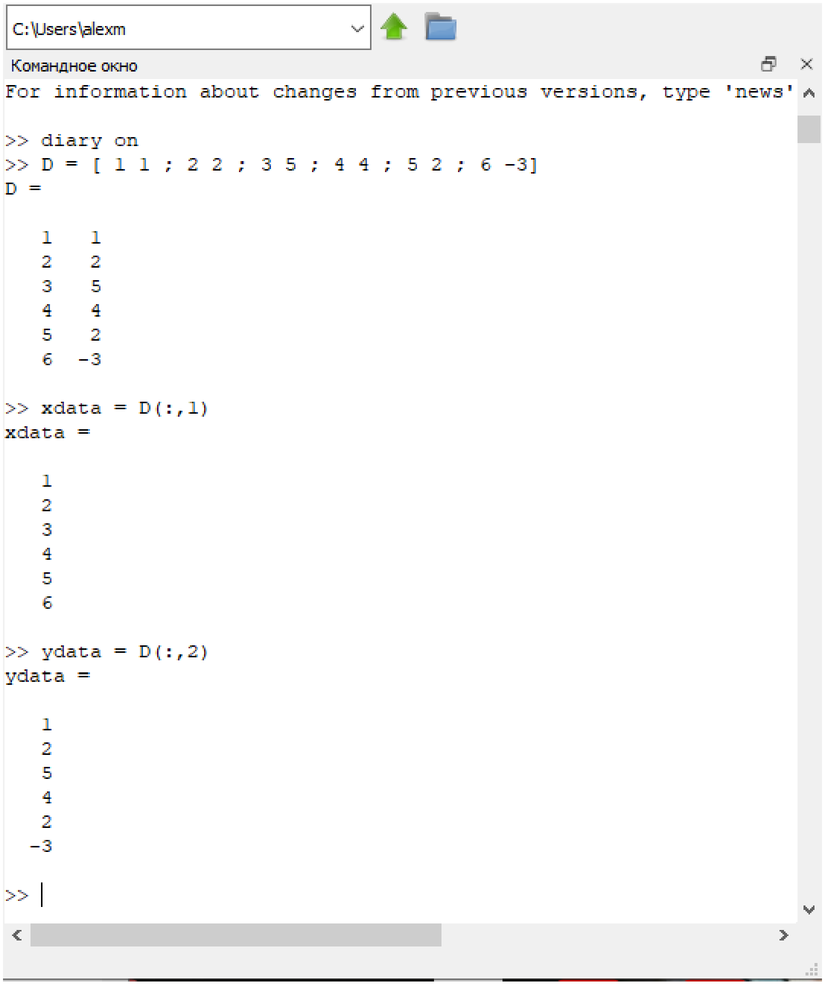


Figure 4.1: Ввод матрицы данных

Нарисуем точки на графике, см. Fig. 2.

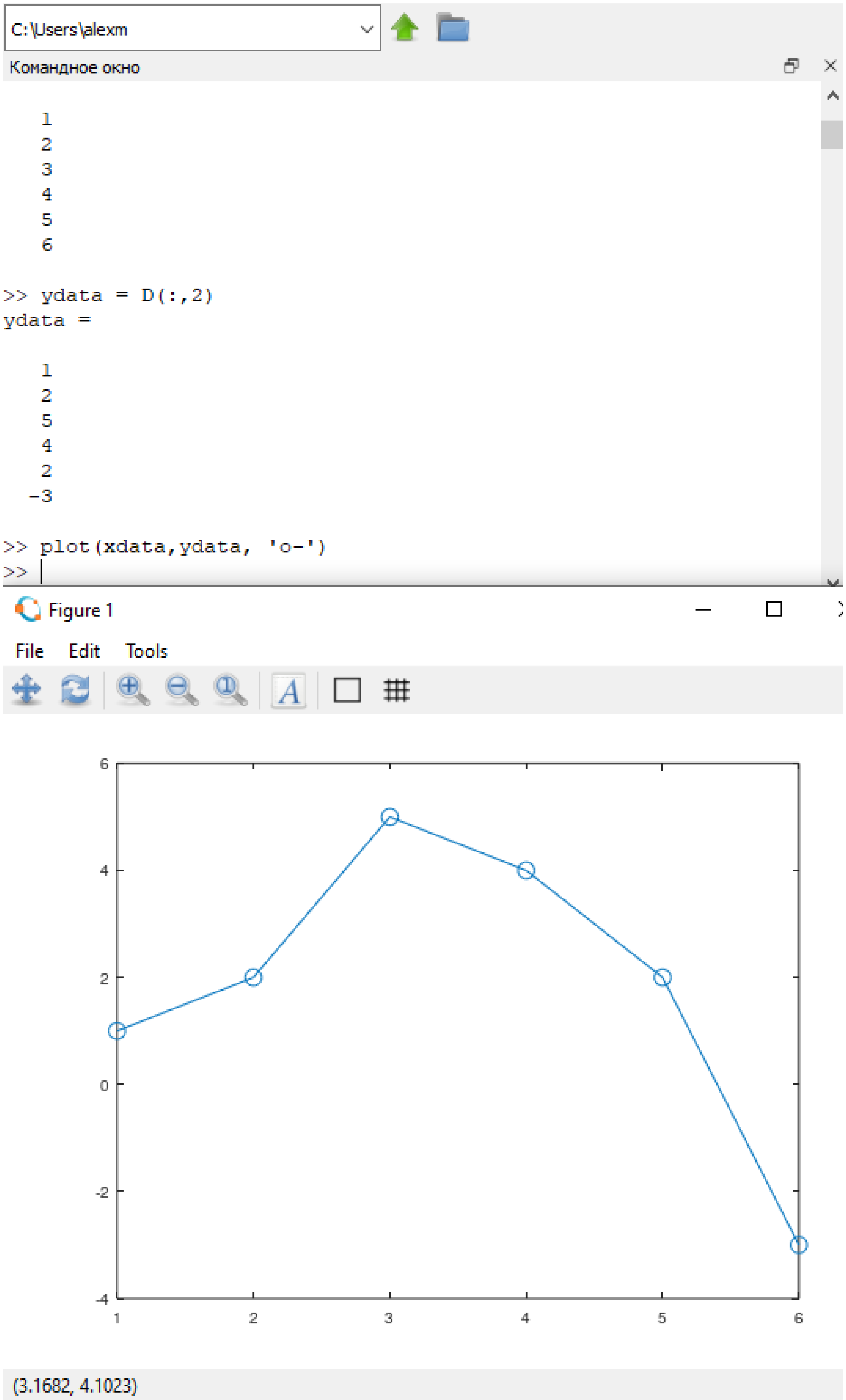


Figure 4.2: Нанесение точек на плоскость

Построим уравнение вида $y = ax^2 + bx + c$. Подставляя данные, получаем следующую систему линейных уравнений.

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 4 & 2 & 1 \\ 9 & 3 & 1 \\ 16 & 4 & 1 \\ 25 & 5 & 1 \\ 36 & 6 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 5 \\ 4 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}.$$

Обратим внимание на форму матрицы коэффициентов A. Третий столбец – все единицы, второй столбец – значения x, а первый столбец – квадрат значений x. Правый вектор – это значения y. Есть несколько способов построить матрицу коэффициентов в Octave. Один из подходов состоит в том, чтобы использовать команду ones для создания матрицы единиц соответствующего размера, а затем перезаписать первый и второй столбцы необходимыми данными. Это показано на Fig. 3.

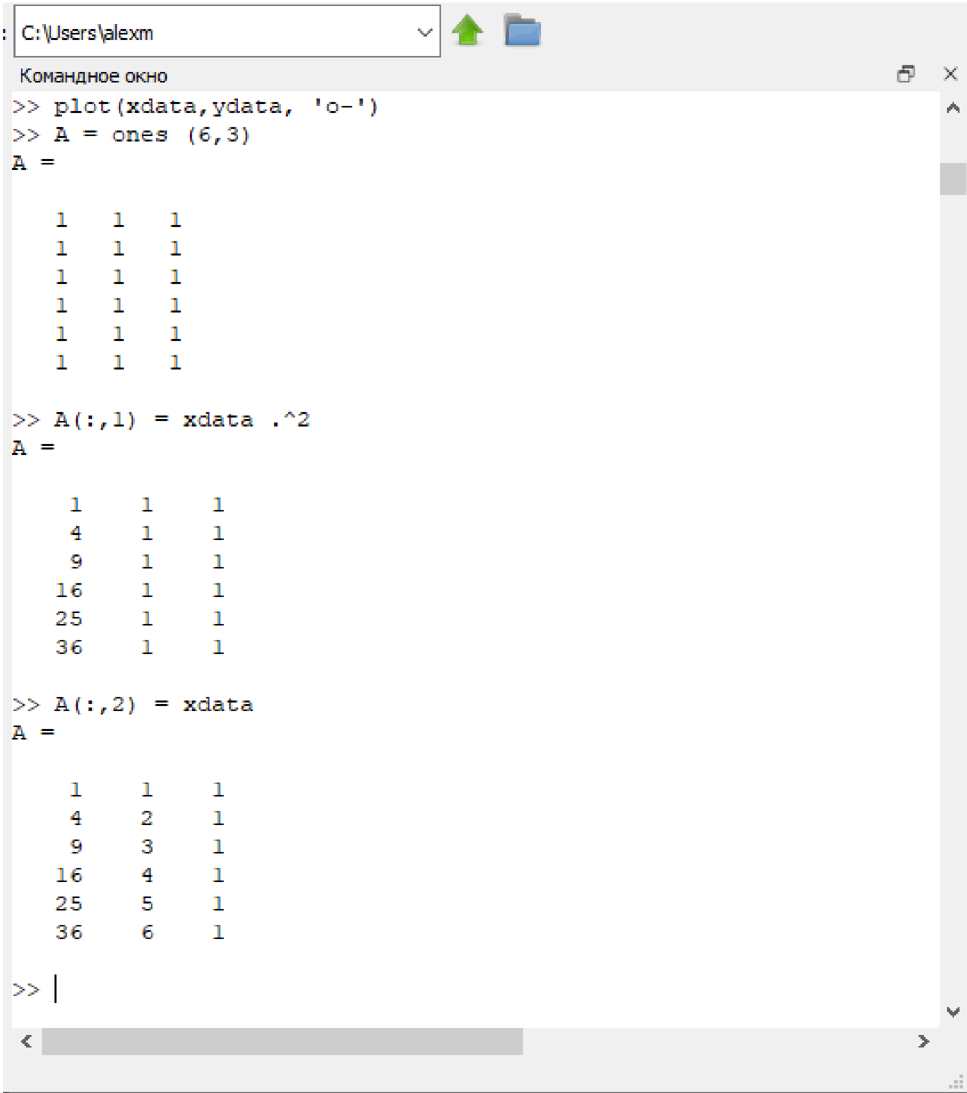


Figure 4.3: Создание матрицы A

Решение по методу наименьших квадратов получается из решения уравнения $A^T A b = A^T b$, где b – вектор коэффициентов полинома. Используем Octave для построения уравнений, как показано на Fig. 4

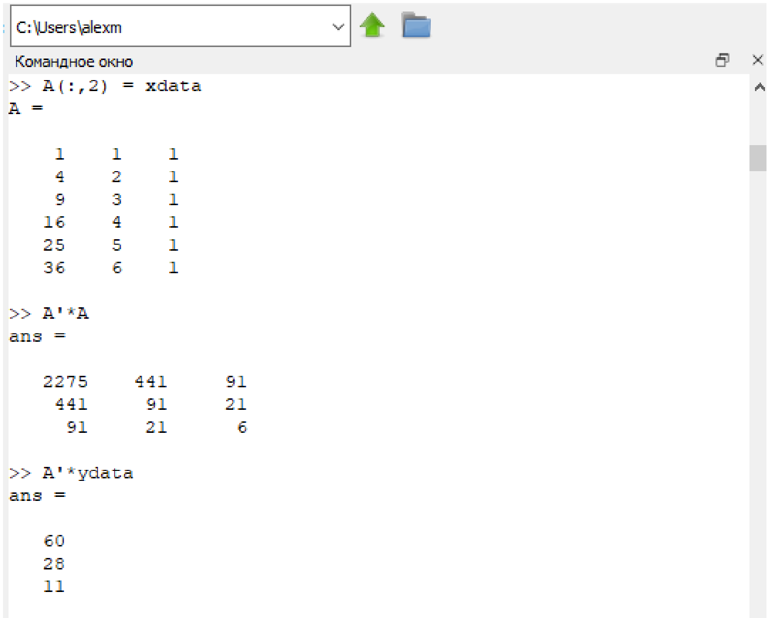


Figure 4.4: Построение уравнений по методу наименьших квадратов

Решим задачу методом Гаусса (См. Fig. 5). Для этого запишем расширенную матрицу:

$$B = \begin{pmatrix} 2275 & 441 & 91 & 60 \\ 441 & 91 & 21 & 28 \\ 91 & 21 & 6 & 11 \end{pmatrix}.$$

Таким образом, искомое квадратное уравнение имеет вид:

$$y = -0.89286x^2 + 5.65x - 4.4$$

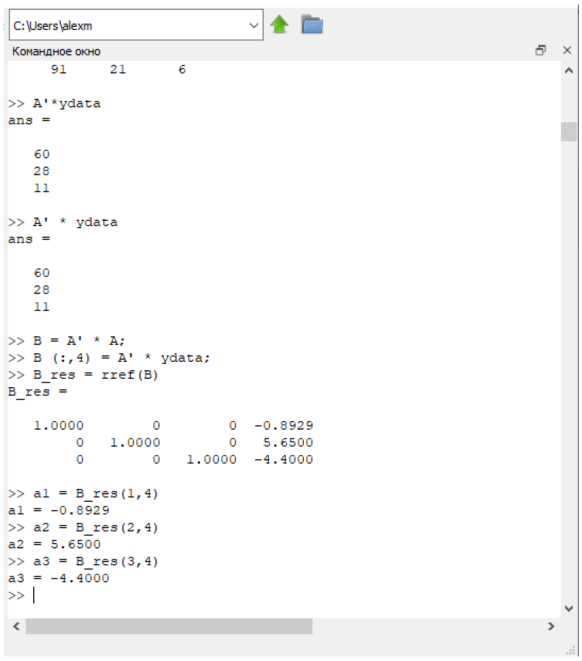


Figure 4.5: Решение задачи методом Гаусса

После чего построим соответствующий график параболы. Построение можно увидеть на Figure 6, а вид самой параболы на Figure 7.

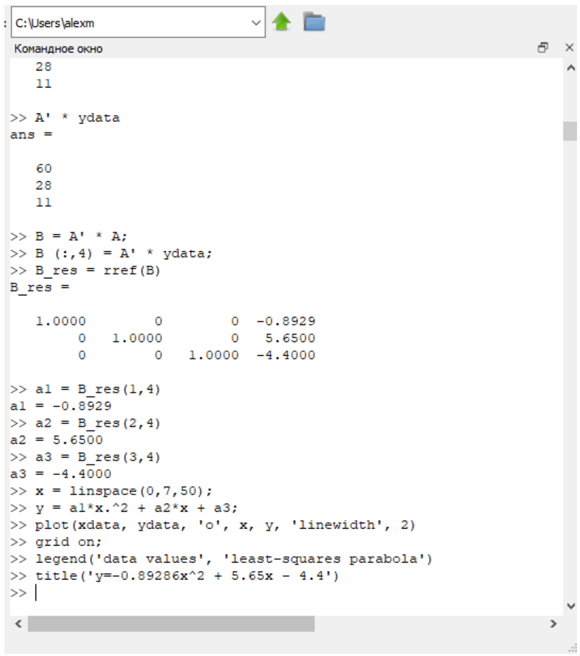


Figure 4.6: Построение графика параболы

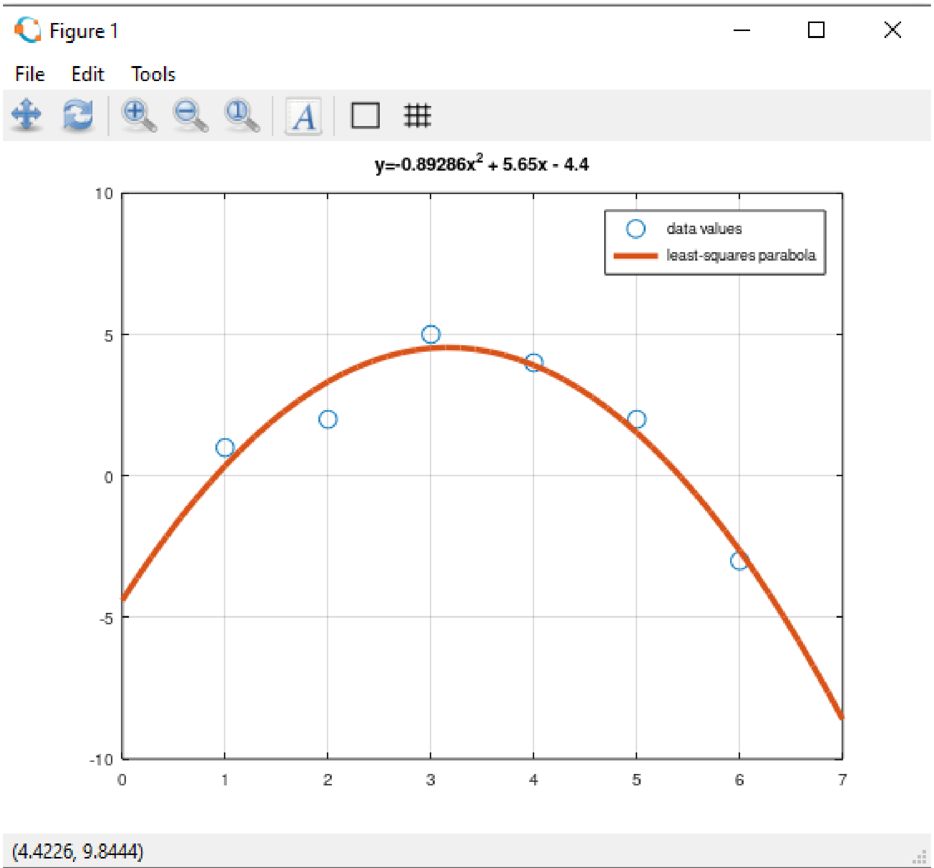


Figure 4.7: График параболы

Процесс подгонки может быть автоматизирован встроенными функциями Octave. Для этого мы можем использовать встроенную функцию для подгонки полинома polyfit. Синтаксис: polyfit (x, y, order), где order – это степень полинома. Значения полинома P в точках, задаваемых вектором-строкой x можно получить с помощью функции polyval. Синтаксис: polyval (P, x).

На Figure 8 получим подгоночный полином.

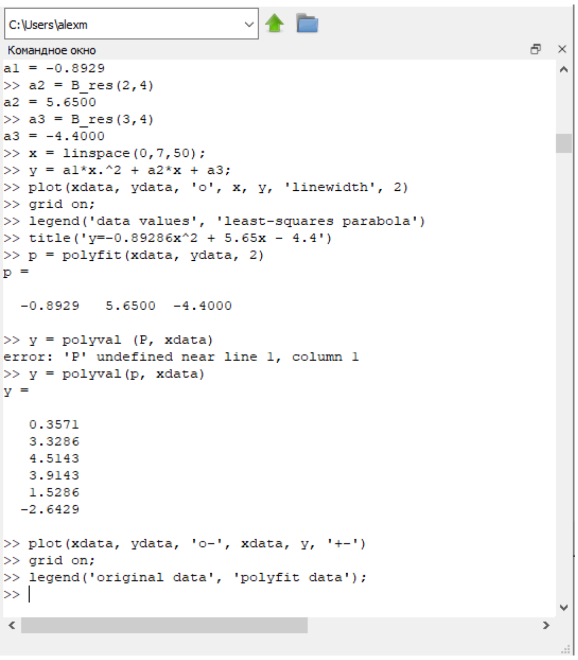


Figure 4.8: Подгоночный полином

После чего рассчитаем значения в точках и построим исходные данные. Это показано на Fig. 9.

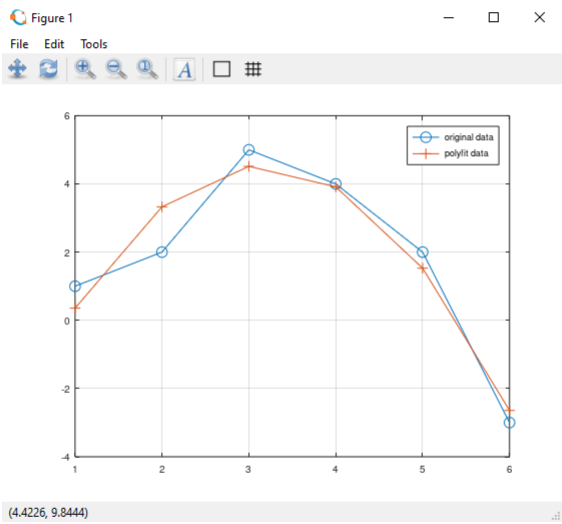


Figure 4.9: Граф исходных и подгоночных данных

2. Матричные преобразования

Матрицы и матричные преобразования играют ключевую роль в компьютерной графике. Существует несколько способов представления изображения в виде матрицы. Подход, который мы здесь используем, состоит в том, чтобы перечислить ряд вершин, которые соединены последовательно, чтобы получить ребра простого графа. Мы записываем это как матрицу $2 \times n$, где каждый столбец представляет точку на рисунке. В качестве простого примера, давайте попробуем закодировать граф-домик. Есть много способов закодировать это как матрицу. Эффективный метод состоит в том, чтобы выбрать путь, который проходит по каждому ребру ровно один раз (цикл Эйлера).

$$D = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & 3 & 2 & 1 & 3 \\ 2 & 0 & 0 & 2 & 3 & 2 & 2 \end{pmatrix}.$$

Реализация показана на Figure 10.

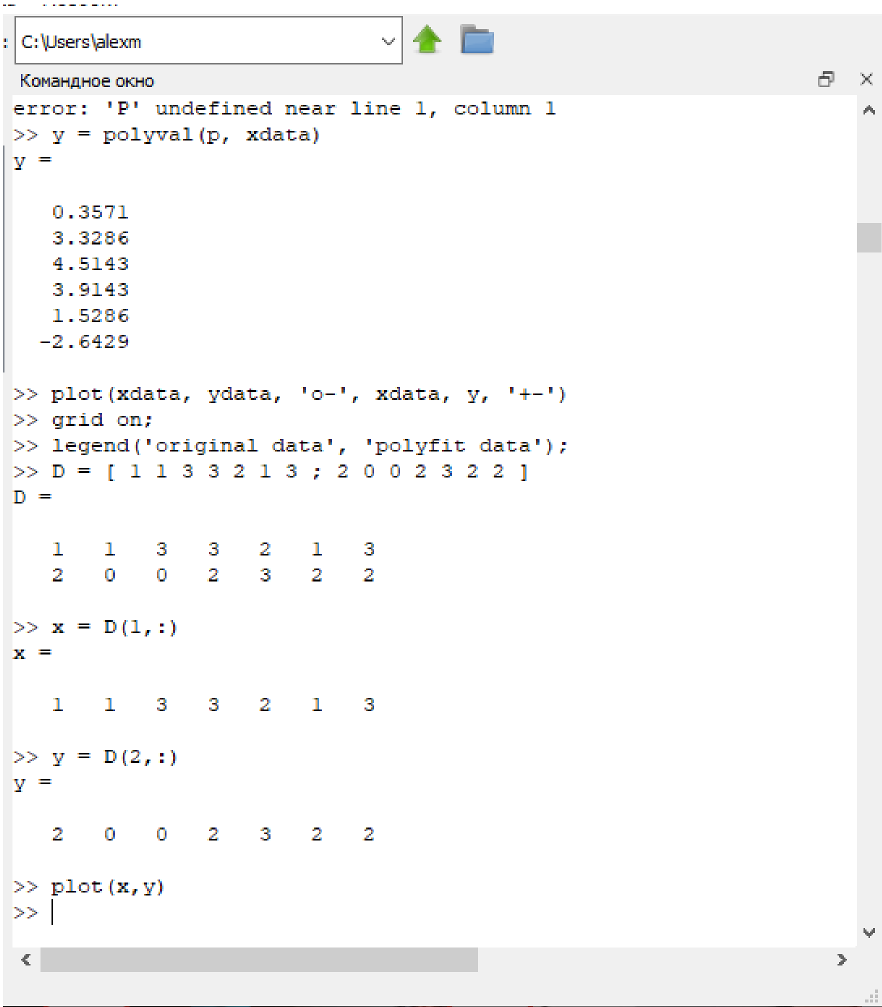


Figure 4.10: Реализация построения графа

Полученный граф можно увидеть на Figure 11.

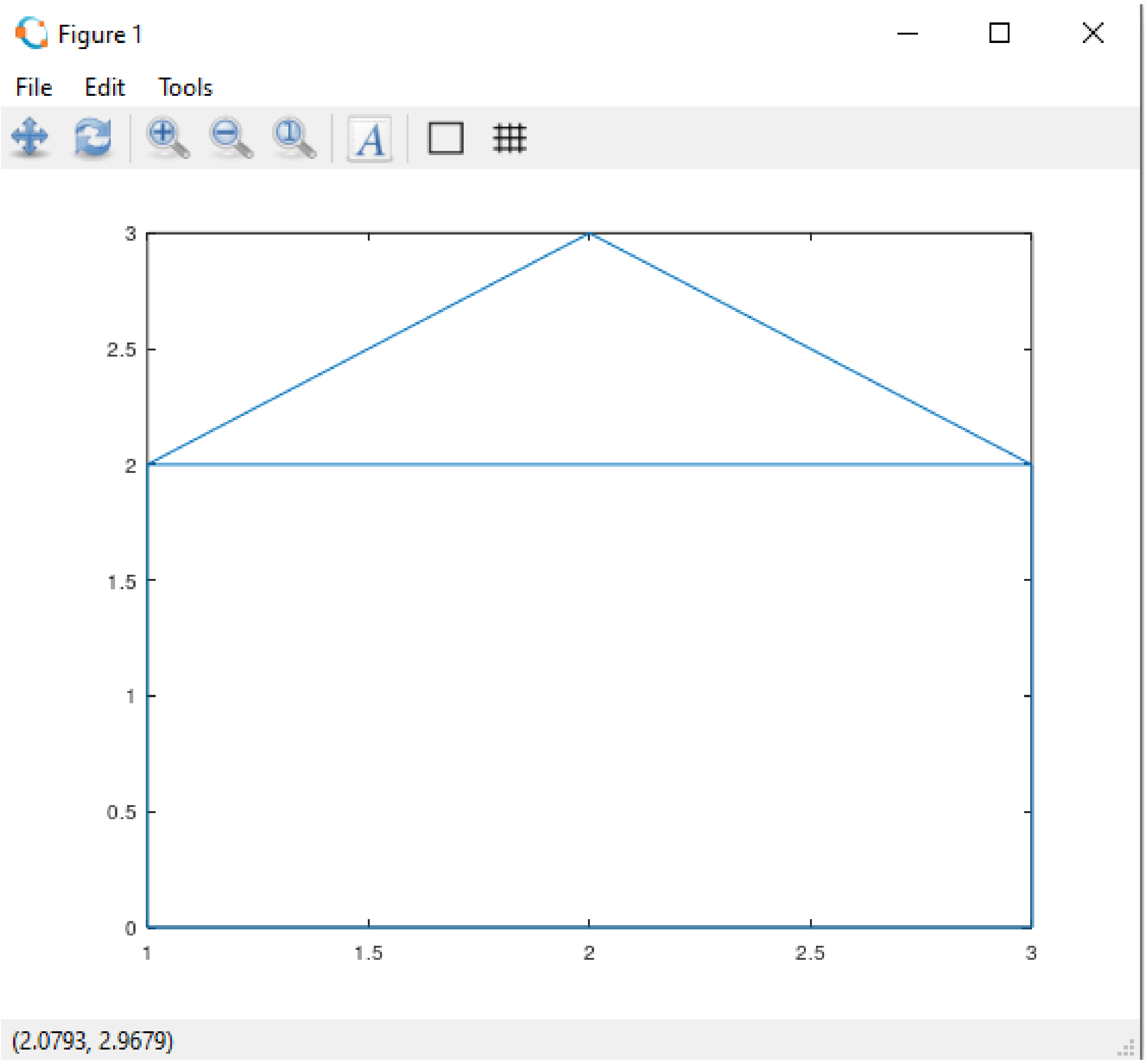


Figure 4.11: Полученный граф

3. Вращение

Рассмотрим различные способы преобразования изображения. Вращения могут быть получены с использованием умножения на специальную матрицу. Вращение точки (x, y) относительно начала координат определяется как

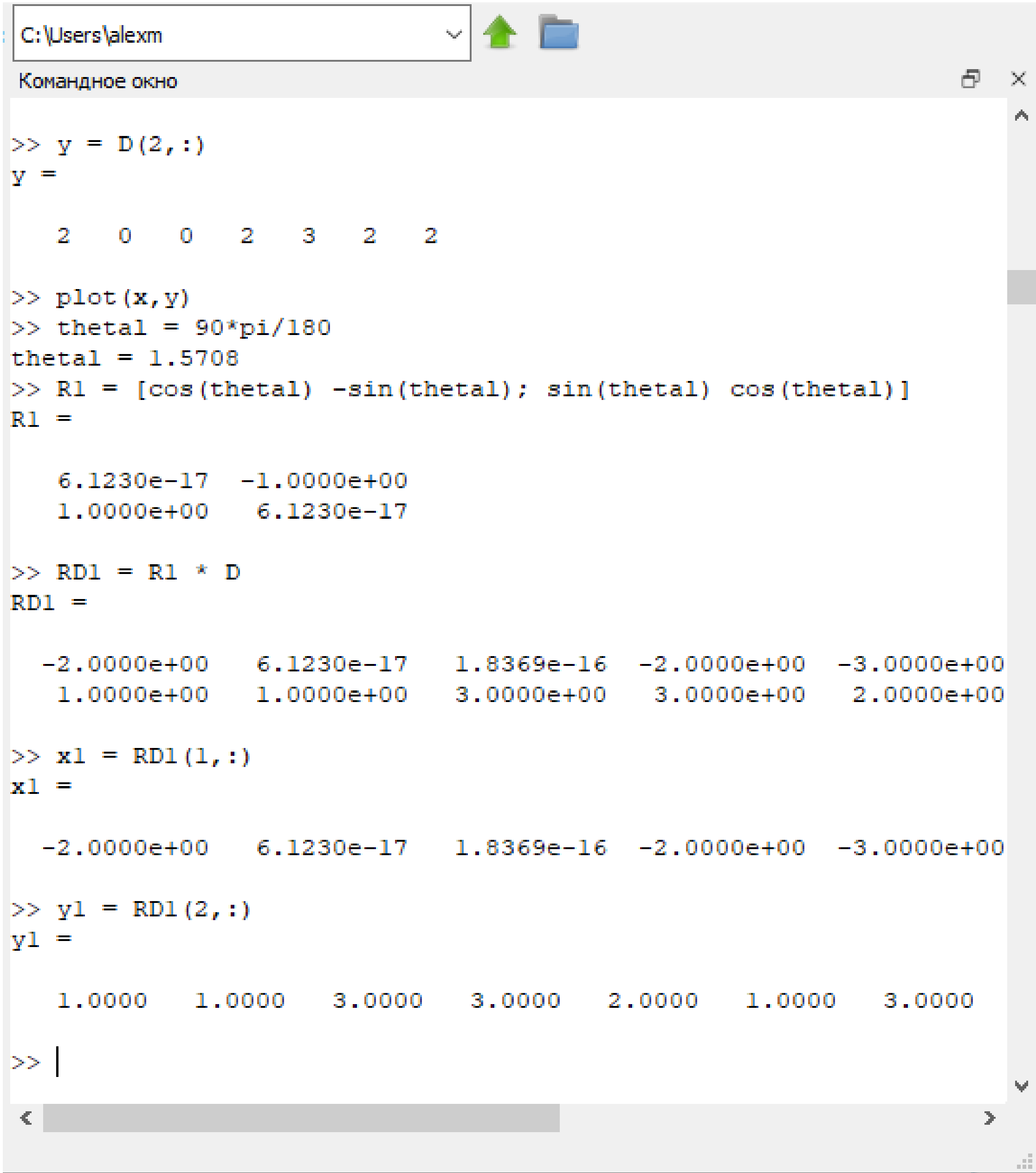
$$R\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix},$$

где

$$R = \begin{pmatrix} cos(\theta) & -sin(\theta) \\ sin(\theta) & cos(\theta) \end{pmatrix},$$

θ - угол поворота (измеренный против часовой стрелки).

Теперь, чтобы произвести повороты матрицы данных D, нам нужно вычислить произведение матриц RD. Повернём граф дома на $90°$ и $225°$. Вначале переведём угол в радианы. Произведенные действия показаны на Figure 12 - 14.




```
>> y = D(2,:)
y =

   2   0   0   2   3   2   2

>> plot(x,y)
>> thetal = 90*pi/180
thetal = 1.5708
>> R1 = [cos(thetal) -sin(thetal); sin(thetal) cos(thetal)]
R1 =

   6.1230e-17  -1.0000e+00
   1.0000e+00   6.1230e-17

>> RD1 = R1 * D
RD1 =

  -2.0000e+00   6.1230e-17   1.8369e-16  -2.0000e+00  -3.0000e+00
   1.0000e+00   1.0000e+00   3.0000e+00   3.0000e+00   2.0000e+00

>> x1 = RD1(1,:)
x1 =

  -2.0000e+00   6.1230e-17   1.8369e-16  -2.0000e+00  -3.0000e+00

>> y1 = RD1(2,:)
y1 =

   1.0000   1.0000   3.0000   3.0000   2.0000   1.0000   3.0000

>> |
```

Figure 4.12: Поворот на 90 градусов

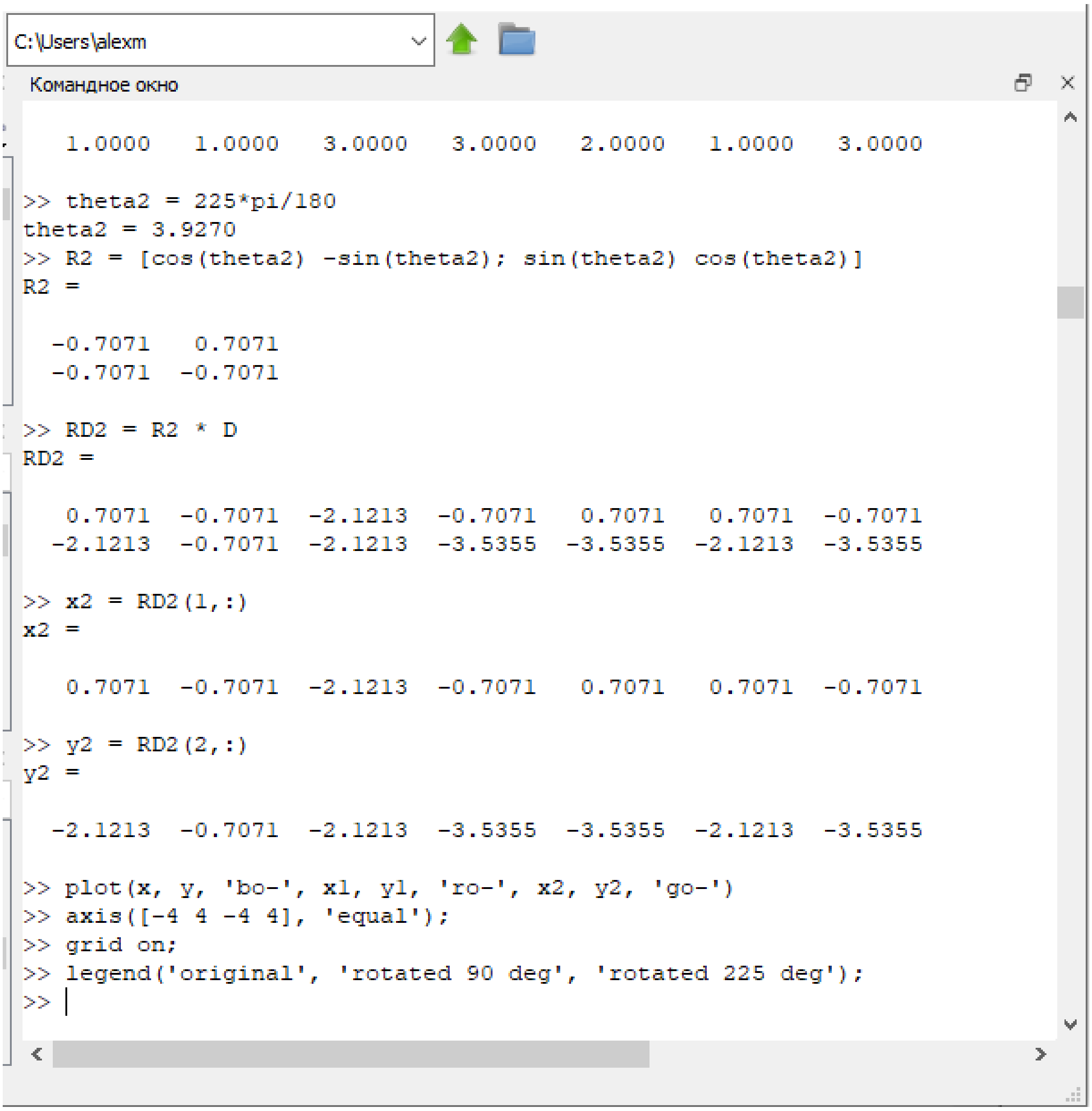


Figure 4.13: Поворот на 225 градусов

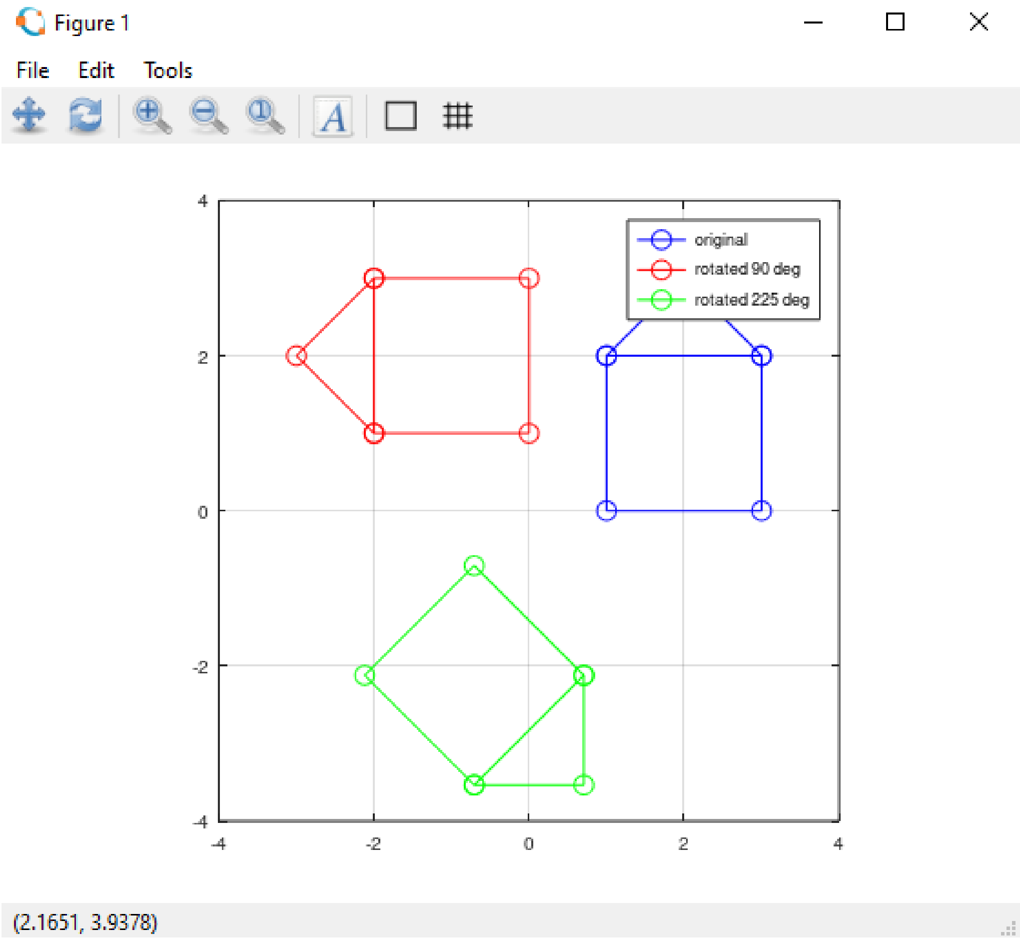


Figure 4.14: Реализация и результаты вращения

4. Отражение

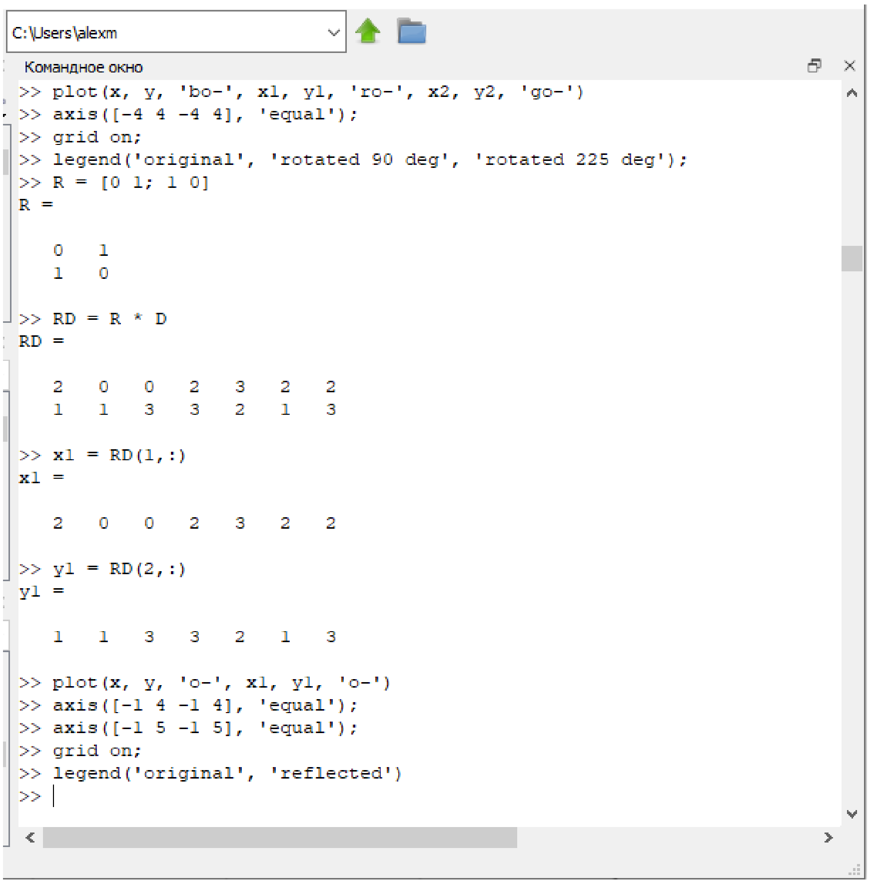
Если l – прямая, проходящая через начало координат, то отражение точки (x, y) относительно прямой l определяется как

$$R\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix},$$

где

$$R = \begin{pmatrix} cos(2\theta) & sin(2\theta) \\ sin(2\theta) & -cos(2\theta) \end{pmatrix},$$

θ - угол между прямой l и осью абсцисс (измеренный против часовой стрелки). Отразим граф дома относительно прямой $y = x$. Зададим матрицу отражения, как показано на Figure 15.



```
C:\Users\alexm
Командное окно
>> plot(x, y, 'bo-', x1, y1, 'ro-', x2, y2, 'go-')
>> axis([-4 4 -4 4], 'equal');
>> grid on;
>> legend('original', 'rotated 90 deg', 'rotated 225 deg');
>> R = [0 1; 1 0]
R =

   0   1
   1   0

>> RD = R * D
RD =

   2   0   0   2   3   2   2
   1   1   3   3   2   1   3

>> x1 = RD(1,:)
x1 =

   2   0   0   2   3   2   2

>> y1 = RD(2,:)
y1 =

   1   1   3   3   2   1   3

>> plot(x, y, 'o-', x1, y1, 'o-')
>> axis([-1 4 -1 4], 'equal');
>> axis([-1 5 -1 5], 'equal');
>> grid on;
>> legend('original', 'reflected')
>>
```

Figure 4.15: Задание отражения

Далее на Figure 16 показано, какой результат получился в ходе этих действий.

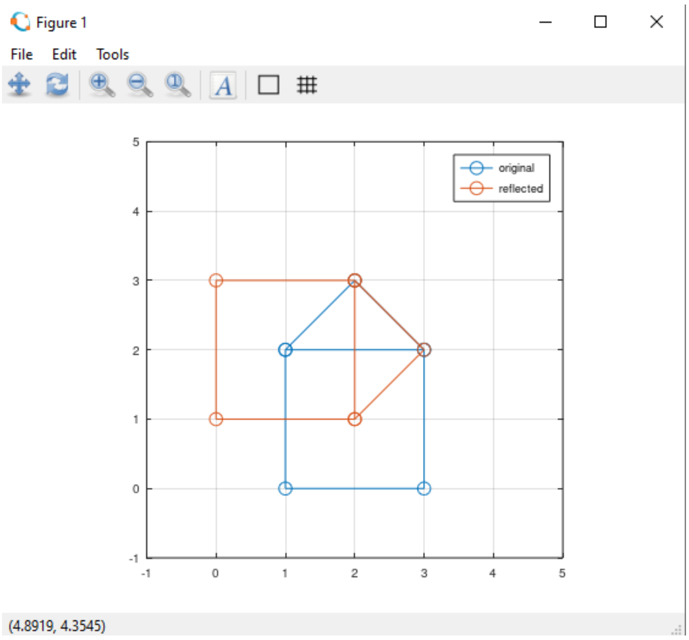


Figure 4.16: Результат отражения

5. Дилатация

Дилатация (то есть расширение или сжатие) также может быть выполнено путём умножения матриц. Пусть:

$$T = \begin{pmatrix} k & 0 \\ 0 & k \end{pmatrix},$$

Тогда матричное произведение TD будет преобразованием дилатации D с коэффициентом k. Увеличим граф дома в 2 раза. Реализация показана на Figure17.

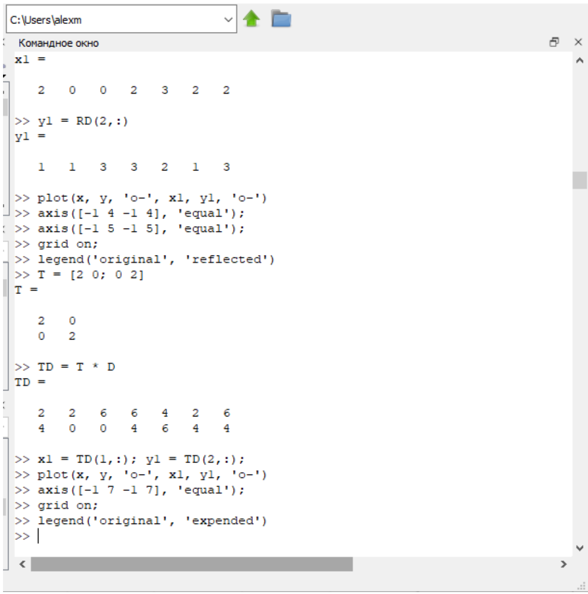


Figure 4.17: Реализация дилатации

После чего на Figure 18 можно увидеть результат данной операции.

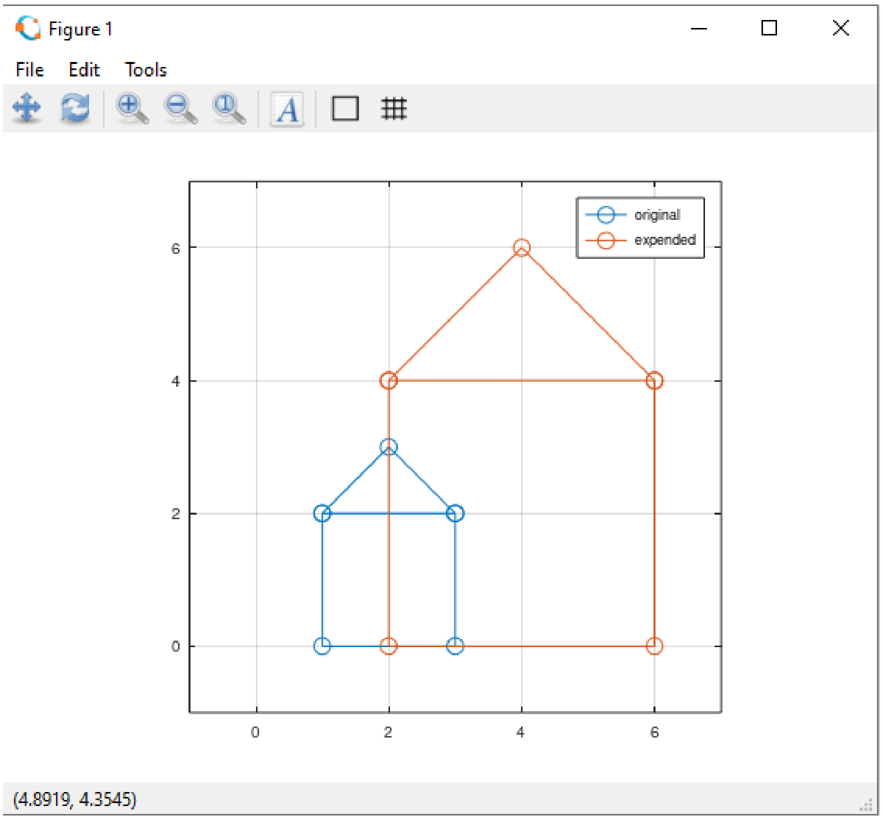


Figure 4.18: Результат увеличения

5 Выводы

Я ознакомился с некоторыми операциями в среде Octave для решения таких задач, как подгонка полиномиальной кривой, матричных преобразований, вращений, отражений и дилатаций.