

## 1 Problémy nejmenších čtverců

Nechť máme danou matici  $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$  a vektor  $b \in \mathbb{R}^n$ . V aplikacích se často stane, že řešení soustavy  $Ax = b$  neexistuje nebo není jednoznačné. V takovém případě převádíme původní problém na minimalizační úlohu

$$x = \arg \min_{z \in \mathbb{R}^m} \|b - Az\|. \quad (1)$$

Úlohu lze řešit několika postupy:

- řešením soustavy normálních rovnic (má-li matice  $A$  lineárně nezávislé sloupce),
- pomocí rozšířené soustavy rovnic (má-li matice  $A$  lineárně nezávislé sloupce),
- QR rozkladem (lze i v obecném případě, ale v tom případě je potřeba zobecnit QR rozklad, který jsme zaváděli pouze pro matici s lineárně nezávislými sloupci; viz skripta sekce 3.8 a 6.4),
- s využitím Mooreovy–Penroseovy pseudoinverze.

Na přednášce jsme viděli, že pro  $A$  s lineárně nezávislými sloupci lze řešení  $x$  úlohy (1) nalézt řešením rozšířené soustavy

$$\underbrace{\begin{bmatrix} I & A \\ A^\top & 0 \end{bmatrix}}_C \begin{bmatrix} \delta \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b \\ 0 \end{bmatrix}. \quad (2)$$

**Úloha 1.** Ukažte, že sedlobodová matice  $C$  v soustavě (2) je regulární, symetrická a indefinitní. (Připomínáme předpoklad, že  $A$  má plnou sloupcovou hodnost.)

**Nápověda.** Ukázat první dvě vlastnosti je snadné, indefinitnost je obtížnější. Spočítejte výraz

$$\begin{bmatrix} \delta \\ x \end{bmatrix}^\top C \begin{bmatrix} \delta \\ x \end{bmatrix}.$$

Zvolte vhodně  $\delta$  a  $x$ , aby výraz měl jednu kladnou a po druhé zápornou hodnotu. Argumentujte precizně, proč lze zvolit  $\delta$  a  $x$ , aby výraz byl nenulový.

Nyní prozkoumáme souvislost problému nejmenších čtverců  $\min_x \|b - Ax\|$  a soustavy normálních rovnic  $A^\top Ax = A^\top b$ .

**Úloha 2.** Definujme  $g: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$  předpisem

$$g(x) := \frac{1}{2} \|b - Ax\|^2.$$

Ukažte, že  $\nabla g(x) = A^\top (Ax - b)$ .

**Nápověda.** Složky gradientu počítejte jako  $\frac{\partial}{\partial x_k} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n (\sum_{j=1}^m b_i - a_{ij}x_j)^2$ .

Nechť  $x_* \in \mathbb{R}^m$  je libovolné takové, že  $A^\top (Ax_* - b) = 0$ . Ukažte, že

$$(i) \text{ platí } g(x_* + y) - g(x_*) = \frac{1}{2} \|Ay\|^2 \text{ pro každé } y \in \mathbb{R}^m;$$

(ii)  $x_*$  je globální minimum  $g$ ;

(iii) pokud  $A$  má lineárně nezávislé sloupce, pak  $x_*$  je jediné globální minimum  $g$ .

Další způsob řešení problému nejmenších čtverců je pomocí QR rozkladu, například pomocí Householderových reflexí, jako níže. Ze cvičení o QR rozkladu víme, že je vhodné počítat QR rozklad rozšířené matice  $[A \mid b]$ . Za předpokladu plné sloupcové hodnosti matice  $A$  dostaneme

$$H_m \cdots H_1 [A \mid b] = \begin{bmatrix} \hat{R} & c \\ 0 & d \end{bmatrix}$$

a řešení získáme jako

$$x = \hat{R}^{-1}c, \quad \|b - Ax\| = \|d\|.$$

**Úloha 3.** Nalezněte řešení úlohy nejmenších čtverců pro

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -4 \\ 2 & 3 \\ 2 & 2 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Úlohu řešte Householderovými reflexemi (bez explicitní konstrukce unitární matice  $Q$ ) pro rozšířenou soustavu  $[A \mid b]$ .

## 2 Aproximace měřených dat

Metoda nejmenších čtverců se často používá v případech, kdy chceme naměřená data (tedy neznámou funkci) reprezentovat pomocí nějaké funkce vybrané z prostoru dobře uchopitelných funkcí (například polynomy nebo goniometrické funkce). Funkci pak vybíráme tak, aby se minimalizoval výraz

$$\sum_{i=1}^n (y_i - g(x_i))^2, \quad (3)$$

kde  $y_i$  jsou hodnoty naměřené v bodech  $x_i$  a  $g(x)$  je funkce z daného prostoru funkcí, která výraz (3) minimalizuje.

**Úloha 4.** V tabulce Table 1.1 jsou uvedena data ze sčítání lidu v USA mezi lety 1790 a 1990. Růst populace budeme aproximovat pomocí modelu exponenciálního růstu funkcí

$$p_0 e^{rt},$$

kde  $t$  je čas a  $p_0$  je populace v čase  $t = 0$ .

Pomocí metody nejmenších čtverců najděte parametry  $p_0$  a  $r$  tak, aby byl minimalizován výraz (3). Do předpřipraveného skriptu `USpopulation.m` doplňte část, kde se počítá řešení LS problému pomocí QR rozkladu. Porovnejte předpověď populace danou modelem pro rok 2020 se skutečným stavem (331,5 miliónu).

**Nápověda.** V kontextu (lineárních) nejmenších čtverců je třeba, abychom byli schopni vyjádřit předpověď daného modelu tak, aby lineárně závisela na hledaných parametrech.<sup>1</sup> Toho dosáhneme zlogaritmováním původního modelu, protože  $\log(p_0 e^{rt}) = \log(p_0) + rt$ . Nyní chceme  $\log(p_0) + rt \approx \log(p(t))$  ve smyslu nejmenších čtverců. Na pravé straně máme  $\log(p(t))$ , kde  $p(t)$  je naměřená velikost populace v čase  $t$ . Řešení ve smyslu nejmenších čtverců pak odpovídá parametrům  $r$  a  $\log(p_0)$ .

<sup>1</sup>Nelineární závislost na parametrech vede na nelineární nejmenší čtverce, což je mimo záběr této přednášky.

Year	Population
1790	3,900,000
1800	5,300,000
1810	7,200,000
1820	9,600,000
1830	12,900,000
1840	17,100,000
1850	23,100,000
1860	31,400,000
1870	38,600,000
1880	50,200,000
1890	62,900,000

Year	Population
1900	76,000,000
1910	92,000,000
1920	105,700,000
1930	122,800,000
1940	131,700,000
1950	150,700,000
1960	179,000,000
1970	205,000,000
1980	226,500,000
1990	248,700,000

**Table 1.1** US census data from 1790 to 1990.

### 3 Aproximace dat polynomem

Uvažujme neznámou funkci  $f$ , pro niž jsou nám známy její funkční hodnoty  $f(x_i)$  v bodech  $x_i$ ,  $i = 1, \dots, n$ . Tuto funkci se budeme snažit aproximovat polynomem  $p$  nejvýše  $k$ ého stupně tak, aby

$$p = \operatorname{argmin}_{\deg(q) \leq k} \sum_{i=1}^n (f(x_i) - q(x_i))^2. \quad (4)$$

**Úloha 5.** Formulujte (4) jako problém nejmenších čtverců

$$\min_x \|Ax - b\| \quad (5)$$

pro vhodnou matici  $A$  a vektory  $b$  a  $x$ .

**Úloha 6** (volitelná). Použijte skript `lspoly.m`. Pro zadané hodnoty  $x_i$  a  $f(x_i)$ ,  $i = 1, \dots, n$ , a  $k = 5$  vyřešte úlohu (4) v MATLABu (či Octave) a získaný polynom  $p$  vykreslete. Zvyšujte hodnotu  $k$  a pozorujte kvalitu numerického řešení. Svá pozorování sepište (a vysvětlete, pokud to svedete).

**Nápověda.** Pro vykreslení více dat (např. polynom a původní funkci) do jednoho grafu použijte `hold`. Pro přesnější vykreslení zadané funkce i výsledného polynomu použijte jemnější dělení intervalu, např. `linspace(0,5,500)`. Pro vyhodnocování polynomu zadaného koeficienty funkci `polyval`.