# Презентация по лабораторной работе №5.

Хитяев Евгений Анатольевич, НПМмд-02-21 10 декабря 2021

РУДН, Москва, Россия

Лабораторная работа №5. —

# Лабораторная работа №5.

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

В статистике часто рассматривается проблема подгонки прямой линии к набору данных. Решим более общую проблему подгонки полинома к множеству точек. Пусть имеется матрица А:

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

В матрице заданы значения x в столбце 1 и значения y в столбце 2.

Построим уравнение вида  $y=ax^2+bx+c$ . Подставив значения матрицы A, получаем следующую систему линейных уравнений (Fig. 1).

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

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: использовать команду ones для создания матрицы единиц, а затем перезаписать 1-й и 2-й столбцы необходимыми данными. Результат показан на Fig. 1.

>> A(:,:	2) =	xdata
1	1	1
4	2	1
9	3	1
16	4	1
25	5	1
36	6	1

Figure 1: Система линейных уравнений

Решение по методу наименьших квадратов получается из решения уравнения  $A^TAb = A^Tb$ , где b – вектор коэффициентов полинома.

Решим задачу методом Гаусса. После чего построим соответствующий график параболы (Fig. 2).

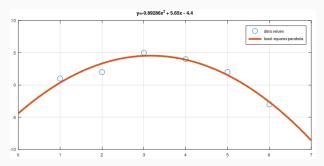
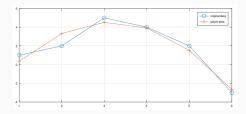


Figure 2: График параболы

Процесс подгонки может быть автоматизирован встроенными функциями Octave. Для этого мы можем использовать встроенную функцию для подгонки полинома polyfit. После чего рассчитаем значения в точках и построим исходные данные (Fig. 3).



**Figure 3:** Граф исходных и подгоночных данных

### Матричные преобразования

Существует несколько способов представления изображения в виде матрицы. Один из них состоит в том, чтобы перечислить последовательно соединенные вершины, чтобы получить ребра простого графа. В качестве примера, закодируем граф-домик. Эффективный метод закодирования состоит в выборе пути, проходящем по каждому ребру ровно один раз (цикл Эйлера).

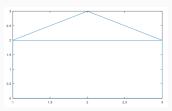


Figure 4: Полученный граф

### Вращение

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

$$R\left(\begin{array}{c}x\\y\end{array}\right),$$

где

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

heta - угол поворота (измеренный против часовой стрелки).

#### Вращение

Теперь, чтобы произвести повороты матрицы данных D, нам нужно вычислить произведение матриц RD. Повернём граф дома на  $90^\circ$  и  $225^\circ$ . Вначале переведём угол в радианы. Результаты показаны на скриншоте ниже.

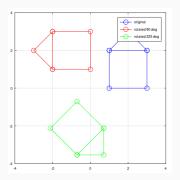


Figure 5: Реализация и результаты вращения

#### Отражение

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

$$R\left(\begin{array}{c}x\\y\end{array}\right),$$

где

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

heta - угол между прямой l и осью абсцисс (измеренный против часовой стрелки). На скриншоте отражен граф дома относительно прямой y=x.

#### Дилатация

Дилатация (расширение/сжатие) может выполняться умножением матриц. Если T - матрица со значениями k на главной диагонали, то матричное произведение TD — преобразование дилатации D с коэффициентом k. Увеличим граф дома в 2 раза (см. ниже).

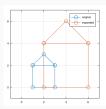


Figure 7: Результат увеличения

#### Выводы

• В ходе выполнения лабораторной работы я ознакомился с некоторыми операциями в среде Octave для решения таких задач, как подгонка полиномиальной кривой, матричных преобразований, вращений, отражений и дилатаций.