

# Annexe : Moindres carrés linéaires

## 1 Définition

Un problème de type "moindres carrés linéaires" est un problème d'optimisation d'un vecteur  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^{D \times 1}$  où la fonction de coût est de la forme suivante :

$$L(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^N \|\mathbf{A}_i \mathbf{x} - \mathbf{b}_i\|_2^2, \quad (1)$$

où  $\|\mathbf{v}\|_2^2 = \mathbf{v}^\top \mathbf{v}$ . Remarquons que  $\mathbf{x}$  agit linéairement à l'intérieur de la norme. Les matrices  $\mathbf{A}_i$  sont de taille  $M \times D$  et les vecteurs  $\mathbf{b}_i$  sont de taille  $M \times 1$ . Posons

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{A}_1 \\ \mathbf{A}_2 \\ \vdots \\ \mathbf{A}_N \end{bmatrix} \text{ et } \mathbf{b} = \begin{bmatrix} \mathbf{b}_1 \\ \mathbf{b}_2 \\ \vdots \\ \mathbf{b}_N \end{bmatrix}, \quad (2)$$

où  $\mathbf{A}$  est une matrice de taille  $MN \times D$  et  $\mathbf{b}$  est un vecteur de taille  $MN \times 1$ . Ainsi :

$$L(\mathbf{x}) = \|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\|_2^2. \quad (3)$$

L'objectif d'un problème de type "moindres carrés linéaires" est de minimiser  $L(\mathbf{x})$  par rapport à  $\mathbf{x}$ , ce qui s'écrit :

$$\mathbf{x}^* = \arg \min_{\mathbf{x}} L(\mathbf{x}). \quad (4)$$

## 2 Solution

Une manière de trouver la solution de (4) est de chercher un extremum local :

$$\frac{\partial L(\mathbf{x})}{\partial \mathbf{x}} = \frac{\partial (\mathbf{Ax} - \mathbf{b})^\top (\mathbf{Ax} - \mathbf{b})}{\partial \mathbf{x}} = 2 (\mathbf{Ax} - \mathbf{b})^\top \frac{\partial \mathbf{Ax} - \mathbf{b}}{\partial \mathbf{x}} = 2 (\mathbf{Ax} - \mathbf{b})^\top \mathbf{A} = \mathbf{0}. \quad (5)$$

Nous obtenons le système linéaire de  $D$  équations ( $\mathbf{A}^\top \mathbf{A}$  est de taille  $D \times D$  et  $\mathbf{A}^\top \mathbf{b}$  est de taille  $D \times 1$ ) à  $D$  inconnues ( $\mathbf{x}$  est de taille  $D \times 1$ ) suivant :

$$\mathbf{A}^\top \mathbf{Ax} = \mathbf{A}^\top \mathbf{b}. \quad (6)$$

Par conséquent, la solution d'un problème de type "moindres carrés linéaires" s'obtient en résolvant un système linéaire. Il suffit donc de construire la matrice  $\mathbf{A}^\top \mathbf{A}$  et le vecteur  $\mathbf{A}^\top \mathbf{b}$ , et d'utiliser une méthode numérique de résolution de système linéaire (par exemple la méthode de Gauss-Seidel). En MATLAB, il suffira d'appeler la fonction "mldivide".