

TP2

Analyse Numérique

Approximation

Rappels / régression linéaire

- ▶ Soient n couples de points $(x_i, y_i) \rightarrow$ tolérer des variations des y_i
- ▶ Droite de **droite de régression** \mathcal{D} représentative de ces points ?
- ▶ Détermination des coefficients a et b vérifiant

$$y_i = ax_i + b + r_i \quad 1 \leq i \leq n$$



Rappels / régression linéaire

- Minimisation de la somme des distances au carré entre la droite et les points

$$\sum_{i=0}^n (y_i - (ax_i + b))^2$$

- Minimisation de la norme 2 du résidu

$$\sum_{i=0}^n (y_i - (ax_i + b))^2 = \sum_{i=0}^n r_i^2 \stackrel{\text{def}}{=} \|r\|_2^2 = r^T r$$

Rappels / regression linéaire

- Relations de dépendances entre x et y

$$i = n \rightarrow y_n = ax_n + b + r_n$$

- Formulation matricielle

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_i \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 \\ 1 & x_2 \\ \vdots & \vdots \\ 1 & x_i \\ \vdots & \vdots \\ 1 & x_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b \\ a \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} r_1 \\ r_2 \\ \vdots \\ r_i \\ \vdots \\ r_n \end{bmatrix}$$

$$y = Mp + r$$

$$m_{i,j} \stackrel{\text{def}}{=} x_i^{j-1}, y \stackrel{\text{def}}{=} (y_1, \dots, y_n)^\top, r \stackrel{\text{def}}{=} (r_1, \dots, r_n)^\top, p \stackrel{\text{def}}{=} (b, a)^\top$$

$$r^\top r = p^\top Q p - 2p^\top s + y^\top y$$

avec $Q \stackrel{\text{def}}{=} M^\top M$ matrice de dimension 2×2 et $s \stackrel{\text{def}}{=} M^\top y$ vecteur de dimension 2.

$$Q = \begin{bmatrix} n & \sum_{k=1}^n x_k \\ \sum_{k=1}^n x_k & \sum_{k=1}^n x_k^2 \end{bmatrix} \quad \text{et} \quad s = \begin{bmatrix} \sum_{k=1}^n y_k \\ \sum_{k=1}^n y_k x_k \end{bmatrix}$$

Rappels / regression linéaire

Equations normales

La droite de régression est obtenue en résolvant le système suivant

$$M^T M p = M^T y$$

avec $M^T M$ matrice de dimension 2×2

Coefficient de corrélation linéaire

$$r_{xy} \stackrel{\text{def}}{=} \frac{\sigma_{xy}}{\sigma_x \sigma_y}$$

- ▶ $-1 \leq r_{xy} \leq 1$
- ▶ -1 : points alignés sur une droite de pente négative
- ▶ 1 : points alignés sur une droite de pente positive
- ▶ régression linéaire représentative : $|r_{xy}| > \frac{\sqrt{3}}{2} = 0.86$

Rappels / polynôme d'approximation

- ▶ Soient n couples de points $(x_i, y_i) \rightarrow$ tolérer des variations des y_i
- ▶ Polynôme d'approximation représentatif de ces points ?
- ▶ Détermination les coefficients a_j vérifiant

$$y_i = \sum_{j=0}^d a_j x_i^j + r_i \quad 1 \leq i \leq n$$



Rappels / polynôme d'approximation

- Minimisation de la somme des distances au carré entre le polynôme et les points

$$\sum_{i=0}^n \left(y_i - \sum_{j=0}^d a_j x_i^j \right)^2$$

- Minimisation de la norme 2 du résidu

$$\sum_{i=0}^n \left(y_i - \sum_{j=0}^d a_j x_i^j \right)^2 = \sum_{i=0}^n r_i^2 \stackrel{\text{def}}{=} \|r\|_2^2 = r^T r$$

Rappels / polynôme d'approximation

- Relations de dépendances entre x et y

$$i = n \rightarrow y_n = \sum_{j=0}^d a_j x_n^j + r_n$$

- formulation matricielle

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_i \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 & \cdots & x_1^d \\ 1 & x_2 & & x_2^d \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 1 & x_i & & x_i^d \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 1 & x_n & \cdots & x_n^d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0 \\ \vdots \\ a_d \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} r_1 \\ r_2 \\ \vdots \\ r_i \\ \vdots \\ r_n \end{bmatrix}$$

$$r^\top r = p^\top Q p - 2p^\top S + y^\top y$$

avec $Q \stackrel{\text{def}}{=} M^\top M$ matrice de dimension $(d+1) \times (d+1)$ et $S \stackrel{\text{def}}{=} M^\top y$ vecteur de dimension $(d+1)$.

$$Q = \begin{bmatrix} n & \cdots & \sum_{k=1}^n x_k^d \\ \vdots & \sum_{k=1}^n x_k^{i+j-2} & \vdots \\ \sum_{k=1}^n x_k^d & \cdots & \sum_{k=1}^n x_k^{2d} \end{bmatrix} \quad \text{et} \quad s = \begin{bmatrix} \sum_{k=1}^n y_k x_k^0 \\ \vdots \\ \sum_{k=1}^n y_k x_k^d \end{bmatrix}$$

Rappels / pôlynome d'approximation

Equations normales

La droite de régression est obtenue en résolvant le système suivant

$$M^T M p = M^T y$$

avec $M^T M$ matrice de dimension $(d + 1) \times (d + 1)$

Cadre du TP

- Notebook Python.
- Utilisation de NumPY.
- Implementation des exemples issus du TD/Cours (majoritairement).

Exemple A, régression linéaire

Soient les quatre points de \mathbb{R}^2 ,

$$(1, -0.5), (2, 0), (3, 1.5), (4, 2).$$

En réutilisant les formules issues du cours :

1. Construire la matrice Vandermonde ***M***
2. Générer la matrice associée ***Q*** et le vecteur ***s***
3. Résoudre le système d'équations normales et déduire l'expression de la droite de régression.

Exemple B, polynômes d'approximation

Soient les quatre points de \mathbb{R}^2 ,

$$(-3, 17), (-1, 1), (0, -1), (2, 7).$$

1. Déterminer la droite de régression de ces points.
2. Calculer et interpréter le coefficient de corrélation linéaire.
3. Déterminer le polynôme de degré 2 minimisant la norme 2 du résidu de ces points.
4. Calculer la norme 2 du résidu obtenu avec le polynôme de degré deux. Conclure

Exemple C, généralisation

Pour n points et un polynôme de regression d'ordre p , généraliser :

1. la construction de la matrice Vandermonde M
2. La construction de la matrice Q et du vecteur s
3. Le calcul du polynôme de regression d'ordre p .
4. Le calcul de la norme 2 du résidu.
5. Pour les points-ci-dessous, calculer le polynôme de regression d'ordre 2 et d'ordre 3
6. Représenter ces points et les polynômes de regression en utilisant matplotlib.

(1, 2) (2, 9) (3, 28) (4, 65) (5, 126) (6, 217) (7, 344) (8, 513) (9, 730)

→ Comparer les résultats avec la fonction python ***np.polyfit***

Fin