

درس ۷: جبر خطی کاربردی

فضاهای برداری و متعامدسازی گروه کنترل - دانشگاه علم و صنعت مدرس: دکتر عبادالهی

مثال ١

معادله خطی را بیابید که از چهار نقطه زیر عبور کند،

$$(1,-1), (4,11), (-1,-9), (-2,-13)$$

فرم کلی معادله خط را به صورت y=mx+n در نظر می گیریم

بنابراین معادله خط مذکور بصورت y=4x-5 می باشد با حل معادلات بالا جواب m=4 و m=-5 بهدست می آید لازم به ذکر است که این نمونه ای از یک دستگاه معادلات سازگار است.

مثال ۲

معادله خطی را بیابید که از چهار نقطه زیر عبور کند،

(-3,70), (1,21), (-7,110), (5,-35)

همانند آنچه که در مثال قبل انجام شد، با قرار دادن هر یک از نقاط در معادله خط، معادلات زیر بدست میآیند،

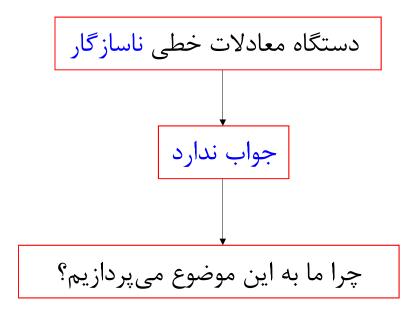
$$\begin{vmatrix}
-3m + n = 70 \\
m + n = 21 \\
-7m + n = 110 \\
5m + n = -35
\end{vmatrix}
\rightarrow
\begin{bmatrix}
-3 & 1 \\
1 & 1 \\
-7 & 1 \\
5 & 1
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
m \\
n
\end{bmatrix}
=
\begin{bmatrix}
70 \\
21 \\
110 \\
-35
\end{bmatrix}$$

از آنجائیکه این دستگاه معادلات ناسازگار است، لذا پاسخی برای آن وجود ندارد.

پس بر خلاف مثال قبل در این حالت نمی توان خطی را از این چهار نقطه عبور داد.



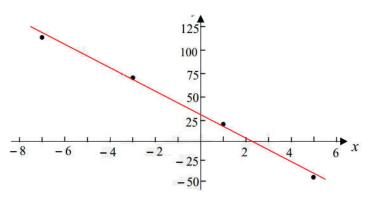
حل دستگاه معادلات خطی ناسازگار





بررسى دقيقتر مسئله

برای اینکه این سیستم ناسازگار را بیشتر بررسی نماییم نمودار مختصات نقاط را رسم مینماییم،



با توجه به شکل بالا چهار نقطه مذکور بر روی یک خط راست قرار ندارند و همانطور که گفته شد، دستگاه معادلات حاصل نیز ناسازگار میباشد. لیکن ممکن است این چهار نقطه از نتایج تجربی یک سری آزمایشات بدست آمده و به خاطر برخی خطاهای فیزیکی و اندازه گیری از مقدار واقعی خود منحرف شده بر راستای یک خط راست قرار نگرفته باشند. در اینجا مسئلهای که مطرح می شود آن است که آیا می توان معادله خطی را به دست آورد که این چهار نقطه بطور تقریبی بر روی آن قرار گیرد؟

بنده م استایان

(Least Square Problem)مسئله حداقل مربعات

 $\hat{\mathbf{A}}\hat{\mathbf{x}}$ اگر دستگاه معادلات خطی ناسازگار بصورت $\mathbf{A}\underline{\mathbf{x}}=\underline{\mathbf{b}}$ باشد، آیا می توان برداری بصورت $\hat{\mathbf{X}}$ پیدا کرد به طوری که تا حد ممکن به بردار $\underline{\mathbf{b}}$ شبیه باشد؟

$$arepsilon=\underline{b}-A\underline{x}$$
 \rightarrow $Ax=b$ سیستم ناسازگار $arepsilon=\underline{b}-A\underline{x}$ \rightarrow $\|arepsilon\|=\|\underline{b}-A\underline{x}\|$ مقدار خطا \mathbf{x} بردار خطا \mathbf{x} هدف: \mathbf{x}

ر (Least Square Solution)جواب حداقل مربعات



تعبیر مسئله حداقل مربعات در فضای برداری

$$A_{m \times n} X_{n \times 1} = b_{m \times 1}$$

 $\operatorname{rank}(A) \neq \operatorname{rank}(A \mid b) \rightarrow b \notin R(A)$ اگر و دستگاه جواب ندارد.

اگر v_1 باشد بهترین تقریب برای بردار v_2 در فضای گستره ماتریس v_3 چه خواهد بود؟

 $\mathbf{b} \notin \mathbf{R}(\mathbf{A})$, $\exists \hat{\mathbf{b}} \in \mathbf{R}(\mathbf{A}) \rightarrow \left\| \mathbf{b} - \hat{\mathbf{b}} \right\| \rightarrow \mathbf{b}$ کوچکترین مقدار ممکن باشد

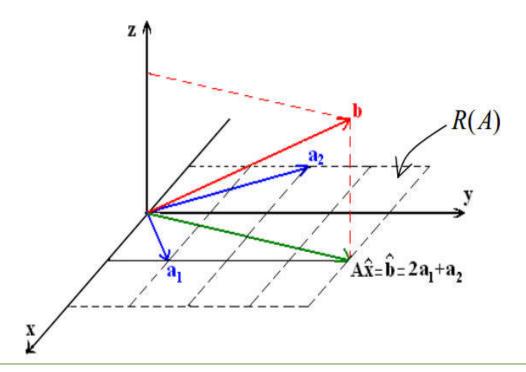
Αŝ



بهترین تقریب برای بردار b چیست R(A) چیست

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_1 & a_2 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ 2 \end{bmatrix}$$

مثال ۳





حل مسئله حداقل مربعات با استفاده از تصاویر متعامد

اگر V_2 یک زیرفضای برداری از فضای V_1 باشد،

$$\forall \ \underline{\mathbf{u}} \in \mathbf{V} \implies \underline{\mathbf{u}} = \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2} \underline{\mathbf{u}} + \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2^{\perp}} \underline{\mathbf{u}}$$

تصویر متعامد (Orthogonal Projection)

(Orthogonal Component) مولفه عمودی

$$V_2$$
 بهترین تقریب برای بردار u در زیرفضای \longrightarrow

$$\left\|\underline{\mathbf{u}} - \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2} \underline{\mathbf{u}} \right\| \left\| < \right\| \left\|\underline{\mathbf{u}} - \underline{\mathbf{w}} \right\|$$

 V_2 هر بردار دیگری در زیرفضای

اثبات

$$\forall \underline{w} \in V_2 \rightarrow \underline{u} - \underline{w} = (\underline{u} - \underline{proj}_{v_2} \underline{u} + \underline{proj}_{v_2} \underline{u} - \underline{w})$$

لذا،

$$(\underline{\mathbf{u}} - \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2} \underline{\mathbf{u}}) \perp (\underline{\mathbf{u}} - \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2} \underline{\mathbf{u}} - \underline{\mathbf{w}})$$

رابطه فیثاغورث،

$$\left\|\underline{\mathbf{u}} - \underline{\mathbf{w}}\right\|^2 = \left\|(\underline{\mathbf{u}} - \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2}\underline{\mathbf{u}}) + (\underline{\mathbf{u}} - \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2}\underline{\mathbf{u}} - \underline{\mathbf{w}})\right\|^2 = \left\|\underline{\mathbf{u}} - \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2}\underline{\mathbf{u}}\right\|^2 + \left\|\underline{\mathbf{u}} - \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2}\underline{\mathbf{u}} - \underline{\mathbf{w}}\right\|^2$$

$$\underline{\mathbf{w}} \neq \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2} \underline{\mathbf{u}} \Rightarrow \left\| \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2} \underline{\mathbf{u}} - \underline{\mathbf{w}} \right\|^2 > 0$$

$$\|\underline{\mathbf{u}} - \underline{\mathbf{w}}\|^2 > \|\underline{\mathbf{u}} - \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2} \underline{\mathbf{u}}\|^2 \longrightarrow \|\underline{\mathbf{u}} - \underline{\mathbf{w}}\| > \|\underline{\mathbf{u}} - \operatorname{proj}_{\mathbf{v}_2} \underline{\mathbf{u}}\|$$



جواب حداقل مربعات در حل دستگاه معادلات جبری خطی ناسازگار

سیستم ناسازگار
$$\rightarrow A \underline{x} = \underline{b}$$

 $ightarrow A\hat{x}=\operatorname{proj}_{\mathrm{R}(\mathrm{A})} b$ \Rightarrow $\|\hat{\varepsilon}\|=\|\mathbf{b}-\mathbf{A}\hat{\mathbf{x}}\|$ \Rightarrow $\operatorname{proj}_{\mathrm{R}(\mathrm{A})} b$ اگر -يافتن $\operatorname{proj}_{\mathrm{R}(\mathrm{A})} b$

R(A) , b , b , a

 $A \hat{x} = p roj_{R(A)} b$ حل معادله

 $\hat{\mathbf{x}}$ بهدست آوردن-

بندي م استايان

قضيه

اگر بردار $\hat{\mathbf{x}}$ جواب مسئله حداقل مربعات برای دستگاه معادلات خطی ناساز گار $\mathbf{A} = \mathbf{b}$ باشد، می تواند جواب دستگاه معادلات خطی زیر نیز باشد،

$$A^T A \underline{x} = A^T \underline{b}$$
معادلات نرمال

اگر $rank(A) = n \implies \hat{\underline{x}} = (A^T A)^{-1} A^T \underline{b}$ اگر

یعنی جوابی که $\|A x - b\|$ را مینیمم مینماید.

بن عراضه عراضة بين

اثبات قضيه

$$\hat{x} \rightarrow A\hat{x} = p r o j_{R(A)} b$$
 جواب مسئله حداقل مربعات

$$b - A \hat{x} = \underbrace{proj_{R}}_{\downarrow} \underbrace{(A)}_{\downarrow} b$$

$$N (A^{T}) \quad L \quad R (A)^{\perp}$$

طبق تعریف،

$$N(A^{T}) = \left\{x \in \Re^{m} \rightarrow A^{T} \mid x = 0\right\}$$

لذا،

لذا،

$$A^{T}(b-A\hat{x})=A^{T}(b-proj_{R(A)}b)=0$$
 $\rightarrow A^{T}b=A^{T}A\hat{x}$ $\rightarrow A^{T}A$ $\rightarrow A^{T}A$ اگر

بنابراین می توان گفت که $\hat{x} = (A^T A)^{-1} A^T b$ مقدار $\|A x - b\|$ را مینیمم می کند.



R(A) و ماتریس تصویر (Left Inverse) معکوس چپ

$$\hat{\mathbf{x}} = (\mathbf{A}^{\mathrm{T}} \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^{\mathrm{T}} \mathbf{b}$$

معکوس چپ

اگر $\operatorname{A}^{\operatorname{L}}$ را از سمت چپ ضرب نماییم،

$$A^{L}A = (A^{T}A)^{-1}A^{T}A = (A^{T}A)^{-1}(A^{T}A) = I_{n}$$

$$\hat{\mathbf{b}} = \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}} = \underbrace{\mathbf{A}(\mathbf{A}^{\mathrm{T}}\mathbf{A})^{-1}\mathbf{A}^{\mathrm{T}}\mathbf{b}}_{\mathbf{b}}$$

(projection matrix) $\mathsf{R}(\mathsf{A})$ ماتریس تصویر $\overset{\downarrow}{\mathsf{P}}$



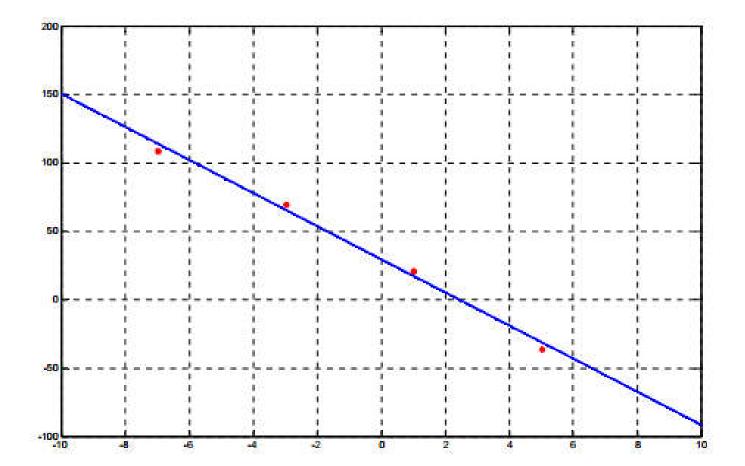
حال مى توانيم حل مسئله حداقل مربعات را براى مثال قبل پيدا كنيم.

$$A \underline{x} = \underline{b} \rightarrow \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ 1 & 1 \\ -7 & 1 \\ 5 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} m \\ n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 70 \\ 21 \\ 110 \\ -35 \end{bmatrix}$$

لذا داريم،

$$A^{T}A\hat{x} = A^{T}b \rightarrow \begin{bmatrix} -3 & 1 & -7 & 5 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ 1 & 1 \\ -7 & 1 \\ 5 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{m} \\ \hat{n} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 & 1 & -7 & 5 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 70 \\ 21 \\ 110 \\ -35 \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} 84 & -4 \\ -4 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{m} \\ \hat{n} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1134 \\ 166 \end{bmatrix} \rightarrow \hat{m} = \frac{-121}{10} = -12.1, \quad \hat{n} = \frac{147}{5} = 29.4 \rightarrow \hat{x} = \begin{bmatrix} \hat{m} \\ \hat{n} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -12.1 \\ 29.4 \end{bmatrix}$$

بنابراین بهترین تقریب برای خطی که از چهار نقطه (35-,5), (7,110), (7,110), بگذرد بصورت زیر میباشد،



بنده م استين

حال می توانیم خطای تقریب را نیز محاسبه کنیم،

$$\begin{bmatrix} \varepsilon_1 \\ \varepsilon_2 \\ \varepsilon_3 \\ \varepsilon_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 70 \\ 21 \\ 110 \\ -35 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ 1 & 1 \\ -7 & 1 \\ 5 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{\mathbf{m}} \\ \hat{\mathbf{n}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 70 - (-3\,\mathbf{m} + \mathbf{n}) \\ 21 - (\mathbf{m} + \mathbf{n}) \\ 110 - (-7\,\mathbf{m} + \mathbf{n}) \\ -35 - (5\,\mathbf{m} + \mathbf{n}) \end{bmatrix}$$

با در نظر گرفتن مقدار تقریب $\hat{\mathbf{x}}$ میتوان نوشت،

$$\hat{\mathbf{x}} = \begin{bmatrix} \hat{\mathbf{n}} \\ \hat{\mathbf{n}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -12.1 \\ 29.4 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{cases} \hat{\varepsilon}_1 = 70 - (-12.1(-3) + 29.4) = 4.3 \\ \hat{\varepsilon}_2 = 21 - (-12.1(-1) + 29.4) = 3.7 \\ \hat{\varepsilon}_3 = 110 - (-12.1(-7) + 29.4) = 4.1 \\ \hat{\varepsilon}_4 = 35 - (-12.1(-5) + 29.4) = 3.9 \end{cases}$$

بنابراین بردار خطا بهصورت زیر بدست میآید،

$$\begin{bmatrix} \hat{\mathcal{E}}_1 \\ \hat{\mathcal{E}}_2 \\ \hat{\mathcal{E}}_3 \\ \hat{\mathcal{E}}_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4.3 \\ 3.7 \\ -4.1 \\ -3.9 \end{bmatrix}$$

مقدار خطا را می توان به شکل زیر محاسبه کرد،

$$\|\hat{\varepsilon}\|^2 = (4.3)^2 + (3.7)^2 + (4.1)^2 + (3.9)^2 = 64.2$$
 , $\|\varepsilon\| = \sqrt{64.2} = 8.0125$

در واقع هر مقدار دیگری برای m و n انتخاب گردد خطا بزرگتر از 8.0125 خواهد شد.

رنش کار عمل است ایران درنش کار عمل است ایران

استفاده از دستور (pinv(A در نرم افزار MATLAB

```
A = [-3 \ 1; 1 \ 1; -7 \ 1; 5 \ 1];
b = [70; 21; 110; -35];
x = pinv(A) * b
x = -12.1000
29.4000
```

بشريع است يان

مثال ۵

پنج نقطه زیر را در نظر بگیرید،

$$(0,0)$$
 $(5,8)$ $(10,15)$ $(15,19)$ $(20,20)$

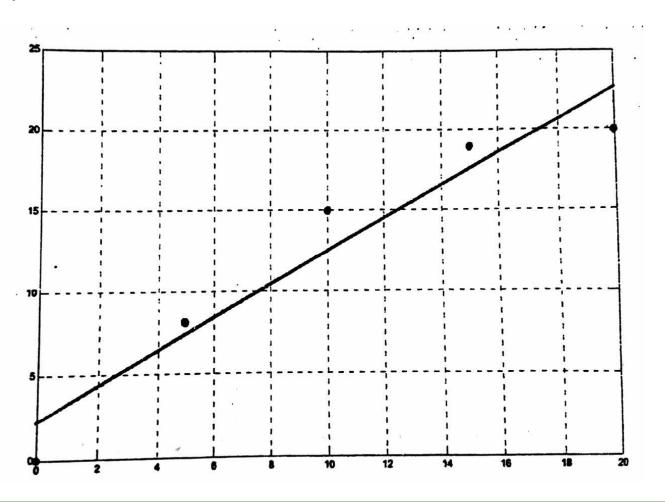
یک تقریب مرتبه یک y=mx+n برای این نقاط بصورت زیر بدست می آید،

$$\begin{vmatrix}
0 \text{ m} + \text{n} &= 0 \\
5 \text{ m} + \text{n} &= 8 \\
10 \text{ m} + \text{n} &= 15 \\
15 \text{ m} + \text{n} &= 19 \\
20 \text{ m} + \text{n} &= 20
\end{vmatrix}
\rightarrow
\begin{vmatrix}
0 & 1 \\
5 & 1 \\
10 & 1 \\
15 & 1 \\
20 & 1
\end{vmatrix}
\begin{bmatrix}
m \\
n
\end{bmatrix}
=
\begin{bmatrix}
0 \\
8 \\
15 \\
19 \\
20
\end{bmatrix}
\rightarrow
y = 1.02 x + 2.2 \rightarrow \|\varepsilon\| = 4.5935$$

خطای تقریب نسبتاً زیاد است.



$$y=1.02x+2.2$$
 نقاط $(0,0)$ $(0,8)$ $(10,15)$ $(15,19)$ $(20,20)$ نقاط





تقریب نقاط با یک منحنی مرتبه دوم به فرم $y=\alpha_2 x^2+\alpha_1 x+\alpha_0$ بصورت زیر می باشد،

$$\begin{array}{l}
\alpha_{0} + 0\alpha_{1} + 0\alpha_{2} = 0 \\
\alpha_{0} + 5\alpha_{1} + 25\alpha_{2} = 8 \\
\alpha_{0} + 10\alpha_{1} + 100\alpha_{2} = 15 \\
\alpha_{0} + 15\alpha_{1} + 225\alpha_{2} = 19 \\
\alpha_{0} + 20\alpha_{1} + 400\alpha_{2} = 20
\end{array}
\rightarrow
\begin{bmatrix}
1 & 0 & 0 \\
1 & 5 & 25 \\
1 & 10 & 100 \\
1 & 15 & 225 \\
1 & 20 & 400
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
\alpha_{0} \\
\alpha_{1} \\
\alpha_{2}
\end{bmatrix} =
\begin{bmatrix}
0 \\
8 \\
15 \\
19 \\
20
\end{bmatrix}$$

$$y = -0.0486 x^{2} + 1.9914 x - 0.2286$$
 \rightarrow $\|\varepsilon\| = 0.6761$

در این حالت خطا بسیار کوچکتر است.

$$y = 1.02x + 2.2$$
 نقاط $(0,0)$ $(5,8)$ $(10,15)$ $(15,19)$ $(20,20)$ نقاط

$$y = -0.0486x^2 + 1.9914x - 0.2286$$
 منحنی

