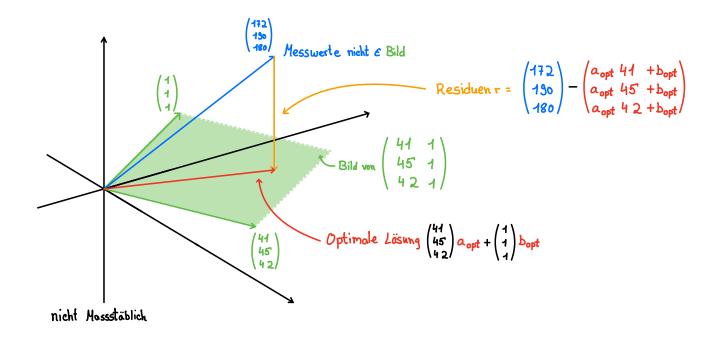
Wie Können wir eine möglichst gute Lösung für ein überbestimmtes LGS  $A_{z}=c$  finden? Wehmen wir als Bsp ein System mit 3 Gleichungen und 2 Unbekannten.

Graphisch können wir uns das wie folgt vorstellen:



Wir wollen nun die Länge des Residuenvektors minimieren:

$$\|r\| = \sqrt{((a41 + b)-172)^2 + ((a45 + b)-190)^2 + ((a42 + b)-180)^2}$$

Wie finde ich nun a und b, so dass | r | minimal ist ?

a opt und b opt finden wir durch:

$$A \cdot y \perp r \qquad (Bild von A orthogonal zu r)$$

$$\langle A \cdot y, r \rangle = 0$$

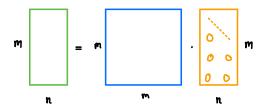
$$(A \cdot y)^{\mathsf{T}} \cdot r = 0 \qquad (Skalarprodukt ausgeschrieben)$$

$$y^{\mathsf{T}} A^{\mathsf{T}} \left( A \cdot \begin{pmatrix} 0 \text{ opt} \\ b \text{ opt} \end{pmatrix} - c \right) = 0 \qquad (r \text{ eingesetzt})$$

$$y^{\mathsf{T}} A^{\mathsf{T}} A \cdot \begin{pmatrix} 0 \text{ opt} \\ b \text{ opt} \end{pmatrix} - y^{\mathsf{T}} A^{\mathsf{T}} c = 0$$

$$A^{\mathsf{T}} A \cdot \begin{pmatrix} 0 \text{ opt} \\ b \text{ opt} \end{pmatrix} = A^{\mathsf{T}} c$$

Idee: Eine Matrix  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  in das Produkt einer orthogonalen. Matrix  $Q \in \mathbb{R}^{m \times m}$  und einer Rechtsdreiecksmatrix  $\mathcal{R} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 



Anwendung: Die QR-Zerlegung wird für ein alternatives Lösungsverfahren der Kleinsten Quadrate gebraucht welches numerisch bessere Resultate liefert.

## Berechnung:

#### 11.2 QR-Zerlegung

Mit der QR-Zerlegung kann eine beliebige Matrix  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  in das Produkt einer orthogonalen Matrix  $Q \in \mathbb{R}^{n \times n}$  und einer oberen Rechtsdreiecksmatrix  $R \in \mathbb{R}^{m \times n}$  verwandelt werden:

$$A = Q \cdot R$$

### Vorgehen:

Wir wollen nacheinander alle Elemente unterhalb der Hauptdiagonalen von  ${\cal A}$  eliminieren.

Bsp:  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \Longrightarrow a_{31}$  soll eliminiert werden

$$\mathsf{Bsp} \colon i = 3, j = 1 \Longrightarrow a_{jj} = 1, a_{ij} = 1$$

Bsp: 
$$w = \sqrt{1^2 + 1^2} = \sqrt{2}$$

(4) Man finde die richtige Rotationsmatrix  $Q^{\prime T}$ . Man nehme zuerst die Identitätsmatrix  $I \in \mathbb{R}^{m \times m}$  und setze  $i_{ii} = \cos(\alpha)$ ,  $i_{ij} = -\sin(\alpha)$ ,  $i_{ji} = \sin(\alpha)$ ,  $i_{jj} = \cos(\alpha)$ .

$$\mathsf{Bsp:}\ I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow Q'^T = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & 0 & \sin(\alpha) \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin(\alpha) & 0 & \cos(\alpha) \end{pmatrix}$$

(5) Setze in Rotationsmatrix  $\sin(\alpha) = \frac{a_{ij}}{w}$  und  $\cos(\alpha) = \frac{a_{jj}}{w}$ 

Bsp: 
$$Q'^T = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 0 & 1/\sqrt{2} \\ 0 & 1 & 0 \\ -1/\sqrt{2} & 0 & 1/\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

(6) Berechne  $Q'^T \cdot A = A'$ 

$$\mathsf{Bsp:} \ \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 0 & 1/\sqrt{2} \\ 0 & 1 & 0 \\ -1/\sqrt{2} & 0 & 1/\sqrt{2} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ 0 & 1 \\ 0 & 1/\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

$$\mathsf{Bsp:}\ Q''^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \sqrt{2}/\sqrt{3} & 1/\sqrt{3} \\ 0 & -1/\sqrt{3} & \sqrt{2}/\sqrt{3} \end{pmatrix}, A'' = \begin{pmatrix} \sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ 0 & \sqrt{3}/\sqrt{2} \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

(8) Wenn A'' = R gefunden, berechne  $Q = (Q''^T \cdot Q'^T)^T$   $\Longrightarrow A = Q \cdot R$ 

# Anwendung für Kleinste Quadrate:

### Kleinste Quadrate mit QR-Zerlegung

Löst man ein Optimierungsproblem mit dem Computer, liefert das in 10.1 beschriebene Verfahren ungenaue Lösungen (da numerisch instabil). Das Lösungsverfahren mittels QR-Zerlegung ist besser. In Aufgabe nur machen, wenn explizit verlangt!

### Vorgehen:

 $\bigcirc$  Man bestimme A und c wie bei 10.1.

$$\mathsf{Bsp:} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad c = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

 ${f 2}$  Man führe die QR-Zerlegung durch A=QR

$$\mathsf{Bsp:}\ Q = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \\ 0 & \sqrt{2}/\sqrt{3} & -1/\sqrt{3} \\ -1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{3} \end{pmatrix}, R = \begin{pmatrix} \sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ 0 & \sqrt{3}/\sqrt{2} \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

 $\begin{tabular}{ll} \hline \end{tabular} \begin{tabular}{ll} \end{tabular} \$ 

$$\mathsf{Bsp:}\ d = Q^T \cdot c = \begin{pmatrix} 0 \\ \sqrt{2}/\sqrt{3} \\ 2/\sqrt{3} \end{pmatrix}$$

(4) Man berechne löse das Gleichungssystem  $R_0 \cdot x = d_0$ , wobei  $R_0$  die extrahierte Dreiecksmatrix aus R ist und  $d_0$  die dazugehörigen oberen Einträge von d

$$\mathsf{Bsp:}\ R_0 = \begin{pmatrix} \sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ 0 & \sqrt{3}/\sqrt{2} \end{pmatrix},\ d_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ \sqrt{2}/\sqrt{3} \end{pmatrix}$$

≥optimale Lösung