

$$\left\{ \begin{array}{l} 0.55 = c_1 \cdot (-10)^2 - c_2 \cdot (-10)^1 - c_3 \\ 0.8 = c_1 \cdot (-8)^2 - c_2 \cdot (-8)^1 - c_3 \\ 1.23 = c_1 \cdot (-6)^2 - c_2 \cdot (-6)^1 - c_3 \\ 2.0 = c_1 \cdot (-4)^2 - c_2 \cdot (-4)^1 - c_3 \\ 3.2 = c_1 \cdot (-2)^2 - c_2 \cdot (-2)^1 - c_3 \\ 4.0 = c_1 \cdot 0^2 + c_2 \cdot 0^1 + c_3 \\ 3.2 = c_1 \cdot 2^2 + c_2 \cdot 2^1 + c_3 \\ 2.0 = c_1 \cdot 4^2 + c_2 \cdot 4^1 + c_3 \\ 1.23 = c_1 \cdot 6^2 + c_2 \cdot 6^1 + c_3 \\ 0.8 = c_1 \cdot 8^2 + c_2 \cdot 8^1 + c_3 \\ 0.55 = c_1 \cdot 10^2 + c_2 \cdot 10^1 + c_3 \end{array} \right.$$

$$\begin{pmatrix} (-10)^2 & (-10)^1 & 1 \\ (-8)^2 & (-8)^1 & 1 \\ (-6)^2 & (-6)^1 & 1 \\ (-4)^2 & (-4)^1 & 1 \\ (-2)^2 & (-2)^1 & 1 \\ 0^2 & 0^1 & 1 \\ 2^2 & 2^1 & 1 \\ 4^2 & 4^1 & 1 \\ 6^2 & 6^1 & 1 \\ 8^2 & 8^1 & 1 \\ 10^2 & 10^1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0.55 \\ 0.8 \\ 1.23 \\ 2.0 \\ 3.2 \\ 4.0 \\ 3.2 \\ 2.0 \\ 1.23 \\ 0.8 \\ 0.55 \end{pmatrix}$$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} (-10)^2 & (-10)^1 & 1 \\ (-8)^2 & (-8)^1 & 1 \\ (-6)^2 & (-6)^1 & 1 \\ (-4)^2 & (-4)^1 & 1 \\ (-2)^2 & (-2)^1 & 1 \\ 0^2 & 0^1 & 1 \\ 2^2 & 2^1 & 1 \\ 4^2 & 4^1 & 1 \\ 6^2 & 6^1 & 1 \\ 8^2 & 8^1 & 1 \\ 10^2 & 10^1 & 1 \end{pmatrix}}_{\vec{A}} \underbrace{\begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix}}_{\vec{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 0.55 \\ 0.8 \\ 1.23 \\ 2.0 \\ 3.2 \\ 4.0 \\ 3.2 \\ 2.0 \\ 1.23 \\ 0.8 \\ 0.55 \end{pmatrix}}_{\vec{b}}$$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} (-10)^2 & (-10)^1 & 1 \\ (-8)^2 & (-8)^1 & 1 \\ (-6)^2 & (-6)^1 & 1 \\ (-4)^2 & (-4)^1 & 1 \\ (-2)^2 & (-2)^1 & 1 \\ 0^2 & 0^1 & 1 \\ 2^2 & 2^1 & 1 \\ 4^2 & 4^1 & 1 \\ 6^2 & 6^1 & 1 \\ 8^2 & 8^1 & 1 \\ 10^2 & 10^1 & 1 \end{pmatrix}}_{\vec{A}} \underbrace{\begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix}}_{\vec{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} 0.55 \\ 0.8 \\ 1.23 \\ 2.0 \\ 3.2 \\ 4.0 \\ 3.2 \\ 2.0 \\ 1.23 \\ 0.8 \\ 0.55 \end{pmatrix}}_{\vec{b}}$$

$$\boxed{\vec{A}\vec{x} = \vec{b}}$$

$$A^T \underbrace{\begin{pmatrix} (-10)^2 & (-10)^1 & 1 \\ (-8)^2 & (-8)^1 & 1 \\ (-6)^2 & (-6)^1 & 1 \\ (-4)^2 & (-4)^1 & 1 \\ (-2)^2 & (-2)^1 & 1 \\ 0^2 & 0^1 & 1 \\ 2^2 & 2^1 & 1 \\ 4^2 & 4^1 & 1 \\ 6^2 & 6^1 & 1 \\ 8^2 & 8^1 & 1 \\ 10^2 & 10^1 & 1 \end{pmatrix}}_{\tilde{A}} \underbrace{\begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix}}_{\tilde{x}} = A^T \underbrace{\begin{pmatrix} 0.55 \\ 0.8 \\ 1.23 \\ 2.0 \\ 3.2 \\ 4.0 \\ 3.2 \\ 2.0 \\ 1.23 \\ 0.8 \\ 0.55 \end{pmatrix}}_{\tilde{b}}$$

$$\boxed{\vec{A}^T \vec{A} \vec{x}} = \vec{A}^T \vec{b}$$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} (-10)^2 & (-8)^2 & (-6)^2 & (-4)^2 & (-2)^2 & 0^2 & 2^2 & 4^2 & 6^2 & 8^2 & 10^2 \\ (-10)^1 & (-8)^1 & (-6)^1 & (-4)^1 & (-2)^1 & 0^1 & 2^1 & 4^1 & 6^1 & 8^1 & 10^1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}}_{\vec{A}^T} \begin{pmatrix} (-10)^2 & (-10)^1 & 1 \\ (-8)^2 & (-8)^1 & 1 \\ (-6)^2 & (-6)^1 & 1 \\ (-4)^2 & (-4)^1 & 1 \\ (-2)^2 & (-2)^1 & 1 \\ 0^2 & 0^1 & 1 \\ 2^2 & 2^1 & 1 \\ 4^2 & 4^1 & 1 \\ 6^2 & 6^1 & 1 \\ 8^2 & 8^1 & 1 \\ 10^2 & 10^1 & 1 \end{pmatrix} \underbrace{\begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix}}_{\vec{x}}$$

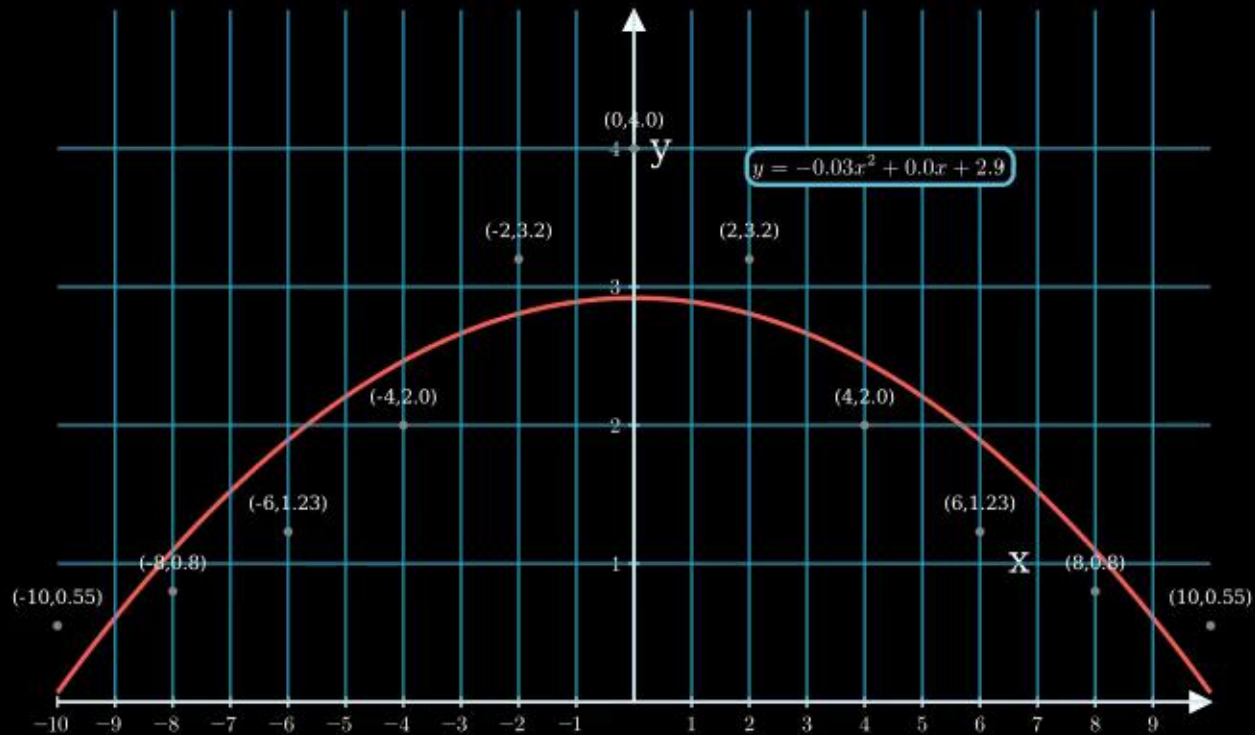
$$\vec{A}^T \vec{A} \vec{x} = \vec{A}^T \vec{b}$$

$$= \underbrace{\begin{pmatrix} (-10)^2 & (-8)^2 & (-6)^2 & (-4)^2 & (-2)^2 & 0^2 & 2^2 & 4^2 & 6^2 & 8^2 & 10^2 \\ (-10)^1 & (-8)^1 & (-6)^1 & (-4)^1 & (-2)^1 & 0^1 & 2^1 & 4^1 & 6^1 & 8^1 & 10^1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}}_{\vec{A}^T} \underbrace{\begin{pmatrix} 0.55 \\ 0.8 \\ 1.23 \\ 2.0 \\ 3.2 \\ 4.0 \\ 3.2 \\ 2.0 \\ 1.23 \\ 0.8 \\ 0.55 \end{pmatrix}}_{\vec{b}}$$

$$\begin{pmatrix} 11 & 0 & 440 \\ 0 & 440 & 0 \\ 440 & 0 & 31328 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 19.56 \\ 0.0 \\ 390.96 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} c_1 = -0.03 \\ c_2 = 0.0 \\ c_3 = 2.92 \end{cases}$$

*värden på konstanter har avrundats till två decimaler.



$$\vec{A}\vec{x} = \vec{b}$$

$$\vec{A}^T \vec{A} \vec{x} = \vec{A}^T \vec{b}$$

Minsta kvadratmetoden

Konstruera ett system av ekvationer för att interpolera över önskat antal punkter. (se tidigare i videon) Skriv om systemet på matrisform, där \vec{A} är koefficientmatris och \vec{b} är högerledsmatris. Låt \vec{x} representera de sökta koefficienterna för interpolationspolynomet du vill skapa. Ekvationssystemet som ska lösas ges då av:

$$\vec{A}^T \vec{A} \vec{x} = \vec{A}^T \vec{b}$$