3주차

2차원 횡단면의 3차원 복원 4. 최소자승법(1)

Department of Mathematics Gyeongsang National University Group 3

최소자승법이란?

데이터들은 이론적으론 정확하게 어떤 함수와 일치해야 하나 실험 또는 조사에서 수집한 데이터들은 측정 오류 등과 같은 여러 가지 요인에 의하여 실험 오차를 포함하고있다. 따라서 이 데이터들을 가장 잘 나타내어주는 함수, 오차를 최소화 하는 함수를 찾는 방법을 최소 자승법이라고 한다.

1. 선형 함수

정규 방정식

$$a\sum_{k=1}^{n} x_k^2 + b\sum_{k=1}^{n} x^k = \sum_{k=1}^{n} x_k y_k$$
$$a\sum_{k=1}^{n} x_k + b\sum_{k=1}^{n} 1 = \sum_{k=1}^{n} y_k$$

행렬로 나타내면

$$\frac{\sum_{k=1}^{n} x_k^2}{\sum_{k=1}^{n} x^k} \frac{\sum_{k=1}^{n} x_k}{n} \qquad \frac{a}{b} = \frac{\sum_{k=1}^{n} x_k y_k}{\sum_{k=1}^{n} y_k}$$

2. 고차 다항함수

주어진 데이터가 2,3차 또는 고차 함수에 더 적합하다면

$$p(x) = a_m x^m + a_{m-1} x^{m-1} + \dots a_1 x + a_0$$

이 경우 오차 함수는

$$\emptyset(a_m, a_{m-1}, \dots, a_0) = \sum_{k=1}^n \left(a_m x_k^m + a_{m-1} x_k^{m-1} + \dots + a_1 x_k + a_0 - y_k \right)^2$$

정규 방정식은

$$A = \begin{pmatrix} x_1^m & x_1^{m-1} \cdots x_1 & 1 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ x_n^m & x_n^{m-1} \cdots x_1 & 1 \end{pmatrix}, C = \vdots, y = \vdots \quad Z 정의된다$$

예를 들어 m=2일때

$$x_1^2$$
 x_1 1
A=: : 가되고 정규 방정식은 x_n^2 x_n 1

Matrab 프로그램 Islinm.m은 벡터 x와 y 그리고 n 을 입력받고 데이터에 가정 적합한 n차 다항함수를 구한다

Thank you!