

Interpolasjon og regresjon

Eksamens:

- 1 Forklar hva normallikningene er og finn regresjonslinjen til punktene

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{og} \quad \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

Hvis man har m+1 punkter $(x_i, y_i) \in \mathbb{R}^2$, $i=1, \dots, m+1$, hvor $x_i \neq x_j$ når $i \neq j$, så kan man alltid finne et reelt polynom $p(x)$ av grad m slik at $p(x_i) = y_i$. Dette er interpolasjon.

Hvis man i stedet prøver å finne et stilt polynom, men hvor p har grad $n < m$ er det ikke sikkert vi kan finne et polynom hvis graf treffer alle punktene. I stedet leter vi etter en $p(x)$ som er en så god tilnærming til løsningen på dette problemet som mulig. Dette er regresjon.

For å finne $p(x)$ bruker vi minste kvaraters metode. Gitt punktene (x_i, y_i) setter vi opp det lineære likningsystemet

$$\begin{cases} a_n x_1^n + a_{n-1} x_1^{n-1} + \dots + a_1 x_1 + a_0 = y_1 \\ a_n x_2^n + a_{n-1} x_2^{n-1} + \dots + a_1 x_2 + a_0 = y_2 \\ \vdots \\ a_n x_{m+1}^n + a_{n-1} x_{m+1}^{n-1} + \dots + a_1 x_{m+1} + a_0 = y_{m+1} \end{cases}$$

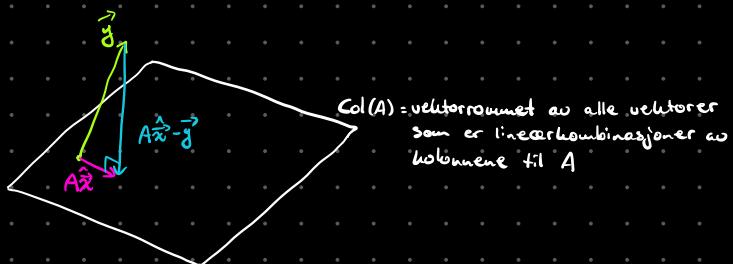
Dette kan vi skrive om til matriseligningen

$$\underbrace{\begin{bmatrix} x_1^n & x_1^{n-1} & \cdots & x_1 & 1 \\ x_2^n & x_2^{n-1} & \cdots & x_2 & 1 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ x_{m+1}^n & x_{m+1}^{n-1} & \cdots & x_{m+1} & 1 \end{bmatrix}}_{(m+1) \times (n+1)} \underbrace{\begin{bmatrix} a_n \\ a_{n-1} \\ \vdots \\ a_0 \end{bmatrix}}_{(n+1) \times 1} = \underbrace{\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_{m+1} \end{bmatrix}}_{(m+1) \times 1}$$

$$\Rightarrow A\vec{x} = \vec{y}$$

Denne ligningen har ikke nødvendigvis en løsning, så vi leter heller etter den $\hat{\vec{x}} \in \text{Col}(A)$ som minimerer avstanden mellom vektorene $A\hat{\vec{x}}$ og \vec{y} .

Tegning:



For en vektor \vec{x} , så er $A\vec{x}$ en vektor i $\text{Col}(A)$. Det at $A\vec{x} = \vec{y}$ ikke har en løsning betyr at $\vec{y} \notin \text{Col}(A)$. Så vi leter i stedet etter en $\hat{\vec{x}}$ sånn at $A\hat{\vec{x}}$ er den vektoren i $\text{Col}(A)$ som er den beste mulige tilnærmingen til \vec{y} . Det vil si, avstanden fra \vec{y} til $A\hat{\vec{x}}$ skal være så liten som mulig.

Vektoren $\hat{A}\vec{x}$ vi er ute etter er dermed projeksjonen av \vec{y} ned i $\text{Col}(A)$, så vi må kreve at vektoren $A\hat{A}\vec{x} - \vec{y}$ står ortogonalt på $\text{Col}(A)$.

Og vektorer som står ortogonalt på $\text{Col}(A)$ er vektorer i nullrommet til A^* , $(\text{Col } A)^\perp = \text{Null } A^*$.

$$\text{Dermed har vi } A^*(A\hat{A}\vec{x} - \vec{y}) = 0 \Rightarrow A^*A\hat{A}\vec{x} = A^*\vec{y}$$

Dette er et $(n+1) \times (n+1)$ -system, og radene her utgjør normalligningene.

Siden vi vet \vec{y} og vi kan regne ut A og A^* , er dette et system vi kan løse direkte.
Alle løsninger $\hat{A}\vec{x}$ vil være gyldige løsninger på oppgaven.

Men hvis kolonnene i A er lineært uavhengige vil A^*A være inverterbar og da vil det være en entydig løsning $\hat{A}\vec{x}$ på oppgaven.

Vi vil finne en regressjonslinje, altså et førstegradspolynom $p(x) = ax + b$.

Punktene er $(0, 1)$, $(1, 0)$, $(2, 1)$, og $(3, 2)$.

$$\text{Vi sørger opp ligningene } p(x_i) = y_i: \quad \begin{aligned} p(0) &= a \cdot 0 + b = 1 \\ p(1) &= a \cdot 1 + b = 0 \\ p(2) &= a \cdot 2 + b = 1 \\ p(3) &= a \cdot 3 + b = 2 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \\ 2 & 1 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}, \quad \vec{y} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow A^* = A^T = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{Vi regner ut: } A^*A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \\ 2 & 1 \\ 3 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 14 & 6 \\ 6 & 4 \end{bmatrix} \quad \begin{aligned} \det(A^*A) &= 14 \cdot 4 - 6 \cdot 6 = 20 \neq 0 \\ &\Rightarrow A^*A \text{ inverterbar} \\ &\Rightarrow \text{forventer entydig løsning} \end{aligned}$$

$$A^*\vec{y} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\text{Så vi må løse } A^*A\hat{A}\vec{x} = A^*\vec{y} \Rightarrow \left[\begin{array}{cc|c} 14 & 6 & 8 \\ 6 & 4 & 4 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{cc|c} 7 & 3 & 4 \\ 3 & 2 & 2 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & 0 \\ 3 & 2 & 2 \end{array} \right]$$

$$\sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 5 & 2 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 2/5 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 2/5 \\ 0 & 1 & 2/5 \end{array} \right]$$

$$\Rightarrow \begin{cases} a = \frac{2}{5} \\ b = \frac{2}{5} \end{cases} \quad \Rightarrow \quad \underline{\underline{p(x) = \frac{2}{5}(x+1)}}$$