

# Lineare Ausgleichsrechnung

## 1. Ausgleichsgeraden

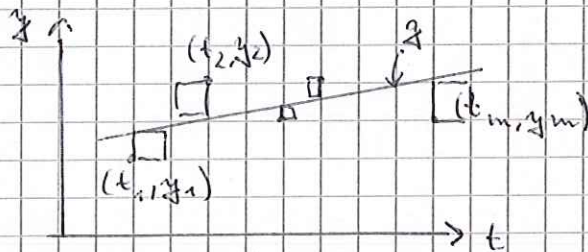
### (1.1) Problemstellung

Finde zu gegebenen Daten  $(t_j, y_j)$   $j=1..m$  eine Gerade  $g(t) = mt + c$  so, dass  $g(t_j) \approx y_j$   $j=1..m$

Genauer: Finde  $m$  und  $c$  so dass

$$\| \underset{1}{\overset{1}{g}}(t) - \underset{1}{\overset{1}{Y}} \|_2^2 \text{ minimal w\u00fcrd} \quad \underset{1}{\overset{1}{g}}(t) = \begin{bmatrix} g(t_1) \\ \vdots \\ g(t_m) \end{bmatrix} \quad Y = \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{bmatrix}$$

### (1.2) Geometrische Interpretation:



Minimiere die Summe der Fehlerquadrate

"Methode der kleinsten Fehlerquadrate" (Gauss 1801)

### (1.3) Matrix-Vektor Formulierung

Finde einen Vektor  $\begin{pmatrix} m \\ c \end{pmatrix}$  so, dass  $\| A \begin{pmatrix} m \\ c \end{pmatrix} - Y \|_2^2$  minimal w\u00fcrd. Die Matrix  $A$  ist durch

$$A = \begin{bmatrix} t_1 & 1 \\ t_2 & 1 \\ \vdots & \vdots \\ t_m & 1 \end{bmatrix}, \text{ der Vektor } Y = \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{bmatrix} \text{ gegeben}$$

## 2. Multiple lineare Regression

### (2.1) Problemstellung

Finde zu Daten  $(X_{j1}, X_{j2}, \dots, X_{jn}, Y_j)$   $j=1..m$

$(m \gg n)$  Parameter  $\beta_1 \dots \beta_n$  so dass

$$Y_j \approx \sum_{i=1}^n \beta_i X_{ji} \text{ f\u00fcr alle } j=1..m$$

genauer  $\sum_{j=1}^m (Y_j - \sum_{i=1}^n \beta_i X_{ji})^2$  minimal w\u00fcrd



## (2.2) Matrix Vektor - Formulierung

Finde  $p \in \mathbb{R}^n$  so, dass  $\|Xp - Y\|_2^2 = \min!$

$$\text{für } X = (X_{ji})_{\substack{j=1 \\ i=1}}^{m \quad n} = \begin{bmatrix} X_{11} & X_{1n} \\ \vdots & \vdots \\ X_{m1} & X_{mn} \end{bmatrix} \quad Y = \begin{bmatrix} Y_1 \\ \vdots \\ Y_m \end{bmatrix}$$

## 3 Lösung des linearen Ausgleichsproblems

Ziel Besuche  $x \in \mathbb{R}^n$  so, dass für  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$   $b \in \mathbb{R}^m$

$$\|Ax - b\|_2^2 = \min \left\{ \|Az - b\|_2^2 : z \in \mathbb{R}^n \right\} \quad (\#)$$

$m \gg n$  ~~sonst hätte die #~~

### (3.1) Satz

Sei  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$   $m \ll n$ ,  $\text{rang}(A) = m$ . Die ist

$x$  Lösung von (#) genau dann wenn

$$A^T A x = A^T b \quad \text{"Gauß Normalgleichung"}$$

### Beweis

$$\varphi(z) = \|Az - b\|_2^2 = \sum_{i=1}^m \left( \sum_{j=1}^n a_{ij} z_j - b_i \right)^2$$
$$\varphi: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \quad \nabla \varphi(z) = \begin{pmatrix} 2 \sum_{i=1}^m \left( \sum_{j=1}^n a_{ij} z_j - b_i \right) a_{i1} \\ \vdots \\ 2 \sum_{i=1}^m \left( \sum_{j=1}^n a_{ij} z_j - b_i \right) a_{in} \end{pmatrix}$$

$x$  ist Minimum von  $\varphi \Leftrightarrow \nabla \varphi(x) = 0$  und  $H\varphi(x)$  positiv definit

$$A = (a_{ij})_{\substack{i=1 \\ j=1}}^{m \quad n} \quad b = (b_i)_{i=1}^m \quad \varphi(z): \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\begin{aligned} \varphi(z) &= \|Az - b\|_2^2 = \sum_{i=1}^m \left( \sum_{j=1}^n a_{ij} z_j - b_i \right)^2 \\ &= \sum_{i=1}^m \left( \sum_{j=1}^n a_{ij} z_j \right)^2 - 2 \sum_{i=1}^m b_i \sum_{j=1}^n a_{ij} z_j + \sum_{i=1}^m b_i^2 \end{aligned}$$

$$\nabla \varphi(z) = 2A^T A z - 2A^T b \quad H\varphi(x) = 2A^T A$$

$$\left( 2 \sum_{i=1}^m a_{ij} \sum_{j=1}^n a_{ij} z_j \right)_{z=1}^n$$

$A$  hat vollen Rang  $\Rightarrow A^T A$  ist positiv definit

Ist zusätzlich  $\nabla \varphi(x) = 0$  so ist  $x$  Minimum

[Anw.]



Ist gegeben  $x$  Minimum

So gilt für  $z = x + y$   $y \in \mathbb{R}^n$  beliebig

$$\|Az - b\|_2^2 \geq \|Ax - b\|_2^2$$

$$\Leftrightarrow \langle A(x+y) - b, A(x+y) - b \rangle \geq \langle Ax - b, Ax - b \rangle$$

$$\Leftrightarrow \langle Ax - b, Ax - b \rangle + \langle Ay, Ax \rangle + \langle Ax, Ay \rangle - \langle Ay, b \rangle - \langle b, Ay \rangle \geq \langle Ax - b, Ax - b \rangle$$

$$\Leftrightarrow 2 \langle y, A^T Ax \rangle - 2 \langle y, A^T b \rangle \geq 0$$

Wählt nun für jeden kanonischen Basisvektor so folgt

$$A^T Ax - A^T b = 0$$

### (3.2) Lösung mit QR-Zerlegung

Die Gaußnormalgleichungen zu lösen kann instabil sein  
Stabiler ist eine QR Zerlegung von  $A$  zu berechnen

$$A = QR$$

Dann ist

$$\|Az - b\|_2^2 = \|QRz - b\|_2^2 = \|Q(Rz - Q^T b)\|_2^2$$

$$\stackrel{Q \text{ orthogonal}}{=} \|Rz - Q^T b\|_2^2 = \left\| \begin{bmatrix} \tilde{R} \\ 0 \end{bmatrix} z - \begin{bmatrix} \tilde{b} \\ c \end{bmatrix} \right\|_2^2$$

$$\text{für } Q^T b = \begin{bmatrix} \tilde{b} \\ c \end{bmatrix} \quad \tilde{b} \in \mathbb{R}^n$$

$$= \| \tilde{R} z - \tilde{b} \|_2^2 + \| c \|_2^2$$

minimal, falls  $\tilde{R} z = \tilde{b}$

$$\Rightarrow x = \tilde{R}^{-1} \tilde{b}$$