

Lineare Ausgleichsrechnung

1. Ausgleichsgeraden

(1.1) Problemstellung

Finde zu gegebener Daten $(x_j, y_j) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R} \quad j=1..N$

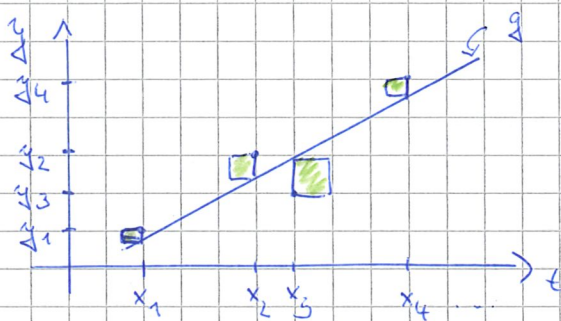
eine Gerade $x \mapsto g(x) = mx + c$ so, dass

$$g(x_j) \approx y_j \quad \text{für } j=1..N$$

Genauer: Finde m und c so, dass

$$\sum_{j=1}^N |y_j - g(x_j)|^2 \quad \text{minimal wird}$$

(1.2) Geometrische Interpretation



Minimiere die Fläche

"Methode der kleinsten

Fehlerquadrate" (Gauß 1803)

(1.3) Matrix-Vector-Formulierung

Finde $\begin{pmatrix} m \\ c \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$ so, dass

$$\| A \begin{pmatrix} m \\ c \end{pmatrix} - Y \|_2^2 \quad \text{minimal wird}$$

mit

$$A = \begin{bmatrix} x_1 & 1 \\ x_2 & 1 \\ \vdots & \vdots \\ x_N & 1 \end{bmatrix} \quad Y = \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_N \end{bmatrix}$$

$$\| Y \|_2^2 = \sum_{j=1}^N |y_j|^2 \quad \| \cdot \|_2 \quad \text{euklidische Norm}$$

2. Multiple lineare Regression

(2.1) Problemstellung

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

($m \gg n$) Parameter β_1, \dots, β_n so, dass

$$Y_j \approx \sum_{i=1}^n \beta_i X_{ji}$$

genauer $\sum_{j=1}^m (Y_j - \sum_{i=1}^n \beta_i X_{ji})^2$ so minimal werden (Warum/Wann das sinnvoll ist \leadsto AngSt/ Stochastik)

(2.2) Matrix - Vektor - Formulierung

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

$$\text{für } X = \begin{bmatrix} X_{11} & \dots & X_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ X_{m1} & \dots & X_{mn} \end{bmatrix} \quad Y = \begin{bmatrix} Y_1 \\ \vdots \\ Y_m \end{bmatrix}$$

(2.3) Verallgemeinerung

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

und Funktionen φ_i $i = 1 \dots n$ Parameter β_1, \dots, β_n

so, dass

$$Y_j \approx \sum_{i=1}^n \beta_i \varphi_i(X_{ji})$$

Dahinter steckt die Annahme dass die gemessenen

Daten Y_j sich durch folgenden Zusammenhang aus den

X_{ji} erklären lassen

$$y(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n \beta_i \varphi_i(x_i)$$

Matrix - Vektor - Formulierung

$$\min_{\beta \in \mathbb{R}^n} \|A\beta - Y\|_2^2$$

$$A = (a_{ji})_{\substack{j=1 \dots m \\ i=1 \dots n}}$$

$$a_{ji} = \varphi_i(X_{ji})$$

(2.4) Beispiel

vom Grad $\leq n$

Finde Polynom p , d.h. die Koeffizienten, so dass für vorgegebene $x_j, y_j \quad j = 1 \dots m$ gilt

$$p(x_j) \approx y_j$$
$$\sum_{i=0}^n \beta_i x_j^i$$

$$\text{genauer: } \sum_{j=1}^m \left(\left(\sum_{i=0}^n \beta_i x_j^i \right) - y_j \right)^2$$

= min!

Matrix - Vektorformulierung

$$\min_{\beta \in \mathbb{R}^{n+1}} \| A \beta - y \|_2^2$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & x_1 & \dots & x_1^n \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 1 & x_m & \dots & x_m^n \end{bmatrix} = (a_{ij})_{\substack{i=1 \dots m \\ j=0 \dots n}}$$

$$a_{ij} = x_j^i$$

(2.5) Satz

Sei $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ $m \gg n$ mit $\text{rang}(A) = n$

$b \in \mathbb{R}^m$ Das lineare Ausgleichsproblem

$\min_{x \in \mathbb{R}^n} \| Ax - b \|_2^2$ hat immer eine Lösung

Diese Lösung ist die Lösung der (linearen) "Normalengleichung"

$$A^T A x = A^T b$$

Bemerkung Die Normalengleichung ist i.a. schlecht konditioniert

Beweis \rightarrow Numerik 1

lineare

3) Lösung des Ausgleichsproblems mit QR-Zerlegung

$$A \in \mathbb{R}^{m \times n} \quad m \geq n \quad \text{rang}(A) = n$$

$$b \in \mathbb{R}^m$$

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} \|Ax - b\|_2^2$$

Sei $A = QR$ QR-Zerlegung von A dann gilt

$$\|Ax - b\|_2^2 = \|QRx - b\|_2^2 = \|Q(Rx - Q^T b)\|_2^2$$

$$= \|Rx - Q^T b\|_2^2 = \left\| \begin{bmatrix} \tilde{R} \\ 0 \end{bmatrix} x - \begin{bmatrix} \tilde{c} \\ \tilde{d} \end{bmatrix} \right\|_2^2$$

$$= \|\tilde{R}x - \tilde{c}\|_2^2 + \|\tilde{d}\|_2^2$$

für $\tilde{R} = (r_{ij})_{i,j=1}^n$ rechte obere Dreiecksmatrix

\tilde{c} : ersten n Einträge von $Q^T b$

\tilde{d} : Rest von $Q^T b$

$$\Rightarrow \|Ax - b\|_2^2 \text{ wird minimal falls } x = \tilde{R}^{-1} \tilde{c}$$

Algorithmus

Gegeben A, b

Rückgabe x^* Lösung von $\|Ax^* - b\|_2 = \min_{x \in \mathbb{R}^n} \|Ax - b\|_2$

Berechne QR-Zerlegung von A

$$\text{Löse } \tilde{R}x = \tilde{c} \quad \tilde{c} = (Q^T b)[0:n]$$

↑ gesuchtes x^*

Andere Lösungsverfahren für lineare Ausgleichsproblems:

scipy.linalg.lstsq (engl. linear least squares)

numpy.linalg.lstsq