

## Viikko 6 AV

$$\text{M1} \quad y = Kx^s \quad | \cdot \ln$$

$$\ln y = \ln K + s \ln x$$

$$\text{Suora: } \eta = a\xi + b, \text{ kun } (\xi_i, \eta_i) = (\ln x_i, \ln y_i)$$

$$\text{Ratkaisnaan: } K = e^b, \quad s = a$$

Huomaa, että vastaus on eri kuin mitä saataisiin minimoimalla

$$\sum_{i=1}^n (y_i - Kx_i^s)^2.$$

Tarkka ratkaisu ei onnistu, vaan on käytettävä sopivaa numeerista menetelmää.

$$M2 \quad J_{\underline{f}} = \begin{pmatrix} f_1 & f_2 & f_3 \\ g_1 & g_2 & g_3 \\ h_1 & h_2 & h_3 \end{pmatrix} ; \underline{f} = (f, g, h)^T$$

$$\text{Newton: } \underline{x}_{n+1} = \underline{x}_n - J_{\underline{f}}^{-1}(\underline{x}_n) \underline{f}(\underline{x}_n)$$

$$\text{Cramer: } \underline{x} = (x, y, z)^T$$

$$x_{n+1} = x_n - \frac{1}{\det J_{\underline{f}}(\underline{x}_n)} \begin{vmatrix} f & f_2 & f_3 \\ g & g_2 & g_3 \\ h & h_2 & h_3 \end{vmatrix} \Bigg|_{(x_n, y_n, z_n)}$$

$$y_{n+1} = y_n - \frac{1}{\det J_{\underline{f}}(\underline{x}_n)} \begin{vmatrix} f_1 & f & f_3 \\ g_1 & g & g_3 \\ h_1 & h & h_3 \end{vmatrix} \Bigg|_{(x_n, y_n, z_n)}$$

$$z_{n+1} = z_n - \frac{1}{\det J_{\underline{f}}(\underline{x}_n)} \begin{vmatrix} f_1 & f_2 & f \\ g_1 & g_2 & g \\ h_1 & h_2 & h \end{vmatrix} \Bigg|_{(x_n, y_n, z_n)}$$

Cramerin sääntö on kallis yleiselle  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ , mutta voi puolustaa paikkansa, kun  $n=2$  tai  $n=3$ .

**TEHTÄVÄ J1** Sovita paraabeli  $y = p + qx^2$  mittaustetaan  $(x_i, y_i) = (1, 0.11), (2, 1.62), (3, 4.07), (4, 7.55), (6, 17.63), (7, 24.20)$ . Arvioi mahdollista mittaustulosta, kun  $x = 5$ .

**RATKAISU** Sovitetaan paraabeli  $y = p + qx^2$  mittaustetaan

$x_i$	1	2	3	4	6	7
$y_i$	0.11	1.62	4.07	7.55	17.63	24.20

soveltamalla matriisimuotoista PNS-menetelmää. Etsitään siis vektoria  $\mathbf{x} = (p, q)^T$ , joka tuottaa parhaan mahdollisen "ratkaisun" lineaariselle yhtälöryhmälle

$$A\mathbf{x} = b \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & x_1^2 \\ 1 & x_2^2 \\ \vdots & \vdots \\ 1 & x_6^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} p \\ q \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_6 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1^2 \\ 1 & 2^2 \\ 1 & 3^2 \\ 1 & 4^2 \\ 1 & 6^2 \\ 1 & 7^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} p \\ q \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0,11 \\ 1,62 \\ 4,07 \\ 7,55 \\ 17,63 \\ 24,20 \end{pmatrix}.$$

Sovitus saadaan nyt ratkaisemalla yhtälö  $A^T A \mathbf{x} = A^T b$ . Ensinnäkin

$$A^T A = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 9 & 16 & 36 & 49 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 4 \\ 1 & 9 \\ 1 & 16 \\ 1 & 36 \\ 1 & 49 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 & 115 \\ 115 & 4051 \end{pmatrix}$$

ja

$$A^T b = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 9 & 16 & 36 & 49 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0,11 \\ 1,62 \\ 4,07 \\ 7,55 \\ 17,63 \\ 24,20 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 55,18 \\ 1984,5 \end{pmatrix}.$$

Siten

$$\begin{aligned} A^T A(p, q)^T &= A^T b \\ \Rightarrow \begin{pmatrix} 6 & 115 \\ 115 & 4051 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} p \\ q \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 55,18 \\ 1984,5 \end{pmatrix} \\ \Rightarrow \begin{cases} 6p + 115q &= 55,18 \\ 115p + 4051q &= 1984,5 \end{cases} \\ \Rightarrow \begin{cases} p = -0,422644 &\approx -0,423 \\ q = 0,0501877 &\approx 0,502 \end{cases} \\ \Rightarrow y &= -0,42 + 0,50x^2. \end{aligned}$$

Kun  $x = 5$  saadaan sovitukselta  $y = 12,08$ .

TEHTÄVÄ J2 Muodosta Newtonin menetelmän mukainen matriisi-  
muotoinen iteraatiokaava yhtälöparille

$$\begin{cases} x^4 + y^4 = 2xy^5, \\ x^6 + x^2 + y^4 = 4. \end{cases}$$

Etsi tämän avulla yksi yhtälöparin kaikkiaan neljästä (reaalisesta)  
ratkaisusta.

RATKAISU Yhtälöryhmän

$$\begin{cases} x^4 + y^4 = 2xy^5 \\ x^6 + x^2 + y^4 = 4 \end{cases}$$

ratkaisu vastaa tapausta  $\mathbf{f}(x, y) = \mathbf{0}$ , kun valitaan

$$f_1(x, y) = x^4 + y^4 - 2xy^5 \quad \text{ja} \quad f_2(x, y) = x^6 + x^2 + y^4 - 4.$$

Newtonin menetelmässä

$$\mathbf{x}_{n+1} = \mathbf{x}_n - D\mathbf{f}(x, y)^{-1}\mathbf{f}(x, y), \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

iteroinnin alkuarvo  $\mathbf{x}_0$  täytyy valita itse. Asetetaan tässä  $\mathbf{x}_0 = (1, 1)^T$ .  
Lisäksi tarvittava Jacobin matriisi on

$$D\mathbf{f}(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4x^3 - 2y^5 & 4y^3 - 10xy^4 \\ 6x^5 + 2x & 4y^3 \end{pmatrix}.$$

Neliömatriisin käänteismatriisille (jos se on olemassa  $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0$ )  
pätee

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix},$$

joten tässä saadaan

$$D\mathbf{f}(1, 1)^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -6 \\ 8 & 4 \end{pmatrix}^{-1} = \frac{1}{56} \begin{pmatrix} 4 & -8 \\ 6 & 2 \end{pmatrix}.$$

Nyt voidaan ratkaista

$$\begin{aligned} \mathbf{x}_1 &= \mathbf{x}_0 - D\mathbf{f}(1, 1)^{-1}\mathbf{f}(1, 1) \\ &= \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{56} \begin{pmatrix} 4 & -8 \\ 6 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1, 10714 \\ 1, 03571 \end{pmatrix}, \end{aligned}$$

vastaavasti

$$\mathbf{x}_2 = \mathbf{x}_1 - D\mathbf{f}(\mathbf{x}_1)^{-1}\mathbf{f}(\mathbf{x}_1) = \begin{pmatrix} 1,09081 \\ 1,03144 \end{pmatrix}$$

ja

$$\mathbf{x}_3 = \begin{pmatrix} 1,0903 \\ 1,03135 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_4 = \begin{pmatrix} 1,09029 \\ 1,03135 \end{pmatrix},$$

$$\mathbf{x}_5 = \begin{pmatrix} 1,09029 \\ 1,03135 \end{pmatrix} = \mathbf{x}_4.$$

Siten yksi yhtälöryhmän ratkaisu on  $(x, y) = (1,09029; 1,03135)$ .

Muut mahdolliset ratkaisut ovat

$$\begin{pmatrix} -1,09029 \\ -1,03135 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0,38005 \\ 1,40256 \end{pmatrix} \quad \text{ja} \quad \begin{pmatrix} -0,38005 \\ -1,40256 \end{pmatrix}.$$