

Γραμμική Άλγεβρα II

Τμήμα Στατιστικής
ΟΠΑ

Διάλεξη 20/2/18

1 Πινακές προβολής

Ορισμός 1 (Πίνακας προβολής) Ως πίνακα προβολής ορίζουμε τον

$$P_A = A(A^T A)^{-1} A^T$$

Θεώρημα 1 Ένας πίνακας P είναι προβολή αν

- $P^2 = P$
- $P^T = P$

Ο πίνακας προβολής προβάλλει στον $\mathcal{R}(A)$, το σύνολο τιμών δηλαδή του A (ή ισοδύναμα των χώρων των στηλών του A) και είναι $m \times n$ - όχι απαραίτητα τετραγώνικος.

Αν $b \notin \mathcal{R}(A)$ τότε $P_A b = b_1$ και $b = b_1 + b_2$ όπου $b_1 \in \mathcal{R}(A)$ και $b_2 \in \mathcal{R}(A)^\perp$. Αρα παρατηρούμε ότι "κόβει" το διάνυσμα b σε 2 άλλα, τα b_1 και b_2 .

Αν ο πίνακας A αντιστρέφεται τότε $P_A = A(A^T A)^{-1} A^T = A A^{-1} A^T A^T = I$. Άρα $\mathcal{R}(A) = \mathbb{R}^m$.

Σημείωση: το κομμάτι $(A^T A)^{-1} A^T$ ονομάζεται ψευδοαντίστροφος και συμβολίζεται με A^\dagger για κάποιον πίνακα $A_{n \times m}$ μη αντιστρέψιμο.

Θεώρημα 2 Αν $A \subset V$, όπου V γραμμικός υπόχωρος και P_A προβολή, αν $Px = \hat{x}$ τότε

$$\|x - \hat{x}\| \leq \|x - y\| \quad \text{για κάθε } y \in A,$$

δηλαδή το \hat{x} είναι η μικρότερη απόσταση.

Παράδειγμα 1 Έστω

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}.$$

Παρατηρούμε ότι $A: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ και $\text{rank}(A) = 2 < \dim(\mathbb{R}^3) = 3$. Έχουμε λοιπόν ότι:

$$Ax = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \\ 3 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x + y \\ 2x + y \\ 3x + y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k \\ x + k \\ 2x + k \end{bmatrix} x, k \in \mathbb{R}$$

Ας βρούμε τον πίνακα προβολής. Έχουμε

$$P_A = A(A^T A)^{-1} A^T = \dots = \begin{bmatrix} 5/6 & 1/3 & -1/6 \\ 1/3 & 1/3 & 1/3 \\ -1/6 & 1/3 & 5/6 \end{bmatrix}$$

Αν δράσουμε στο $u^\top = (1, -2, 3)$ τον πίνακα προβολής θα έχουμε:

$$P_A u = \dots = \begin{bmatrix} -1/3 \\ 2/3 \\ 5/3 \end{bmatrix}$$

όπου παρατηρούμε ότι ανήκει στον $\mathcal{R}(A)$.

2 Ευθεία ελαχίστων τετραγώνων

Μια πολύ σημαντική εφαρμογή των πινάκων προβολής είναι η ευθεία ελαχίστων τετραγώνων. Έστω ότι έχουμε διμεταβλητά δεδομένα (x_i, y_i) , $i = 1, \dots, n$ και θέλουμε να τα προβάλουμε σε μια ευθεία της μορφής $y = a + bx$. Βάσει οσων έχουμε πει ως τώρα ο πίνακας προβολής είναι εκείνος που θα προβάλει τα δεδομένα στην ευθεία. Έχουμε λοιπόν ότι

$$y = Ax \Rightarrow \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 \\ 1 & x_2 \\ \vdots & \vdots \\ 1 & x_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \end{bmatrix}$$

όπου αναζητάμε το διανυσμα των α και β . Έχουμε λοιπόν ότι

$$Ax = y \Rightarrow A^\top Ax = A^\top y \Rightarrow x = (A^\top A)^{-1} A^\top y$$

ή ισοδύναμα

$$y = A\hat{x} = A(A^\top A)^{-1} A^\top y \Rightarrow \hat{y} = P_A y$$

Παράδειγμα 2 Έστω ότι μας δίνονται τα παρακάτω δεδομένα

Χρόνια (x)	1	2	3	4
Πωλήσεις σε χιλ. € (y)	23	27	30	34

Θέλουμε να βρούμε την ευθεία ελαχίστων τετραγώνων. Κατασκευάζουμε λοιπόν τον πίνακα A

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 1 & 3 \\ 1 & 4 \end{bmatrix}$$

και έχουμε

$$Ax = y \Rightarrow A^\top Ax = A^\top y \Rightarrow \begin{bmatrix} 4 & 10 \\ 10 & 30 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 114 \\ 303 \end{bmatrix} \Rightarrow \hat{x} = \begin{bmatrix} 19.5 \\ 3.6 \end{bmatrix} \Rightarrow \hat{y} = 19.5 + 3.6x$$

Αν θέλαμε για παράδειγμα να προβλέψουμε, βάσει του παραπάνω μοντέλου, τι θα συνέβαινε στις πωλήσεις 5ο τον χρόνο θα είχαμε $\hat{y} = 19.5 + 3.6 * 5 = 37.5$. Σημειώνουμε ότι τα σημεία (x_n, y_n) δεν βρίσκονται πάνω στην ευθεία, αλλά έχουν την μικρότερη απόσταση από αυτήν. Ορίζουμε ως σφάλμα την απόκλιση τους από την ευθεία

$$\epsilon_i = Ax_i - y_i = \hat{y}_i - y_i$$

το οποίο θέλουμε εν γένει να ελαχιστοποιήσουμε. Αυτό μπορούμε να το επιτύχουμε με τεχνικές διαφορικού λογισμού αλλά είναι κάτι που δεν θα μας απασχολήσει στα πλαίσια αυτού του μαθήματος.

Θεώρημα 3 Έστω $P_x b = b_1$. Αν $b \notin \mathcal{R}(A)$ τότε η $Ax = b$ γίνεται $Ax = b_1$ αρα $b - b_1 \in N(A^\top)$

Ιδιότητες λύσης ελαχίστων τετραγώνων:

- (1) Λύνει την $A^\top Ax = A^\top b$.
- (2) Αν είναι μοναδική τότε $rank(A) = n$ και $\hat{x} = (A^\top A)^{-1} A^\top b$.
- (3) Αν ο A είναι αντιστρέψιμος τότε η λύση ελαχίστων τετραγώνων είναι $\hat{x} = A^{-1}b$.
- (4) Το $\sum_i \epsilon_i^2 = (Ax - b)^\top (Ax - b)$ γίνεται ελάχιστο για $x = \hat{x}$.