



NATIONAL TECHNICAL UNIVERSITY OF ATHENS

School of Mechanical Engineering

Fluids Section - Lab. Of Thermal Turbomachines

Parallel CFD & Optimization Unit (PCOpt/NTUA)

Προσέγγιση με Μέθοδο Ελαχίστων Τετραγώνων

Κυριάκος Χ. ΓΙΑΝΝΑΚΟΓΛΟΥ, Καθηγητής ΕΜΠ

kgianna@mail.ntua.gr

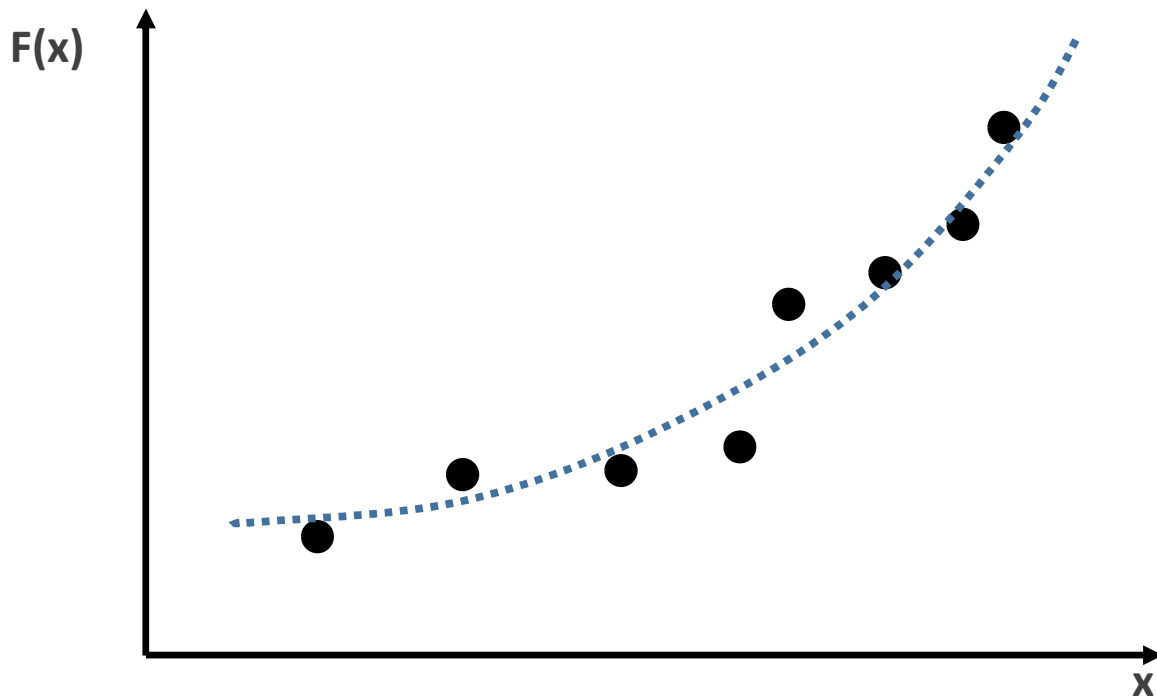
<http://velos0.ltt.mech.ntua.gr/kgianna>

<http://velos0.ltt.mech.ntua.gr/research>



Προσέγγιση (Approximation) - ΥΠΕΝΘΥΜΙΣΗ

► Προσέγγιση σε περίπτωση μετρήσεων με «θόρυβο» (“noise”)



Προσέγγιση (Approximation)!

Στόχος: Ελαχιστοποίηση του σφάλματος μεταξύ της καμπύλης προσέγγισης και των μετρηθέντων σημείων.

N+1 δεδομένα σημεία:

$$(x_0, y_0)$$

$$(x_1, y_1)$$

$$(x_2, y_2)$$

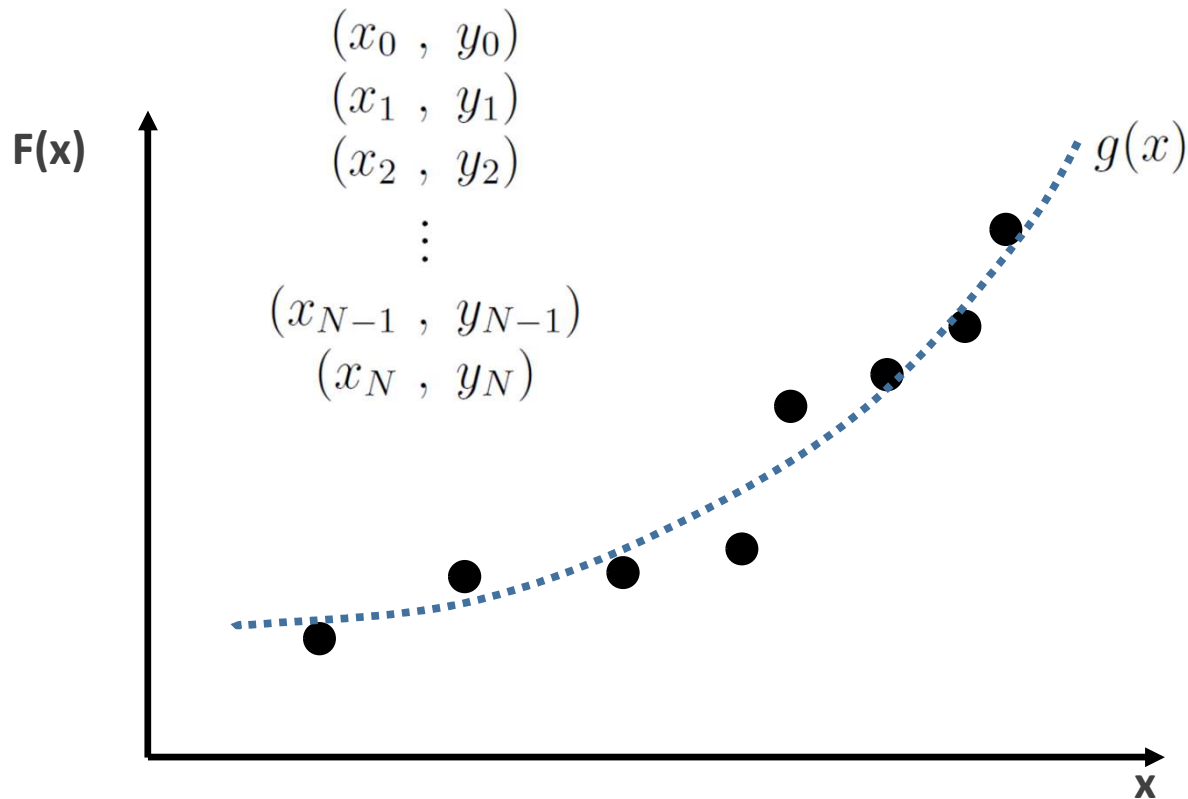
⋮

$$(x_{N-1}, y_{N-1})$$

$$(x_N, y_N)$$



Ορισμός Σφάλματος/Απόκλισης (ανά κόμβο & συνολικής)



Συνήθης, αλλά όχι αποκλειστικός, ορισμός:

$$e_i = g(x_i) - y_i$$

$$\sum_{i=0}^N (e_i)^2 = \text{minimum}$$



Πολυωνυμική Προσέγγιση Ελαχίστων Τετραγώνων

Παράδειγμα πολυωνυμικής Προσέγγισης βαθμού n

$$y(x) \doteq g(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots a_{n-1}x^{n-1} + a_nx^n$$

Απόκλιση κόμβου i

$$e_i = g(x_i) - y_i = a_0 + a_1x_i + a_2x_i^2 + \dots a_{n-1}x_i^{n-1} + a_nx_i^n - y_i$$

Η προσέγγιση ως πρόβλημα ελαχιστοποίησης (**Least Squares**)

$$E = \sum_{i=0}^N e_i = \sum_{i=0}^N (a_0 + a_1x_i + a_2x_i^2 + \dots + a_{n-1}x_i^{n-1} + a_nx_i^n - y_i)^2 = \text{minimum}$$



Πολυωνυμική Προσέγγιση Ελαχίστων Τετραγώνων

Η προσέγγιση ως πρόβλημα ελαχιστοποίησης (**Least Squares**)

$$E = \sum_{i=0}^N e_i = \sum_{i=0}^N (a_0 + a_1 x_i + a_2 x_i^2 + \cdots + a_{n-1} x_i^{n-1} + a_n x_i^n - y_i)^2 = \text{minimum}$$

$$\frac{\partial E}{\partial a_k} = \sum_{i=0}^N 2 (a_0 + a_1 x_i + a_2 x_i^2 + \cdots + a_{n-1} x_i^{n-1} + a_n x_i^n - y_i) x_i^k = 0 \quad k = 0, \dots, n$$

$$\begin{bmatrix} (N+1) & \sum_{i=0}^N x_i & \cdots & \sum_{i=0}^N x_i^n \\ \sum_{i=0}^N x_i & \sum_{i=0}^N x_i^2 & \cdots & \sum_{i=0}^N x_i^{n+1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \sum_{i=0}^N x_i^n & \sum_{i=0}^N x_i^{n+1} & \cdots & \sum_{i=0}^N x_i^{2n} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sum_{i=0}^N y_i \\ \sum_{i=0}^N y_i x_i \\ \vdots \\ \sum_{i=0}^N y_i x_i^n \end{bmatrix}$$



Εφαρμογή:

N=3	
x_i	y_i
0	0.1
1	1.2
2	1.9
3	2.9

$$g(x) = \alpha_0 + \alpha_1 x$$

$$n=1 < 3$$

$$\begin{bmatrix} (N+1) & \sum_{i=0}^N x_i \\ \sum_{i=0}^N x_i & \sum_{i=0}^N x_i^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sum_{i=0}^N y_i \\ \sum_{i=0}^N y_i x_i \end{bmatrix}$$

$$\Sigma x_i = 0+1+2+3=6$$

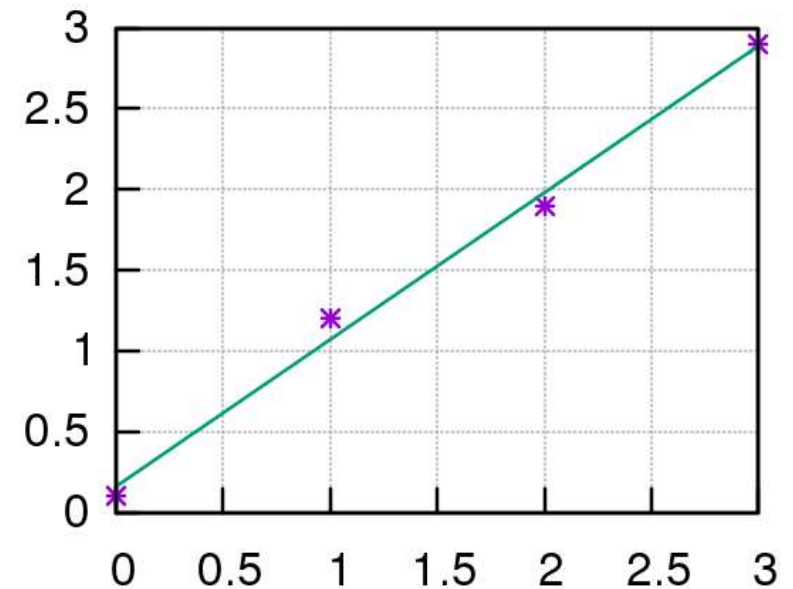
$$\Sigma x_i^2 = 0+1+4+9=14$$

$$\Sigma y_i = 0.1+1.2+1.9+2.9=6.1$$

$$\Sigma x_i y_i = 1.2+3.8+8.7=13.7$$

$$\begin{bmatrix} 4 & 6 \\ 6 & 14 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6.1 \\ 13.7 \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow g(x) = 0.16 + 0.91x$$





Σχόλια

- Σύνδεση του κεφαλαίου με μεθόδους επίλυσης (συμμετρικών) γραμμικών συστημάτων
- Ελάχιστα τετράγωνα με άλλες συναρτήσεις πλην πολυωνύμων → ακολουθήστε ακριβώς την ίδια λογική (ορισμός σφάλματος, ελαχιστοποίηση, παράγωγοι, κλπ ενδεχομένως ανάγκη επίλυσης συστήματος μη-γραμμικών εξισώσεων)
- Πιθανόν διαφορετικός τρόπος ορισμού της απόκλισης