

Ortogonalní projekce, ortogonalizace

Petr Olšák
petr@olsak.net

<http://petr.olsak.net/>

Ortogonalní projekce vektoru do $\text{rng } \mathbf{U}$

Na tomto slide $\mathbf{U} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ značí matici s **ortonormálními sloupci**.

- **Tvrzení:** Nechť $\mathbf{z} \in \mathbb{R}^m$ je libovolný vektor. Pak vektor $\mathbf{x} = \mathbf{U}\mathbf{U}^T\mathbf{z}$ leží v $\text{rng } \mathbf{U}$ a má ze všech prvků z $\text{rng } \mathbf{U}$ nejkratší vzdálenost od vektoru \mathbf{z} . Takže $(\mathbf{x} - \mathbf{z}) \perp \text{rng } \mathbf{U}$.
- Vektor \mathbf{x} z předchozího bodu je řešením optimalizační úlohy

$$\min\{\|\mathbf{x} - \mathbf{z}\|; \mathbf{x} \in \text{rng } \mathbf{U}\}$$

a nazýváme ho **ortogonalní projekce** vektoru \mathbf{z} do $\text{rng } \mathbf{U}$

- Souřadnice projekce vzhledem k bázi $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \dots, \mathbf{u}_k$ (sloupce matice \mathbf{U}) najdeme ve vektoru $\mathbf{U}^T\mathbf{z}$, tedy jsou to čísla $\mathbf{u}_1^T\mathbf{z}, \mathbf{u}_2^T\mathbf{z}, \dots, \mathbf{u}_k^T\mathbf{z}$.
- Matici $\mathbf{U}\mathbf{U}^T$ nazýváme **ortogonalní projektor** do $\text{rng } \mathbf{U}$, protože zobrazení $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$ definované předpisem $\mathbf{f}(\mathbf{z}) = (\mathbf{U}\mathbf{U}^T)\mathbf{z}$ je projekce do $\text{rng } \mathbf{U}$, která promítá na $\text{rng } \mathbf{U}$ své vzory kolmo.
- Obecná lineární projekce je zobrazení $\mathbf{f}(\mathbf{x}) = \mathbf{P}\mathbf{x}$, kde matice \mathbf{P} má vlastnost idempotence: $\mathbf{P}^2 = \mathbf{P}$. Ortogonalní projektor je navíc symetrická matice, $\mathbf{P} = \mathbf{P}^T$.

Ortogonalní rejekce

I na tomto slide $\mathbf{U} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ značí matici s **ortonormálními sloupci**.

- Tvrzení: Označme $X = (\text{rng } \mathbf{U})^\perp$. Nechť $\mathbf{z} \in \mathbb{R}^m$ je libovolný vektor. Pak vektor $\mathbf{y} = (\mathbf{I} - \mathbf{U}\mathbf{U}^T)\mathbf{z}$ leží v X a má ze všech prvků z X nejkratší vzdálenost od vektoru \mathbf{z} . Takže $(\mathbf{y} - \mathbf{z}) \perp X$.
- Vektoru \mathbf{y} z předchozího bodu říkáme **ortogonalní rejekce**.
- Pro každý vektor \mathbf{z} platí, $\mathbf{z} = \mathbf{x} + \mathbf{y}$, kde \mathbf{x} je ortogonalní projekce \mathbf{z} na $\text{rng } \mathbf{U}$ a \mathbf{y} je odpovídající rejekce.
- Velikost rejekce je rovna vzdálenosti \mathbf{z} od $\text{rng } \mathbf{U}$, tedy $\|\mathbf{y}\| = \|\mathbf{x} - \mathbf{z}\|$.

Příklady

Projekce na podprostor dimenze 1

Podprostor dimenze 1 je přímka $\text{Span}\{\mathbf{a}\}$, kde \mathbf{a} je nenulový směrový vektor přímky. Vytvoříme jednosloupcovou matici $\mathbf{U} = \frac{1}{\|\mathbf{a}\|} [\mathbf{a}]$. Ta obsahuje ve svém sloupci ortonormální bázi, projekci lze pak spočítat:

$$\mathbf{x} = \mathbf{U}\mathbf{U}^T\mathbf{z} = \frac{1}{\|\mathbf{a}\|^2} \mathbf{a}(\mathbf{a}^T\mathbf{z}) = \frac{\mathbf{a}^T\mathbf{z}}{\mathbf{a}^T\mathbf{a}} \mathbf{a}$$

Totéž plyne přímo z geometrické vlastnosti skalárního součinu.

Příklady

Projekce na podprostor dimenze 1

Podprostor dimenze 1 je přímka $\text{Span}\{\mathbf{a}\}$, kde \mathbf{a} je nenulový směrový vektor přímky. Vytvoříme jednosloupcovou matici $\mathbf{U} = \frac{1}{\|\mathbf{a}\|} [\mathbf{a}]$. Ta obsahuje ve svém sloupci ortonormální bázi, projekci lze pak spočítat:

$$\mathbf{x} = \mathbf{U}\mathbf{U}^T\mathbf{z} = \frac{1}{\|\mathbf{a}\|^2} \mathbf{a}(\mathbf{a}^T\mathbf{z}) = \frac{\mathbf{a}^T\mathbf{z}}{\mathbf{a}^T\mathbf{a}} \mathbf{a}$$

Totéž plyne přímo z geometrické vlastnosti skalárního součinu.

Vzdálenost bodu \mathbf{z} od afinního prostoru $\mathbf{U}^T\mathbf{x} = \mathbf{b}$

Předpokládáme matici \mathbf{U} s ortonormálními sloupci. Vezmeme nějaké partikulární řešení \mathbf{p} , pro které je $\mathbf{U}^T\mathbf{p} = \mathbf{b}$ a hledanou vzdálenost spočítáme jako vzdálenost projekce \mathbf{z} od projekce \mathbf{p} . Tedy:

$$d = \|\mathbf{U}\mathbf{U}^T\mathbf{z} - \mathbf{U}\mathbf{U}^T\mathbf{p}\| = \|\mathbf{U}\mathbf{U}^T\mathbf{z} - \mathbf{U}\mathbf{b}\| = \|\mathbf{U}(\mathbf{U}^T\mathbf{z} - \mathbf{b})\| = \|\mathbf{U}^T\mathbf{z} - \mathbf{b}\|.$$

Poslední rovnost plyne z faktu, že $\mathbf{f}(\mathbf{x}) = \mathbf{U}\mathbf{x}$ je isometrie.

Gram-Schmidtova ortogonalizace

Ke každé bázi $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_k$ nějakého podprostoru existuje ortonormální báze stejného podprostoru $\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \dots, \mathbf{q}_k$, pro kterou platí:

$$\text{Span}\{\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_i\} = \text{Span}\{\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \dots, \mathbf{q}_i\} \quad \forall i = \{1, 2, \dots, k\}. \quad (1)$$

- Cílovou bázi $\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \dots, \mathbf{q}_k$ můžeme vnímat jako modifikaci zadané báze „v mezích mírného pokroku“ s požadavkem, aby cílová báze byla ortonormální.
- Toto tvrzení je geometricky velmi názorné.
- Postup sestavení báze $\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \dots, \mathbf{q}_k$ může být následující:
 - \mathbf{q}_1 je normalizovaný \mathbf{a}_1 .
 - Pro $i > 1$ najdeme kolmou projekci \mathbf{x}_i vektoru \mathbf{a}_i do $\text{Span}\{\mathbf{q}_1, \dots, \mathbf{q}_{i-1}\}$ a dále spočítáme $\mathbf{q}'_i = \mathbf{a}_i - \mathbf{x}_i$, konečně \mathbf{q}_i je normalizovaný \mathbf{q}'_i .
 - Vzoreček pro výpočet projekce \mathbf{x}_i přitom známe z předchozího:

$$\mathbf{x}_i = \sum_{j=1}^{i-1} (\mathbf{q}_j^T \mathbf{a}_i) \mathbf{q}_j$$

Protože $\mathbf{q}_i = \text{LK}(\mathbf{q}_1, \dots, \mathbf{q}_{i-1}, \mathbf{a}_i)$, platí pravidlo (1) o obalech.

QR rozklad

QR rozklad není nic jiného, než Gram-Schmidtova ortogonalizace vyjádřená maticovým násobením. Předpokládejme, že $\mathbf{A} = [\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n]$ je matice s lineárně nezávislými sloupci.

Redukovaný QR rozklad

- Pro matici $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ existuje $\mathbf{Q} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ s ortonormálními sloupci a $\mathbb{R}^{n \times n}$ horní trojúhelníková tak, že $\mathbf{A} = \mathbf{QR}$.

Pozorování: Matice \mathbf{Q} obsahuje ve sloupcích bázi \mathbf{q}_j z Gram-Schmidtovy ortogonalizace báze \mathbf{a}_j . Matice \mathbf{R} obsahuje souřadnice vektorů \mathbf{a}_j vzhledem k bázi \mathbf{q}_j , viz též pravidlo lineárních obalů (1).

Plný QR rozklad

- Pro $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ existuje $\mathbf{Q} \in \mathbb{R}^{m \times m}$ ortogonální a $\mathbf{R} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ horní trojúhelníková tak, že $\mathbf{A} = \mathbf{QR}$.

Na rozdíl od předchozího je \mathbf{Q} rozšířena o sloupce s bází ortogonálního doplnku podprostoru $\text{Span}\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\}$ a \mathbf{R} má dolní řádky zcela nulové.

QR rozklad, poznámky

- QR rozklad matice s LN sloupci (ani redukováný) není jednoznačný: každý jednotlivý sloupec matice \mathbf{Q} může být vynásoben číslem -1 a dostáváme rovněž QR rozklad.
- Při požadavku na kladná čísla na diagonále matice \mathbf{R} je redukováný QR rozklad matice s LN sloupci již jednoznačný.
- Úplný QR rozklad zobrazí v pravém bloku matice \mathbf{Q} (ve sloupcích $n+1, \dots, m$) ortonormální bázi řešení soustavy $\mathbf{A}^T \mathbf{x} = \mathbf{0}$ jako „vedlejší efekt výpočtu“.
- Jsou-li sloupce matice \mathbf{A} lin. závislé, pak sloupcům, které jsou lineární kombinací předchozích odpovídají nuly v matici \mathbf{R} , tj. rozklad také existuje.
- Je-li \mathbf{A} čtvercová, pak $\det \mathbf{A} = \pm \det \mathbf{R}$, protože $\det \mathbf{Q} = \pm 1$. Přitom $\det \mathbf{R}$ spočítáme levně jako součin diagonálních prvků.
- V Matlabu spočítáme úplný QR rozklad pomocí $[\mathbf{Q} \ \mathbf{R}] = \text{qr}(\mathbf{A})$ a redukováný pomocí $[\mathbf{Q} \ \mathbf{R}] = \text{qr}(\mathbf{A}, 0)$.
- Algoritmus na QR rozklad implementovaný v počítačových systémech se opírá obvykle o Householderovy matice a nekopíruje postup při Gram-Schmidtově ortogonalizaci.

Řešení soustav $Ax = b$ QR rozkladem

Nechť $A = QR$ je plný QR rozklad matice A . Pak můžeme řešit soustavu $Ax = b$ takto:

$$Ax = b$$

$$QRx = b$$

$$Q^TQRx = Q^Tb$$

$$Rx = Q^Tb$$

- Soustavu $Rx = c$ můžeme řešit zpětnou substitucí.
- Numerická implementace QR rozkladu je stabilnější než Gaussova eliminace.