

# Nelineární nejmenší čtverce

Tomáš Werner, 2011

Mějme  $m$  bodů v rovině,  $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_m \in \mathbb{R}^2$ . Chceme najít kružnici se středem  $\mathbf{c} \in \mathbb{R}^2$  a poloměrem  $r$  takovou, že součet čtverců vzdáleností bodů od kružnice je nejmenší.

Označte jako  $\mathbf{x} = (\mathbf{c}, r) \in \mathbb{R}^3$  vektor parametrů kružnice. Nechť  $\text{dist}(\mathbf{a}, \mathbf{x})$  je *vzdálenost se znaménkem (signed distance)* bodu  $\mathbf{a}$  od kružnice s parametry  $\mathbf{x}$ . Tedy  $|\text{dist}(\mathbf{a}, \mathbf{x})|$  je kolmá Eukleidovská vzdálenost bodu  $\mathbf{a}$  od kružnice, přičemž pro  $\mathbf{a}$  vně kružnice bude  $\text{dist}(\mathbf{a}, \mathbf{x}) > 0$  a pro  $\mathbf{a}$  uvnitř kružnice bude  $\text{dist}(\mathbf{a}, \mathbf{x}) < 0$ . Chceme minimalizovat funkci

$$f(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^m [\text{dist}(\mathbf{a}_i, \mathbf{x})]^2$$

## Implementační úkoly

1. Implementujte funkci `d=dist(a,x)`, kde  $\mathbf{a}$  je matice  $2 \times 1$ ,  $\mathbf{x}$  je matice  $3 \times 1$ ,  $d$  je skalár.
2. Udělejte jednoduché grafické rozhraní s názvem `enter_points`, které dovolí naklikat body  $\mathbf{a}_i$  a uložit je do souboru `points.mat`. Bude fungovat takto:
  - Po spuštění funkce se objeví prázdný obrázek se zafixovaným rozsahem souřadnicových os, přičemž tento rozsah se nebude v průběhu klikání měnit (použijte funkci `axis`).
  - Uživatel pak může naklikat libovolné množství bodů, přičemž končí klávesou ‘enter’ (použijte funkci `ginput`).
  - Na konci se body uloží do souboru (funkcí `save`).
3. Implementujte optimalizační algoritmus jako grafické rozhraní `x=fit_circle(method)`, kde `method` je řetězec se jménem optimalizační metody a  $\mathbf{x}$  jsou konečné parametry kružnice. Funkcionalita rozhraní:
  - Funkce nejprve nahraje soubor `points.mat` a zobrazí body  $\mathbf{a}_i$  jako žluté křížky.
  - Pak uživatel dvojím kliknutím zadá počáteční kružnici, přičemž první kliknutí určí střed  $\mathbf{c}_0$  a druhé určí poloměr  $r_0$ . Vykreslí se počáteční kružnice s parametry  $\mathbf{x}_0 = (\mathbf{c}_0, r_0)$  červenou barvou.
  - Poté se po každém stisknutí klávesy ‘space’ kružnice překreslí kružnicí s parametry  $\mathbf{x}_k$ , kde  $k$  je index iterace. V obrázku budou vždy body a jediná kružnice. V průběhu toho se do příkazového okna vypisuje aktuální hodnota  $f(\mathbf{x}_k)$  (případně další údaje, navrhněte).
  - Po stisknutí klávesy ‘enter’ grafické rozhraní skončí.

Takto tedy při postupném mačkání klávesy ‘space’ uvidíme jednotlivé iterace optimalizačního algoritmu v podobě měnící se kružnice. Implementujte nejméně dva optimalizační algoritmy: čistou (tedy s jednotkovou délkou kroku) Gaussovu-Newtonovu metodu (`method='GN'`) a Levenbergovu-Marquardtovu metodu (`method='LM'`).

## Teoretické úkoly

1. Cílem tohoto úkolu je prozkoumat naši účelovou funkci. Jedná se o funkci tří proměnných, tedy ji nemůžeme přímo vizualizovat. Nicméně můžeme zkoumat její dvourozměrné řezy. Nakreslete v Matlabu graf funkce  $f(\mathbf{x}) = f(\mathbf{c}, r)$  v závislosti na středu kružnice  $\mathbf{c}$  při konstantním poloměru  $r = 1$ . Tedy kreslíme graf funkce  $f(\mathbf{c}, 1)$ , což je funkce dvou proměnných  $(c_1, c_2)$ . K tomu můžeme použít příkazy `mesh`, `surf`, `contour`, `imagesc` apod. Nakreslete graf této funkce pro počet bodů  $m = 1$ ,  $m = 2$  a pak pro  $m$  rovné nějakému většímu číslu  $m \geq 10$ . Případně můžete funkci nakreslit pro jednu dimenzi (tj. body jsou skaláry,  $\mathbf{c}, \mathbf{a}_j \in \mathbb{R}$ ). Odpovězte: Je funkce  $f$  všude diferencovatelná? Má jedno nebo více lokálních minim?
2. Diskutujte, jaký algoritmus je vhodný na minimalizaci funkce  $f(\mathbf{x})$  a proč. Čím více myšlenek a argumentů uvedete, tím lépe.
3. Najděte takovou dvojici počátečních parametrů kružnice  $\mathbf{x}_0$ , aby algoritmus inicializovaný každými těmito parametry skončil v různých lokálních minimech. Přemýšlejte, jaký soubor bodů je pro to nejvhodnější. Vykreslete body a dvě výsledné kružnice. Diskutujte, které z těchto lokálních minim je lepší.

Dokážete vypočítat (neformálně), jak závisí výsledné lokální optimum příp. rychlost konvergence na souboru bodů  $\mathbf{a}_i$  a na počáteční kružnici  $\mathbf{x}_0$ ? Divergoval Gaussův-Newtonův algoritmus někdy?

Výstupem bude implementace v Matlabu s implementačními úkoly a písemná zpráva s teoretickými úkoly.

Poznámka: Export obrázku z Matlabu do zprávy je nejlepší dělat příkazem

```
print -depsc jmeno.eps
```

který obrázek exportuje do formátu *Encapsulated Postscript*. Ten pak již převedete např. do PDF. Přímý export z Matlabu do PDF nedoporučujeme, jsou s ním problémy.