

Laboratorio di Ricerca Operativa

G. Liuzzi¹

Venerdì 3 Aprile 2020

¹Istituto di Analisi dei Sistemi ed Informatica IASI - CNR

Approssimazione

È dato un insieme di coppie $\mathcal{C} = \{(x_i, y_i), i = 1, \dots, n\}$. Immaginiamo che

$$y_i = f(x_i)$$

per qualche funzione ignota f . Ora, ipotizziamo che la funzione ignota f abbia la seguente espressione

$$f(x) = \phi(x; a, b, c) = ax^2 + bx + c$$

In corrispondenza alle coppie $(x_i, y_i) \in \mathcal{C}$, possiamo calcolare

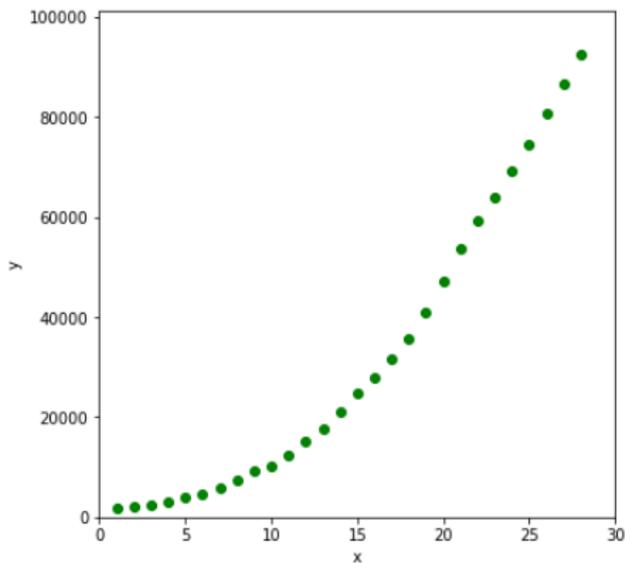
$$\text{diff}_i = (\phi(x_i; a, b, c) - y_i), \quad \forall i = 1, \dots, n.$$

È ragionevole chiedersi quali valori dei parametri a, b, c rendono minime le quantità *diff*

Esempio

Consideriamo il seguente insieme di coppie \mathcal{C}

x_i	y_i
1	1694
2	2036
3	2502
4	3089
5	3858
6	4636
7	5883
8	7375
9	9172
10	10149
⋮	⋮
25	74386
26	80539
27	86498
28	92472



Normalizzazione dei dati

Calcoliamo valore atteso e varianza empirica dei dati

$$\mu_x = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i, \quad \mu_y = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i,$$

$$\sigma_x^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (x_i - \mu_x)^2, \quad \sigma_y^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (y_i - \mu_y)^2$$

$$\tilde{x}_i = (x_i - \mu_x) / \sigma_x$$

$$\tilde{y}_i = (y_i - \mu_y) / \sigma_y$$

Matrice di interpolazione

Definiamo la matrice

$$\Phi = \begin{pmatrix} x_1^2 & x_1 & 1 \\ x_2^2 & x_2 & 1 \\ x_3^2 & x_3 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ x_1^{n-1} & x_{n-1} & 1 \\ x_1^n & x_n & 1 \end{pmatrix}$$

Quindi risulta

$$\text{diff}_i = (a \ b \ c)\phi_i^\top - y_i$$

dove $\phi_i^\top = (x_i^2 \ x_i \ 1)$ è l' i -esima riga della matrice Φ

Problemi

Provare a risolvere il problema

$$(1) \quad \min \sum_{i=1}^n \text{diff}_i^2$$

$$(2) \quad \min \sum_{i=1}^n |\text{diff}_i| \quad \rightsquigarrow \quad \min \sum_{i=1}^n v_i$$

$$\text{s.t.} \quad -v_i \leq (\mathbf{a} \ \mathbf{b} \ \mathbf{c})\phi_i^T - y_i \leq v_i, \quad \forall i = 1, \dots, n$$

$$(3) \quad \min \max_{i=1, \dots, n} \{|\text{diff}_i|\} \quad \rightsquigarrow \quad \min v$$

$$\text{s.t.} \quad -v \leq (\mathbf{a} \ \mathbf{b} \ \mathbf{c})\phi_i^T - y_i \leq v, \quad \forall i = 1, \dots, n$$

Problema (1)

Il problema (1) ha soluzione

$$(a^* \ b^* \ c^*) = (\Phi^+ y)^T$$

dove Φ^+ è la matrice pseudo-inversa di Φ .

Richiami

Ricordiamo la funzione approssimante

$$\phi(x; a, b, c) = ax^2 + bx + c$$

cioè una somma pesata (con pesi i parametri a, b, c) delle funzioni “elementari” $x^2, x, 1$.

È possibile definire altre funzioni ϕ utilizzando altre funzioni elementari in luogo di x^2, x e 1

Richiami

Ricordiamo la funzione approssimante

$$\phi(x; a, b, c) = ax^2 + bx + c$$

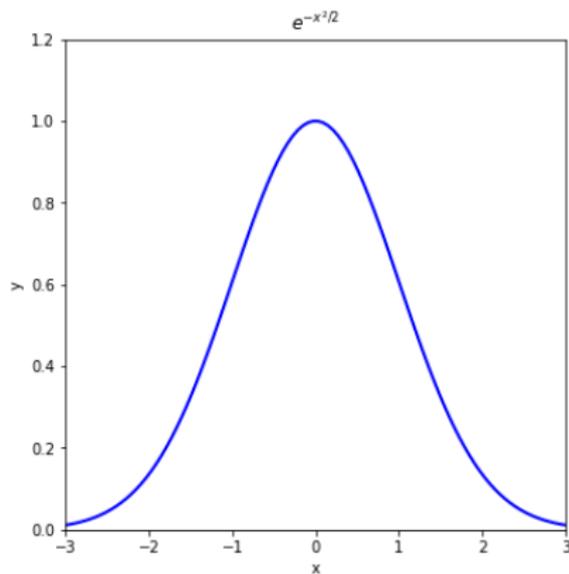
cioè una somma pesata (con pesi i parametri a, b, c) delle funzioni “elementari” $x^2, x, 1$.

È possibile definire altre funzioni ϕ utilizzando altre funzioni elementari in luogo di x^2, x e 1

RBF (2)

Consideriamo la funzione

$$\rho(x; C) = e^{-\frac{\|x-C\|^2}{2}}$$



RBF (2)

Consideriamo la funzione

$$\rho(x; C) = e^{-\frac{\|x-C\|^2}{2}}$$

che dipende dal parametro "C", detto "centro".

La funzione ρ è nota con il nome di "**funzione di base radiale**" (RBF - radial basis function).

Definiamo la funzione approssimante ϕ nel seguente modo:

$$\phi(x; a, b, c, C_1, C_2) = a\rho(x; C_1) + b\rho(x; C_2) + c$$

cioè somma pesata (con pesi a, b, c) delle funzioni $\rho(x; C_1)$, $\rho(x; C_2)$ e 1.

Dato l'insieme di coppie (ingressi-uscite) \mathcal{Q} , e fissati i due centri $C_1 = x_j$ e $C_2 = x_h$ per qualche $j, h \in \{1, \dots, n\}$, determinare a, b, c risolvendo

$$(1) \quad \min_{a, b, c} \sum_{i=1}^n (\phi(x_i; a, b, c, C_1, C_2) - y_i)^2$$

RBF (2)

Consideriamo la funzione

$$\rho(x; C) = e^{-\frac{\|x-C\|^2}{2}}$$

che dipende dal parametro “C”, detto “centro”.

La funzione ρ è nota con il nome di “**funzione di base radiale**” (RBF - radial basis function).

Definiamo la funzione approssimante ϕ nel seguente modo:

$$\phi(x; a, b, c, C_1, C_2) = a\rho(x; C_1) + b\rho(x; C_2) + c$$

cioè somma pesata (con pesi a, b, c) delle funzioni $\rho(x; C_1)$, $\rho(x; C_2)$ e 1.

Dato l'insieme di coppie (ingressi-uscite) C , e fissati i due centri $C_1 = x_j$ e $C_2 = x_h$ per qualche $j, h \in \{1, \dots, n\}$, determinare a, b, c risolvendo

$$(1) \quad \min \sum_{i=1}^n (\phi(x_i; a, b, c, C_1, C_2) - y_i)^2$$

RBF (2)

Consideriamo la funzione

$$\rho(x; C) = e^{-\frac{\|x-C\|^2}{2}}$$

che dipende dal parametro “C”, detto “centro”.

La funzione ρ è nota con il nome di “**funzione di base radiale**” (RBF - radial basis function).

Definiamo la funzione approssimante ϕ nel seguente modo:

$$\phi(x; a, b, c, C_1, C_2) = a\rho(x; C_1) + b\rho(x; C_2) + c$$

cioè somma pesata (con pesi a, b, c) delle funzioni $\rho(x; C_1)$, $\rho(x; C_2)$ e 1.

Dato l'insieme di coppie (ingressi-uscite) \mathcal{C} , e **fissati i due centri** $C_1 = x_j$ e $C_2 = x_h$ per qualche $j, h \in \{1, \dots, n\}$, determinare a, b, c risolvendo

$$(1) \quad \min \sum_{i=1}^n (\phi(x_i; a, b, c, C_1, C_2) - y_i)^2$$

RBF (3)

Definiamo ora la funzione approssimante ϕ nel seguente modo:

$$\phi(x; a, b, c, d, C_1, C_2, C_3) = a\rho(x; C_1) + b\rho(x; C_2) + c\rho(x; C_3) + d$$

Dato l'insieme di coppie (ingressi-uscite) \mathcal{C} , e **fissati i centri** $C_1 = x_j$, $C_2 = x_h$, e $C_3 = x_k$ per qualche $j, h, k \in \{1, \dots, n\}$, determinare a, b, c, d risolvendo

$$(1) \quad \min \sum_{i=1}^n (\phi(x_i; a, b, c, d, C_1, C_2, C_3) - y_i)^2$$

RBF (m)

Definiamo ora la funzione approssimante ϕ nel seguente modo:

$$\phi(x; a, C) = \sum_{i=1}^m a_i \rho(x; C_i) + a_{m+1}$$

Dato l'insieme di coppie (ingressi-uscite) \mathcal{C} , e fissati i centri $C_i = x_{j_i}$, con $j_i \in \{1, \dots, n\}$, $i = 1, \dots, m$, determinare a_i , $i = 1, \dots, m + 1$ risolvendo

$$(1) \quad \min \sum_{i=1}^n (\phi(x_i; a, C) - y_i)^2$$