

Regresión Lineal

Prof.: Dr. Alejandro S. M. Santa Cruz

J.T.P.: Dr. Juan Ignacio Manassaldi

J.T.P.: Ing. Amalia Rueda

Experimentos - Medición



Recopilación y procesamiento de datos

ITEM	LPTI de datos	
	n = 20	n = 20
1) Temperatura de agua ambiente	20.4	20.1
2) Temperatura del agua caliente	30	30.1
3) Temperatura del agua fría	10	10.1
4) Agua	100	100
5) Volumen de agua	100	100
6) Volumen de agua caliente	50	50
7) Volumen de agua fría	50	50
8) Volumen de agua	100	100
9) Volumen de agua	100	100
10) Volumen de agua	100	100
11) Volumen de agua	100	100
12) Volumen de agua	100	100
13) Volumen de agua	100	100
14) Volumen de agua	100	100
15) Volumen de agua	100	100
16) Volumen de agua	100	100
17) Volumen de agua	100	100
18) Volumen de agua	100	100
19) Volumen de agua	100	100
20) Volumen de agua	100	100

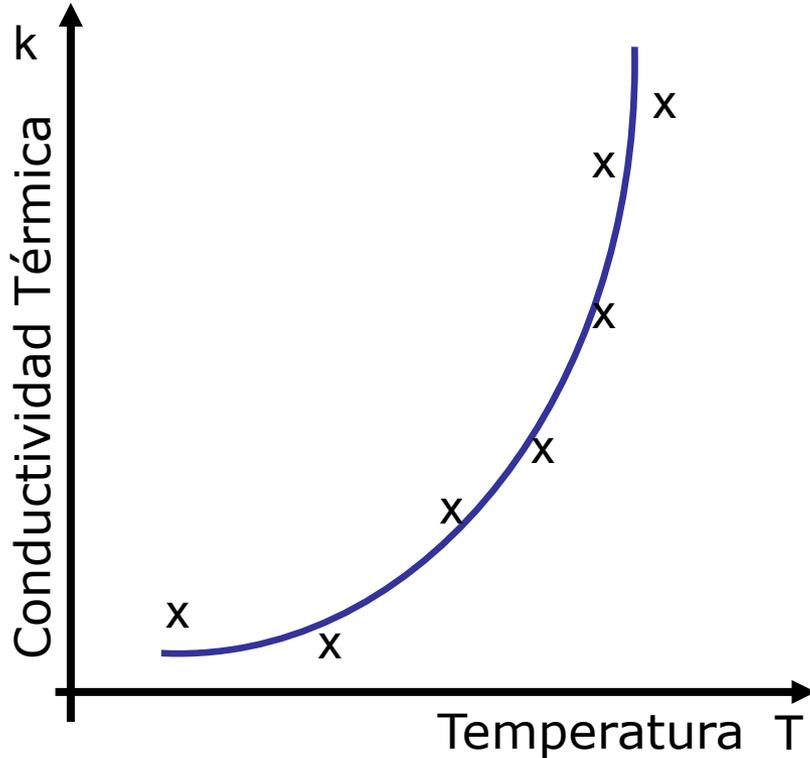
Modelo matemático

$$E = mc^2$$

$$y = a + bc$$

$$P = \frac{RT}{v-b} - \frac{a}{v^2}$$

Estimación de los parámetros del modelo



T	k
T_1	k_1
T_2	k_2
\vdots	\vdots
T_m	k_m

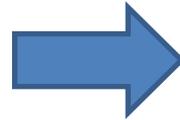
$$k = c + bT + aT^2$$

El análisis de regresión es una técnica estadística para investigar la relación funcional entre dos o más variables, ajustando algún modelo matemático.

T	k
T_1	k_1
T_2	k_2
\vdots	\vdots
T_m	k_m

Datos

Por ejemplo:



T [°C]	k [W/(m K)]
5	0.5694
15	0.5882
25	0.6106
35	0.6240
45	0.6345
55	0.6434
65	0.6569
75	0.6683
85	0.6741
95	0.6776

$$k = c + bT + aT^2$$

Modelo

T	k	
T_1	k_1	Datos
T_2	k_2	
\vdots	\vdots	
T_m	k_m	



$$k = c + bT + aT^2$$

Modelo

residuo

$$k_1 = c + bT_1 + aT_1^2$$

$$k_2 = c + bT_2 + aT_2^2$$

$$k_3 = c + bT_3 + aT_3^2$$

$$k_4 = c + bT_4 + aT_4^2$$

$$\vdots \quad \vdots \quad \vdots$$

$$k_m = c + bT_m + aT_m^2$$

m ecuaciones
m + 3 incógnitas

$$r_1 + k_1 = c + bT_1 + aT_1^2$$

$$r_2 + k_2 = c + bT_2 + aT_2^2$$

$$r_3 + k_3 = c + bT_3 + aT_3^2$$

$$r_4 + k_4 = c + bT_4 + aT_4^2$$

$$\vdots \quad \vdots \quad \vdots \quad \vdots$$

$$r_m + k_m = c + bT_m + aT_m^2$$



$$r_1 = c + bT_1 + aT_1^2 - k_1$$

$$r_2 = c + bT_2 + aT_2^2 - k_2$$

$$r_3 = c + bT_3 + aT_3^2 - k_3$$

$$r_4 = c + bT_4 + aT_4^2 - k_3$$

$$\vdots \quad \vdots \quad \vdots$$

$$r_m = c + bT_m + aT_m^2 - k_m$$

$$r_1 = c + bT_1 + aT_1^2 - k_1$$

$$r_2 = c + bT_2 + aT_2^2 - k_2$$

$$\vdots \quad \vdots \quad \quad \quad \vdots$$

$$r_m = c + bT_m + aT_m^2 - k_m$$

$$\underline{r} = \underline{\underline{A}}\underline{x} - \underline{y} \quad \rightarrow \quad \text{Residuo}$$

$$\|\underline{r}\|^2 = \|\underline{\underline{A}}\underline{x} - \underline{y}\|^2 \quad \rightarrow \quad \text{El objetivo es minimizar la norma del residuo al cuadrado}$$

$$r_1 = c + bT_1 + aT_1^2 - k_1$$

$$r_2 = c + bT_2 + aT_2^2 - k_2$$

$$\vdots \quad \vdots \quad \quad \quad \vdots$$

$$r_m = c + bT_m + aT_m^2 - k_m$$

$$\| \underline{r} \|^2 = \| \underline{Ax} - \underline{y} \|^2$$

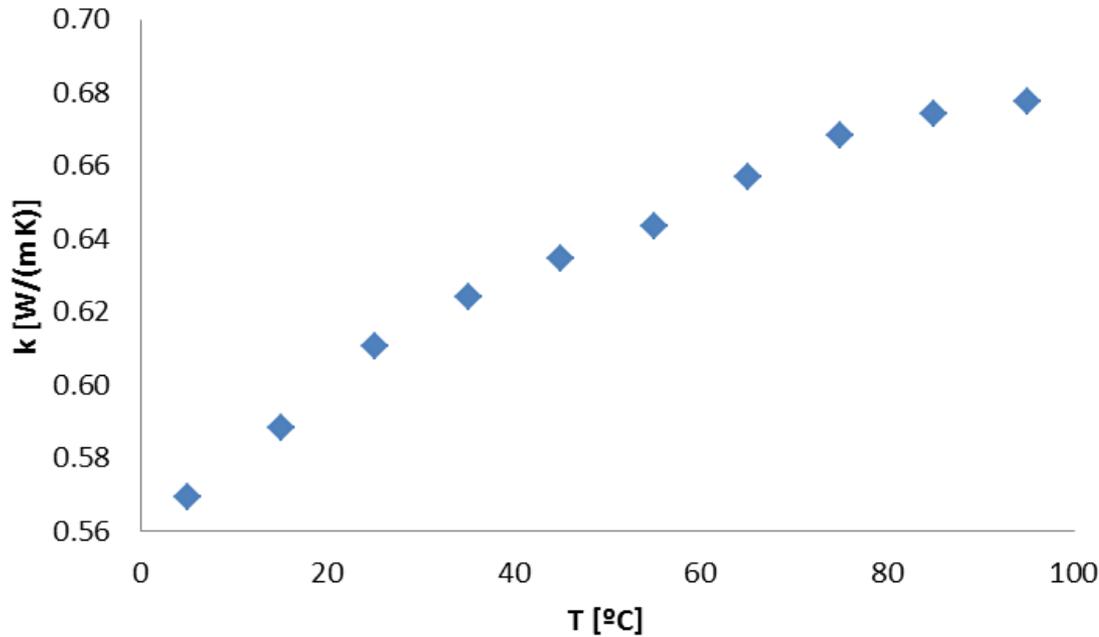
$$\underline{r} = \underline{Ax} - \underline{y}$$

Residuo

$$\min_{\|x\| \neq 0} \| \underline{r} \|^2 = \min_{\|x\| \neq 0} \| \underline{Ax} - \underline{y} \|^2$$

Problema de mínimos cuadrados

- A cada valor de x le corresponde un valor de la norma al cuadrado del residuo.
- El problema de mínimos cuadrados encuentra el valor de x para el cual la norma al cuadrado del vector residuo resulta lo mas pequeña posible.



T [°C]	k [W/(m K)]
5	0.5694
15	0.5882
25	0.6106
35	0.6240
45	0.6345
55	0.6434
65	0.6569
75	0.6683
85	0.6741
95	0.6776

$$k = c + bT + aT^2$$

$$\underline{r} = \underline{\underline{A}}\underline{x} - \underline{y} \quad \text{Residuo}$$

$$\min_{\|x\| \neq 0} \|r\|^2 = \min_{\|x\| \neq 0} \|\underline{Ax} - \underline{y}\|^2$$

$$\underline{A} = \begin{bmatrix} 1 & 5 & 5^2 \\ 1 & 15 & 15^2 \\ 1 & 25 & 25^2 \\ 1 & 35 & 35^2 \\ 1 & 45 & 45^2 \\ 1 & 55 & 55^2 \\ 1 & 65 & 65^2 \\ 1 & 75 & 75^2 \\ 1 & 85 & 85^2 \\ 1 & 95 & 95^2 \end{bmatrix} \quad \underline{x} = \begin{bmatrix} c \\ b \\ a \end{bmatrix} \quad \underline{y} = \begin{bmatrix} 0.5694 \\ 0.5882 \\ 0.6106 \\ 0.6240 \\ 0.6345 \\ 0.6434 \\ 0.6569 \\ 0.6683 \\ 0.6741 \\ 0.6776 \end{bmatrix}$$

$$\min_{\|x\| \neq 0} \|r\|^2 = \min_{\|x\| \neq 0} \|\underline{Ax} - \underline{y}\|^2$$

$$\underline{A} = \begin{bmatrix} 1 & 5 & 5^2 \\ 1 & 15 & 15^2 \\ 1 & 25 & 25^2 \\ 1 & 35 & 35^2 \\ 1 & 45 & 45^2 \\ 1 & 55 & 55^2 \\ 1 & 65 & 65^2 \\ 1 & 75 & 75^2 \\ 1 & 85 & 85^2 \\ 1 & 95 & 95^2 \end{bmatrix} \quad \underline{x} = \begin{bmatrix} c \\ b \\ a \end{bmatrix} \quad \underline{y} = \begin{bmatrix} 0.5694 \\ 0.5882 \\ 0.6106 \\ 0.6240 \\ 0.6345 \\ 0.6434 \\ 0.6569 \\ 0.6683 \\ 0.6741 \\ 0.6776 \end{bmatrix}$$

$$\underline{A}^T \underline{Ax} = \underline{A}^T \underline{y}$$

ata aty

$$\underline{ata} \underline{x} = \underline{aty}$$

La solución a este SEAL minimiza la norma dos al cuadrado del residuo. (teoría)

$$\underline{\underline{A}}^T \underline{\underline{A}} \underline{x} = \underline{\underline{A}}^T \underline{y}$$

ata aty

<u>A</u>			<u>y</u>
1	5	5 ²	0.5694
1	15	15 ²	0.5882
1	25	25 ²	0.6106
1	35	35 ²	0.6240
1	45	45 ²	0.6345
1	55	55 ²	0.6434
1	65	65 ²	0.6569
1	75	75 ²	0.6683
1	85	85 ²	0.6741
1	95	95 ²	0.6776

1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
5	15	25	35	45	55	65	75	85	95	95
5 ²	15 ²	25 ²	35 ²	45 ²	55 ²	65 ²	75 ²	85 ²	95 ²	95 ²
<u>A^T</u>										

10	500	33250
500	33250	2487500
33250	2487500	198336250
<u>ata</u>		

6.347
327.206
22044.055
<u>aty</u>

$$\underline{a}^T \underline{x} = \underline{a}^T \underline{y}$$

$$\begin{bmatrix} 10 & 500 & 33250 \\ 500 & 33250 & 2487500 \\ 33250 & 2487500 & 198336250 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c \\ b \\ a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6.347 \\ 327.206 \\ 22044.055 \end{bmatrix}$$

3x3

¡Ya podemos resolver este sistema!

//Ecuaciones Normales

```
T=[5 15 25 35 45 55 65 75 85 95]';
```

```
k=[0.5694 0.5882 0.6106 0.6240 0.6345 0.6434 0.6569 0.6683 0.6741 0.6776]';
```

```
A=[ones(10,1) T T.^2];
```

```
y=k;
```

```
ata=A'*A;
```

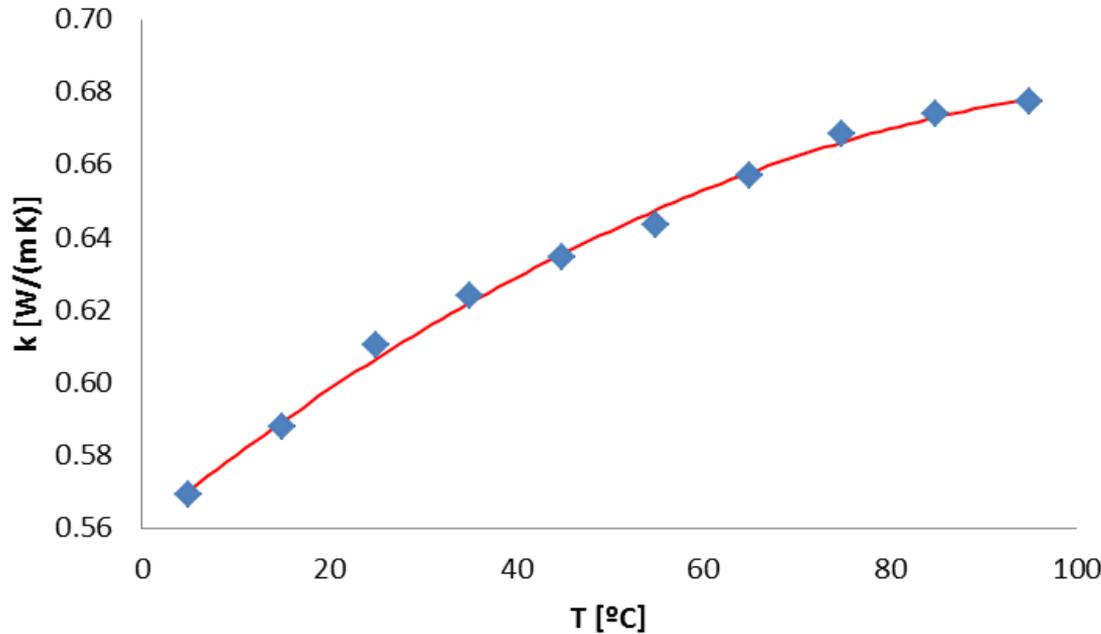
```
aty=A'*y;
```

```
x=ata\aty;
```

```
c=x(1)
```

```
b=x(2)
```

```
a=x(3)
```



T [°C]	k [W/(m K)]
5	0.5694
15	0.5882
25	0.6106
35	0.6240
45	0.6345
55	0.6434
65	0.6569
75	0.6683
85	0.6741
95	0.6776

$$k = 0.56059 + 0.002053T - 8.58333e - 6T^2$$

```
--> r=A*x-y
```

```
r =
```

```
0.00124
```

```
0.0012533
```

```
-0.00405
```

```
-0.00207
```

```
0.0010933
```

```
0.00414
```

```
0.00087
```

```
-0.0020167
```

```
-0.00102
```

```
0.00056
```

```
--> norm(r)^2
```

```
ans =
```

```
0.0000483
```

$$\underline{\underline{A}} = \underline{\underline{Q}} \underline{\underline{R}}$$



Algoritmo de descomposición QR

$$\underbrace{\begin{matrix} & \overbrace{\hspace{2cm}}^p \\ \left. \begin{matrix} a_{11} & \cdots & a_{1p} \\ a_{21} & \cdots & a_{2p} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{np} \end{matrix} \right\} n \\ \underline{\underline{A}}(n \times p) \end{matrix}}_{\underline{\underline{A}}(n \times p)}$$

Ortogonal

$$\underline{\underline{Q}}(n \times n) = \begin{bmatrix} q_{11} & \cdots & q_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ q_{n1} & \cdots & q_{nn} \end{bmatrix}$$

Triangular Superior

$$\underline{\underline{R}}(n \times p) = \begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} & \cdots & r_{1p-1} & r_{1p} \\ 0 & r_{22} & \cdots & r_{2p-1} & r_{2p} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & r_{p-1p-1} & r_{p-1p} \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & r_{pp} \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\underline{\underline{A}} = \underline{\underline{Q}} \underline{\underline{R}}$$

Ortogonal

$$\underline{\underline{A}} \underline{x} = \underline{y} \longrightarrow \underline{\underline{Q}} \underline{\underline{R}} \underline{x} = \underline{y} \longrightarrow \underline{\underline{Q}}^t \underline{\underline{Q}} \underline{\underline{R}} \underline{x} = \underline{\underline{Q}}^t \underline{y}$$

$$\underline{\underline{R}} \underline{x} = \underline{\underline{Q}}^t \underline{y}$$

Debemos resolver este sistema

**La solución a este SEAL también minimiza
la norma dos al cuadrado del residuo.
(teoría)**

Resolvemos el sistema con los elementos no nulos de la matriz R. Observamos que se puede aplicar sustitución hacia atrás.

$$\underline{\underline{R}} \underline{x} = \underline{\underline{Q}}^t \underline{y}$$

$$\begin{array}{ccccc}
 r_{11} & r_{12} & \cdots & r_{1p-1} & r_{1p} \\
 0 & r_{22} & \cdots & r_{2p-1} & r_{2p} \\
 \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\
 0 & 0 & \cdots & r_{p-1p-1} & r_{p-1p} \\
 0 & 0 & \cdots & 0 & r_{pp} \\
 \hline
 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\
 \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0
 \end{array}
 \begin{array}{c}
 x_1 \\
 x_2 \\
 \vdots \\
 x_{p-1} \\
 x_p \\
 \underline{x}
 \end{array}
 =
 \begin{array}{c}
 qty_1 \\
 qty_2 \\
 \vdots \\
 qty_{p-1} \\
 qty_p \\
 \hline
 qty_{p+1} \\
 \vdots \\
 qty_n \\
 \underline{\underline{Q}}^t \underline{y}
 \end{array}$$

¡Podemos calcular el Residuo!

$$\begin{bmatrix} qty_1 \\ qty_2 \\ \vdots \\ qty_{p-1} \\ qty_p \\ \underbrace{qty_{p+1} \\ \vdots \\ qty_N}_{\underline{\underline{Q'y}}} \end{bmatrix}$$

$$R = \|Ax - y\|^2 = \left\| \begin{pmatrix} qty_{p+1} & qty_{p+2} & \cdots & qty_N \end{pmatrix} \right\|^2$$

Estos elementos se utilizan para obtener el valor del residuo sin tener que resolver el sistema.

```
[n p]=size(A);
```

```
[Q,R]=qr(A)
```

```
qty=Q'*y
```

```
x=s_atras(R(1:p,:),qty(1:p))
```

```
Residuo=norm(qty(p+1:n))^2
```

$$\underline{\underline{A}} = \underline{\underline{U}} \underline{\underline{\Sigma}} \underline{\underline{V}}^t$$

Solo con elementos en la diagonal principal

$$\underbrace{\begin{matrix} & \overbrace{\hspace{2cm}}^p \\ \left[\begin{array}{ccc} a_{11} & \cdots & a_{1p} \\ a_{21} & \cdots & a_{2p} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{np} \end{array} \right] \\ N \end{matrix}}_{\underline{\underline{A}}(n \times p)} = \underbrace{\begin{matrix} \left[\begin{array}{ccc} u_{11} & \cdots & u_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ u_{n1} & \cdots & u_{nn} \end{array} \right] \\ \underline{\underline{U}}(N \times N) \end{matrix}}_{\underline{\underline{U}}(N \times N)} \underbrace{\begin{matrix} \left[\begin{array}{cccc} d_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & d_{22} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & d_{pp} \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \end{array} \right] \\ \underline{\underline{\Sigma}}(n \times p) \end{matrix}}_{\underline{\underline{\Sigma}}(n \times p)} \underbrace{\begin{matrix} \left[\begin{array}{ccc} v_{11} & \cdots & v_{1p} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ v_{p1} & \cdots & v_{pp} \end{array} \right] \\ \underline{\underline{V}}^T(p \times p) \end{matrix}}_{\underline{\underline{V}}^T(p \times p)}$$

Ortogonales

$$\underline{\underline{A}} = \underline{\underline{U}} \underline{\underline{\Sigma}} \underline{\underline{V}}'$$

$$\underline{\underline{A}} \underline{\underline{x}} = \underline{\underline{y}}$$



$$\underline{\underline{U}} \underline{\underline{\Sigma}} \underline{\underline{V}}' \underline{\underline{x}} = \underline{\underline{y}}$$

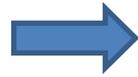
Ortogonal



$$\underline{\underline{U}}' \underline{\underline{U}} \underline{\underline{\Sigma}} \underline{\underline{V}}' \underline{\underline{x}} = \underline{\underline{U}}' \underline{\underline{y}}$$

$$\underline{\underline{\Sigma}} \underline{\underline{V}}' \underline{\underline{x}} = \underline{\underline{U}}' \underline{\underline{y}}$$

$\underline{\underline{z}} \quad \underline{\underline{d}}$

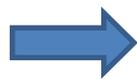


$$\underline{\underline{\Sigma}} \underline{\underline{z}} = \underline{\underline{d}}$$



$\underline{\underline{z}}$ Obtengo el vector z de manera directa

$$\underline{\underline{z}} = \underline{\underline{V}}' \underline{\underline{x}}$$



$$\underline{\underline{x}} = \underline{\underline{V}} \underline{\underline{z}}$$

La solución de esta secuencia también minimiza la norma dos al cuadrado del residuo. (teoría)

//Descomposición en Valores Singulares

```
[n p]=size(A);
```

```
[U,S,V]=svd(A)
```

```
d=U'*y
```

```
z=d(1:p)./diag(S)
```

```
x=V*z
```