

Doğrusal Fonksiyonlar

Dr. Öğr. Üyesi Işık İlber Sırmatel

T.C. Trakya Üniversitesi
Mühendislik Fakültesi
Elektrik - Elektronik Mühendisliği Bölümü
Kontrol Anabilim Dalı

Kaynak (source)

*Lecture Slides for Introduction to
Applied Linear Algebra: Vectors,
Matrices, and Least Squares.*

Stephen Boyd, Lieven Vandenberghe

Konu listesi

1. Doğrusal ve afin fonksiyonlar
2. Örnek: Taylor yaklaşıklığı
3. Örnek: Bağlanım modeli

Bölüm 1

Doğrusal ve afin fonksiyonlar

Toplanırlık ve doğrusal fonksiyonlar

- ▶ $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, f 'in n -vektörleri sayılara eşleyen bir fonksiyon olduğu anlamına gelir



$$f(\alpha x + \beta y) = \alpha f(x) + \beta f(y)$$

ifadesi bütün α ve β sayıları ile bütün x ve y n -vektörleri için sağlanıyorsa f *toplanırlık* (superposition) özelliğine sahiptir

- ▶ bu ifadeyi çok dikkat ederek (notasyon anlamında) çözümleyin
- ▶ toplanırlık özelliğine sahip fonksiyonlara *doğrusal* (linear) denir

İç çarpım fonksiyonu

- ▶ bir a n -vektörü ile

$$f(x) = a^T x = a_1 x_1 + a_2 x_2 + \cdots + a_n x_n$$

fonksiyonu bir iç çarpım fonksiyonudur

- ▶ $f(x)$, x 'in elemanlarının bir ağırlıklı toplamıdır
- ▶ iç çarpım fonksiyonu doğrusaldır:

$$\begin{aligned} f(\alpha x + \beta y) &= a^T (\alpha x + \beta y) \\ &= a^T (\alpha x) + a^T (\beta y) \\ &= \alpha (a^T x) + \beta (a^T y) \\ &= \alpha f(x) + \beta f(y) \end{aligned}$$

İç çarpım fonksiyonu

Bütün doğrusal fonksiyonlar birer iç çarpım fonksiyonudur.

- ▶ $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ 'in doğrusal olduğunu varsayalım
- ▶ bu halde f , bazı a 'lar için $f(x) = a^T x$ olarak ifade edilebilir (özel olarak: $a_i = f(e_i)$)
- ▶ bu özellik şu ifadelerden kaynaklanır

$$\begin{aligned} f(x) &= f(x_1 e_1 + x_2 e_2 + \cdots + x_n e_n) \\ &= x_1 f(e_1) + x_2 f(e_2) + \cdots + x_n f(e_n) \end{aligned}$$

Afin fonksiyonlar

- ▶ doğrusal bir ifade ile bir sabitin toplamı formundaki fonksiyonlara afin (*affine*) fonksiyon denir
- ▶ genel formu $f(x) = a^T x + b$ şeklindedir (a n -vektör, b skaler)
- ▶ $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ile verilen bir fonksiyon ancak ve ancak (*if and only if*)

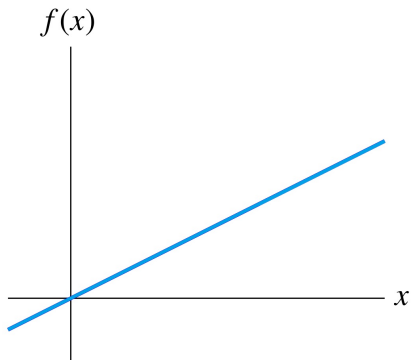
$$f(\alpha x + \beta y) = \alpha f(x) + \beta f(y)$$

ifadesi, $\alpha + \beta = 1$ şartını sağlayan bütün α ve β sayıları ile bütün x ve y vektörleri için sağlanıyorsa afindir

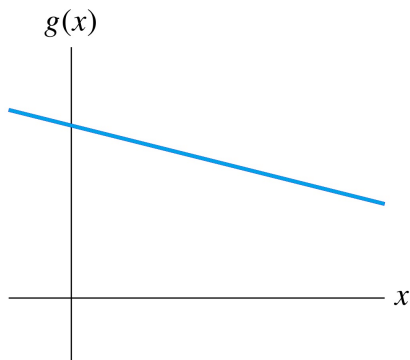
- ▶ bazen (hatalı şekilde) afin fonksiyonlardan doğrusal olarak bahsedilir

Doğrusal vs. afin fonksiyonlar

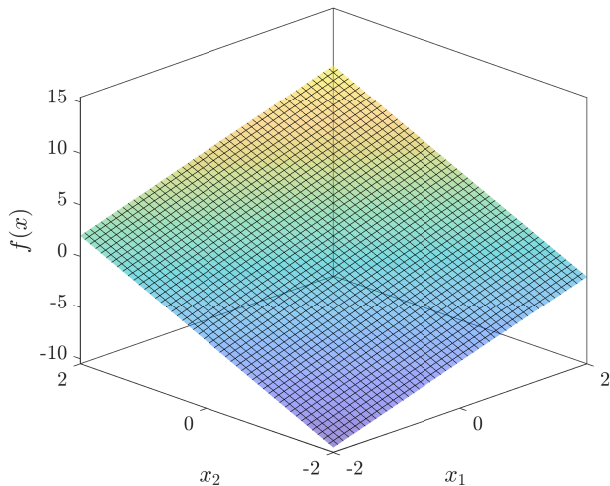
f doğrusaldır



g afindir (doğrusal değildir)

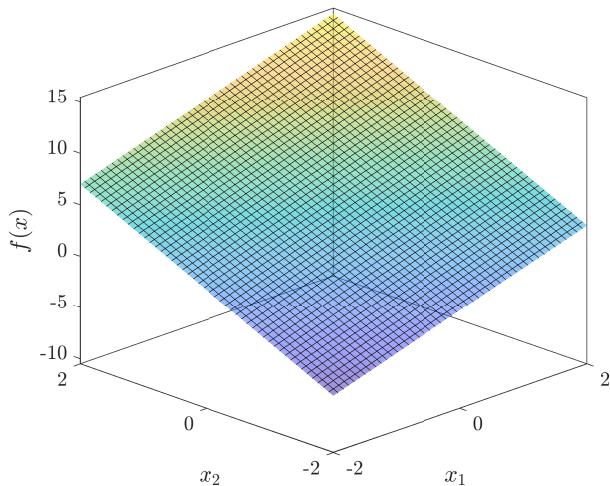


Doğrusal fonksiyon ($f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$)



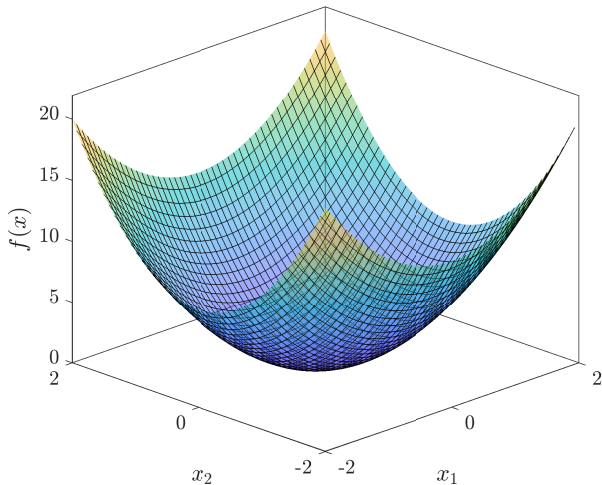
$$f(x) = 2x_1 + 3x_2 = \begin{bmatrix} 2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

Afin fonksiyon ($f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$)



$$f(x) = 2x_1 + 3x_2 + 5 = \begin{bmatrix} 2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + 5$$

Karesel fonksiyon ($f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$)



$$f(x) = 2x_1^2 + 3x_2^2$$

Bölüm 2

Örnek: Taylor yaklaşıklığı

Birinci-derece Taylor yaklaşıklığı

- ▶ $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ fonksiyonunu ele alalım
- ▶ f 'in z noktası civarındaki birinci-derece Taylor yaklaşıklığı (*approximation*):

$$\hat{f}(x) = f(z) + \frac{\partial f}{\partial x_1}(z)(x_1 - z_1) + \cdots + \frac{\partial f}{\partial x_n}(z)(x_n - z_n)$$

- ▶ x_i 'lerin hepsi z_i 'lere yakın olduğunda $\hat{f}(x)$ $f(x)$ 'e çok benzerdir
- ▶ \hat{f} x 'in bir afin fonksiyonudur
- ▶ iç çarpım ile

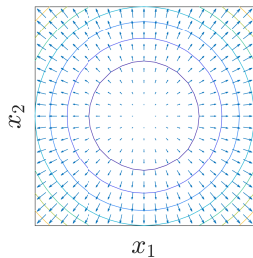
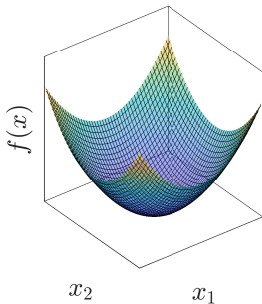
$$\hat{f}(x) = f(z) + \nabla f(z)^T(x - z)$$

formunda yazılabilir. buradaki n -vektör $\nabla f(z)$, f 'in z noktasındaki gradyanıdır

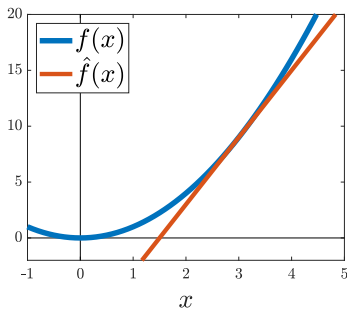
Not: Gradyan

$$\nabla f(x) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1}(x) \\ \frac{\partial f}{\partial x_2}(x) \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n}(x) \end{bmatrix}$$

örnek: $x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$ $f(x) = x_1^2 + x_2^2$ $\nabla f(x) = \begin{bmatrix} 2x_1 \\ 2x_2 \end{bmatrix}$



Birinci-derece Taylor yaklaşıklığı - Örnek



$$f(x) = x^2$$

$$z = 3$$

$$\frac{df}{dx}(x) = 2x$$

$$\frac{df}{dx}(z) = 6$$

$$\hat{f}(x) = f(z) + \frac{df}{dx}(z)(x - z)$$

$$\hat{f}(x) = 9 + 6(x - 3)$$

$$\hat{f}(x) = 6x - 9$$

Bölüm 3

Örnek: Bağlanım modeli

Bağlanım modeli

- ▶ bağlanım (*regression*) modeli

$$\hat{y} = \beta^T x + \nu$$

şeklindedir ve x 'in bir afin fonksiyonudur

- ▶ x bir öznelik (*feature*) vektörüdür; elemanları x_i 'lere açıklayıcı değişken (*regressor*) denir
- ▶ n -vektör β 'ya ağırlık vektörü denir
- ▶ skaler ν 'ye kayma (*offset*) denir
- ▶ skaler \hat{y} 'ye öngörü (*prediction*) denir (bazı gerçek sonuçlarla ilgili, veya y ile gösterilen bağımlı değişkenlerle ilgili öngörü)

Bağlanım modeli

örnek: ev fiyatı tahmin sistemi

- ▶ y ev satış fiyatı (belirli bir konum ve zaman aralığı için)
- ▶ açıklayıcı değişken vektörü x :

$$x = \begin{bmatrix} \text{alan} \\ \text{oda sayısı} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

- ▶ ağırlık vektörü ve kayma:

$$\beta = \begin{bmatrix} 1.6 \\ -9.4 \end{bmatrix} \quad \nu = 55$$

- ▶ ev satışları verisinden β ve ν parametrelerinin nasıl tahmin edileceğine daha sonra bakacağız

Bağlanım modeli

örnek: ev fiyatı tahmin sistemi

$$\hat{y} = \underbrace{\begin{bmatrix} 1.6 & -9.4 \end{bmatrix}}_{\beta^T} \underbrace{\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}}_x + \underbrace{55}_{\nu}$$

ev no.	x_1 (alan, m ²)	x_2 (oda sayısı)	y (fiyat, $\times 10^3$ \$)	\hat{y} (fiyat öngörüsü, $\times 10^3$ \$)
1	80	2	115.00	164.20
2	125	4	234.50	217.40
3	110	6	198.00	174.60
4	280	8	528.00	427.80
5	370	10	572.00	553.00

Bağlanım modeli

örnek: ev fiyatı tahmin sistemi

