

**Пример: взвешивание**

Приведем еще более простую интерпретацию обратной задачи, связанной с обработкой результатов какого-либо эксперимента, например, взвешивания предметов двух типов (для простоты и определенности, совершенно одинаковых яблок и одинаковых груш). Если, согласно постановке задачи, на весы можно положить любое количество предметов любого типа, то модель каждого акта взвешивания представится линейным уравнением, двумя неизвестными в которых будет масса яблока  $y_1$  и масса груши  $y_2$ .

**Случай 1. Шум отсутствует ( $\sigma=0$ )**

Для определения неизвестного вектора  $y$  надо провести два акта взвешивания, например:

$$\begin{cases} y_1 + 2y_2 = 350 \\ 3y_1 + 4y_2 = 850 \end{cases} \quad (7)$$

что даст решение  $y_1=150$ ,  $y_2=100$ .

Согласно (7), в первый раз на весы кладется одно яблоко и две груши, во второй – три яблока и четыре груши. Соответственно, матрица  $A$ , описывающая модель измерений, и вектор правых частей  $b$  имеют вид:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 350 \\ 850 \end{pmatrix}. \quad (8)$$

Конечно, поставленную задачу следует рассматривать либо в предположении об идентичности груш и идентичности яблок, либо, считая неизвестные  $y_1$  и  $y_2$  средними массами яблок и груш.

Авторы заранее просят у читателя прощения за такой, на первый взгляд, примитивный пример, но, как мы увидим впоследствии, он позволит нам в дальнейшем разобраться с довольно сложными алгоритмами.

### **Случай 2. Шум присутствует ( $\sigma \neq 0$ , матрица $A$ – квадратная)**

Если учесть, что каждый акт взвешивания сопровождается погрешностью измерений, то мы получим, скорее всего, несовместную систему уравнений, например:

$$\begin{aligned} y_1 + 2y_2 &= 347 \\ 3y_1 + 4y_2 &= 856 \end{aligned} \quad (9)$$

Точного решения системы (9) просто не существует, поэтому для получения оценки вектора  $y$  следует использовать специальные способы, например, метод наименьших квадратов, который выдаст значения  $y_1$  и  $y_2$  с минимальной невязкой системы уравнений (9).

### **Случай 3. Переопределенная СЛАУ ( $\sigma \neq 0$ , матрица $A$ – прямоугольная)**

Очевидно, что чем больше взвешиваний мы проведем, тем точнее (в условиях присутствующей в эксперименте погрешности измерений) сможем определить искомые величины. Пусть, вдобавок к измерениям (9), мы используем третий акт взвешивания, например, пяти яблок и шести груш.

$$\begin{aligned} y_1 + 2y_2 &= 347 \\ 3y_1 + 4y_2 &= 856 \\ 5y_1 + 6y_2 &= 1342 \end{aligned} \quad (10)$$

Поскольку мы имеем  $N=2$  неизвестных и  $M=3$  измерений, то матрица  $A$  теперь имеет размер  $M \times N = 3 \times 2$ . Векторы правых частей  $b$  и шума имеют размер  $\sigma = 3 \times 1$ , а неизвестный вектор  $y$  – соответственно  $2 \times 1$ . Таким образом, СЛАУ (10) эквивалентно системе (5) со следующими обозначениями:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix}, \quad y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}, \quad \sigma = \begin{pmatrix} \sigma_1 \\ \sigma_2 \\ \sigma_3 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 347 \\ 856 \\ 1342 \end{pmatrix}. \quad (11)$$

Опять-таки, система (11) почти всегда является несовместной (за редким исключением, когда, по воле случая, ей удовлетворяет некоторое точное решение). Подчеркнем, что про шум мы, в лучшем случае, знаем, по какому закону он распределен, чему равно его математическое ожидание, дисперсия и функция корреляции (а иногда мы не знаем и этого).

Решать СЛАУ (11) принято, как и (9), методом наименьших квадратов.

#### **Случай 4. Недоопределенная СЛАУ (матрица $A$ – прямоугольная)**

В некоторых экспериментах имеет место обратная ситуация – измерений меньше, чем неизвестных, т.е. в наших обозначениях,  $M < N$ . При таком дефиците измерений решение возможно получить только, если имеется дополнительная *априорная информация* о неизвестном векторе  $y$ . Ее, как правило, можно извлечь из физического смысла задачи.

Например, имея единственное измерение

$$y_1 + 2y_2 = 350 \quad , \quad (12)$$

и привлекая априорную информацию о том, что типичное яблоко в среднем в полтора раза больше груши (это можно определить «на глаз»), мы получим вполне разумное решение  $y_1 = 150$ ,  $y_2 = 100$ .

Описанный случай соответствует  $N=2$ ,  $M=1$  и размерам матрицы  $A$ :  $1 \times 2$ , вектора правых частей  $b$  и шума  $\sigma$  –  $1 \times 1$  и неизвестного вектора  $y$  –  $2 \times 1$ .

#### **Случай 5. Плохо обусловленная СЛАУ (матрица $A$ – сингулярная)**

В предыдущих примерах матрица  $A$  была хорошо обусловленной. Вместе с тем, довольно типична обратная ситуация, когда матрица  $A$  является сингулярной (или «почти сингулярной», что с вычислительной точки зрения почти всегда одно и то же).

Например, можно провести два одинаковых взвешивания, что, в условиях погрешностей эксперимента, скорее всего, приведет к разным результатам:

$$\begin{aligned} y_1 + 2y_2 &= 347 \\ y_1 + 2y_2 &= 351 \end{aligned} \quad (13)$$

Определитель матрицы СЛАУ (13) равен нулю, т.е. матрица – сингулярная. Однако, примерно теми же свойствами обладают и несингулярные, но плохо обусловленные СЛАУ.

Методы решения плохо обусловленных и сингулярных СЛАУ аналогичны рассмотренному случаю недоопределенных систем, т.к. плохая обусловленность, фактически, создает дефицит измерений. Поэтому для их решения приходится привлекать дополнительную априорную информацию.

### **Случай 6. Нелинейная модель ( $A$ – оператор)**

Преыдущие примеры реализовывали линейную модель измерений и поэтому приводили к системе линейных уравнений. Между тем, часто математическая модель эксперимента является нелинейной. В нашем примере со взвешиванием нелинейность может проявляться в зависимости показаний весов от массы взвешиваемого груза. Например, по мере увеличения массы, результат взвешивания может регулярным образом уменьшаться по сравнению с истинной массой. Иными словами, надо ввести в рассмотрение некоторую поправку:

$$m=m_0 \cdot (1-\alpha \cdot y), \quad (14)$$

где  $\alpha$  – малый поправочный коэффициент,  $m_0$  – фактическая масса груза, а  $m$  – математическое ожидание показаний весов.

В этом случае оператор  $A$  становится нелинейным, и его уже нельзя представить в виде матрицы. Как следует из (14), «хорошую» (в смысле обусловленности) пару измерений (9) придется переписать в виде системы двух квадратичных уравнений:

$$\begin{aligned} (y_1 + 2y_2) - \alpha(y_1 + 2y_2)^2 &= 347 \\ (3y_1 + 4y_2) - \alpha(3y_1 + 4y_2)^2 &= 795 \end{aligned} \quad (15)$$

В общем случае, система (15) имеет четыре различных решения. Поэтому, даже решив ее, следует выбрать из полученных ответов правильный, что может оказаться нетривиальным. Конечно, в

задаче о яблоках и грушах смело можно отбросить комплексные, и даже отрицательные, корни. Но, в случае большего числа уравнений, решений оказывается гораздо больше, что значительно усложняет ситуацию. Поэтому для решения нелинейных обратных задач неприменимы многие методы, которые разработаны для задач линейных.