

PA081: Programování numerických výpočtů

2. Numerická stabilita (nejen) elementárních výpočtů

Aleš Křenek

jaro 2012

Kvadratické rovnice

- ▶ rovnice tvaru

$$ax^2 + bx + c = 0$$

- ▶ školní vzorec

$$x_{\pm} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$

Kvadratické
rovnice

Elementární
funkce

Algebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

- ▶ rovnice tvaru

$$ax^2 + bx + c = 0$$

- ▶ školní vzorec

$$x_{\pm} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$

- ▶ je-li $b^2 \gg ac$, počítáme x_+ z rozdílu dvou velmi blízkých čísel
 - ▶ problém katastrofálního zrušení
- ▶ „ \gg “ neznamená až příliš velký rozdíl koeficientů
 - ▶ typ `float` - přesnost na 7-8 dekadických číslic
 - ▶ při $a = 1$ tedy stačí $b \sim 10^3 c$

- ▶ konkrétně pro $b = 2000$, $c = 1$
- ▶ „přesné“ hodnoty
 - ▶ $\sqrt{D} = 1999.9989999997499998749999218749453\dots$
 - ▶ $x_+ = -.00050000012500006250003906252734377\dots$
 - ▶ $x_- = -1999.9994999998749999374999609374\dots$
- ▶ pro `float`
 - ▶ $\sqrt{D} = 1999.999$
 - ▶ $x_+ = -0.00048828125$, chyba 2.5 %
 - ▶ $x_- = -1999.9995$, chyba odpovídá přesnosti typu

- ▶ numericky stabilní řešení pro x_+
- ▶ vlastnosti kořenů rovnice:

$$ax^2 + bx + c = (x - x_+)(x - x_-) \quad \text{tedy} \quad c = x_+x_-$$

a lze počítat $x_+ = c/x_-$;

- ▶ pro předchozí příklad dostáváme
 - ▶ $x_+ = -0.00050000014$, chyba odpovídá přesnosti typu
- ▶ analogicky pro $b < 0$ je nepřesné x_- , vypočte se symetricky

Kvadratické
rovnice

Elementární
funkce

Algebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

- ▶ numericky stabilní řešení pro x_+
- ▶ vlastnosti kořenů rovnice:

$$ax^2 + bx + c = (x - x_+)(x - x_-) \quad \text{tedy} \quad c = x_+x_-$$

a lze počítat $x_+ = c/x_-$;

- ▶ pro předchozí příklad dostáváme
 - ▶ $x_+ = -0.00050000014$, chyba odpovídá přesnosti typu
- ▶ analogicky pro $b < 0$ je nepřesné x_- , vypočte se symetricky
- ▶ i v triviálním výpočtu může vzniknout problém
- ▶ řešení může být docela jednoduché

Kvadratické
rovnice

Elementární
funkce

Algebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

- ▶ goniometrické, hyperbolické, exponenciální, logaritmické, odmocniny, ...

Kvadratické
rovnice

**Elementární
funkce**

Algebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

- ▶ goniometrické, hyperbolické, exponenciální, logaritmické, odmocniny, ...
- ▶ pohled matematika
 - ▶ zaběhaný intuitivní aparát
 - ▶ příjemné analytické vlastnosti (spojitost, derivace, ...)
 - ▶ většina matematických modelů se bez nich neobejde

Kvadratické
rovnice

Elementární
funkce

Algebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

- ▶ goniometrické, hyperbolické, exponenciální, logaritmické, odmocniny, ...
- ▶ pohled matematika
 - ▶ zaběhaný intuitivní aparát
 - ▶ příjemné analytické vlastnosti (spojitost, derivace, ...)
 - ▶ většina matematických modelů se bez nich neobejde
- ▶ pohled programátora
 - ▶ samy o sobě numericky stabilní
 - ▶ optimalizované implementace v knihovnách
 - ▶ problematické chování v okrajových případech vede na numerickou nestabilitu
 - ▶ netriviální výpočetní náročnost

Kvadratické
rovnice

Elementární
funkce

Algebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

Elementární funkce

Co je špatně?

- ▶ celý aparát vede na iracionální čísla ($\pi, e, \sqrt{2}, \dots$)
 - ▶ ve většině případů zdroj nepřesnosti
- ▶ e^x
 - ▶ tendence k přetečení - $e^{88} = 1.65 \times 10^{38}$
- ▶ $\tan x$
 - ▶ přetečení pro $x \rightarrow \frac{\pi}{2}$ (a perioda) roste nade všechny meze
- ▶ $\sin x$ a $\cos x$
 - ▶ pro $x \rightarrow \frac{\pi}{2}$ resp. $x \rightarrow 0$ vedou na *špatně podmíněné* rovnice
 - ▶ malá změna vstupu vede k velké změně výstupu
 - ▶ např. $\sin x = t$ pro $t \rightarrow 1$

Co s tím?

- ▶ uvědomit si možné problematické chování
- ▶ potřebuji skutečně tyto funkce pro svůj výpočet?
 - ▶ mnoho problémů má i jiné řešení
- ▶ provést transformace, kterými se vyhneme numerické nestabilitě
 - ▶ podobné $(a + b)^2 = a^2 + 2ab + b^2$
- ▶ podle kontextu zvolit vhodnou implementaci

- ▶ výraz $\sqrt{1+x} - \sqrt{1-x}$
- ▶ pro malá x odčítání velmi blízkých čísel
- ▶ transformace

$$\begin{aligned}\sqrt{1+x} - \sqrt{1-x} &= \\ &= \frac{(\sqrt{1+x} - \sqrt{1-x})(\sqrt{1+x} + \sqrt{1-x})}{\sqrt{1+x} + \sqrt{1-x}} \\ &= \frac{(1+x) - (1-x)}{\sqrt{1+x} + \sqrt{1-x}} \\ &= \frac{2x}{\sqrt{1+x} + \sqrt{1-x}}\end{aligned}$$

- ▶ sčítání velmi blízkých čísel - dostatečně přesné

Kvadratické
rovniceElementární
funkceAlgebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

- ▶ výraz $\ln \sqrt{x+1} - \ln \sqrt{x}$
- ▶ pro velká x rozdíl blízkých čísel
- ▶ transformace

$$\begin{aligned}\ln \sqrt{x+1} - \ln \sqrt{x} &= \\ &= \ln(x+1)^{\frac{1}{2}} - \ln x^{\frac{1}{2}} = \frac{1}{2}(\ln(x+1) - \ln x) \\ &= \frac{1}{2} \ln \frac{x+1}{x} = \frac{1}{2} \ln\left(1 + \frac{1}{x}\right)\end{aligned}$$

- ▶ možná ztráta přesnosti, ale i tak lepší

- ▶ Taylorův rozvoj základních funkcí

$$e^x = 1 + \frac{x}{1!} + \frac{x^2}{2!} + \dots$$

$$\sin x = x - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} - \dots$$

$$\cos x = 1 - \frac{x^2}{2!} + \frac{x^4}{4!} - \dots$$

$$\ln(1+x) = x - \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} - \dots$$

$$\sqrt{1+x} = 1 + \frac{x}{2} - \frac{x^2}{2 \cdot 4} + \frac{3x^3}{2 \cdot 4 \cdot 6} - \dots$$

$$\frac{1}{\sqrt{1+x}} = 1 - \frac{x}{2} + \frac{3x^2}{2 \cdot 4} - \frac{3 \cdot 5x^3}{2 \cdot 4 \cdot 6} + \dots$$

Kvadratické
rovniceElementární
funkceAlgebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

Mocninné řady

Demonstrační příklad

- ▶ výraz

$$\frac{1 - \cos x}{x^2}$$

se pro $x \rightarrow 0$ blíží $\frac{1}{2}$

- ▶ pro malá x odečtení dvou blízkých čísel
- ▶ konkrétně pro $x = 0.0005$ ve `float`:

$$\cos x = 0.99999988$$

$$1 - \cos x = 1.1920928 \times 10^{-7} \quad (\text{falešná přesnost})$$

$$\frac{1 - \cos x}{x^2} = 0.47683709$$

- ▶ správný výsledek je 0.49999999 (na 8 míst)

Mocninné řady

Demonstrační příklad

- ▶ náhrada $\cos x$ Taylorovým rozvojem

$$\cos x = 1 - \frac{x^2}{2!} + \frac{x^4}{4!} - \frac{x^6}{6!} + \dots$$

- ▶ pro výpočet na 8 cifer stačí do řádu x^4

$$\frac{1 - \cos x}{x^2} = \frac{1 - 1 + \frac{x^2}{2} - \frac{x^4}{12}}{x^2} = \frac{1}{2} - \frac{x^2}{12}$$

- ▶ výsledek výpočtu pro $x = 0.0005$ je 0.49999997
- ▶ podstatně lepší přesnost
- ▶ řádově méně aritmetických operací

- ▶ rychlá konvergence pro malá x , pomalá pro větší
 - ▶ přímý důsledek Taylorovy věty
- ▶ vyplatí se použít vlastní vzorec pro malé x
 - ▶ resp. blízko problematického bodu numerické stability
- ▶ v ostatních případech zůstat u knihovní funkce
- ▶ jak poznáme, co je „malé x “?

Mocninné řady

Kdy použít

- ▶ známe požadovanou přesnost
 - ▶ bezpečné je použít přesnost daného typu
 - ▶ pro `float` a výsledky ~ 1 je to 10^{-7}
 - ▶ při méně přesných vstupních datech méně striktní
- ▶ nerovnost $x < c$ musí zajistit, že největší zanedbaný člen řady je menší než požadovaná přesnost

Mocninné řady

Kdy použít

- ▶ známe požadovanou přesnost
 - ▶ bezpečné je použít přesnost daného typu
 - ▶ pro `float` a výsledky ~ 1 je to 10^{-7}
 - ▶ při méně přesných vstupních datech méně striktní
- ▶ nerovnost $x < c$ musí zajistit, že největší zanedbaný člen řady je menší než požadovaná přesnost
- ▶ konkrétně v předchozím příkladu

$$\frac{x^4}{6!} < 10^{-7} \quad \text{tedy} \quad x < 0.09212$$

- ▶ zkontrolujeme, zdali dává smysl pro problematickou funkci

$$\cos 0.09212 \doteq 0.99999871$$

je ještě v toleranci

Kvadratické
rovnice

Elementární
funkce

Algebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

Mocninné řady

Kdy použít

- ▶ výsledný kód pro

$$\frac{1 - \cos x}{x^2}$$

```
float x,y;  
...  
if (x < 0.09212)  
    y = 0.5 + x*x/12.0;  
else  
    y = (1-cos(x))/(x*x);
```

- ▶ ve většině používána k normalizaci vektorů
- ▶ silové působení, např. dva bodové náboje \mathbf{a} a \mathbf{b}
 - ▶ velikost síly

$$F = k_c \frac{q_a q_b}{r^2}$$

kde $r = \|\mathbf{a} - \mathbf{b}\|$

- ▶ silový vektor

$$\mathbf{F} = F \cdot \frac{\mathbf{a} - \mathbf{b}}{r}$$

- ▶ snadný výpočet

$$r^2 = \sum (a_i - b_i)^2$$

- ▶ r už vyžaduje odmocninu

- ▶ počítačová grafika – osvětlení plochy
 - ▶ zpravidla interpolací počítáme normály k zakřivené ploše
 - ▶ vektory mají správný směr ale nejsou jednotkové
 - ▶ pro správný výpočet osvětlení potřebná normalizace
- ▶ ke všem těmto výpočtům nepotřebujeme striktně \sqrt{x}
- ▶ $\frac{1}{\sqrt{x}}$ se hodí mnohem více
 - ▶ násobení je lepší než dělení
- ▶ navíc zpravidla stačí velmi hrubá aproximace
 - ▶ citlivý je hlavně směr vektoru, ten zůstává
- ▶ přímo Taylorův rozvoj $\frac{1}{\sqrt{1+x}}$
- ▶ iterační metody (Newtonova atd.)

Odmocnina

Fast inverse square root

- ▶ hra Quake III na konci 90. let
- ▶ převratně realistická grafika
- ▶ vděčila velmi rychlému výpočtu $\frac{1}{\sqrt{x}}$
- ▶ kód zřejmě pochází z grafických knihoven SGI

Odmocnina

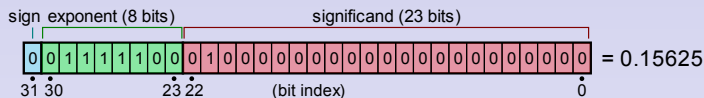
Fast inverse square root

- ▶ hra Quake III na konci 90. let
- ▶ převratně realistická grafika
- ▶ vděčila velmi rychlému výpočtu $\frac{1}{\sqrt{x}}$
- ▶ kód zřejmě pochází z grafických knihoven SGI

```
float invSqrt(float x) {  
    float xhalf = 0.5f*x,y;  
    union {  
        float x;  
        int i;  
    } u;  
    u.x = x;  
    u.i = 0x5f3759df - (u.i >> 1);  
    y = u.x * (1.5f - xhalf * u.x * u.x);  
    return y;  
}
```


- ▶ funguje na základě IEEE reprezentace čísla

$$x = (1 + m_x) \times 2^{e_x}$$



- ▶ přitom $m_x = M_x/2^{23}$ a $e_x = E_x - 127$
- ▶ základ výpočtu

$$y = \frac{1}{\sqrt{x}}$$

$$\log_2 y = -\frac{1}{2} \log_2 x$$

$$\log_2(1 + m_y) + e_y = -\frac{1}{2} \log_2(1 + m_x) - \frac{1}{2} e_x$$

- ▶ pro $m \in [0, 1)$ si lze dovolit aproximaci

$$\log_2(1 + m) = m + \sigma$$

- ▶ dosazením a úpravami dostaneme

$$E_y \times 2^{23} + M_y = R - \frac{1}{2}(E_x \times 2^{23} + M_x)$$

tj. červený řádek v kódu s empiricky stanovenou konstantou R

- ▶ více viz http://en.wikipedia.org/wiki/Fast_inverse_square_root

- ▶ poslední krok je jedna iterace Newtonovy metody
- ▶ pro vstup x hledáme takové y aby $y = \frac{1}{\sqrt{x}}$
- ▶ tj. hledáme kořen funkce $f(y) = \frac{1}{y^2} - x$
- ▶ Newtonovou metodou

$$y_{n+1} = y_n - \frac{f(y_n)}{f'(y_n)} = y_n - \frac{\frac{1}{y_n^2} - x}{-\frac{2}{y_n^3}} = y_n + \frac{y_n(1 - xy_n^2)}{2}$$

což už odpovídá poslednímu výrazu v kódu

Odmocnina

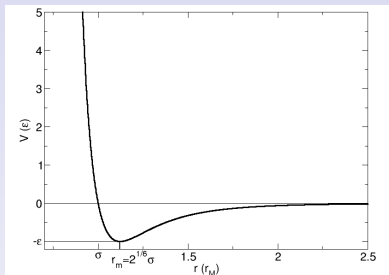
Fast inverse square root

- ▶ aproximace je překvapivě přesná
 - ▶ v Quake III je zakomentována další Newtonova iterace
 - ▶ nebyla potřeba
- ▶ cca. $4\times$ rychlejší než dělení
- ▶ dnes překonána instrukcí `rsqrtss`

- ▶ aproximace je překvapivě přesná
 - ▶ v Quake III je zakomentována další Newtonova iterace
 - ▶ nebyla potřeba
- ▶ cca. 4× rychlejší než dělení
- ▶ dnes překonána instrukcí `rsqrtss`
- ▶ přesné pochopení konkrétního účelu výpočtu
 - ▶ včetně zhodnocení „má smysl tvrdě optimalizovat“
- ▶ volba adekvátní metody
 - ▶ přispěla k velkému komerčnímu úspěchu
 - ▶ pro jiné účely by byla zcela nevhodná

- ▶ Lenard-Jonesuv potenciál
 - ▶ nevazebná interakce dvou atomů
 - ▶ významná pro modelování biochemických dějů
- ▶ vzorec pro *energií* (potenciál)

$$E_{LJ} = \frac{A}{r^{12}} - \frac{B}{r^6} \quad \text{kde } r \text{ je vzdálenost atomů}$$



Odmocnina

Lze se jí i vyhnout

- ▶ výpočet velikosti síly

$$F = \frac{dE}{dr} = -\frac{12A}{r^{13}} + \frac{6B}{r^7}$$

- ▶ liché exponenty \Rightarrow bude potřeba odmocnina

- ▶ výpočet velikosti síly

$$F = \frac{dE}{dr} = -\frac{12A}{r^{13}} + \frac{6B}{r^7}$$

- ▶ liché exponenty \Rightarrow bude potřeba odmocnina
- ▶ zajímá mě většinou silový vektor

$$\mathbf{F} = F \frac{\mathbf{a} - \mathbf{b}}{r} = (\mathbf{a} - \mathbf{b}) \left(\frac{6B}{r^8} - \frac{12A}{r^{14}} \right)$$

- ▶ tedy vystačím s r^2

- ▶ implementace

```
float n,r2,r4,r8,r14,F[3];
int i;
for (n=0,i=0; i<3; i++) {
    F[i] = a[i] - b[i];
    n += F[i]*F[i];
}
r2 = 1.0/n;
r4 = r2*r2; r8 = r4*r4;
r14 = r8*r4*r2;

n = 12*A*r14 - 6*B*r8;
for (i=0; i<3; i++) F[i] *= n;
```

Parametrizace rotace

Aneb jak se vyhnout goniometrickým funkcím

- ▶ ve 2D jeden úhel ϕ
- ▶ složení součtem, inverze $-\phi$
- ▶ aplikace násobením maticí

$$R = \begin{pmatrix} \cos \phi & -\sin \phi \\ \sin \phi & \cos \phi \end{pmatrix}$$

- ▶ goniometrickým funkcím se můžeme vyhnout

$$\sin \phi = \frac{2t}{1+t^2} \quad \cos \phi = \frac{1-t^2}{1+t^2}$$

- ▶ numericky příjemné, nevyjádříme $\phi = \pm \frac{\pi}{2}$

Kvadratické
rovniceElementární
funkceAlgebraické
úpravy

Mocninné řady

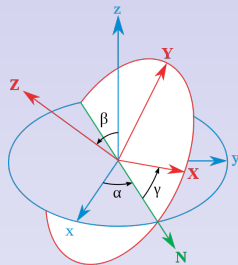
Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

- ▶ ve 3D eulerovské úhly
- ▶ značně nepřehledné
- ▶ větší množství singularit
- ▶ maticové vyjádření
 - ▶ složení 3 rotací podél osy

$$R_x = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \beta & -\sin \beta \\ 0 & \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix}$$



- ▶ aplikovatelná stejná substitute
 - ▶ vede na komplikované polynomy

Kvadratické
rovniceElementární
funkceAlgebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

Parametrizace rotace

- ▶ přímo maticí 3×3
- ▶ numericky samo o sobě stabilní, pokrývá všechny případy
- ▶ příliš mnoho „parametrů navíc“
- ▶ musí být ortogonální
- ▶ snadno degeneruje
 - ▶ nepřesností výpočtu ztrácí ortogonalitu
 - ▶ korekce není jednoduchá
- ▶ zabere více paměti

Kvadratické
rovnice

Elementární
funkce

Algebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

- ▶ více ekvivalentních definic
- ▶ nejjednodušší $\mathbb{H} = \mathbb{R}^4$ s kanonickou bází $(1, i, j, k)$ a násobením

$$i^2 = j^2 = k^2 = ijk = -1$$

- ▶ chápeme $\mathbb{R}^3 \subset \mathbb{H}$ jako ryze imaginární kvaterniony
- ▶ potom pro $|q| = 1$ je zobrazení $x \mapsto qx\bar{q}$ ortogonální lineární transformace

Kvadratické rovnice

Elementární funkce

Algebraické úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra kvaternionů

Shrnutí

- ▶ více ekvivalentních definic
- ▶ nejjednodušší $\mathbb{H} = \mathbb{R}^4$ s kanonickou bází $(1, i, j, k)$ a násobením

$$i^2 = j^2 = k^2 = ijk = -1$$

- ▶ chápeme $\mathbb{R}^3 \subset \mathbb{H}$ jako ryze imaginární kvaterniony
- ▶ potom pro $|q| = 1$ je zobrazení $x \mapsto qx\bar{q}$ ortogonální lineární transformace
- ▶ nakrytí 2:1 (q a $-q$ reprezentují stejnou transformaci)
- ▶ skládání rotací je násobení
- ▶ inverze je \bar{q}
- ▶ korekce degenerace normalizací

Kvadratické
rovnice

Elementární
funkce

Algebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

Interpolace rotací

- ▶ použití pro animace ve 3D
- ▶ lineární interpolace nestačí

$$\text{lerp}(q_0, q_1, t) = (1 - t)q_0 + tq_1$$

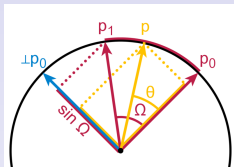
Interpolace rotací

- ▶ použití pro animace ve 3D
- ▶ lineární interpolace nestačí

$$\text{lerp}(q_0, q_1, t) = (1 - t)q_0 + tq_1$$

- ▶ sférická lineární interpolace (SLERP)

$$\text{slerp}(q_0, q_1, t) = \frac{\sin(1 - t)\Omega}{\sin \Omega} q_0 + \frac{\sin t\Omega}{\sin \Omega} q_1$$

Kvadratické
rovniceElementární
funkceAlgebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

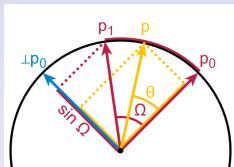
Interpolace rotací

- ▶ použití pro animace ve 3D
- ▶ lineární interpolace nestačí

$$\text{lerp}(q_0, q_1, t) = (1 - t)q_0 + tq_1$$

- ▶ sférická lineární interpolace (SLERP)

$$\text{slerp}(q_0, q_1, t) = \frac{\sin(1 - t)\Omega}{\sin \Omega} q_0 + \frac{\sin t\Omega}{\sin \Omega} q_1$$



- ▶ v kvaternionech lze vyjádřit

$$\text{slerp}(q_0, q_1, t) = q_0(q_0^{-1}q_1)^t$$

Superpozice množiny bodů

Formulace problému

- ▶ množiny odpovídajících si bodů $\{\mathbf{x}_i\}$ a $\{\mathbf{y}_i\}$ v \mathbb{R}^3
- ▶ hledáme transformaci Q (rotaci + posunutí) tak, aby

$$\sum \|Q\mathbf{x}_i - \mathbf{y}_i\|^2$$

bylo minimální

- ▶ posunutí - stačí nezávisle posunout těžiště $\{\mathbf{x}_i\}$ do těžiště $\{\mathbf{y}_i\}$
- ▶ zbývá najít rotaci

Kvadratické
rovnice

Elementární
funkce

Algebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

Superpozice množiny bodů

Použití kvaternionů

- ▶ formulace pomocí kvaternionů

$$\sum \|q\mathbf{x}_i\bar{q} - \mathbf{y}_i\|^2 = \sum (\|\mathbf{x}_i\|^2 + \|\mathbf{y}_i\|^2) - 2 \sum \operatorname{Re}(\mathbf{y}_i q \bar{\mathbf{x}}_i \bar{q})$$

- ▶ potřebujeme maximalizovat $\sum \operatorname{Re}(\mathbf{y}_i q \bar{\mathbf{x}}_i \bar{q})$
- ▶ lze vyjádřit jako kvadratickou formu $\mathbb{H} \rightarrow \mathbb{R}$
 - ▶ funkce $q \mapsto q^T A q$, kde A je symetrická matice 4×4
- ▶ prvky A lze vyjádřit jako lineární kombinace prvků matice $\sum \mathbf{x}_i \mathbf{y}_i^T$

Superpozice množiny bodů

Nalezení maxima

- ▶ podle věty o hlavních osách existuje P tak, že $A = P\Lambda P^T$ kde P je ortogonální a Λ diagonální
 - ▶ prvky Λ jsou vlastní hodnoty A
 - ▶ řádky P jsou vlastní vektory A

- ▶ potom

$$q^T A q = \lambda_1 \tilde{q}_1^2 + \lambda_2 \tilde{q}_2^2 + \lambda_3 \tilde{q}_3^2 + \lambda_4 \tilde{q}_4^2$$

kde \tilde{q}_i jsou souřadnice q v bázi tvořené vlastními vektory A

- ▶ protože báze je ortonormální, platí na základě $\|q\| = 1$
 $\sum \tilde{q}_i^2 = 1$
- ▶ předpokládejme např. λ_1 největší
- ▶ potom výraz je maximální pro $\tilde{q} = (1, 0, 0, 0)$

Kvadratické
rovniceElementární
funkceAlgebraické
úpravy

Mocninné řady

Odmocnina

Algebra
kvaternionů

Shrnutí

Superpozice množiny bodů

Rekapitulace

- ▶ vyřešíme posun bodů do těžiště
- ▶ spočítáme matici koeficientů $\sum \mathbf{x}_i \mathbf{y}_i^T$
- ▶ z nich matici kvadratické formy
- ▶ najdeme největší vlastní vektor této matice
 - ▶ na to existují rychlé metody
 - ▶ pro 4×4 v podstatě triviální

Superpozice množiny bodů

Rekapitulace

- ▶ vyřešíme posun bodů do těžiště
- ▶ spočítáme matici koeficientů $\sum \mathbf{x}_i \mathbf{y}_i^T$
- ▶ z nich matici kvadratické formy
- ▶ najdeme největší vlastní vektor této matice
 - ▶ na to existují rychlé metody
 - ▶ pro 4×4 v podstatě triviální
- ▶ práce s rotacemi je velmi frekventovaná
 - ▶ grafika, fyzikální modely, ...
- ▶ kvaterniony jsou numericky velmi vhodná reprezentace
- ▶ transformace zdánlivě nesouvisejících problémů
 - ▶ superpozice vs. hledání vlastních vektorů
 - ▶ efektivní numerické řešení dané úlohy

- ▶ i v triviálním výpočtu může dojít k numerickému problému
 - ▶ školní řešení kvadratické rovnice
 - ▶ zpravidla lze obejít
- ▶ elementární funkce
 - ▶ samotná implementace numericky stabilní
 - ▶ použití ve výrazech může vést na numerické problémy
 - ▶ explicitní Taylorův rozvoj pro okrajové případy
- ▶ odmocnina a reciproká odmocnina
- ▶ kvaterniony jako aparát pro práci s rotacemi