

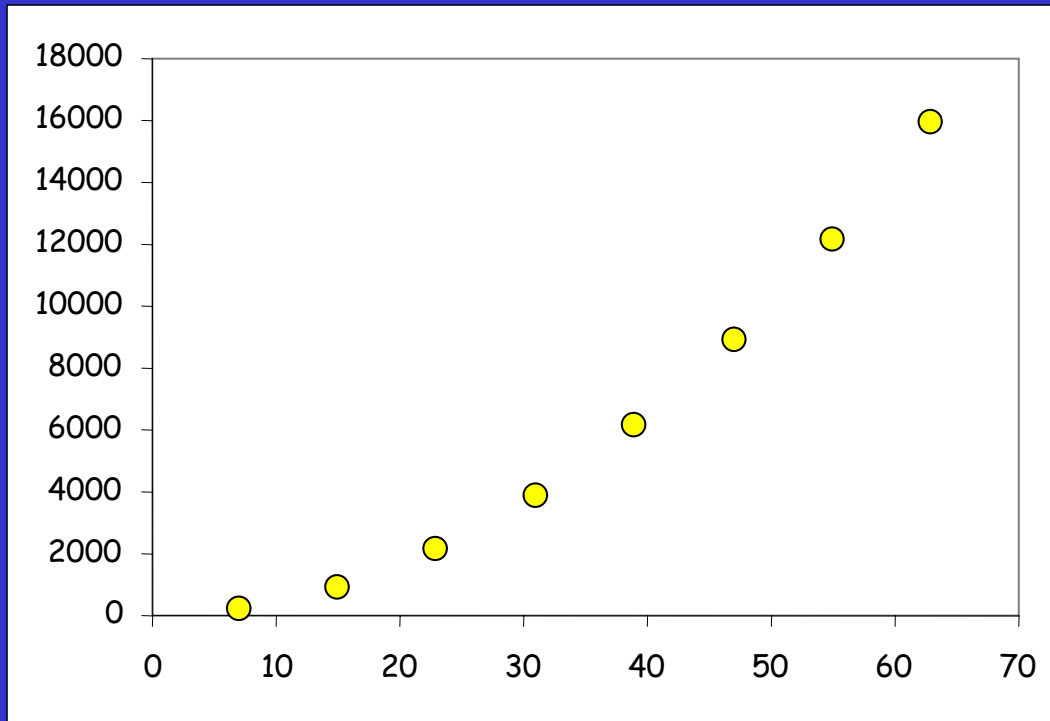
Anpassung einer Funktion an Messwerte

Die Methode der kleinsten Fehlerquadrate

Carl Friedrich Gauß (1777-1855)



Messwerte einer Größe wurden bestimmt!



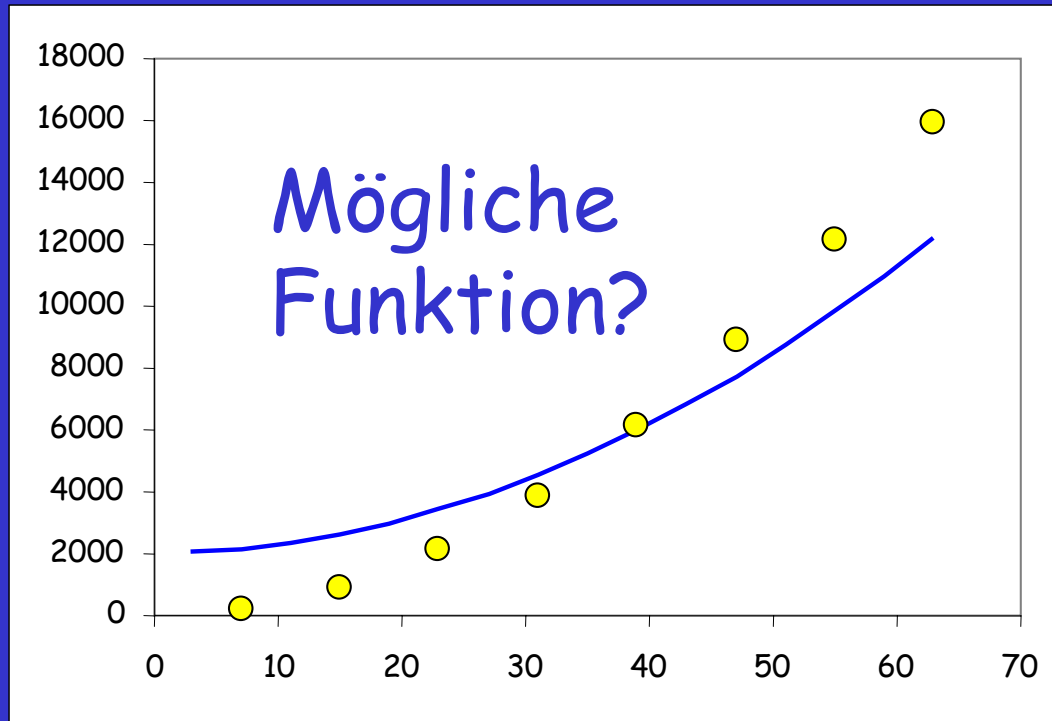
Zeit [min]	Messwerte
t_1	m_1
t_2	m_2
t_3	m_3
t_4	m_4
.	.
.	.
.	.
t_n	m_n

Funktion zur Beschreibung der Messwerte ist gesucht!

$$m_i \approx f(t_i, a_0, a_1, a_2, \dots)$$

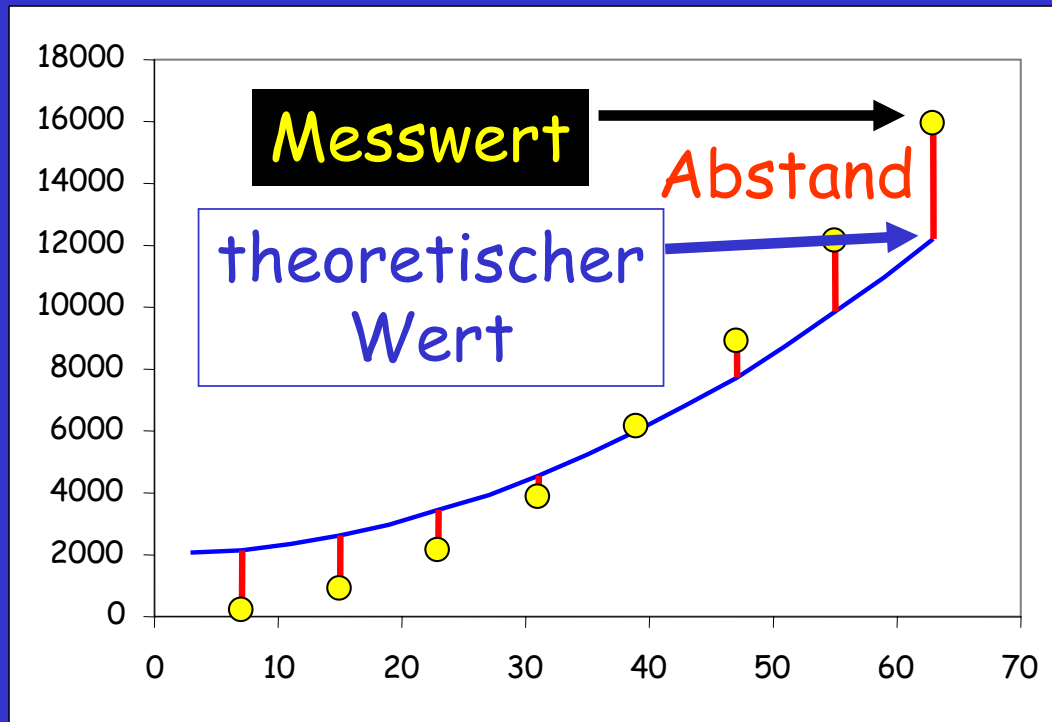
t_i = unabhang. Variable
 a_j = Modellparameter

Messwerte einer Größe wurden bestimmt!



Die dargestellte Funktion (das theoretische Modell) beschreibt die Messwerte nur unzureichend!

Messwerte einer Größe wurden bestimmt!

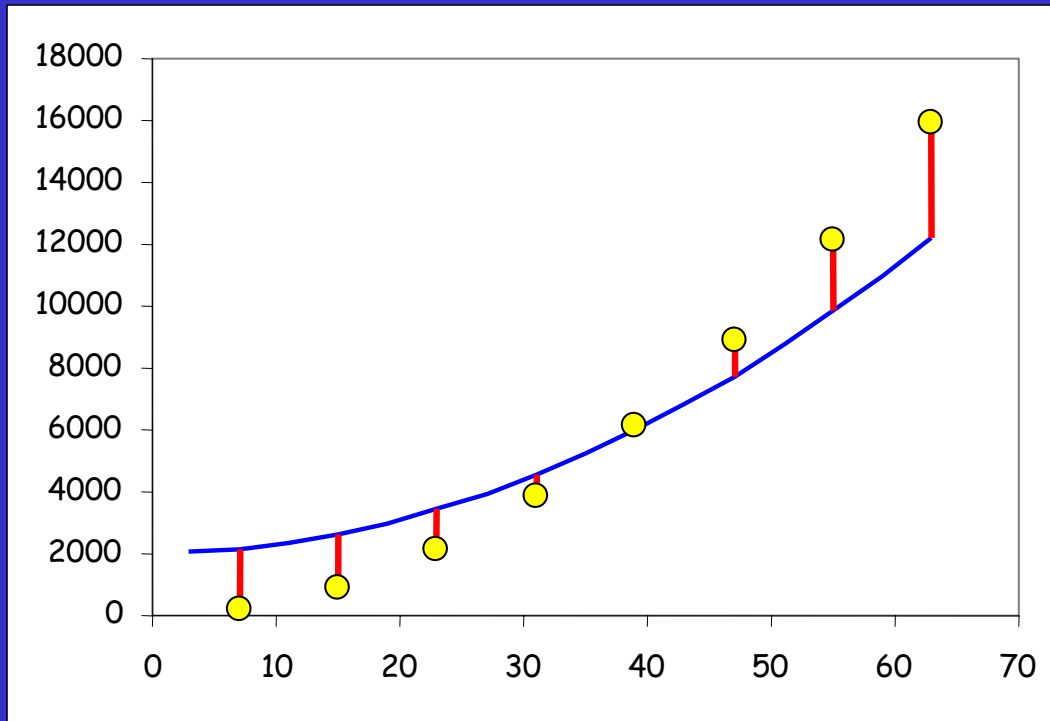


Gütekriterium:

Abstand von
theoretischen
Werten und
Messwerten

Große Abweichung des Modells
von den Messwerten

Messwerte einer Größe wurden bestimmt!



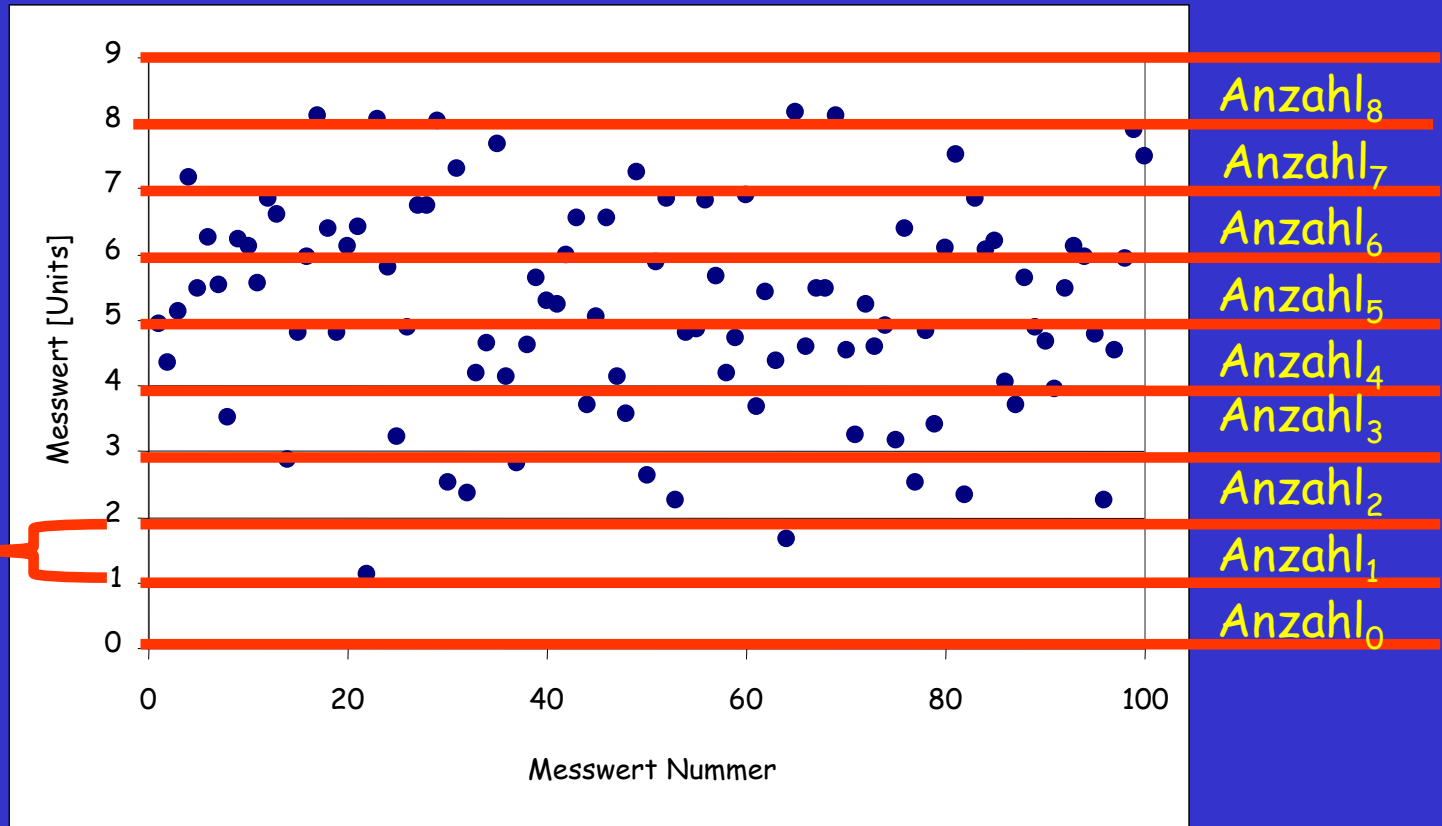
Der Abstand zwischen Messwerten und Modellwerten soll natürlich klein sein!

Wie gut oder schlecht ist überhaupt ein Messwert?



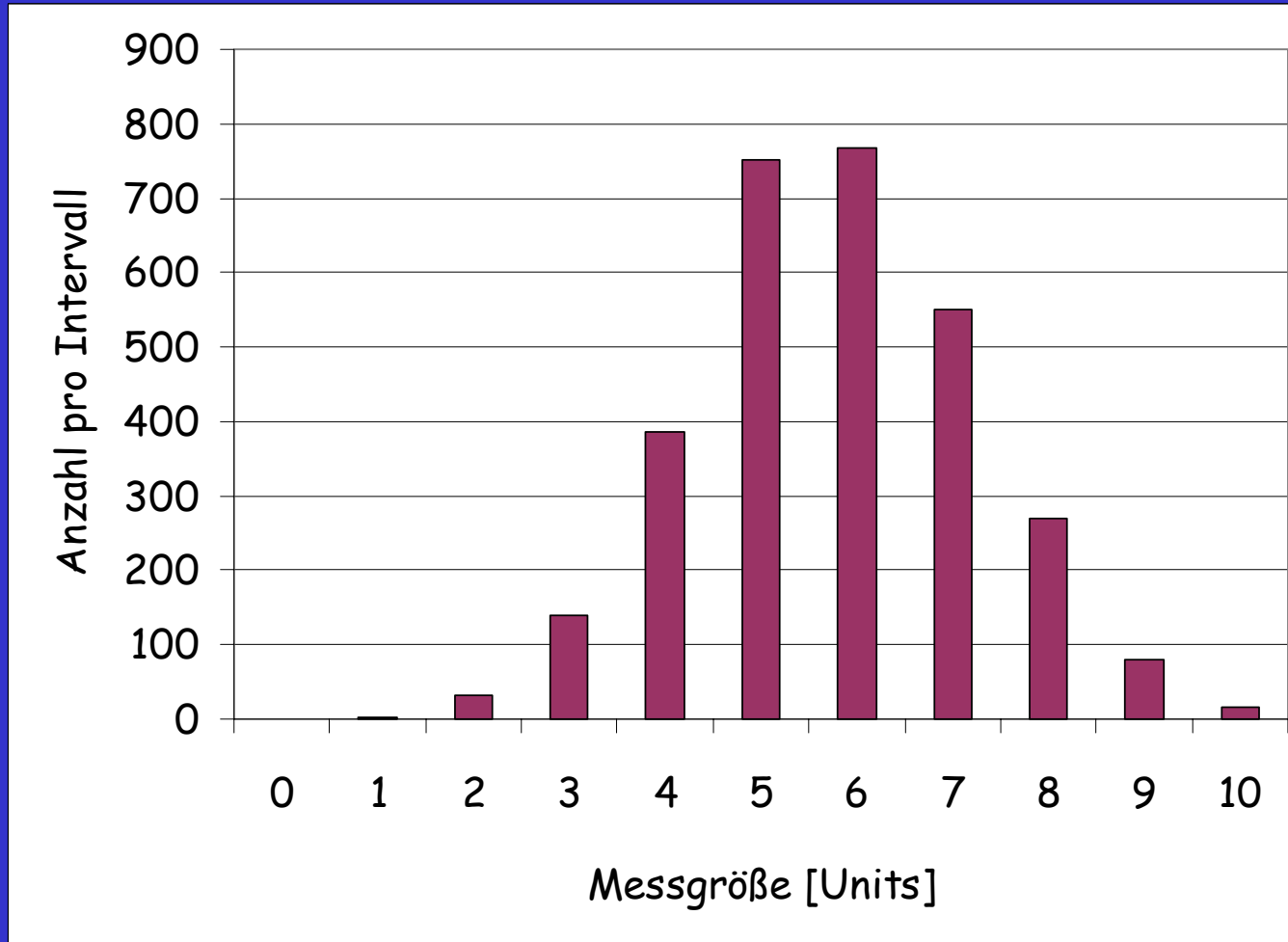
Mehrfachmessungen

Die ersten hundert Messwerte von insgesamt 3000 Mehrfachmessung (=eine Größe 3000 gemessen)

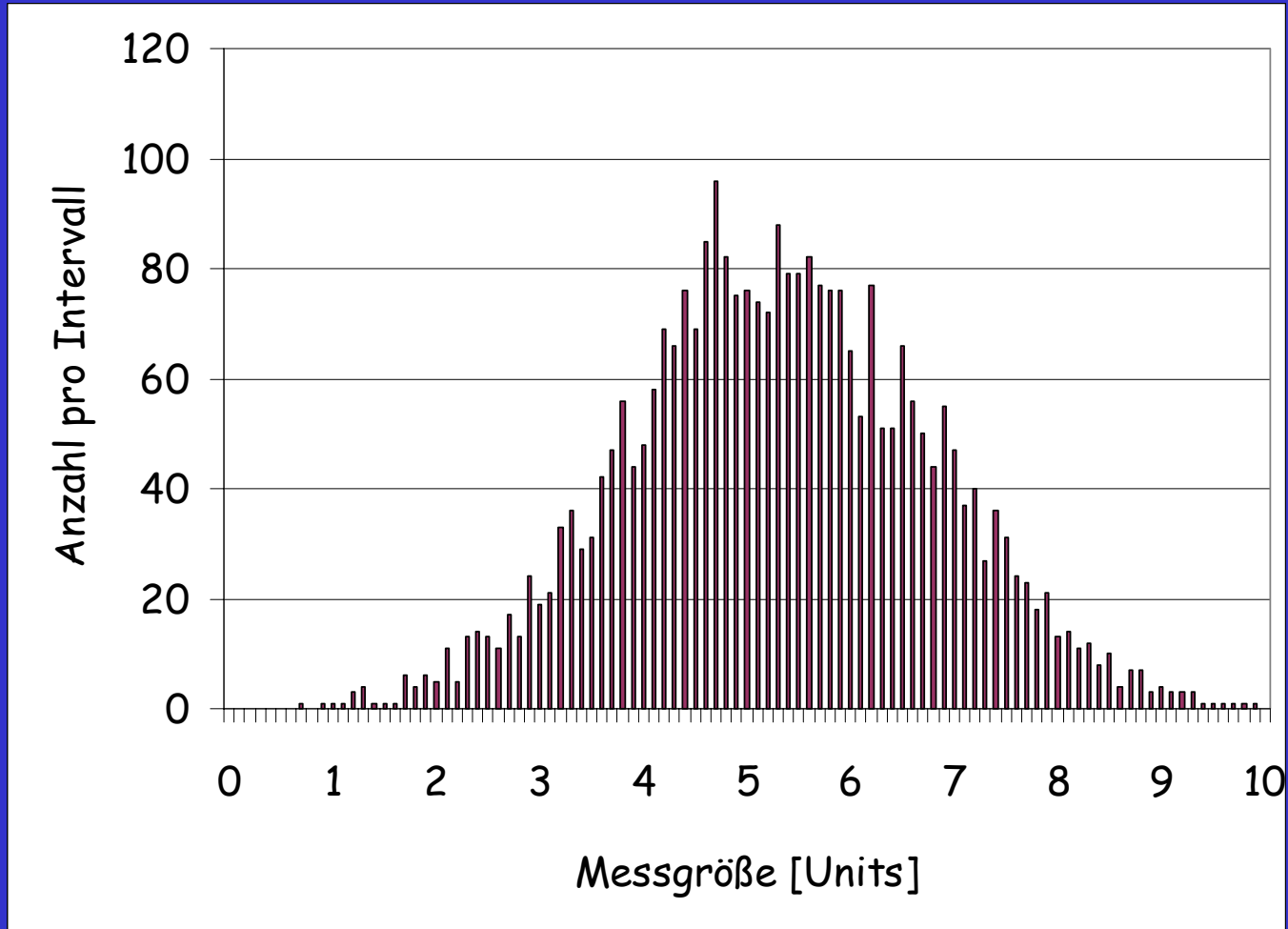


Anzahl der Messwerte, die in dem Intervall vorkommen ($\Delta m=1$ Unit)!

Intervallbreite $\Delta m=1$ unit folgt:



Wenn Intervallbreite $\Delta m=0,1$ units folgt:



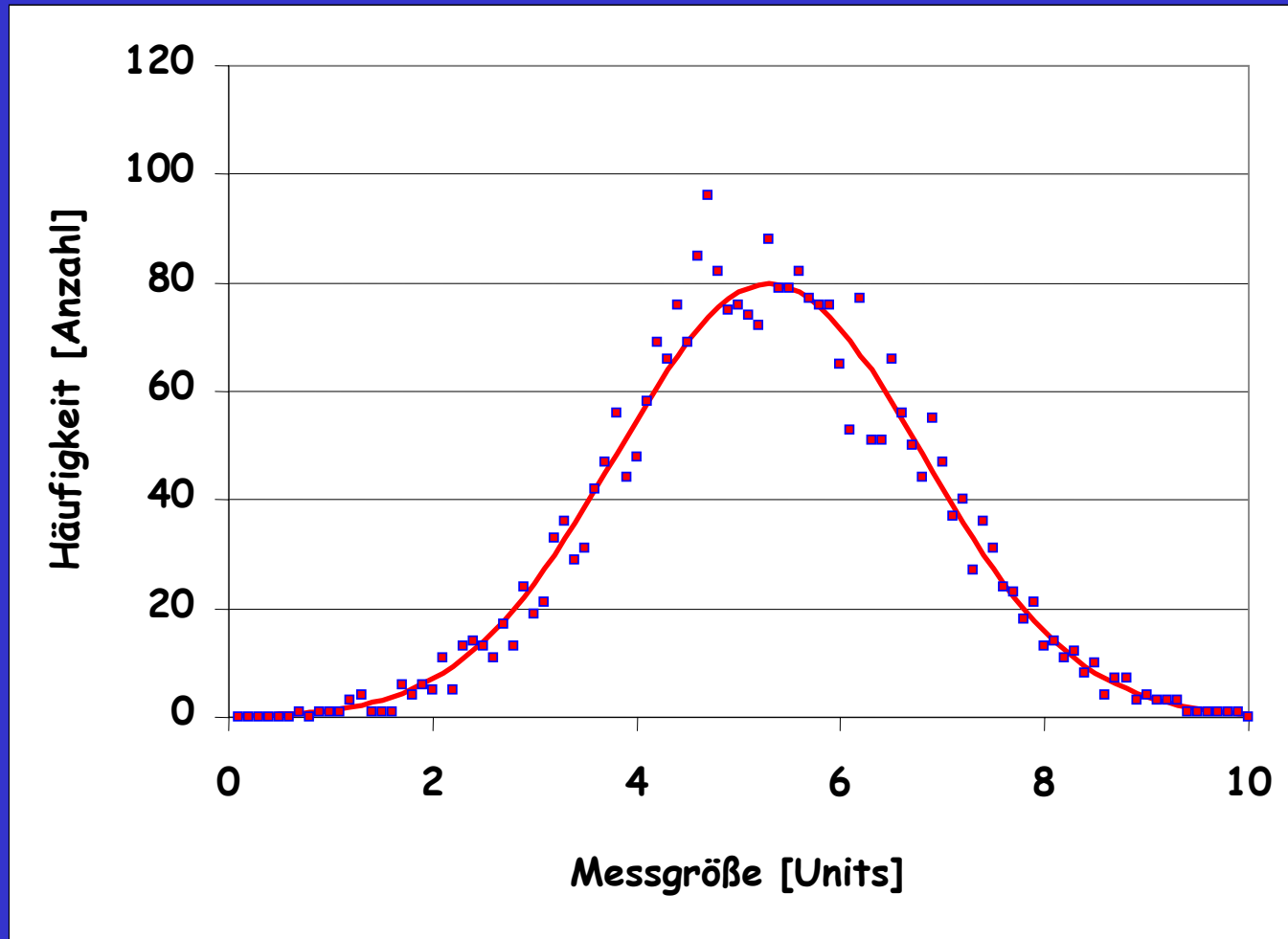
Wenn Intervallbreite $\Delta m \rightarrow 0$ units
und Anzahl der Messwerte $\rightarrow \infty$ folgt

eine ideale Verteilung der Messwerte!

Übertragen auf die Intervallbreite
von $\Delta m = 0,1$ units erhält man:

Reale und ideale Häufigkeitsverteilung für Intervallbreite $\Delta m=0,1$ units

Bezogen auf Intervallbreite!



Wird die erhaltene Funktion normiert

$$G(m) = \frac{H(m)}{\int H(m) dm}$$

alle Messwerte

Häufigkeit der
Messwerte
im Intervall dm

Häufigkeit aller
Messwerte

So erhält man die Gauß-Funktion

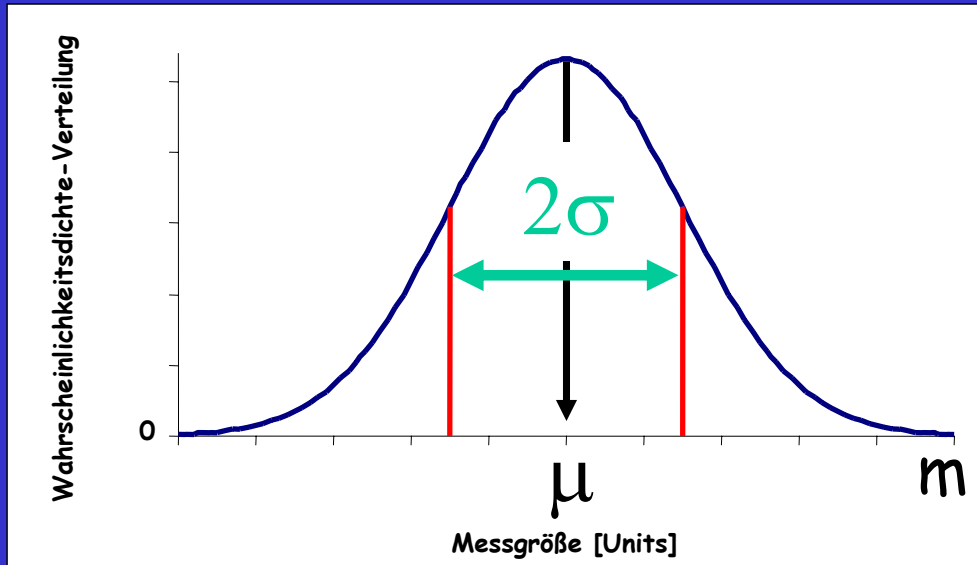
$$G(m) = \frac{1}{\sigma \sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(m-\mu)^2}{2\sigma^2}}$$





$$G(m) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(m-\mu)^2}{2\sigma^2}}$$

μ Mittelwert
 σ Standardabweichung

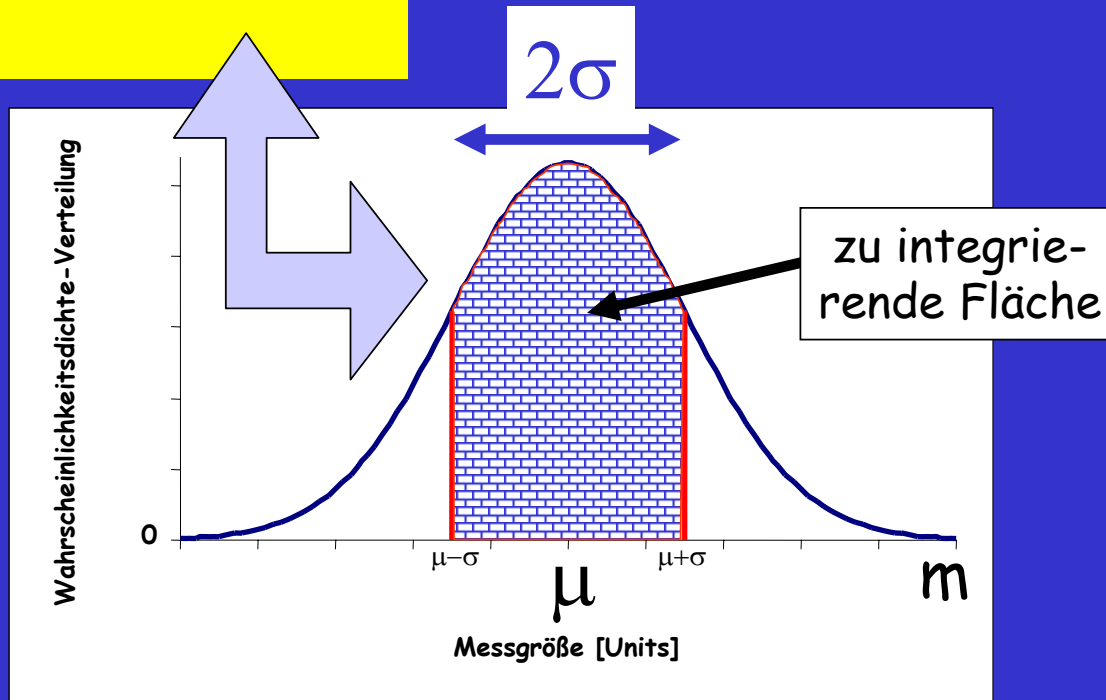


$G(m)$ Wahrscheinlichkeitsdichte-Verteilung

$G(m_i)dm =$ Wahrscheinlichkeit einen Messwert im Intervall $m_i \pm \frac{dm}{2}$ zu erhalten

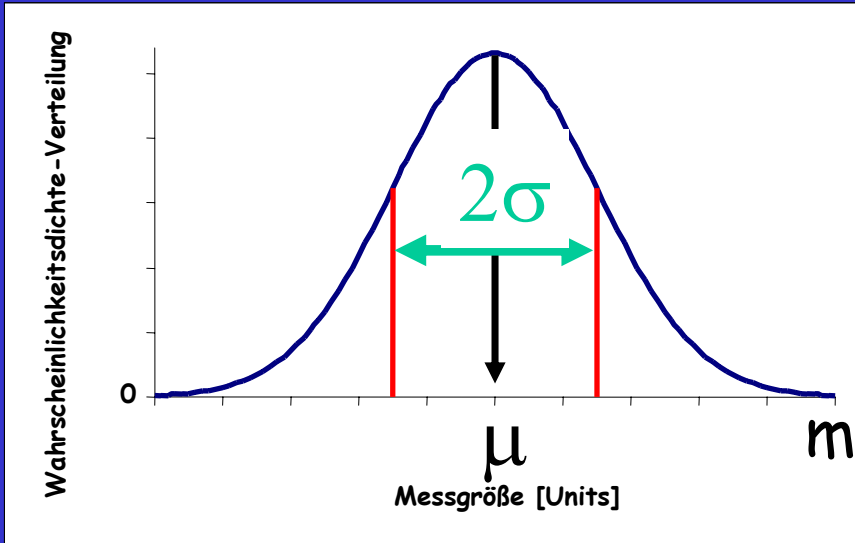
$$\int_{-\infty}^{+\infty} G(m)dm = 1$$

$$\int_{\mu-\sigma}^{\mu+\sigma} G(m) dm = 0.6829$$



Normalverteilung vorausgesetzt:
68,29 % der Messwerte liegen im Bereich $\mu \pm \sigma$

N_0 Gesamtzahl der Messwerte



$$\int_{-\infty}^{+\infty} N_0 G(m) dm = N_0$$

Da $G(m_i)dm$ die Wahrscheinlichkeit ist einen Messwert im Intervall $[m_i-dm, m_i+dm]$ zu erhalten und N_0 die Gesamtzahl aller Messungen angibt, ist $N_0 G(m_i)dm$ die Anzahl der Messwerte im Intervall $[m_i-dm, m_i+dm]$

Mehrfachmessung (Stichprobe)

Messwerte
m_1
m_2
m_3
m_4
.
.
.
m_N

Schätzwerte einer Stichprobe:

Mittelwert:

$$\bar{m} = \frac{\sum_{i=1}^N m_i}{N}$$

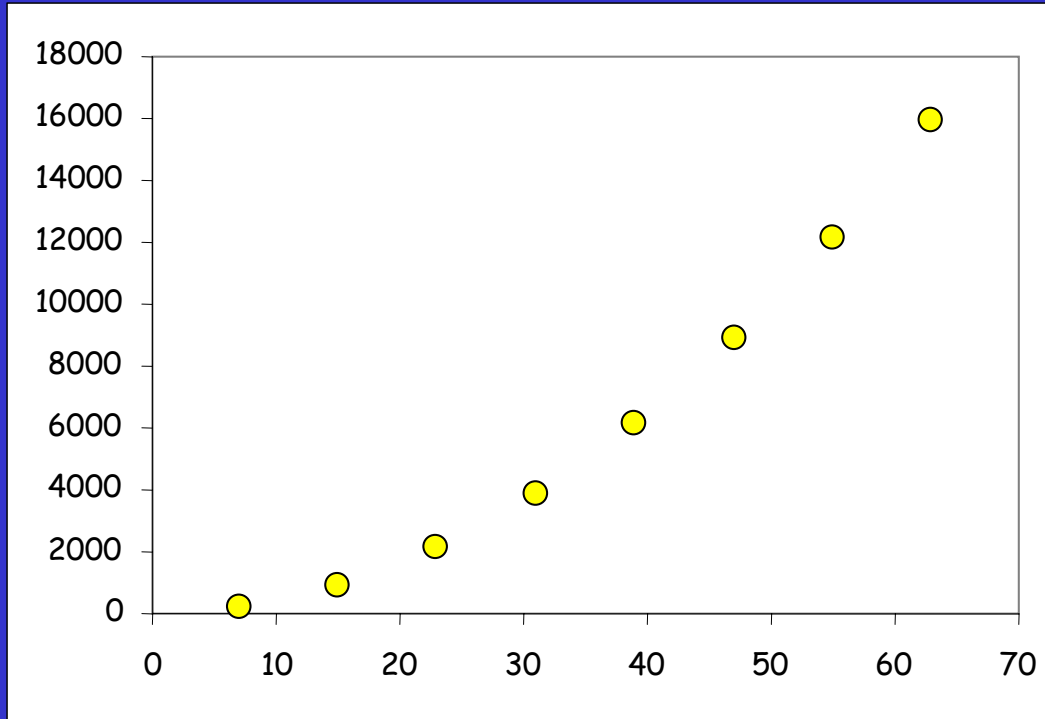
Standardabweichung:

$$s = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^N (\bar{m} - m_i)^2}{N - 1}}$$

Varianz:

$$\text{var} = s^2 = \frac{\sum_{i=1}^N (\bar{m} - m_i)^2}{N - 1}$$

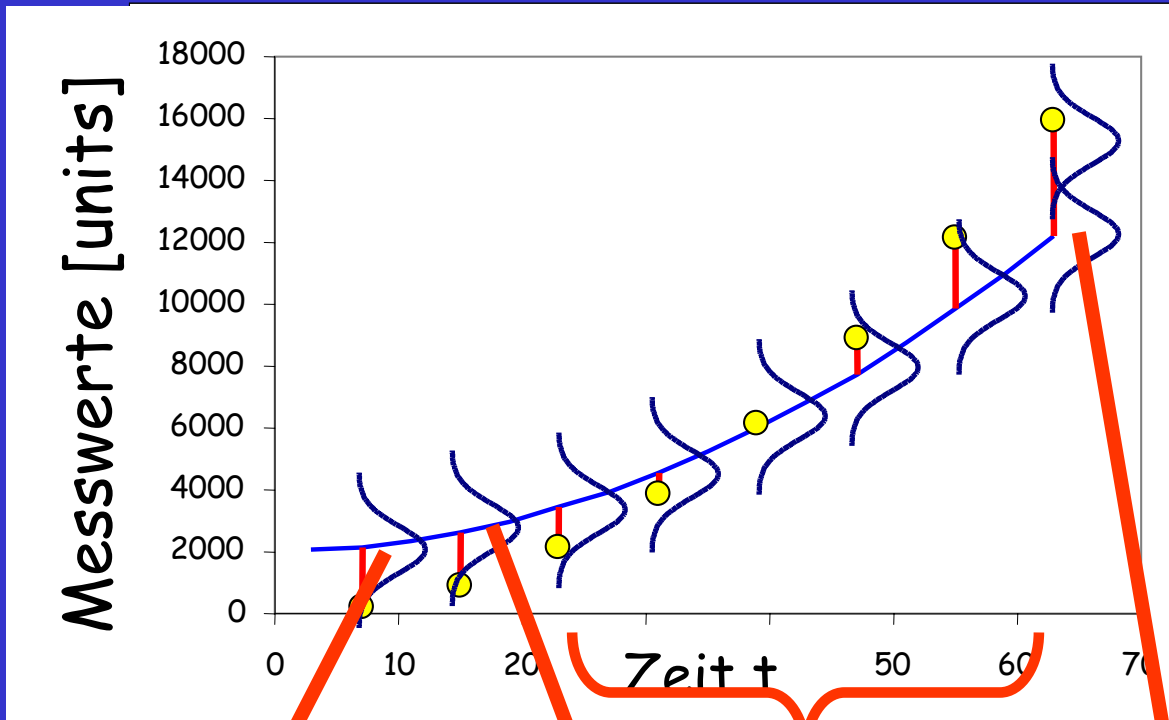
Zurück zur eigentlichen Aufgabe:



Zeit [min]	Messwerte
t_1	m_1
t_2	m_2
t_3	m_3
t_4	m_4
.	.
.	.
.	.
t_n	m_n

Funktion zur Beschreibung der Messwerte
ist gesucht! t_i =unabhäng. Variable
 $m_i \approx f(t_i, a_0, a_1, a_2, \dots)$ a_j =Modellparameter

Annahme: $\sigma_1 = \sigma_2 = \sigma_3 \dots = \sigma_8 = \sigma$



Wahrscheinlichkeit, dass das theoretische Modell die Messpunkte beschreibt:

$$W = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(m_1 - f(t_1))^2}{2\sigma^2}} dm * \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(m_2 - f(t_2))^2}{2\sigma^2}} dm * \dots * \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(m_8 - f(t_8))^2}{2\sigma^2}} dm$$

$$W = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(m_1-f(t_1))^2}{2\sigma^2}} dm * \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(m_2-f(t_2))^2}{2\sigma^2}} dm * \dots * \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(m_8-f(t_8))^2}{2\sigma^2}} dm$$

$$W = \prod_{i=1}^8 \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(m_i-f(t_i))^2}{2\sigma^2}} dm$$

Wahrscheinlichkeit maximal



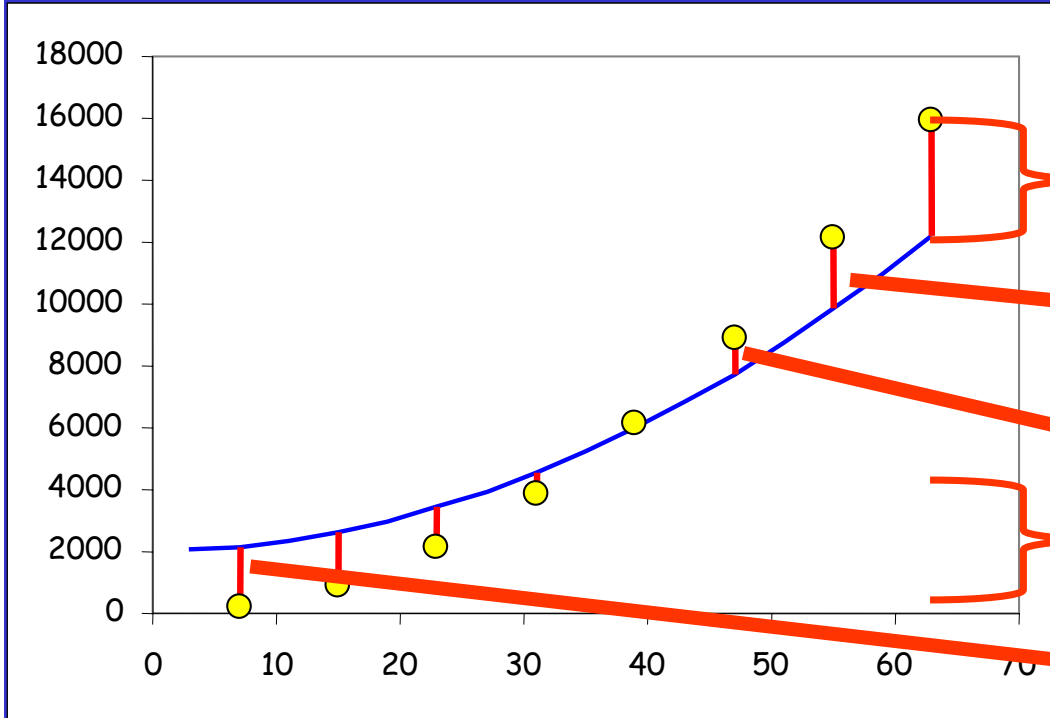
Fehlerquadratsumme minimal!



$$\text{Fehlerquadratsumme} = \sum_{i=1}^8 (m_i - f(t_i))^2$$

Methode der kleinsten Fehlerquadrate

Gauß: Methode der kleinsten Fehlerquadrate



$$\begin{aligned} & [m_8 - f(t_8)]^2 \\ & + [m_7 - f(t_7)]^2 \\ & + [m_6 - f(t_6)]^2 \\ & \dots\dots\dots \\ & \dots\dots\dots \\ & + [m_1 - f(t_1)]^2 \end{aligned}$$

Summe

Gauß: Methode der kleinsten Fehlerquadrate



$$\text{Summe} = \sum_{i=1}^8 [m_i - f(t_i)]^2$$

$$\begin{aligned} & [m_8 - f(t_8)]^2 \\ & + [m_7 - f(t_7)]^2 \\ & + [m_6 - f(t_6)]^2 \\ & \dots\dots\dots \\ & \dots\dots\dots \\ & + [m_1 - f(t_1)]^2 \\ \hline & \text{Summe} \end{aligned}$$

$$\text{Summe} = \sum_{i=1}^8 [f(t_i) - m_i]^2$$

Wovon hängt die Summe ab?

Zeit [min]	Messwerte
t_1	m_1
t_2	m_2
t_3	m_3
t_4	m_4
.	.
.	.
.	.
t_n	m_n

$$f(t_i) \approx f(t_i, a_0, a_1, a_2, \dots)$$



zum Beispiel:

$$f(t_i) = a_0 e^{-a_1 (t_i - a_2)^2}$$



$$\text{Summe} = \sum_{i=1}^8 [m_i - f(t_i)]^2$$

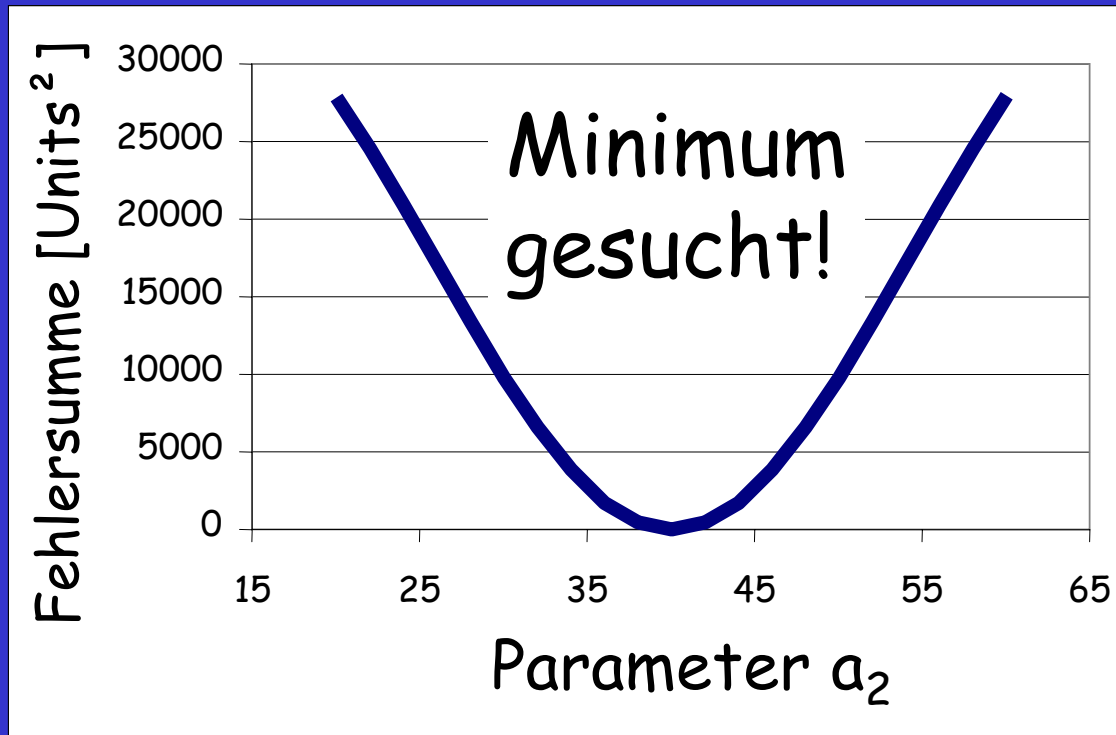
$$f(t_i) = a_0 e^{-a_1(t_i - a_2)^2}$$

Zeit [min]	Messwerte
t_1	m_1
t_2	m_2
t_3	m_3
t_4	m_4
.	.
.	.
.	.
t_n	m_n

$$\begin{aligned} \text{Summe} = & \left[m_1 - a_0 e^{-a_1(t_1 - a_2)^2} \right]^2 \\ & + \left[m_2 - a_0 e^{-a_1(t_2 - a_2)^2} \right]^2 \\ & + \left[m_3 - a_0 e^{-a_1(t_3 - a_2)^2} \right]^2 \\ & + \left[m_4 - a_0 e^{-a_1(t_4 - a_2)^2} \right]^2 \\ & + \left[m_5 - a_0 e^{-a_1(t_5 - a_2)^2} \right]^2 \\ & + \left[m_6 - a_0 e^{-a_1(t_6 - a_2)^2} \right]^2 \\ & + \left[m_7 - a_0 e^{-a_1(t_7 - a_2)^2} \right]^2 \\ & + \left[m_8 - a_0 e^{-a_1(t_8 - a_2)^2} \right]^2 \end{aligned}$$

Die Summe ist eine Funktion von a_0 , a_1 und a_2 !

Abhängigkeit vom Parameter a_2



Für die anderen Parameter gibt es eine ähnliche Abhängigkeit!

Das Minimum der Fehlerquadratsumme ist gesucht!

Es kann mit dem Newton-Verfahren berechnet werden!

Wenn $f(x_M)$ Minimum ist, dann ist $f'(x_M)=0$!

