

Projekt: Winkelschätzung für Triangulierungen

Vorlesung “Lineare Algebra und Numerische Mathematik”

20. Dezember 2013

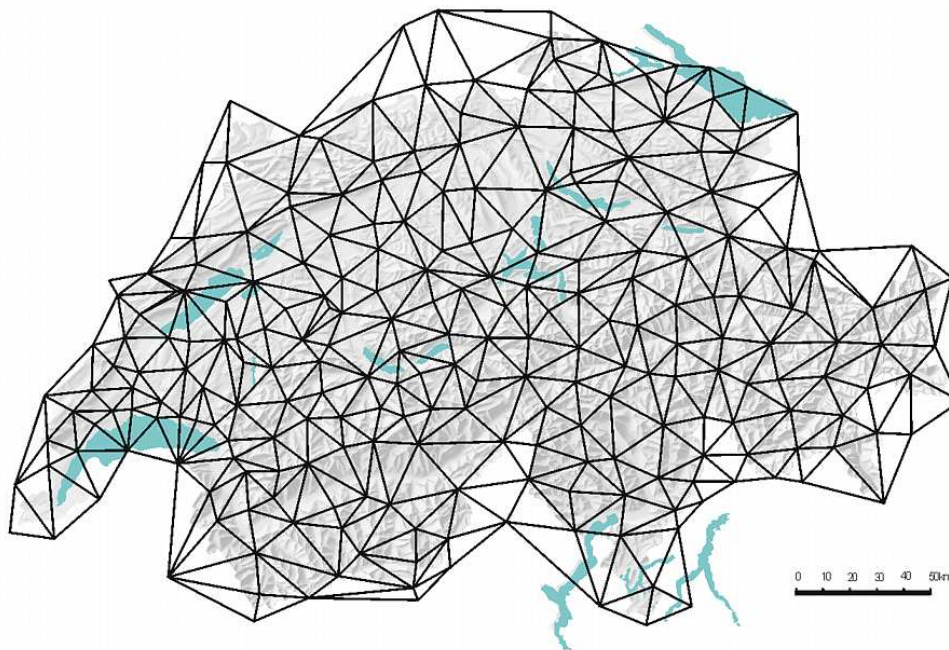


Abbildung 1: Ein Dreiecksnetz zur Vermessung der Schweiz

Dieses Projekt baut auf dem Projekt “Netzglättung in MATLAB” auf, das bereits publiziert worden ist. Aus diesem Projekt werden benötigt:

- Das Konzept eines planaren Dreiecksnetzes, siehe [1, Def. 1],
- Die MATLAB-Datenstruktur, die ein planares Dreiecksnetz beschreibt,
- Funktionen, die die Kanten eines Netzes berechnen.

(Planare) Dreiecksnetze waren und sind für die Vermessung von grosser Bedeutung, insbesondere vor der Entwicklung der lasergestützten Entfernungsmessung, denn bis dahin liessen sich Entfernungen nur sehr grob bestimmen, Winkel jedoch viel genauer. Siehe dazu den entsprechenden Wikipedia-Artikel. Insbesondere C.F. Gauss war einer der Pioniere des Einsatzes von Dreiecksnetzen zur Vermessung. Gauss war übrigens auch der Erfinder der Methode der kleinsten Quadrate, siehe dazu den Wikipedia-Artikel, die in Abschnitt 3.9 der Vorlesung eingeführt worden ist und in diesem Projekt eine grosse Rolle spielen wird:

Die Grundlagen seines Verfahrens hatte Gauss schon 1795 im Alter von 18 Jahren entwickelt. Basis war eine Idee von Pierre-Simon Laplace, die Beträge von Fehlern aufzusummieren, so dass sich die Fehler zu Null addieren. Gauss nahm stattdessen die Fehlerquadrate und konnte die künstliche Zusatzanforderung an die Fehler weglassen.

Gauss benutzte dann das Verfahren intensiv bei seiner Vermessung des Königreichs Hannover durch Triangulation. 1821 und 1823 erschien die zweiteilige Arbeit sowie 1826 eine Ergänzung zur *Theoria combinationis observationum erroribus minimis obnoxiae* (Theorie der den kleinsten Fehlern unterworfenen Kombination der Beobachtungen), in denen Gauss eine Begründung liefern konnte, weshalb sein Verfahren im Vergleich zu den anderen so erfolgreich war: Die Methode der kleinsten Quadrate ist in einer breiten Hinsicht optimal, also besser als andere Methoden.

Gegeben ist die *Inzidenzinformation* zu einem planaren Dreiecksnetz, also die Information, welche Knoten zu welchen Dreiecken (jeweils nummeriert von 1 bis N bzw. M) gehören. Diese Inzidenzinformation ist enthalten in einer $M \times 3$ -Matrix \mathbf{T} , deren Zeilen jeweils die drei Nummern der Eckpunkte eines Dreiecks enthalten, siehe [1].

Gemessen werden nun alle Winkel der Dreiecke des Netzes; sie lassen sich ebenfalls in einer $M \times 3$ -Matrix \mathbf{M} abspeichern, wobei die Zeilen wiederum den Dreiecken entsprechen und der k . Eintrag der j . Zeile ($k \in \{1, 2, 3\}$, $j \in \{1, \dots, N\}$) den Innenwinkel repräsentiert, der dem k . Eckpunkt des Dreiecks gegenüber liegt.

1. Schreiben Sie eine MATLAB-Funktion

```
function W = meshangles(x,y,T)
```

die die Winkel des durch das Tripel $(\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{T})$ beschriebenen planaren Dreiecksnetzes berechnet und in dem oben angegebenen Format in der Matrix \mathbf{W} abspeichert. Wie in [1] enthalten die Spaltenvektoren \mathbf{x} , \mathbf{y} der Länge N die x_1 - und x_2 -Koordinaten der Knoten des Netzes, während die $M \times 3$ -Matrix \mathbf{T} die Inzidenzinformation übergibt.

2. Implementieren Sie eine MATLAB-Funktion

```
function Vb = getInteriorNodes(T),
```

die aus der in \mathbf{T} übergebenen Inzidenzinformation für ein planares Dreiecksnetz die Indizes der Knoten im Innern des Netzes (also nicht auf dem Rand) berechnet und in dem Spaltenvektor \mathbf{Vb} zurückgibt. Der Rand eines Netzes ist definiert in [1, Def. 2].

Hinweis: Die Funktion `processmesh` aus [1, Teilaufgabe 1] leistet gute Dienste. Wenn Ihnen die Implementierung von `getInteriorNodes` nicht gelingen sollte, dann steht auch eine verschlüsselte Version in `getInteriorNodes.p` zum Download bereit.

3. Nun sind die gemessenen Winkel leider mit Messfehlern behaftet und Sie sollen die Gaußsche Methode der kleinsten Quadrate anwenden, um aus den in der Winkelmatrix \mathbf{W} enthaltenen Werten Schätzungen für die tatsächlichen Werte der Winkel zu erhalten. Winkel werden generell im Bogenmass angegeben.

Dazu benutzt man wie in dem einleitenden Beispiel zu Abschnitt 3.9.1 der Vorlesung, dass die Winkel in der Ebene noch weitere lineare Beziehungen erfüllen:

(W1) Die Innenwinkel jedes Dreiecks addieren sich zu π .

(W2) Die Summe der an einem *inneren* Knoten anliegenden Winkel ist 2π .

Beschreiben Sie die Grösse und Struktur des überbestimmten linearen Gleichungssystems, das der Winkelschätzung zugrundeliegt, allgemein für ein planares Dreiecksnetz mit N Knoten und M Dreiecken. Was ist die maximale Anzahl der von Null verschiedenen Einträge seiner Koeffizientenmatrix? Um welchen Typ von Matrix handelt es sich daher?

Hinweis: Die Zeilen der Matrix lassen sich in drei verschiedene Kategorien einteilen, was eine spezifische Blockstruktur der Matrix induziert.

4. Zeigen Sie, dass die Koeffizientenmatrix aus der vorhergehenden Teilaufgabe maximalen Rang hat.

Hinweis: Hinschauen! Es reicht bereits, nur einen Block der Matrix zu betrachten.

5. Implementieren Sie eine MATLAB-Funktion

```
function A = angleestmat(T),
```

die die Koeffizientenmatrix des überbestimmten linearen Gleichungssystems aus Teilaufgabe 3 berechnet. Dabei wird die Inzidenzinformation für das planare Dreiecksnetz in T übergeben.

Hinweis. Das Netz kann sehr viele Dreiecke und Knoten enthalten. Vergessen Sie daher nicht, die Matrix effizient abzuspeichern. Die Funktion `getInteriorNodes` ist hier sehr nützlich.

6. In der Datei `samplemesh.dat` (einzulesen mit dem `load`-Kommando von MATLAB) stehen die Daten für ein planares Dreiecksnetz in Form des Tripels (x, y, T) (vgl. Teilaufgabe 1) zur Verfügung. Berechnen Sie für dieses Netz die Koeffizientenmatrix A des überbestimmten linearen Gleichungssystems aus Teilaufgabe 3 und die Koeffizientenmatrix der zugehörigen Normalengleichungen, siehe Formel (3.9.2.B) aus der Vorlesung. Visualisieren Sie mit Hilfe des MATLAB-Kommandos `spy()` die Struktur der beiden Matrizen, also die Lage der von Null verschiedenen Einträge. Was beobachten Sie?

Hinweis. Die Ausgabe der `spy`-Kommando für die beiden Matrizen ist in Abbildung 2

7. (Schwierig!) Wenn man sämtliche Winkel eines Dreiecksnetzes kennt, dann kann man im Prinzip dessen Geometrie bis auf Ähnlichkeit rekonstruieren. Algorithmisch kann man so vorgehen, dass man mit dem ersten Dreieck beginnt, die Positionen von zwei Eckpunkten als $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ fixiert und dann den die Lage des dritten Eckpunkts ausrechnet. Anschliessend besucht man alle Kanten, und, wenn eine von diesen nicht auf dem Rand liegt, dann, überprüft man, ob das Nachbardreieck bereits konstruiert ist. Wenn nicht, dann wird dessen Lage bestimmt und die Position der entsprechenden Knoten gesetzt. Dann besucht man alle Kanten des neuen Dreiecks, usw. . Der Algorithmus beruht also auf **Rekursion**.

Implementieren Sie eine MATLAB-Funktion

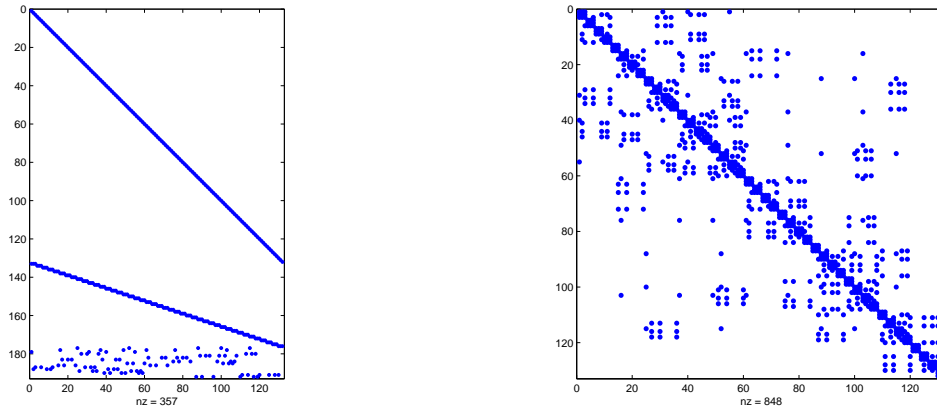


Abbildung 2: Teilaufgabe 6: Besetzungsmuster der Matrizen des unterbestimmten Gleichungssystems (links) und der zugehörigen Normalgleichungen (rechts) für das Beispielnetz aus `samplemesh.dat`

```
function [x,y] = constructmesh(T,W),
```

die die Geometrie eines planaren Dreiecksnetzes (bis auf Ähnlichkeit) aus der Inzidenzinformation in `T` und der Winkelinformation in `W` bestimmt. Die berechneten Koordinaten der Knoten sollen in `x` und `y` zurückgegeben werden.

Hinweis. Zur Implementierung der Rekursion in MATLAB benötigen Sie noch eine Hilfsfunktion. Ausserdem ist auch hier die Funktion `processmesh` aus [1, Teilaufgabe 1] wieder sehr nützlich, denn sie liefert auch Information darüber welche Kanten auf dem Rand liegen und welche Dreiecke einer Kante benachbart sind.

8. Zu dem Dreiecksnetz aus `samplemesh.dat` enthält `w.dat` gemessene Winkel und die Datei `w_exact.dat` die (bis auf Rundungsfehler) exakten Winkel. Führen Sie für beide Datensätze die Rekonstruktion der Geometrie des Netzes mit Hilfe von `constructmesh` durch und visualisieren Sie das Ergebnis mit Hilfe der MATLAB-Funktion `triplot`, wie in [1, Listing 1]. Implementieren Sie dazu ein MATLAB-Skript **`vissamplemeshes.m`**

9. Benutzen Sie nun die Methode der kleinsten Quadrate, um aus der in `w.dat` enthaltenen Information die Winkel zu schätzen. Dazu können Sie natürlich die Funktion `angleestmat` aus Teilaufgabe 5 verwenden.

Sobald Sie über die geschätzten Winkel verfügen, können Sie auch mit deren Hilfe die Geometrie des Netzes rekonstruieren. Beispiele für drei rekonstruierte Dreiecksgitter sind in Abbildung 3 gegeben.

Erweiterung: Kleinste-Quadrate-Lösung mit exakten Nebenbedingungen

Es stellt sich heraus, dass eine gute Rekonstruktion des Dreiecksgitters eher dann möglich ist, wenn die Bedingungen (W1) und (W2) für die verwendeten Winkel mit hoher Genauigkeit erfüllt sind. Daher wollen wir jetzt diese Bedingungen erzwingen und gleichzeitig die gemessenen Winkel berücksichtigen.

Wir verwenden dazu die spezielle MATLAB-Funktion `null` deren Funktion in der MATLAB-

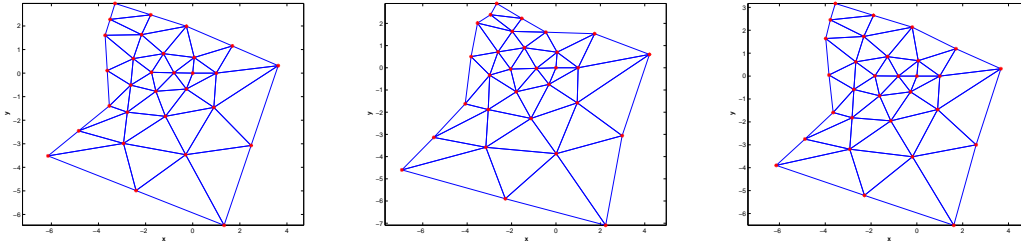


Abbildung 3: Rekonstruierte Dreiecksgitter: aus exakten Winkeln (links), aus den gemessenen Winkeln direkt (Mitte), aus der Kleinste-Quadrate-Schätzung für die gemessenen Winkel (rechts).

Hilfe wie folgt beschrieben wird:

The columns of $Z = \text{null}(A)$ form an orthonormal basis for the null space of A obtained from the singular value decomposition. That is, $A * Z$ has negligible elements, $\text{size}(Z, 2)$ is the nullity of A , and $Z' * Z = I$.

Dabei wird unter “nullity” die Dimension des Kerns von A verstanden. “Singular value decomposition” ist ein komplexes numerisches Verfahren, dessen Besprechung über eine Grundvorlesung weit hinausgeht. Die Funktion `null` kann natürlich wegen der unvermeidlichen Rundungsfehler den Kern nur in einer Näherung bestimmen.

Nun wollen wir erarbeiten, wie man eine Kleinste-Quadrate-Lösung für die Winkel findet, die **(W1)** und **(W2)** exakt (im Rahmen der Computerarithmetik) erfüllt.

10. Zunächst überlegen wir uns, ob die Nebenbedingungen **(W1)** und **(W2)** überhaupt noch Freiheitsgrade übriglassen, um die gemessenen Winkel zu berücksichtigen. Dazu erinnern wir uns an den *Eulerschen Polyedersatz* für planare Dreiecksnetze, deren Rand ein einziger geschlossener Polygonzug ist:

$$\#\{\text{Knoten}\} - \#\{\text{Kanten}\} + \#\{\text{Dreiecke}\} = 1. \quad (1)$$

Hier bedeutet das Symbol $\#$ die Anzahl der Elemente einer Menge. Sie sind eingeladen diese überraschende Formel einmal durch Nachzählen für einfache planare Dreiecksnetze zu verifizieren.

Schliessen Sie nun aus (1), dass die Anzahl K der Gleichungen für die Innenwinkel, die durch **(W1)** und **(W2)** impliziert wird, kleiner ist als die Gesamtzahl der Innenwinkel. Drücken Sie dazu zuerst K durch geeignete Anzahlen geometrischer Objekte im Dreiecksnetz aus.

11. Wir schreiben $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^{3M}$ für einen Spaltenvektor, der die Innenwinkel des Dreiecksnetzes (in einer geeigneten Anordnung) enthält. Dann lassen sich die Bedingungen **(W1)** und **(W2)** formal ausdrücken durch

$$\mathbf{C}\mathbf{w} = 0 \quad \text{mit geeigneter Matrix} \quad \mathbf{C} \in \mathbb{R}^{K, 3M}. \quad (2)$$

Übrigens, diese Matrix \mathbf{C} war auch schon ein Teil der in Teilaufgabe 5 berechneten Matrix des überbestimmten linearen Gleichungssystems.

Wir nehmen nun an, dass uns eine Orthonormalbasis von $\text{Kern}(\mathbf{C})$ zur Verfügung steht, beschafft etwa durch die MATLAB-Funktion `null`. Die Vektoren dieser Orthonormalbasis bilden die Spalten der Matrix $\mathbf{Z} \in \mathbb{R}^{3M,L}$ mit geeignetem $L \leq K$, $L := \dim \text{Kern}(\mathbf{C})$.

Begründen Sie, warum sich jeder ‘‘Winkelvektor’’ $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^{3M}$, der **(W1)** und **(W2)** genügt, schreiben lässt als $\mathbf{w} = \mathbf{Z}\mathbf{v}$ mit einem Vektor $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^L$.

12. Der Vektor $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^{3M}$ enthalte nun die gemessenen Winkel. Dann ist die *Kleinste-Quadrate-Lösung* $\mathbf{w}^* \in \mathbb{R}^{3M}$ für das Problem der Winkelrekonstruktion mit exakter Berücksichtigung von **(W1)** und **(W2)** gegeben durch den Vektor

$$\mathbf{w}^* = \underset{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^{3M}, \mathbf{C}\mathbf{w}=0}{\text{argmin}} \{ \|\mathbf{w} - \mathbf{b}\| \} .$$

Dabei bedeutet die Notation ‘‘argmin’’ die Auswahl desjenigen Vektors, der den Ausdruck in den geschweiften Klammern minimal werden lässt.

Zeigen Sie, dass \mathbf{w}^* erhalten werden kann als $\mathbf{w}^* = \mathbf{Z}\mathbf{v}^*$, wobei

$$\mathbf{v}^* = \underset{\mathbf{v} \in \mathbb{R}^L}{\text{argmin}} \{ \|\mathbf{Z}\mathbf{v} - \mathbf{b}\| \} . \quad (3)$$

13. Aus (3) lesen wir ab, dass \mathbf{v}^* die Kleinste-Quadrate-Lösung eines überbestimmten linearen Gleichungssystems ist. Was sind die Matrix und der Rechte-Seite-Vektor dieses Gleichungssystems?

Hinweis: Repetieren Sie Satz 3.9.3.B aus der Vorlesung.

14. Schreiben Sie nun eine MATLAB-Funktion

```
function W_star = angleestconstrained(T,W)
```

die die Inzidenzinformation zu dem planaren Dreiecksnetz in \mathbf{T} bekommt und die gemessenen Winkel in \mathbf{w} . Die Datenformate sind wie in den Teilaufgaben 5 bis 7. Die Funktion soll die geschätzten Winkel, die **(W1)** und **(W2)** exakt erfüllen, in der $M \times 3$ -Matrix `W_star` zurückgeben.

Hinweis: Man erinnere sich daran, dass in MATLAB der `\`-Operator auch Kleinste-Quadrate-Lösungen berechnet. Natürlich kann (und soll) die Funktion `null` verwendet werden.

15. Bearbeiten Sie den Auftrag aus Teilaufgabe 8 nun für die geschätzten Winkel, die **(W1)** und **(W2)** exakt erfüllen.

Literatur

- [1] Projekt *Netzglättung in MATLAB*, Vorlesung ‘‘Lineare Algebra und Numerische Mathematik’’, Herbstsemester 2013.