

Fattorizzazione QR

def: $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$; (U, T) è fatt QR di A se

- $U \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ortogonale
- $T \in \mathbb{R}^{n \times m}$ tr sup
- $A = UT$

Es (procedim di calcolo): $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 6 \\ 1 & -1 & 1 \\ 2 & 3 & 2 \end{bmatrix}$

PASSO 1: determinare $\Omega = (\omega_1, \omega_2, \omega_3) \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ a colonne ortogonali e θ tr sup con $\theta_{kk} = 1$ t.c. $\Omega\theta = A$

$$\bullet \begin{bmatrix} 0 & 1 & 6 \\ 1 & -1 & 1 \\ 2 & 3 & 2 \end{bmatrix} = (\omega_1, \omega_2, \omega_3) \begin{bmatrix} 1 & \theta_{12} & \theta_{13} \\ 0 & 1 & \theta_{23} \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \omega_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} \\ \omega_1 \theta_{12} + \omega_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix} \\ \omega_1 \theta_{13} + \omega_2 \theta_{23} + \omega_3 = \begin{bmatrix} 6 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} \end{cases} \quad \begin{cases} \omega_1 = \dots \\ \theta_{12} = \frac{(-1) \cdot \omega_1}{\omega_1 \cdot \omega_1}, \omega_2 = \dots \\ \theta_{13} = \frac{(6) \cdot \omega_1}{\omega_1 \cdot \omega_1}, \theta_{23} = \frac{(6) \cdot \omega_2}{\omega_2 \cdot \omega_2}, \omega_3 = \dots \end{cases}$$

PASSO 2: $W = \text{diag}(\|\omega_1\|, \|\omega_2\|, \|\omega_3\|)$, $U = \Omega W^{-1}$, $T = W\theta$

- U è ortogonale
- T è tr. sup
- $UT = (\Omega W^{-1})(W\theta) = \Omega\theta = A$

TEO (\exists fatt QR): $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ invertibile; \exists fatt QR di A
(e il procedim descritto sopra ne trova uno)

(dim: no)

Es (continua): A come Es precedenti, $b = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$;

utilizz fatt QR trovato per risolvere l'eq $Ax = b$.

Oss: • per calcolare fatt QR (op in \mathbb{R}) è necess $\sqrt{\cdot}$!

- (unicità): posto $\sigma_k \in \{1, -1\}$, $k=1,2,3$, $\exists U, T$ è fatt QR di A , anche $U \text{diag}(\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3)$, $\text{diag}(\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3)T$ lo è.

da fare:

- condiz del Pb.
- studio in $F(\beta, m)$
- costo.

Preliminari: NORME in \mathbb{R}^n e NORME di MATRICE

Fatti noti: \mathbb{R}^n sp mett su \mathbb{R} con ps canonico;

$N: v \rightarrow \sqrt{v \cdot v} = \sqrt{v_1^2 + \dots + v_n^2}$ norma euclidea di v ;

def (norme, sp normato): V sp vett su \mathbb{R} ; $N: V \rightarrow \mathbb{R}$ norma in V (SE)

- (I) $\forall v, N(v) \geq 0$ e $N(v) = 0 \Rightarrow v = 0$;
- (II) $\forall \alpha \in \mathbb{R}$ e $\forall v, N(\alpha v) = |\alpha| N(v)$ ($\Rightarrow N(0) = 0$)
- (III) $\forall v, w, N(v+w) \leq N(v) + N(w)$ (disug triangolare)

(V, N) spazio normato

Es: $N_1: v \rightarrow |v_1| + \dots + |v_n| = \|v\|_1$ (dim...)

$N_\infty: v \rightarrow \max\{|v_1|, \dots, |v_n|\} = \|v\|_\infty$

Oss: N_1, N_∞ non derivano da ps in \mathbb{R}^n (dim: Oss. 0.35 p. 14)

def (norma sferica): $\mathcal{D}_N(v, p) = \{w \in \mathbb{R}^n : N(w-v) \leq p\}$
↳ raggio centro

Es: disegnare $\mathcal{D}_N(0, 1)$ in \mathbb{R}^2 per N_1, N_2, N_∞ .

def (norma di matrice): si cons (\mathbb{R}^n, N) , $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$

$\sup \left\{ \frac{N(Av)}{N(v)}, v \neq 0 \right\} = \|A\|_N$
norma di A indotta da N

Es: (\mathbb{R}^n, N) , $\|I\|_N = 1$

Oss: $\sup \{ \# \} < +\infty$ Es: $N_\infty(Av) \leq (\|a_1\|_\infty + \dots + \|a_n\|_\infty) N_\infty(v)$