

def (fatt QR, caso rettangolare):  $A \in \mathbb{R}^{k \times m}$ , a colonne lin indep;

$(U, T)$  è fatt QR di  $A$  se

- $U \in \mathbb{R}^{k \times m}$  a colonne ortonormali (risp per canonico)
- $T \in \mathbb{R}^{m \times m}$  tr sup
- $A = UT$

Oss: il procedim di calcolo è analogo al caso "quadrato"...

Es:  $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 2 \\ 1 & 2 \end{bmatrix};$

PASSO 1: cerchiamo  $\Omega = (\omega_1, \omega_2) \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$  a colonne ortogonali e  $\Theta \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$  tr sup con  $\theta_{kk} = 1$  tali che  $\Omega\Theta = A$ ...

$$A = (\omega_1, \omega_2) \begin{pmatrix} 1 & \theta_{12} \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \omega_1, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \omega_1 \theta_{12} + \omega_2$$

$$\omega_1 \cdot \omega_2 = 0 \Rightarrow \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} \cdot \omega_1 = \|\omega_1\|^2 \theta_{12}, \quad \theta_{12} = \frac{3}{3} = 1$$

$$\text{q. d. i. : } \omega_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} - \omega_1 = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

ovvero:  $A = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}}_{\Omega} \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}}_{\Theta}$

PASSO 2: otteniamo la fatt QR normalizzando le colonne di  $\Omega$ ...

$$A = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}}_U \underbrace{\begin{bmatrix} 1/\sqrt{3} & 0 \\ 0 & 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}}_T \underbrace{\begin{bmatrix} \sqrt{3} & 0 \\ 0 & \sqrt{2} \end{bmatrix}}_T \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}}_T$$

Oss (uso della fatt QR per risolvere le eq. normali):

- $A \in \mathbb{R}^{k \times m}$  a colonne lin indep,  $b \in \mathbb{R}^k$
- $U, T$  fatt QR di  $A$

Allora: il sistema  $A^T A x = A^T b$  è equivalente al sistema  $T x = U^T b$

dim: •  $A = UT \Rightarrow A^T A = T^T U^T U T = T^T T,$   
 $A^T b = T^T U^T b$

- $T x = 0 \Rightarrow U T x = 0$  ovvero  $A x = 0$ ; colonne di  $A$  lin indep  $\Rightarrow x = 0$  dunque  $T$  invertibile  $\Rightarrow T^T$  invertibile...
- $A^T A x = A^T b$  si risolve  $T^T T x = T^T U^T b$  ed è equivalente a  $T x = U^T b$ .

Es: Utilizz la fatt QR della matr dell' Es precedente  
 per determi la soluz del sist  $Ax = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$  nel senso dei m.q.

$$\text{Sol: } Tx = U^T b \dots \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ 0 & \sqrt{2} \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} x_1 = -1/6 \\ x_2 = 1/2 \end{matrix}$$

Oss:  $A = (a_1, a_2) \in \mathbb{R}^{n \times 2}$  t.c.  $\|a_1\|_2 = 1$ ,  $\|a_2\| = \lambda > 1$ ,  $a_1 \cdot a_2 = 0$ ;

Allora: •  $A^T A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \lambda^2 \end{pmatrix}$ ,  $\|A^T A\|_2 = \lambda^2$  (infatti...)

•  $(A^T A)^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1/\lambda^2 \end{pmatrix}$ ,  $\|(A^T A)^{-1}\|_2 = 1$

$$\Rightarrow \mu_2(A^T A) = \lambda^2$$

Inoltre: •  $A = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}$  è fatt QR di A

•  $\|T\|_2 = \lambda$ ,  $\|T^{-1}\|_2 = 1 \Rightarrow \mu_2(T) = \lambda = \sqrt{\mu_2(A^T A)}$

relaz valida  
SEMPRE

Ovvero: i sistemi  $A^T A x = A^T b$  e  $T x = U^T b$   
 sono equivalenti MA il secondo ha una  
 matrice con condiz migliore di quella del  
 primo!

Interessanti fatti:

$$A, b \rightarrow \text{calcolatore} \rightarrow \begin{matrix} A^T A & A^T b \\ \parallel & \parallel \\ (A^T A)^* & (A^T b)^* \end{matrix}$$

$$A, b \rightarrow \text{calcolatore} \rightarrow \begin{matrix} T^* & (U^T b)^* \\ \parallel & \parallel \\ T & U^T b \end{matrix}$$

in entrambi i cas  
 si tenta di risolvere  
 un sist con dati  
perturbati...