

Es:  $V = \mathbb{R}^3$ ,  $W = \left\langle \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\rangle$ ,  $v = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$  (ps canonico in  $V$ )

- $W$  è un piano: determ eq cartesiana;
- determ  $v^*$ , proiezione ortogonale di  $v$  su  $W$ ;
- posto  $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ , determ  $A^+$ .

Sol: • Si cercano gli  $x \in \mathbb{R}^2$  t.c. i vetti  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ ,  $x$  sono lin. dip. ovvero t.c.  $\det \begin{bmatrix} 1 & 0 & x_1 \\ 1 & 1 & x_2 \\ 0 & 1 & x_2 \end{bmatrix} = 0$

Poiché  $\begin{bmatrix} 1 & 0 & x_1 \\ 1 & 1 & x_2 \\ 0 & 1 & x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & x_1 \\ 0 & 1 & x_2 - x_1 \\ 0 & 0 & x_2 - x_2 + x_1 \end{bmatrix}$  (fatt LR determ con EG)

si ha:  $x_2 - x_2 + x_1 = 0$

- Le coord di  $v^*$  risp a  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$  si determinano come soluz nel senso dei min quadr del sist:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

ovvero come soluz delle eq. normal.:  $\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ ,

sist. equivalenti:  $\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & -3 \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow x = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix}$

$$\Rightarrow v^* = \frac{2}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} - \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

- $A^T A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1/2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 3/2 \end{bmatrix}$

$$(A^T A)^{-1} = \begin{bmatrix} 1/2 & -1/3 \\ 0 & 2/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -1/2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2/3 & -1/3 \\ -1/3 & 2/3 \end{bmatrix}$$

$$A^+ = (A^T A)^{-1} A^T = \begin{bmatrix} 2/3 & 1/3 & -1/3 \\ -1/3 & 1/3 & 2/3 \end{bmatrix}; A^+ b = \begin{pmatrix} 2/3 \\ -1/3 \end{pmatrix}, \text{ come doveva}$$

def (funz che meglio approssima i dati nel senso dei m.q.)

dati:  $(x_0, y_0), \dots, (x_k, y_k)$ ,  $G$  s.s.v di  $\mathcal{C}([a, b], \mathbb{R})$  di dim finita;

$g \in G$  è un elem di  $G$  che meglio approssima i dati nel senso dei m.q. se:

$$\forall \tilde{g} \in G, (\tilde{g}(x_0) - y_0)^2 + \dots + (\tilde{g}(x_k) - y_k)^2 \geq (g(x_0) - y_0)^2 + \dots + (g(x_k) - y_k)^2$$

Es: determ gli elem di  $P_1(\mathbb{R})$  che meglio approssimano i dati  $(-1, 0), (0, 0), (1, 1)$  nel senso dei m.q.

Sol:  $P_1(\mathbb{R}) = \langle 1, x \rangle$ ;  $p(x) = a_0 + a_1 x$

$$(p(-1) - 0)^2 + (p(0) - 0)^2 + (p(1) - 1)^2 = \left\| \begin{bmatrix} p(-1) \\ p(0) \\ p(1) \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\|^2 =$$

(norma ottenuta da ps canonico in  $\mathbb{R}^3$ )

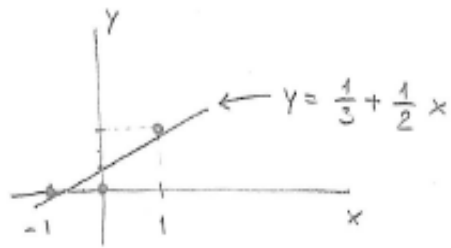
$$= \left\| \begin{bmatrix} a_0 + a_1(-1) \\ a_0 + a_1(0) \\ a_0 + a_1(1) \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\|^2 = \left\| a_0 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + a_1 \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\|^2$$

ovvero, posto  $A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$ ,  $b = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ :  $= \| A \begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \end{pmatrix} - b \|^2$

I coeff  $a_0, a_1$  che individuano gli elem di  $P_1(\mathbb{R})$  cercati sono q. l' le soluz del sist  $Ax = b$  nel senso dei min quadr.

Si ottiene:  $\begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \Rightarrow a_0 = 1/3, a_1 = 1/2$

e l'unico elem che soddisfa le nel'esse è  $\frac{1}{3} + \frac{1}{2}x$



Es: determ gli elem di  $P_2(\mathbb{R})$  che meglio approssimano i dati  $(-1, 0), (0, 0), (1, 1)$  nel senso dei min quadr.

Es (fatt QR, caso rettangolare):

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}; \text{ fatt QR di } A \text{ è } (U, T) \text{ t.c.}$$

- $U \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$  a colonne ortonormali risp ps canonico in  $\mathbb{R}^3$
- $T \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$  tr sup
- $A = UT$

Si determina come nel caso quadrato...:

$$U = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{6} \\ 0 & \sqrt{2/3} \\ 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} \end{bmatrix}$$

$$T = \begin{bmatrix} \sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ 0 & \sqrt{3/2} \end{bmatrix}$$

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

• colonne di  $A$  lin indep  $\Rightarrow T$  invertibile (dim: per an.)

• ep normali per il sist  $Ax = b$ :

$$\begin{cases} A^T A = T^T U^T U T = T^T T \\ A^T b = T^T U^T b \end{cases} \quad T^T T x = T^T U^T b$$

MA  $T^T$  invertibile  $\Rightarrow$   $Tx = U^T b$ .

• si ha:  $\kappa_2(A^T A) = (\kappa_2(T))^2$  [dim: no]

OVVERO: i sist  $A^T A x = A^T b$  (ep normali) e  $Tx = U^T b$

sono equivalenti, ma la matrice del secondo (è triangolare ed) ha numero di condizionem (quasi) sempre minore del primo!

Es:  $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$ ,  $b = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ ; utilizz fatt QR di  $A$  per determ soluz di  $Ax = b$  nel senso dei mq

Sol: ep normali  $\sim Tx = U^T b$

$$U^T b = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & 0 & 1/\sqrt{2} \\ -1/\sqrt{6} & \sqrt{2/3} & 1/\sqrt{6} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sqrt{2} \\ \sqrt{2/3} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ 0 & \sqrt{3/2} \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} \sqrt{2} \\ \sqrt{2/3} \end{bmatrix} \rightarrow x_2 = 2/3, x_1 = \frac{\sqrt{2} - \sqrt{2}/3}{\sqrt{2}} = 1 - \frac{1}{3} = \frac{2}{3}$$