

CMI 022

Álgebra Linear

S2 - 2022

Prof. Fernando de Ávila Silva
Dep. de Matemática - UFPR



Aula de hoje: Melhor aproximação

Referências:

- COELHO, F. U., e LOURENÇO, M. L., UM CURSO DE ÁLGEBRA LINEAR
- LIMA, E. L., ÁLGEBRA LINEAR.
- LEON, S. J. ., ÁLGEBRA LINEAR COM APLICAÇÕES.

PRODUTO INTERNO

DEFINIÇÃO

Um produto interno num espaço vetorial V é uma função $P : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ que satisfaz as seguintes propriedades:

- (a) $p(\alpha x + y, z) = \alpha p(x, z) + p(y, z)$.
- (b) $p(x, x) \geq 0$, valendo a igualdade apenas quando $x = 0$.
- (c) $p(x, y) = p(y, x)$.

OBSERVAÇÕES

- Utilizamos a notação $P(x, y) = \langle x, y \rangle$.
- Note que $\langle x, \alpha y + z \rangle = \alpha \langle x, y \rangle + \langle x, z \rangle$.

NORMA

DEFINIÇÃO

Num espaço com produto interno $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ defini-se o número $\|x\| = (\langle x, x \rangle)^{1/2}$. Em particular, valem as seguintes propriedades:

- $\|x\| = 0$ se, e somente se, $x = 0$.
- $\|\lambda x\| = |\lambda| \|x\|$.
- $|\langle x, y \rangle| \leq \|x\| \|y\|$.
- $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$.

OBSERVAÇÕES

- Se θ denota o ângulo entre dois vetores não nulos x, y , então $\cos(\theta) = \frac{\langle x, y \rangle}{\|x\| \|y\|}$.
- Dois vetores não nulos x, y são ditos ortogonais se $\langle x, y \rangle = 0$. Neste caso, escrevemos $x \perp y$.

PROJEÇÃO ORTOGONAL

DEFINIÇÃO

Dados dois vetores não nulos x, y num espaço com produto interno, definem-se

$$\alpha = \frac{\langle x, y \rangle}{\|y\|} \text{ e } p = \frac{\langle x, y \rangle}{\langle y, y \rangle} y$$

- O número α é dito **projeção escalar** de x sobre y e o vetor p é dito **projeção ortogonal** de x sobre y .
- Em particular, $x - p$ é ortogonal a y .

OBSERVAÇÃO

Note que se $\|y\| = 1$, então $p = \langle x, y \rangle y$.

DEFINIÇÃO

Sejam V um espaço com produto interno

- (a) Se U é um subconjunto de V , então denotamos por U^\perp o conjunto dos vetores $v \in V$ que são ortogonais a U . Isto é,

$$U^\perp = \{v \in V; v \perp u, \forall u \in U\}.$$

- (b) Dizemos que dois subespaços U, W são ortogonais se $u \perp w$, para todo $u \in U$ e todo $w \in W$. Neste caso, escrevemos $U \perp W$.

OBSERVAÇÃO

- Se $U \perp W$, então $U \cap W = \{0\}$.
- U^\perp é um subespaço.

PROCESSO DE ORTOGONALIZAÇÃO DE GRAM-SCHMIDT

TEOREMA (GRAM-SCHMIDT)

Todo espaço com produto interno de dimensão finita possui uma base ortonormal

- De modo geral:

$$u_1 = \frac{v_1}{\|v_1\|}$$

$$u_2 = \frac{v_2 - \langle v_2, u_1 \rangle u_1}{\|v_2 - \langle v_2, u_1 \rangle u_1\|}$$

$$u_3 = \frac{v_3 - \langle v_3, u_1 \rangle u_1 - \langle v_3, u_2 \rangle u_2}{\|v_3 - \langle v_3, u_1 \rangle u_1 - \langle v_3, u_2 \rangle u_2\|}$$

$$\vdots$$

$$u_n = \frac{v_n - \langle v_n, u_1 \rangle u_1 - \dots - \langle v_n, u_{n-1} \rangle u_{n-1}}{\|v_n - \langle v_n, u_1 \rangle u_1 - \dots - \langle v_n, u_{n-1} \rangle u_{n-1}\|}$$

MELHOR APROXIMAÇÃO

TEOREMA

Sejam V um espaço com produto interno e $W \subset V$ um subespaço de dimensão finita. Então, dado $v \in V$, existe um único $\omega \in W$ tal que $v - \omega \in W^\perp$.

Dem:

- Dada uma base ortogonal $\{w_1, \dots, w_n\}$ de W basta tomar

$$\omega = \frac{\langle v, w_1 \rangle}{\|w_1\|^2} w_1 + \dots + \frac{\langle v, w_n \rangle}{\|w_n\|^2} w_n$$

NOTAÇÃO

O vetor ω definido acima é dito **projção ortogonal** de v sobre W . Em geral, escreve-se

$$\omega = \text{proj}_W(v).$$

TEOREMA

Sejam V um espaço com produto interno, $W \subset V$ um subespaço e $v \in V$. São equivalentes:

- (a) Existe $w_0 \in W$ tal que $v - w_0 \in W^\perp$.
- (b) Existe $w_0 \in W$ tal que

$$\|v - w_0\| < \|v - w\|, \forall w \in W \setminus \{w_0\}.$$

TEOREMA

Sejam V um espaço com produto interno, $W \subset V$ um subespaço e $v \in V$. São equivalentes:

- (a) Existe $w_0 \in W$ tal que $v - w_0 \in W^\perp$.
- (b) Existe $w_0 \in W$ tal que

$$\|v - w_0\| < \|v - w\|, \forall w \in W \setminus \{w_0\}.$$

OBSERVAÇÃO

Este resultado em particular garante que a projeção $proj_W(v)$, quando existe, é a melhor aproximação de v por um vetor de W . Assim, em caso de dimensão finita, determinar a projeção ortogonal equivale a determinar um vetor de W que melhor se aproxima de v .

EXEMPLOS

EXEMPLO

Vamos obter em \mathbb{R}^3 a projeção do vetor $v = (3, 0, 2)$ sobre o espaço $W = \text{Ger}\{(1, 0, -2), (1, 1, 1)\}$.

EXEMPLOS

EXEMPLO

Vamos obter em \mathbb{R}^3 a projeção do vetor $v = (3, 0, 2)$ sobre o espaço $W = \text{Ger}\{(1, 0, -2), (1, 1, 1)\}$.

EXEMPLO

Considere \mathbb{P}_3 munido do produto interno

$$\langle p, q \rangle = \int_0^1 p(t)q(t)dt$$

Vamos obter o polinômio de grau 1 que melhor se aproxima de $p(t) = t^3$.

APLICAÇÃO: SISTEMAS INCOMPATÍVEIS

- Considere

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{p1}x_1 + a_{p2}x_2 + \dots + a_{pn}x_n = b_p. \end{cases} \quad (1)$$

um sistema **incompatível** de p equações e n incógnitas.

APLICAÇÃO: SISTEMAS INCOMPATÍVEIS

- Considere

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{p1}x_1 + a_{p2}x_2 + \dots + a_{pn}x_n = b_p. \end{cases} \quad (1)$$

um sistema **incompatível** de p equações e n incógnitas.

- Vamos obter (através da projeção ortogonal) uma n -upla que melhor se aproxime de uma solução.

APLICAÇÃO: SISTEMAS INCOMPATÍVEIS

- Considere

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{p1}x_1 + a_{p2}x_2 + \dots + a_{pn}x_n = b_p. \end{cases} \quad (1)$$

um sistema **incompatível** de p equações e n incógnitas.

- Vamos obter (através da projeção ortogonal) uma n -upla que melhor se aproxime de uma solução.
- Para tanto, considere

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{p1} & \dots & a_{pn} \end{bmatrix}.$$

- Nosso objetivo é determinar $y \in \mathbb{R}^n$ tal que

$$\|Ay - b\| < \|Ax - b\|, \forall x \in \mathbb{R}^n \setminus \{y\}.$$

- Nosso objetivo é determinar $y \in \mathbb{R}^n$ tal que

$$\|Ay - b\| < \|Ax - b\|, \forall x \in \mathbb{R}^n \setminus \{y\}.$$

- Denotando

$$A_1 = (a_{11}, \dots, a_{1p}), A_2 = (a_{12}, \dots, a_{p2}), \dots, A_n = (a_{1n}, \dots, a_{pn})$$

chega-se em

$$Ay = \sum_{j=1}^n y_j A_j$$

- Nosso objetivo é determinar $y \in \mathbb{R}^n$ tal que

$$\|Ay - b\| < \|Ax - b\|, \forall x \in \mathbb{R}^n \setminus \{y\}.$$

- Denotando

$$A_1 = (a_{11}, \dots, a_{1p}), A_2 = (a_{12}, \dots, a_{p2}), \dots, A_n = (a_{1n}, \dots, a_{pn})$$

chega-se em

$$Ay = \sum_{j=1}^n y_j A_j$$

- Assim, $Ay \in W = \text{Ger}\{A_1, \dots, A_n\}$. Logo, iremos determinar $y \in \mathbb{R}^n$ de modo a termos Ay o mais próximo de b .

- Nosso objetivo é determinar $y \in \mathbb{R}^n$ tal que

$$\|Ay - b\| < \|Ax - b\|, \forall x \in \mathbb{R}^n \setminus \{y\}.$$

- Denotando

$$A_1 = (a_{11}, \dots, a_{1p}), A_2 = (a_{12}, \dots, a_{p2}), \dots, A_n = (a_{1n}, \dots, a_{pn})$$

chega-se em

$$Ay = \sum_{j=1}^n y_j A_j$$

- Assim, $Ay \in W = \text{Ger}\{A_1, \dots, A_n\}$. Logo, iremos determinar $y \in \mathbb{R}^n$ de modo a termos Ay o mais próximo de b .
- Portanto, a melhor solução será $y \in \mathbb{R}^n$ tal que $\text{proj}_W(b) = Ay$.

- Queremos então resolver

$$\langle b - Ay, A_j \rangle = 0, j = 1, \dots, n$$

- Queremos então resolver

$$\langle b - Ay, A_j \rangle = 0, \quad j = 1, \dots, n$$

- O que equivale a resolver o sistema

$$\begin{cases} \langle A_1, A_1 \rangle y_1 + \langle A_2, A_1 \rangle y_2 + \dots + \langle A_n, A_1 \rangle y_n = \langle b, A_1 \rangle \\ \langle A_1, A_2 \rangle y_1 + \langle A_2, A_2 \rangle y_2 + \dots + \langle A_n, A_2 \rangle y_n = \langle b, A_2 \rangle \\ \vdots \\ \langle A_1, A_n \rangle y_1 + \langle A_2, A_n \rangle y_2 + \dots + \langle A_n, A_n \rangle y_n = \langle b, A_n \rangle \end{cases} \quad (2)$$

- Queremos então resolver

$$\langle b - Ay, A_j \rangle = 0, \quad j = 1, \dots, n$$

- O que equivale a resolver o sistema

$$\begin{cases} \langle A_1, A_1 \rangle y_1 + \langle A_2, A_1 \rangle y_2 + \dots + \langle A_n, A_1 \rangle y_n = \langle b, A_1 \rangle \\ \langle A_1, A_2 \rangle y_1 + \langle A_2, A_2 \rangle y_2 + \dots + \langle A_n, A_2 \rangle y_n = \langle b, A_2 \rangle \\ \vdots \\ \langle A_1, A_n \rangle y_1 + \langle A_2, A_n \rangle y_2 + \dots + \langle A_n, A_n \rangle y_n = \langle b, A_n \rangle \end{cases} \quad (2)$$

- Mais ainda, tem-se que (2) equivale a resolver

$$A^t A y = A^t b$$

EXEMPLO

- Considere o sistema

$$\begin{cases} 3x - y = 3 \\ x - y = 0 \\ 2x + y = 2 \end{cases}$$

EXEMPLO

- Considere o sistema

$$\begin{cases} 3x - y = 3 \\ x - y = 0 \\ 2x + y = 2 \end{cases}$$

- Temos

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}, A^t = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 2 \\ -1 & -1 & 1 \end{bmatrix}, A^t A = \begin{bmatrix} 14 & -2 \\ -2 & 3 \end{bmatrix}, \text{ e } A^t b = \begin{bmatrix} 13 \\ -1 \end{bmatrix}$$