

Gram-Schmidt

• $\{A_0, A_1, A_2, \dots, A_n\}$ valores lin. indep.

↓

• $\{q_0, q_1, q_2, \dots, q_n\}$ valores ortogonais

- V espaço vetorial

- $\langle \cdot, \cdot \rangle$ produto interno

$$q_0 = A_0$$

$$q_1 = A_1 - \frac{\langle A_1, q_0 \rangle}{\langle q_0, q_0 \rangle} q_0$$

$$q_2 = A_2 - \frac{\langle A_2, q_0 \rangle}{\langle q_0, q_0 \rangle} q_0 - \frac{\langle A_2, q_1 \rangle}{\langle q_1, q_1 \rangle} q_1$$

(:)

$$q_j = A_j - \sum \left(\begin{array}{c} \text{projeções de } A_j \text{ nas} \\ \text{direções de } q_0, q_1, \dots, q_{j-1} \end{array} \right)$$

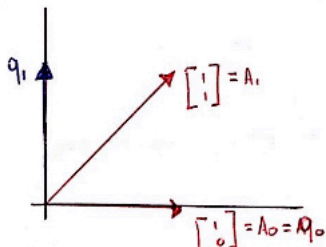
$$= A_j - \frac{\langle A_j, q_0 \rangle}{\langle q_0, q_0 \rangle} q_0 - \frac{\langle A_j, q_1 \rangle}{\langle q_1, q_1 \rangle} q_1 - \dots - \frac{\langle A_j, q_{j-1} \rangle}{\langle q_{j-1}, q_{j-1} \rangle} q_{j-1}$$

• $V =$ espaço de funções (contínuas, contínuas por parte, ...)

$$f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$$

$$g: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\langle f, g \rangle = \int_a^b f(x)g(x) dx$$



$$q_0 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$q_1 = A_1 - \frac{A_1^T q_0}{q_0^T q_0} q_0 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{1}{1} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Exemplo de MMQ em $\mathcal{C}([0,1]) = \{\text{funções contínuas definidas em } [0,1] \text{ com valores em } \mathbb{R}\}$

$$\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(x)g(x) dx$$

• MMQ: se queremos projetar uma função f no espaço gerado por $\{g_0, g_1, \dots, g_n\}$

① Sistema Normal

$$\begin{bmatrix} \langle g_0, g_0 \rangle & \langle g_0, g_1 \rangle & \dots & \langle g_0, g_n \rangle \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \langle g_n, g_0 \rangle & \langle g_n, g_1 \rangle & \dots & \langle g_n, g_n \rangle \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_0 \\ A_1 \\ \vdots \\ A_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \langle g_0, f \rangle \\ \langle g_1, f \rangle \\ \vdots \\ \langle g_n, f \rangle \end{bmatrix}$$

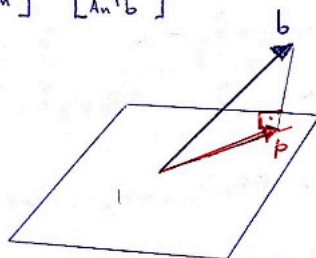
• O análogo de $A^T A x = A^T b$

$$A^T A = \begin{bmatrix} A_1^T A_1 & A_1^T A_2 & \dots & A_1^T A_n \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ A_n^T A_1 & A_n^T A_2 & \dots & A_n^T A_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_1^T b \\ A_2^T b \\ \vdots \\ A_n^T b \end{bmatrix}$$

encontramos

$$\bar{x} = [\bar{x}_1, \bar{x}_2, \dots, \bar{x}_n]$$

$$p = A \bar{x} = x_1 A_1 + x_2 A_2 + (\dots) + x_n A_n$$



• Resolvemos $\begin{bmatrix} \langle g_i, g_j \rangle \end{bmatrix} c = \begin{bmatrix} \langle g_0, f \rangle \\ \langle g_1, f \rangle \\ \vdots \\ \langle g_n, f \rangle \end{bmatrix} \quad (*)$

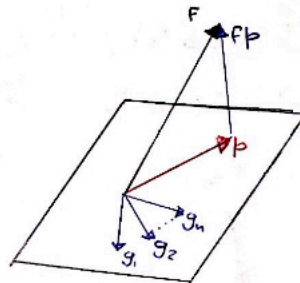
• Se $(\bar{A}_0, \bar{A}_1, \dots, \bar{A}_n)$ é a solução de $(*)$, então a projeção de f em $\text{ger}\{g_0, \dots, g_n\}$ é $p = \bar{A}_0 g_0 + \bar{A}_1 g_1 + (\dots) + \bar{A}_n g_n$

Exemplo

$$V = \mathcal{C}([0,1]; \mathbb{R}), \quad \langle f, g \rangle = \int_0^1 f(x)g(x)dx$$

$$g_0(x) = 1 \quad g_1(x) = x$$

$$f(x) = e^x$$



$$\langle g_0, g_0 \rangle = \int_0^1 1 \cdot 1 dx = \int_0^1 1 dx = 1$$

$$\langle g_0, f \rangle = \int_0^1 e^x dx = e - 1$$

$$\langle g_0, g_1 \rangle = \int_0^1 1 \cdot x dx = 1/2$$

$$\langle g_1, f \rangle = \int_0^1 x e^x dx = x e^x \Big|_0^1 - \int_0^1 e^x dx = 1$$

$$\langle g_1, g_0 \rangle = 1/2$$

$$\langle g_1, g_1 \rangle = \int_0^1 x^2 dx = 1/3$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1/2 \\ 1/2 & 1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e-1 \\ 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \end{bmatrix} = \frac{1}{\frac{1}{3} - \frac{1}{4}} \begin{bmatrix} 1/3 & -1/2 \\ -1/2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e-1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

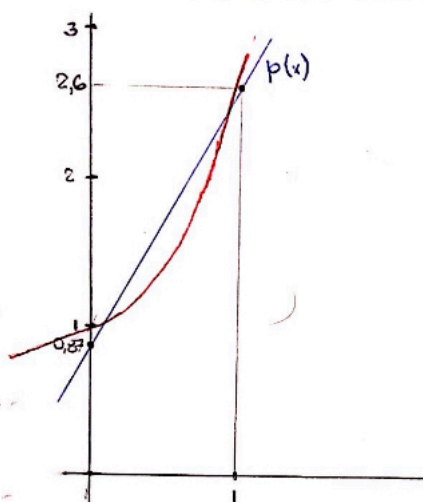
$$= 12 \begin{bmatrix} 1/3 & -1/2 \\ -1/2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e-1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & -6 \\ -6 & 12 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e-1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 4e-4-6 \\ -6e+6+12 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4e-10 \\ -6e+18 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \end{bmatrix}$$

$$p(x) = c_0 g_0(x) + c_1 g_1(x)$$

$$p(x) = (4e-10) + (-6e+18)x$$

$$p(x) \approx 0,87 + 1,7x$$



• O Método dos Mínimos Quadrados minimiza a distância $\|f-p\|^2$ entre todos os vetores $p = c_0 g_0 + c_1 g_1 + \dots + c_n g_n$

$$\|f-p\|^2 = \langle f-p, f-p \rangle = \int_0^1 \underbrace{[f-p](x)]^2}_{\text{é esta quantidade que estamos minimizando}} dx$$

é esta quantidade
que estamos minimizando

É qual a melhor aproximação (no sentido do MMA) de $f(x) = e^x$ por um polinômio de grau ≤ 2 ? Isto é, queremos projetar $f(x)$ no espaço gerado por (com o mesmo produto escalar)

$$g_0(x) = 1 \quad g_1(x) = x \quad g_2(x) = x^2$$

$$[\langle g_i, g_j \rangle] \quad \langle g_0, g_0 \rangle = 1 \quad \langle g_0, g_1 \rangle = \langle g_1, g_0 \rangle = 1/2$$

$$\langle g_1, g_1 \rangle = 1/3 = \langle g_0, g_2 \rangle = \langle g_2, g_0 \rangle$$

$$\langle g_1, g_2 \rangle = \int_0^1 x^3 dx = 1/4 = \langle g_2, g_1 \rangle$$

$$\langle g_2, g_2 \rangle = \int_0^1 x^4 dx = 1/5$$

$$\langle g_2, f \rangle = \int_0^1 x^2 e^x dx = x^2 e^x \Big|_0^1 - 2 \int_0^1 x e^x dx = e - 2$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1/2 & 1/3 \\ 1/2 & 1/3 & 1/4 \\ 1/3 & 1/4 & 1/5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e-1 \\ 1 \\ e-2 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 39e - 105 \\ -216e + 588 \\ 210e - 570 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1,0129... \\ 0,8511... \\ 0,8391... \end{bmatrix}$$

O polinômio de grau ≤ 2 que melhor aproxima $f(x) = e^x$ é:

$$q(x) \approx 1,0129 + 0,8511x + 0,8391x^2$$

Qual dos dois $(p(x); q(x))$ é a melhor aproximação para $f(x) = e^x$? Isto é, qual distância

$$\begin{cases} \|f-p\|^2 \\ \|f-q\|^2 \end{cases} \text{ é a menor?}$$

$$\|f-p\|^2 = \int_0^1 (e^x - p(x))^2 dx = \int_0^1 [e^x - (0,87 + 1,7x)]^2 dx = \text{número 1}$$

$$\|f-q\|^2 = \int_0^1 (e^x - q(x))^2 dx = \int_0^1 [e^x - (1 + 0,85x + 0,34x^2)]^2 dx = \text{número 2}$$