



Cálculo Numérico / Métodos Numéricos

Sistemas lineares

Minimos Cuadrados - Caso contínuo

Caso discreto

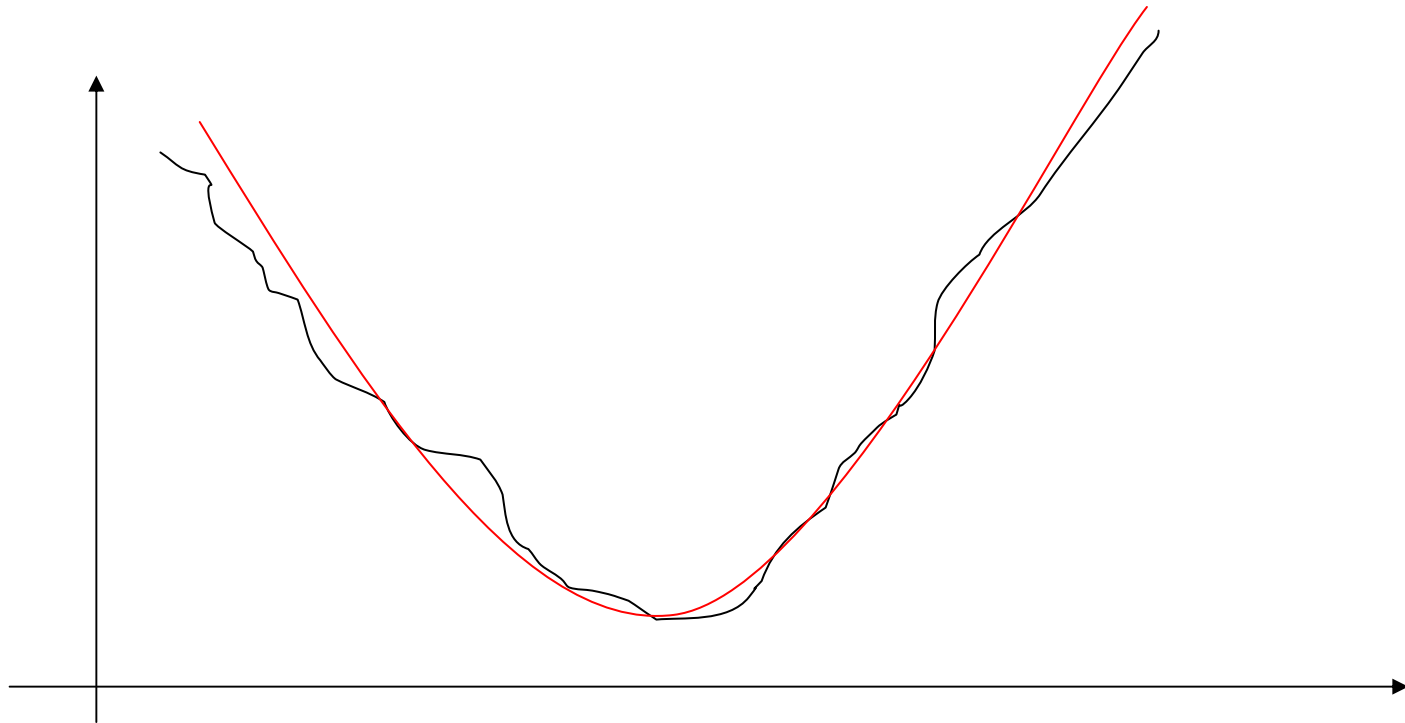
- Vimos que o método dos mínimos quadrados pode ser usado para determinar a função:

$$g(x) = a_1g_1(x) + a_2g_2(x) + \dots + a_n g_n(x)$$

que melhor aproxima uma série de pontos $(x_i, f(x_i))$, no sentido de minimização do erro quadrático.

Caso contínuo

- Vamos ver agora como usar o método para obter uma função que aproxima não apenas uma série de pontos, mas uma função contínua:



Caso contínuo

- Nesse caso, o erro será dado pela área entre as curvas. Para minimizar o erro quadrático, necessitamos:

$$E(a_1, \dots, a_n) = \int_a^b (f(x) - a_1g_1(x) - a_2g_2(x) - \dots - a_n g_n(x))^2 dx$$

- E como antes, queremos encontrar os parâmetros a_1, \dots, a_n que minimizam este erro.

Condição de mínimo

- O ponto de mínimo, necessariamente, satisfaz:

$$\frac{\partial E}{\partial a_1} = \frac{\partial E}{\partial a_2} = \dots = \frac{\partial E}{\partial a_n} = 0$$

Logo, derivando a expressão do erro quadrático em relação a a_1 , temos:

$$\frac{\partial E}{\partial a_1} = -2 \int_a^b (f(x) - \sum_{k=0}^m a_k g_k(x) g_1(x)) dx = 0$$

No caso geral, derivando em relação a a_i :

$$\frac{\partial E}{\partial a_i} = -2 \int_a^b (f(x) - \sum_{k=0}^m a_k g_k(x) g_i(x)) dx = 0$$

Produto escalar de funções

- Vamos denotar o produto escalar de funções por:

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

Igualando todas as derivadas parciais a zero, temos, portanto o seguinte sistema de equações normais:

$$\begin{bmatrix} \langle g_1, g_1 \rangle & \langle g_1, g_2 \rangle & \dots & \langle g_1, g_n \rangle \\ \langle g_2, g_1 \rangle & \langle g_2, g_2 \rangle & \dots & \langle g_2, g_n \rangle \\ \langle g_3, g_1 \rangle & \langle g_3, g_2 \rangle & \dots & \langle g_3, g_n \rangle \\ \vdots & & & \\ \langle g_n, g_1 \rangle & \langle g_n, g_2 \rangle & \dots & \langle g_n, g_n \rangle \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \langle g_1, f \rangle \\ \langle g_2, f \rangle \\ \langle g_3, f \rangle \\ \vdots \\ \langle g_n, f \rangle \end{bmatrix}$$

Resolvendo o sistema

- Se o **determinante** do sistema de equações normais for **diferente de zero**, então há um ajuste único de parâmetros que minimiza o erro quadrático.
- Quando as funções escolhidas ($g_1, g_2 \dots g_n$) forem linearmente independentes, **o determinante será diferente de zero!**

Exemplo

(Arenales/Darezo, ex. 4.16): Usando o método dos mínimos quadrados, aproxime a função $f(x) = e^{-x}$ no intervalo $[1,3]$ por um polinômio de grau 1, da forma: $g(x) = a_1 + a_2x$

Solução:

$$g_1(x) = 1, g_2(x) = x.$$

O sistema de equações normais é dado por:

$$\begin{bmatrix} \langle 1, 1 \rangle & \langle 1, x \rangle \\ \langle x, 1 \rangle & \langle x, x \rangle \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \langle 1, e^{-x} \rangle \\ \langle x, e^{-x} \rangle \end{bmatrix}$$

Resolvendo as integrais

Lembrete: $\int x e^{bx} dx = \frac{e^{bx}}{b} \left(x^2 - \frac{1}{b} \right)$

$$\langle 1, 1 \rangle = \int_a^b 1 dx = 2$$

$$\langle 1, x \rangle = \int_a^b x dx = 4$$

$$\langle x, x \rangle = \int_a^b x^2 dx = 26/3$$

$$\langle 1, e^{-x} \rangle = \int_1^3 e^{-x} dx = 0.3181$$

$$\langle x, e^{-x} \rangle = \int_1^3 x e^{-x} dx = 0.5366$$

$$\begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 4 & 8.6667 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.3181 \\ 0.5366 \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{matrix} a_1 = -0.0832 \\ a_2 = 0.1003 \end{matrix}$$

Graficamente:

$$g(x) = 0.458 - 0.149x$$

