

## **Tópicos:**

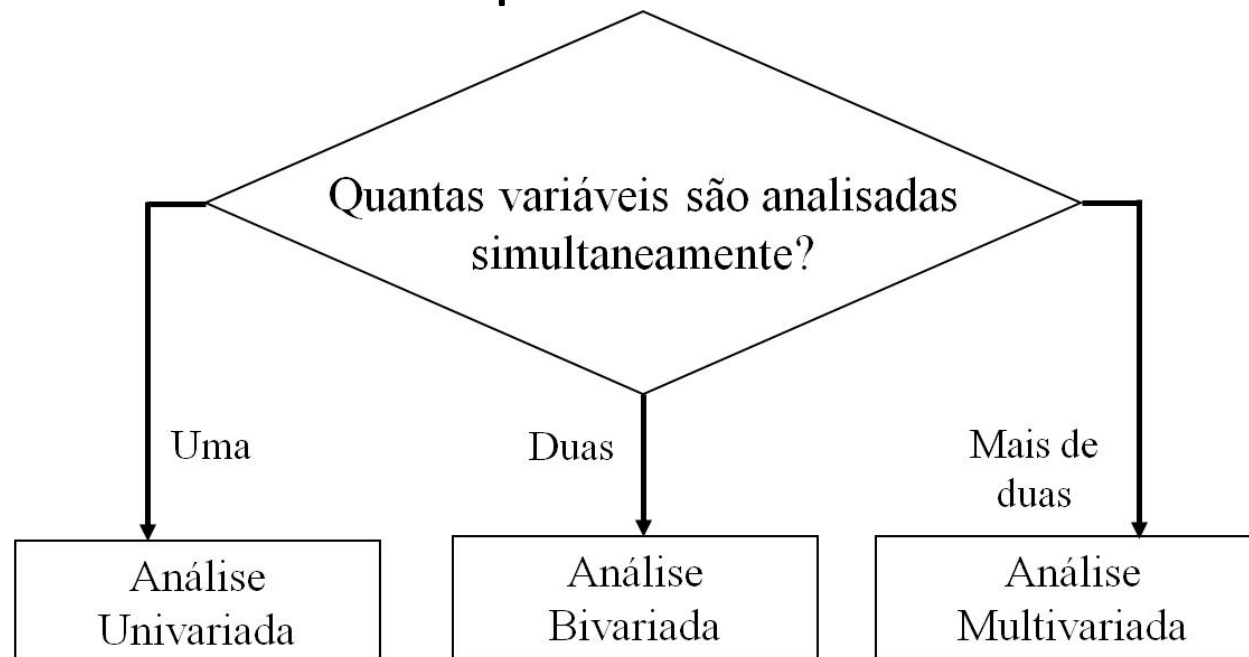
- Introdução à Análise Multivariada**
- Regressão Linear Múltipla**
- Álgebra Matricial: Autovalores e Autovetores**
- Estatística Descritiva, Covariância, Correlação**

## **Bibliografia:**

- **R.A. Johnson**, Applied Multivariate Statistical Analysis, Prentice Hall, 1992
- **N.K. Malhotra**, Pesquisa de marketing, 4a ed., Bookman, 2006

## Introdução à Análise Multivariada

**Análise multivariada:** De um modo geral, refere-se a todos os métodos estatísticos que simultaneamente analisam **múltiplas medidas** sobre cada indivíduo ou objeto sob investigação. Qualquer análise simultânea de **mais de duas variáveis** de certo modo pode ser considerada análise multivariada



## Utilização de computação

- Possibilita a análise de grande quantidade de dados
- “Pacotes estatísticos” são acessíveis a não-especialistas
- A organização dos dados para acesso deve ser feita de forma apropriada. Neste contexto os dados devem ser organizados na forma matricial:

Observação	variável 1	variável 2	variável 3	...	variável $k$
<b>Obs</b> <sub>1</sub>	$x_{11}$	$x_{12}$	$x_{13}$	...	$x_{1k}$
<b>Obs</b> <sub>2</sub>	$x_{21}$	$x_{22}$	$x_{23}$	...	$x_{2k}$
$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\ddots$	$\vdots$
<b>Obs</b> <sub><math>n</math></sub>	$x_{n1}$	$x_{n2}$	$x_{n3}$	...	$x_{nk}$

$x_{ij}$  é a medida da **variável  $j$**  sobre o item ou **indivíduo  $i$**

A álgebra matricial é fundamental para desenvolver métodos de estatística multivariada.

As observações  $x_{ij}$  podem ser tratadas como uma matriz  $\mathbf{X}$ :

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} & \cdots & x_{1k} & \cdots & x_{1p} \\ x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2k} & \cdots & x_{2p} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ x_{j1} & x_{j2} & \cdots & x_{jk} & \cdots & x_{jp} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ x_{n1} & x_{n2} & \cdots & x_{nk} & \cdots & x_{np} \end{bmatrix}.$$

A **matriz quadrada**  $\mathbf{A}$  tem autovalor  $\lambda$ , com autovetor correspondente não nulo  $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$ , se

$$\mathbf{Ax} = \lambda \mathbf{x} \quad \text{ou} \quad (\mathbf{A} - \lambda \mathbf{I})\mathbf{x} = \mathbf{0}$$

onde  $\mathbf{0}$  é o **vetor** nulo.

Os **autovalores**  $\lambda$  são determinados resolvendo-se a equação

$$|\mathbf{A} - \lambda \mathbf{I}| = 0 \quad \text{ou} \quad \det(\mathbf{A} - \lambda \mathbf{I})$$

denominada: polinômio característico.

**Exemplo:** Vamos determinar os autovalores e autovetores da matriz

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\left| \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right| = \begin{vmatrix} 1-\lambda & 0 \\ 1 & 3-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)(3-\lambda) = 0$$

Os autovalores são  $\lambda_1 = 1$  e  $\lambda_2 = 3$

Cada autovalor corresponde a um autovetor. Para encontrar o autovetor substitua o autovalor na expressão  $(\mathbf{A} - \lambda \mathbf{I})\mathbf{x} = \mathbf{0}$  e encontre  $\mathbf{x}$ .

## Autovetores: determinação de $\mathbf{x}_1$

De acordo com o exemplo temos  $\lambda_1 = 1$  e  $\lambda_2 = 3$ , ou seja dois autovalores. Vamos determinar os dois autovetores correspondentes  $\mathbf{x}_1$  e  $\mathbf{x}_2$  tal que:

$$\mathbf{A}\mathbf{x}_1 = \lambda_1\mathbf{x}_1 \quad \text{e} \quad \mathbf{A}\mathbf{x}_2 = \lambda_2\mathbf{x}_2$$

Autovetor  $\mathbf{x}_1$ :

$$\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} x_{11} \\ x_{21} \end{bmatrix} \quad \text{então:} \quad \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{11} \\ x_{21} \end{bmatrix} = 1 \begin{bmatrix} x_{11} \\ x_{21} \end{bmatrix}$$

Desenvolvendo o produto:

$$x_{11} = x_{11}$$

$$x_{11} + 3x_{21} = x_{21}$$

Existem muitas soluções. Se escolhermos  $x_{21} = 1$ , temos:

$$\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

## Autovetores: determinação de $\mathbf{x}_2$

Autovetor  $\mathbf{x}_2$ : Vamos determinar o autovetor  $\mathbf{x}_2 = \begin{bmatrix} x_{12} \\ x_{22} \end{bmatrix}$  tal que  $\mathbf{A}\mathbf{x}_2 = \lambda_2\mathbf{x}_2$  ou seja:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{12} \\ x_{22} \end{bmatrix} = 3 \begin{bmatrix} x_{12} \\ x_{22} \end{bmatrix} \quad \text{Desenvolvendo o produto:}$$

$$x_{12} = 3x_{12}$$

$$x_{12} + 3x_{22} = 3x_{22}$$

Vemos que  $x_{12} = 0$ , e que  $x_{22}$  pode ter qualquer valor. Assim, o autovetor  $\mathbf{x}_2$  pode ser dado por:

$$\mathbf{x}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$



Considerando a matriz

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}, \text{ foi determinado } \mathbf{Ax} = \lambda \mathbf{x}$$

Autovalores:

$$\lambda_1 = 1 \text{ e } \lambda_2 = 3$$

Autovetores:

$$\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \mathbf{x}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Os autovetores podem ser **normalizados**, ou seja ter módulo igual a 1.  $\mathbf{x}_2$  já é normalizado.

Como  $|\mathbf{x}_1| = \sqrt{5}$  os autovetores normalizados são:

$$|\mathbf{x}_1| = \sqrt{\mathbf{x}_1' \mathbf{x}_1}$$

$$\mathbf{x}_1' \mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} -2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix} = 4 + 1$$

$$\mathbf{e}_1 = \begin{bmatrix} -2/\sqrt{5} \\ 1/\sqrt{5} \end{bmatrix} \quad \mathbf{e}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

## Matriz de correlação

$$\mathbf{R} = \begin{bmatrix} 1 & r_{12} & r_{13} & \cdot & \cdot & \cdot & r_{1k} \\ r_{21} & 1 & r_{23} & \cdot & \cdot & \cdot & r_{2k} \\ r_{31} & r_{32} & 1 & \cdot & \cdot & \cdot & r_{3k} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ r_{k1} & r_{k2} & r_{k3} & \cdot & \cdot & \cdot & 1 \end{bmatrix}$$

$\mathbf{R}$  é uma matriz simétrica

$$r_{ij} = \frac{\left(\sum x_i x_j\right) - n \bar{x}_i \bar{x}_j}{(n-1) s_{x_i} s_{x_j}}$$

## A matriz de covariâncias

$$\mathbf{S} = \begin{bmatrix} S_{11} & S_{12} & S_{13} & \cdot & \cdot & \cdot & S_{1k} \\ S_{21} & S_{22} & S_{23} & \cdot & \cdot & \cdot & S_{2k} \\ S_{31} & S_{32} & S_{33} & \cdot & \cdot & \cdot & S_{3k} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ S_{k1} & S_{k2} & S_{k3} & \cdot & \cdot & \cdot & S_{kk} \end{bmatrix}$$

$\mathbf{S}$  é uma matriz simétrica

$$S_{ij} = r_{ij} S_i S_j$$