

Como no todas las  $x_i$  son iguales, las columnas de  $A$  son linealmente independientes. Ahora bien

$$A^T A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 \\ x_1 & x_2 & \cdots & x_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & x_1 \\ 1 & x_2 \\ \vdots & \vdots \\ 1 & x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^n x_i \\ \sum_{i=1}^n x_i^2 \end{pmatrix}$$

Si  $A^T A$  no es invertible, entonces  $\det A^T A = 0$ . Esto significa que

$$\text{Sea } \mathbf{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} \text{ y } \mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}. \text{ Entonces} \quad n \sum_{i=1}^n x_i^2 = \left( \sum_{i=1}^n x_i \right)^2 \quad (6.2.13)$$

$$|\mathbf{u}|^2 = \mathbf{u} \cdot \mathbf{u} = n, \quad |\mathbf{x}|^2 = \sum_{i=1}^n x_i^2 \quad \text{y} \quad \mathbf{u} \cdot \mathbf{x} = \sum_{i=1}^n x_i$$

de manera que la ecuación (6.2.13) se puede establecer como

$$|\mathbf{u}| |\mathbf{x}|^2 = |\mathbf{u} \cdot \mathbf{x}|^2$$

y sacando raíz cuadrada se obtiene

$$|\mathbf{u} \cdot \mathbf{x}| = |\mathbf{u}| |\mathbf{x}|$$

Ahora, la desigualdad de Cauchy-Schwarz (página 418) dice que  $|\mathbf{u} \cdot \mathbf{x}| \leq |\mathbf{u}| |\mathbf{x}|$  en donde la igualdad se cumple si y sólo si  $\mathbf{x}$  es una constante múltiplo de  $\mathbf{u}$ . Pero  $\mathbf{u}$  y  $\mathbf{x}$  son, por hipótesis, las columnas de  $A$  que son linealmente independientes. Esta contradicción prueba el teorema.

## RESUMEN 6.2

- Sea  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_n, y_n)$  un conjunto de datos. Si se quiere representar estos datos por la recta  $y = mx + b$ , entonces el **problema de mínimos cuadrados** es encontrar los valores de  $m$  y  $b$  que minimizan la suma de los cuadrados

$$[y_1 - (b + mx_1)]^2 + [y_2 - (b + mx_2)]^2 + \dots + [y_n - (b + mx_n)]^2$$

La solución a este problema es establecer

$$\begin{pmatrix} b \\ m \end{pmatrix} = \bar{\mathbf{u}} = (A^T A)^{-1} A^T \mathbf{y}$$

donde

$$\mathbf{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} \quad \text{y} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & x_1 \\ 1 & x_2 \\ \vdots & \vdots \\ 1 & x_n \end{pmatrix}$$

Resultados similares se aplican cuando se quiere representar los datos usando un polinomio de grado  $> 1$ .