

# UNIVERSIDADE FEDERAL DO PARANÁ SETOR DE CIÊNCIAS DA TERRA DEPARTAMENTO DE GEOMÁTICA



#### AJUSTAMENTO 2 – GA110 A ENGENHARIA CARTOGRÁFICA E DE AGRIMENSURA

Prof. Dr. Mario Ernesto Jijón Palma

Departamento de Geomática Setor de Ciências da Terra Universidade Federal do Paraná - UFPR

Por que "ajustar" observações?



#### Por que "ajustar" observações?

Não existe observação exata e todas as medidas estão afetadas por erros!

Toda observação está sujeita a erros de medição

Erro = Valor Medido – Valor Verdadeiro





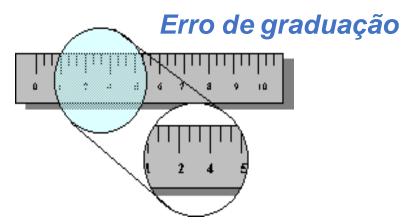


Quais são as causas?

Falhas humanas

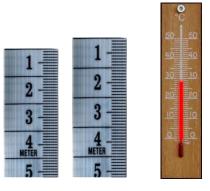
Limitações dos equipamentos

Condições ambientais variáveis



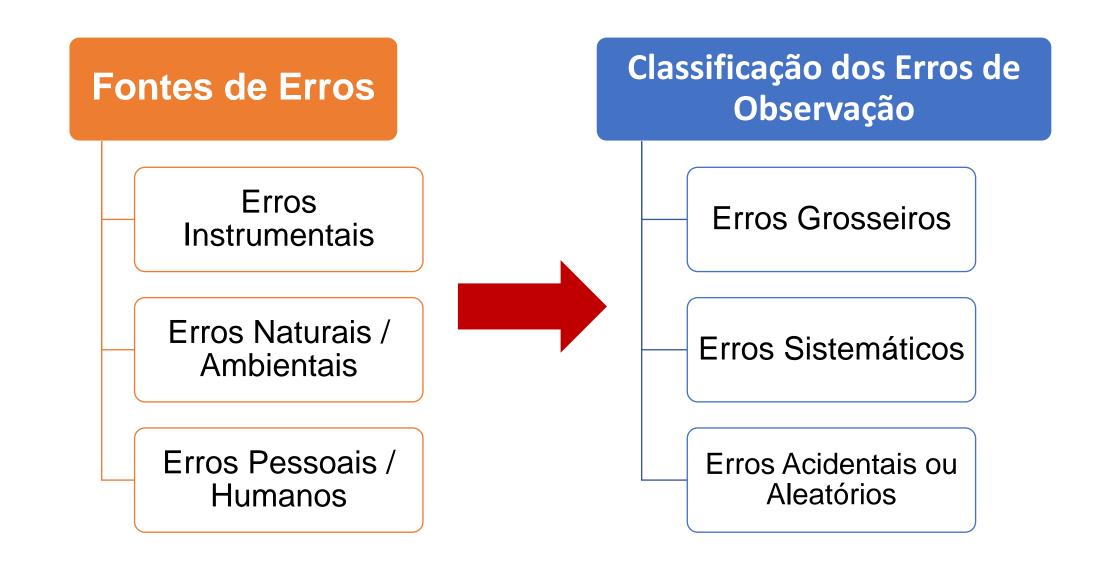


### Dilatação



Fonte: Oliveira Júnior

Fonte: Veiga, Zanetti & Faggion (2021)



**Erros Grosseiros** 

Causados por distrações ou falhas humanas.

Ex: leitura incorreta de um instrumento ou anotação errada.

Erros Sistemáticos

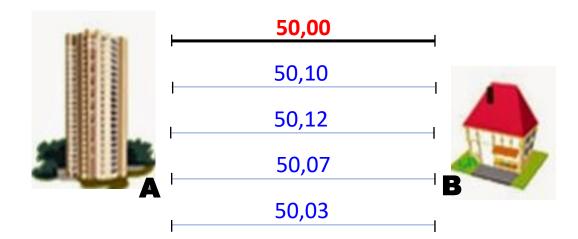
Erros repetitivos e previsíveis, ligados ao instrumento ou medição. Ex: equipamento mal calibrado

Erros Acidentais ou Aleatórios

Resultam de variações imprevisíveis no processo de medição. Ex: pequenas oscilações ambientais, como vento ou temperatura

#### Por que "ajustar" observações?

Medida única ≠ Medida confiável



A confiança em uma única medida é baixa.

Por isso, realizamos múltiplas observações da mesma grandeza.



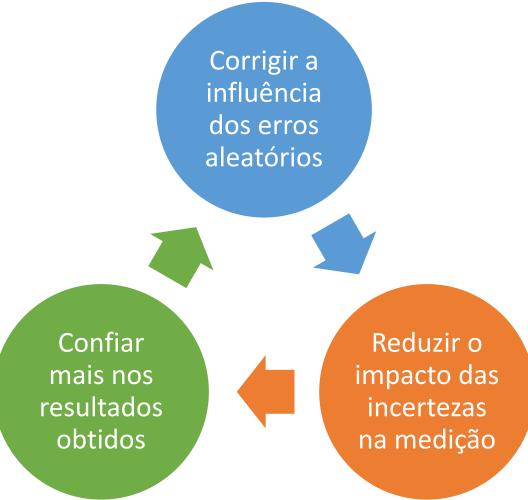
O **ajustamento das observações** busca determinar um **valor único e confiável para uma grandeza medida**, a partir de dados imprecisos, além de **estimar a precisão** desse resultado.

#### O que o Ajustamento faz?

Processa observações múltiplas e imprecisas Calcula um valor estimado único

Determina a precisão desse valor

O que o Ajustamento permite?



# AJUSTAMENTO DE OBSERVAÇÕES

O Ajustamento é uma técnica da matemática aplicada que tem por objetivo a solução única para problemas onde o número de observações é superabundante e o sistema de equações é inconsistente.

dados redundantes e imperfeitos



resultados **coerentes e confiáveis** 

#### **Exemplos:**

#### Ajustamento em Redes de Nivelamento

#### Situação:

A altitude do ponto A

pode ser

transportada até o

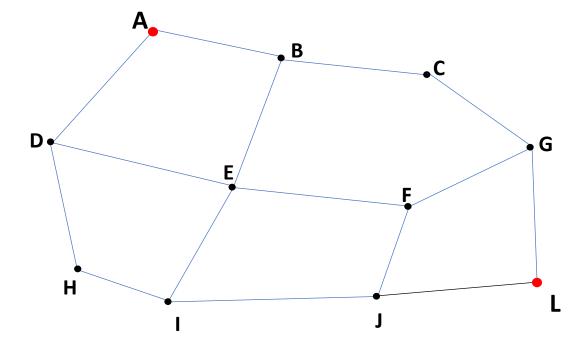
O problema: ponto L.

Como há múltiplos caminhos, surgem várias soluções diferentes para a altitude de L.

#### A solução:

Unificar os resultados em uma solução única e coerente. Tornar os desníveis medidos compatíveis com um modelo matemático.

## Ajustamento das observações



#### **Exemplos:**

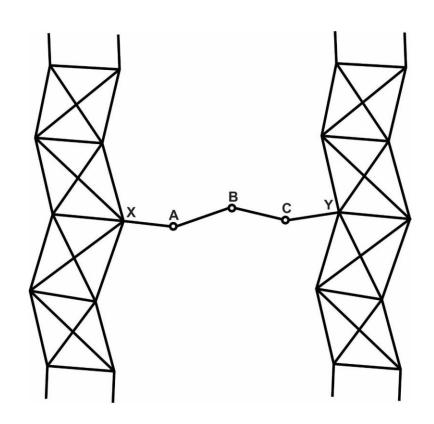
#### Ajustamento em Poligonais com Pontos Fixos

#### Situação:

- Pontos X e Y pertencem a uma cadeia de triangulação já ajustada → suas coordenadas são consideradas fixas.
- Na poligonal XABCY, são medidos os lados e as direções (ângulos).

#### O problema:

Mesmo que as observações sejam ideais e isentas de erros, as coordenadas transportadas de X até Y podem não fechar corretamente.

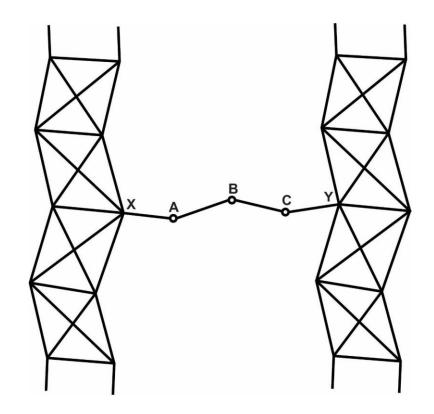


#### **Exemplos:**

#### Ajustamento em Poligonais com Pontos Fixos

#### A solução:

- O ajustamento modifica os valores observados, mesmo que estejam corretos individualmente.
- O objetivo é garantir o fechamento geométrico em Y, respeitando um modelo matemático coerente.



É importante, lembrar que o **Ajustamento de Observações** só faz sentido quando se dispõe de **observações redundantes**.



$$\begin{cases} 5x + y - 2z = -1 \\ x - y + 5z = 3 \\ 7x - y + z = -8 \\ 3x + 3y - z = 5 \end{cases}$$

Estimar os valores mais prováveis e **compatíveis com um modelo matemático**, reduzindo os efeitos dos erros aleatórios.

Método de Mínimos Quadrados (M.M.Q)



#### Método de Mínimos Quadrados (M.M.Q)

Estimar variáveis estocásticas X e seus parâmetros de distribuição  $\Sigma_X$ , a partir de amostras L observadas com precisão  $\Sigma_L$ .

 $oldsymbol{X}$  : Variáveis estocásticas a serem estimadas (ex: coordenadas, altitudes)

 $\Sigma_X$  : Precisão ou incerteza (variância) associada às estimativas de X

L: Observações realizadas (ex: ângulos, distâncias, desníveis medidos)

 $\Sigma_L$  : Precisão das observações (ex: erro dos instrumentos)

#### Método de Mínimos Quadrados (M.M.Q)

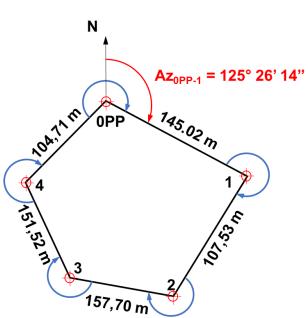
#### Na topografia:

- Queremos encontrar a coordenada de um ponto  $oldsymbol{X}$ .
- Medimos distâncias e ângulos (L), com instrumentos que têm precisão conhecida  $(\Sigma_L)$ .

Com base nessas observações, estimamos:

- A posição mais provável do ponto X.
- E a precisão dessa posição ( $\Sigma_X$ )





Considerando que a medida de uma grandeza  $\boldsymbol{X}$ , sejam:

$$l_1, l_2, l_3, \dots \dots l_n$$
 os valores obtidos em  $n$  observações.

Na impossibilidade de obtermos o valor verdadeiro de  $m{X}$ , nos contentamos com uma estimativa na qual possamos confiar.

Adotamos com base num certo critério, para o valor de  $\boldsymbol{X}$  e calculamos as diferenças:

$$x - l_1 = v_1$$

$$x - l_2 = v_2$$

$$x - l_n = v_n$$

$$x - l_n = v_n$$

$$i = 1,2,3,...n$$

os  $oldsymbol{v_i}$  são os resíduos, isto é, os valores a priori desconhecidos que somados às observações reproduzem o valor escolhido  $oldsymbol{X}$ 

Mudando o critério para a escolha de X, escolhemos um valor X', o que resultará em um novo conjunto de observações.

$$x'-l_i=v_i$$

Se mudamos de critério outra vez, teríamos outro novo conjunto de observações

$$x^{\prime\prime}-l_i=v^{\prime\prime}_i$$

Assim por diante

$$x^{\prime\prime\prime}-l_i=v^{\prime\prime\prime}_i$$

A questão é qual dos valores  $X, X', X'', X''', \dots$  adotar?

Como escolher um critério que permita, das observações  $m{l_i}$  discrepantes entre si, extrair um valor único para representar a incógnita  $m{X}$ 

O caminho indicado por GAUSS e LEGENDRE é:

Aceitar como melhor estimativa de  $m{X}$  o valor que torna mínimo a soma dos quadrados dos resíduos.

#### Condição do Método de Mínimos Quadrados

Torna mínimo a soma dos quadrados dos resíduos.

$$\sum_{i=1}^{n} v_i^2 = minimo$$

Quando as observações não oferecem o mesmo grau de confiança são homogeneizadas através de pesos  $oldsymbol{p_i}$ 

$$\sum_{i=1}^{n} p_i v_i^2 = m \text{inimo}$$

#### Condição do Método de Mínimos Quadrados

Expressa de forma matricial

$$V^TV = minimo$$

$$V^T P V = m$$
ínimo

Onde: Vé o vetor coluna de resíduos

$$V = [v_1, v_2, v_3, ... v_n]^T$$

**P** é a matriz simétrica dos pesos

Aplicando o principio de MMQ para a resolução de sistemas de equações

$$A * X = L$$

A: Matriz dos coeficientes ou matriz das derivadas parciais

X: Matriz das incógnitas

**L**: Matriz dos termos independentes

Aplicando o principio de MMQ para a resolução de sistemas de equações

Quando temos o mesmo número de equações que as incógnitas

$$A * X = L$$

$$X = A^{-1} * L$$

### Método dos Mínimos Quadrados (MMQ):

Aplicando o principio de MMQ para a resolução de sistemas de equações

Quando o número de equações é maior do que as incógnitas

$$A * X = L$$

$$X = A^T * A^{-1} * (A^T * L)$$

A partir de observações redundantes sujeitas a flutuações probabilísticas e de uma estimativa de sua precisão o **AJUSTAMENTO** tem por objetivo:

- a) Estimar mediante aplicação de modelos matemáticos adequados e do MMQ, um valor único para cada uma das incógnitas do problema;
- b) Estimar a precisão de tais incógnitas e a eventual correlação entre elas.

Dado o sistema de equações lineares:

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos 
$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \quad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad L = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \qquad L = \begin{bmatrix} -17 \\ 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$X = A^{-1} * L$$

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$

- a) Sistema composto pelas equações 1, 2 e 3
- b) Sistema composto pelas equações 1, 2 e 4
- c) Sistema composto pelas equações 1, 3 e 4
- d) Sistema composto pelas equações 2, 3 e 4

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

a) Sistema composto pelas equações 1, 2 e 3

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos  $\Rightarrow$ 

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \end{bmatrix} \quad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad L = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$X =$$

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

a) Sistema composto pelas equações 1, 2 e 3

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos  $\Rightarrow$ 

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \end{bmatrix} \quad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad L = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$X = A^{-1} * L$$

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

a) Sistema composto pelas equações 1, 2 e 3

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos  $\Rightarrow$  
$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$X = A^{-1} * L$$

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

a) Sistema composto pelas equações 1, 2 e 3

$$X = A^{-1} * L$$

```
\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}
```

```
# bibliotecas
```

import numpy as np

```
#SISTEMA EQUAÇÕES 1,2 E 3
# matriz A
A = np.array([
[1, 2, -2],
[3, -2, 1],
[2, -3, 2]
])
```

```
# matriz das observações L
L = np.array([
[-1],
[2],
[2]
```

```
# Calculando a matriz inversa
A_inv = np.linalg.inv(A)

# matriz das incógnitas
X = np.dot(A_inv, L)

X = A inv @ L
```

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

a) Sistema composto pelas equações 1, 2 e 3

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos  $\Rightarrow$ 

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \end{bmatrix} \quad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad L = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$X = \begin{bmatrix} 1,000 \\ 2,000 \\ 3,000 \end{bmatrix}$$

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

b) Sistema composto pelas equações 1, 2 e 4

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos  $\Rightarrow$ 

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \quad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad L = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$X =$$

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

b) Sistema composto pelas equações 1, 2 e 4

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos  $\Rightarrow$ 

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \quad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad L = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$X = A^{-1} * L$$

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

b) Sistema composto pelas equações 1, 2 e 4

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos  $\Rightarrow$ 

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \quad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad L = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$X = \begin{bmatrix} 0,8667 \\ 1,5333 \\ 2,4667 \end{bmatrix}$$

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

c) Sistema composto pelas equações 1, 3 e 4

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos  $\Rightarrow$ 

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \quad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad L = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$X =$$

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

c) Sistema composto pelas equações 1, 3 e 4

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos  $\Rightarrow$ 

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \quad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad L = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$X = A^{-1} * L$$

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

c) Sistema composto pelas equações 1, 3 e 4

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos 
$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \quad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad L = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$X = \begin{bmatrix} 0,8571 \\ 2,5714 \\ 2,5000 \end{bmatrix}$$

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

d) Sistema composto pelas equações 2, 3 e 4

$$\begin{cases} 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos  $\Rightarrow$  
$$\begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \qquad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \qquad L = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$X =$$

Dada a inconsistência das equações, podemos ter 4 soluções diferentes:

d) Sistema composto pelas equações 2, 3 e 4

$$\begin{cases} 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos  $\Rightarrow$  
$$\begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \qquad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \qquad L = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$X = A^{-1} * L$$

Aplicando MMQ para resolver o sistema de equações lineares:

$$\begin{cases} 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$

$$\begin{cases} 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$
 Escrevendo na forma matricial temos  $\Rightarrow$  
$$\begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Onde:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} \qquad X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \qquad L = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$X = \begin{bmatrix} 0,8889 \\ 1,5556 \\ 2,4444 \end{bmatrix}$$

### A questão é qual dos valores $X, X', X'', X''', \dots$ adotar?



a) Sistema composto pelas equações 1, 2 e 3

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1,000 \\ 2,000 \\ 3,000 \end{bmatrix}$$

b) Sistema composto pelas equações 1, 2 e 4

$$\mathbf{X}' = \begin{bmatrix} 0,8667 \\ 1,5333 \\ 2,4667 \end{bmatrix}$$

c) Sistema composto pelas equações 1, 3 e 4

$$\mathbf{X}^{\prime\prime} = \begin{bmatrix} 0,8571 \\ 1,5714 \\ 2,5000 \end{bmatrix}$$

d) Sistema composto pelas equações 2, 3 e 4

$$\mathbf{X}^{\prime\prime\prime} = \begin{bmatrix} 0,8889 \\ 1,5556 \\ 2,4444 \end{bmatrix}$$

Aplicando o principio de MMQ para a resolução de sistemas de equações

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases}$$

Aplicando o principio de MMQ para a resolução de sistemas de equações

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases} A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} L = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Aplicando o principio de MMQ para a resolução de sistemas de equações

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = -1 \\ 3x - 2y + z = 2 \\ 2x - 3y + 2z = 2 \\ 3x - y + 2z = 6 \end{cases} A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix} X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} L = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix}$$

$$A * X = L$$

$$X = (A^T * A)^{-1} * (A^T * L)$$

Aplicando o principio de MMQ para a resolução de sistemas de equações

$$X = \left(A^T * A\right)^{-1} * \left(A^T * L\right)$$

$$A = \begin{pmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \end{bmatrix}^T * \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \end{bmatrix}^T * \begin{pmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 3 & -2 & 1 \\ 2 & -3 & 2 \end{bmatrix}^T * \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 3 & -1 & 2 \end{bmatrix}^T * \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix} \end{pmatrix}$$

$$X = \begin{bmatrix} 0,8668 \\ 1,5527 \\ 2,4771 \end{bmatrix}$$

# Introdução ao Ajustamento pelo MMQ:

#### Resumindo ...

A partir de observações redundantes sujeitas a flutuações probabilísticas e de uma estimativa de sua precisão o **AJUSTAMENTO pelo MMQ** tem por objetivo:

- a) Estimar mediante aplicação de modelos matemáticos adequados e do MMQ, um valor único para cada uma das incógnitas do problema;
- b) Estimar a precisão de tais incógnitas e a eventual correlação entre elas.