

## Anwendungen

### Orthogonale Projektion bestimmen

Bestimme orthogonale Projektion von  $u = P_U(v)$

$$v = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times 1}, \quad U = \langle b_1, b_2, \dots, b_r \rangle, \quad A = (b_1, b_2, \dots, b_r) \in \mathbb{R}^{n \times r}$$

$$x = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \vdots \\ \lambda_r \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{r \times 1}$$

$$\begin{aligned} A^T A x &= A^T v \\ \Downarrow \\ \left( A^T A \mid A^T v \right) & \\ \Downarrow \\ \left( E_r \mid x \right) & \\ \Downarrow \\ u &= A \cdot x \\ u &= \lambda_1 \cdot b_1 + \lambda_2 \cdot b_2 + \dots + \lambda_r \cdot b_r \end{aligned}$$

$$d = \|v - u\|$$

### Lösen Überbestimmter linearer Gleichungssysteme

$Ax = b$  nicht lösbar mit mehr Gleichungen als Unbekannten

Ersatzlösung:  $\|b - Ax\| = \min$

$$\begin{aligned} \|b - Ax\| &= \min \\ \Downarrow \\ A^T A x &= A^T b \\ &\vdots \end{aligned}$$

### Methode der kleinsten Quadrate

Gegeben: "Punktwolke"

Gesucht: beste Approximation durch Ausgleichsfunktion

Basisfunktionen:  $f_1, f_2, \dots, f_r$  bestimmt durch Anwender

Bsp.:

$$y = \beta_1 + \beta_2 x + \beta_3 x^2 \quad \rightarrow \quad f_1(x) = 1, \quad f_2(x) = x, \quad f_3(x) = x^2$$

$$f = f_1 + f_2 + \dots + f_r$$

Dann minimiere:

$$(y_1 - f(t_1))^2 + \dots + (y_n - f(t_n))^2 = \min$$

$$A = \begin{pmatrix} f_1(t_1) & \cdots & f_r(t_1) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ f_1(t_n) & \cdots & f_r(t_n) \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}, \quad x = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \vdots \\ \lambda_r \end{pmatrix}$$

$$f = \lambda_1 f_1 + \dots + \lambda_r f_r$$

$$\|b - Ax\| = \min$$

$$A^T Ax = A^T b$$

$$\vdots$$