

TRASFORMAZIONI DI GAUSS

DEF.

Si consideri un vettore $x \in \mathbb{R}^n$

con $x_t \neq 0$. Se
 $1 \leq t \leq n$

$$\alpha_i = \frac{x_i}{x_t} \quad \text{per } i = t+1, \dots, n$$

e

$$M_t = I - \alpha \underline{e}_t'$$

$$\alpha' = (0, \dots, 0, \alpha_{t+1}, \dots, \alpha_n)$$

t zeri

\Rightarrow

$$M_t \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_t \\ x_{t+1} \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_t \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

M_t è una TRASFORMAZIONE DI GAUSS

α è il VETTORE DI GAUSS

La moltiplicazione di un vettore per una trasformazione di Gauss è particolarmente semplice

$$\text{Se } \underline{x} \in \mathbb{R}^n$$

$$\text{e } M = I - \underline{\alpha} \underline{e}_t'$$

$$\Rightarrow M \underline{x} = (I - \underline{\alpha} \underline{e}_t') \underline{x} = \underline{x} - x_t \underline{\alpha}$$

Analogamente si moltiplica una matrice per una trasformazione di Gauss:

$$\text{Se } X \in \mathbb{R}^{n \times p}$$

$$\text{e } \underline{\alpha} = (0, 0, \dots, 0, \alpha_{t+1}, \dots, \alpha_n)'$$

$$M = I - \underline{\alpha} \underline{e}_t'$$

$$\Rightarrow M X = (I - \underline{\alpha} \underline{e}_t') X$$

OSS)

Una matrice trasformata di GAUSS M_+
è una matrice triangolare inferiore

unitaria :

$$M_+ \underline{x} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \alpha_{H+1} & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \alpha_m & 0 & \dots & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_H \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

OSS)

Per passare da $X \xrightarrow{e} X^*$

si può utilizzare il prodotto di trasformazioni di Gauss

$$M = M_+ \cdot \dots \cdot M_1$$

$$\text{con } M_i = I_n - \alpha^{(i)} \underline{e}_i'$$

$$\begin{aligned} X^* &= M X \\ &= (M_+ \cdot \dots \cdot M_1) X \end{aligned}$$

Un aspetto interessante di M^{-1} è che
si può in alternative memorizzare

le prime t colonne della matrice M^{-1}

$$M^{-1} = M_1^{-1} \dots M_t^{-1}$$

questo poiché

$$M_i^{-1} = I + \alpha^{(i)} \underline{e}_i \underline{e}_i'$$

e risulta $\underline{e}_j \alpha^{(i)} = 0 \quad \forall j < i$

$$\begin{aligned} \Rightarrow M^{-1} &= (I + \alpha^1 \underline{e}_1 \underline{e}_1') \dots (I + \alpha^t \underline{e}_t \underline{e}_t') \\ &= I + \sum_{i=1}^t \alpha^{(i)} \underline{e}_i \underline{e}_i' \end{aligned}$$

Si osserva che invece di costruire
esplicitamente la matrice M , conviene
lasciare fattorizzata per ottenere un
ripetitivo di memoria e una limitazione
alle proiezioni degli errori.

oss)

$$|\hat{\alpha} - \alpha| \leq u |\alpha|$$