

Nome: Eduardo Henrique de Almeida Sedoros 09/08/21
Matrícula: 2020000315
Disciplina: Geometria Analítica

Presença referente ao dia 09/08/2021

2. (Processo de ortogonalização de Gram-Schmidt.) Dada base $(\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3)$ ache uma base ortonormal $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ tal que $\vec{e}_1 \parallel \vec{f}_1$ e \vec{e}_2 seja combinação linear de \vec{f}_1 e \vec{f}_2 .

Aplicação: $\vec{f}_1 = (1, 2, 2)$, $\vec{f}_2 = (1, 0, 1)$, $\vec{f}_3 = (1, 1, 1)$.

Sugestão: $\vec{e}_1 = \frac{\vec{f}_1}{\|\vec{f}_1\|}$; use o Exercício Resolvido nº 7 para escrever diretamente \vec{e}_1 e \vec{e}_2 ; use o Exercício Resolvido nº 8 para escrever diretamente \vec{e}_3 .

Resposta: Seja $\vec{g}_1 = \vec{f}_1$ e considere $\vec{g}_2 = \vec{f}_2 - \frac{\vec{f}_2 \cdot \vec{f}_1}{\|\vec{f}_1\|^2} \vec{f}_1$. Então

$$\vec{g}_2 \cdot \vec{g}_1 = \left(\vec{f}_2 - \frac{\vec{f}_2 \cdot \vec{f}_1}{\|\vec{f}_1\|^2} \vec{f}_1 \right) \cdot \vec{f}_1 = \vec{f}_2 \cdot \vec{f}_1 - \frac{\vec{f}_2 \cdot \vec{f}_1}{\|\vec{f}_1\|^2} (\vec{f}_1 \cdot \vec{f}_1) = \vec{f}_2 \cdot \vec{f}_1 - \vec{f}_2 \cdot \vec{f}_1$$

$= 0$

e assim \vec{g}_2 é ortogonal a \vec{g}_1 .

Consideramos $\vec{g}_3 = \vec{f}_3 - \frac{\vec{f}_3 \cdot \vec{g}_1}{\|\vec{g}_1\|^2} \vec{g}_1 - \frac{\vec{f}_3 \cdot \vec{g}_2}{\|\vec{g}_2\|^2} \vec{g}_2$

$$\begin{aligned} \vec{g}_3 \cdot \vec{g}_1 &= \left(\vec{f}_3 - \frac{\vec{f}_3 \cdot \vec{g}_1}{\|\vec{g}_1\|^2} \vec{g}_1 - \frac{\vec{f}_3 \cdot \vec{g}_2}{\|\vec{g}_2\|^2} \vec{g}_2 \right) \cdot \vec{g}_1 \\ &= \vec{f}_3 \cdot \vec{g}_1 - \frac{\vec{f}_3 \cdot \vec{g}_1}{\|\vec{g}_1\|^2} (\vec{g}_1 \cdot \vec{g}_1) - \frac{\vec{f}_3 \cdot \vec{g}_2}{\|\vec{g}_2\|^2} (\vec{g}_2 \cdot \vec{g}_1) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &= \vec{f}_3 \cdot \vec{g}_1 - \vec{f}_3 \cdot \vec{g}_1 = 0 \\ \vec{g}_3 \cdot \vec{g}_2 &= \left(\vec{f}_3 - \frac{\vec{f}_3 \cdot \vec{g}_1}{\|\vec{g}_1\|^2} \vec{g}_1 - \frac{\vec{f}_3 \cdot \vec{g}_2}{\|\vec{g}_2\|^2} \vec{g}_2 \right) \cdot \vec{g}_2 \\ &= \vec{f}_3 \cdot \vec{g}_2 - \frac{\vec{f}_3 \cdot \vec{g}_1}{\|\vec{g}_1\|^2} (\vec{g}_1 \cdot \vec{g}_2) - \frac{\vec{f}_3 \cdot \vec{g}_2}{\|\vec{g}_2\|^2} (\vec{g}_2 \cdot \vec{g}_2) \end{aligned}$$

$$= \vec{f}_3 \cdot \vec{g}_2 - \vec{f}_3 \cdot \vec{g}_2 = 0.$$

e assim \vec{g}_3 é ortogonal a \vec{g}_1 e \vec{g}_2 .

Considerando $\vec{e}_i = \frac{\vec{g}_i}{\|\vec{g}_i\|}$, $i = 1, 2, 3$, temos que $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$ é uma base ortonormal tal que $\vec{e}_1 \parallel \vec{f}_1$, \vec{e}_2 é combinação linear de \vec{e}_1 e \vec{f}_2 e \vec{e}_3 é combinação linear de \vec{e}_1 , \vec{e}_2 e \vec{f}_3 .