

Příklad (2.1)

Báze B níže je ortonormální vzhledem ke skalárnímu součinu $\langle \cdot, \cdot \rangle$ na \mathbb{C}^2 . Najděte vzorec pro $\left\langle \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} \right\rangle$ v závislosti na x_1, x_2, y_1, y_2 .

$$B = (\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2) = \left(\begin{pmatrix} i \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1-i \end{pmatrix} \right)$$

┌

Řešení

Známe skalární součiny nějaké báze (protože z toho, že je ortonormální vyplývá, že její prvek sám se sebou dává skalární součin 1 a s ostatními dává 0). Tedy necht χ a v jsou vyjádření $[\mathbf{x}]_B$ a $[\mathbf{y}]_B$, kde $\mathbf{x} = (x_1, x_2)^T$ a $\mathbf{y} = (y_1, y_2)^T$. Potom z definice skalárního součinu 8.15 (body SL1 a SL2) a z pozorování 8.16 (body 2 a 3) víme, že

$$\begin{aligned} \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle &= \langle \chi_1 \mathbf{b}_1 + \chi_2 \mathbf{b}_2, v_1 \mathbf{b}_1 + v_2 \mathbf{b}_2 \rangle = \overline{\chi_1} v_1 \cdot \langle \mathbf{b}_1, \mathbf{b}_1 \rangle + \overline{\chi_1} v_2 \cdot \langle \mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2 \rangle + \overline{\chi_2} v_1 \cdot \langle \mathbf{b}_2, \mathbf{b}_1 \rangle + \overline{\chi_2} v_2 \cdot \langle \mathbf{b}_2, \mathbf{b}_2 \rangle = \\ &= \overline{\chi_1} v_1 \cdot 1 + 0 + 0 + \overline{\chi_2} v_2 \cdot 1 = \chi^* \cdot v. \end{aligned}$$

Zbývá tedy zjistit, jak vypadá vyjádření vektorů v bázi B . Víme, že matice přechodu od B ke K (K je kanonická báze) je $[id]_K^B = (\mathbf{b}_1 | \mathbf{b}_2)$. My ale potřebujeme matici přechodu od K k B . Ta ale není nic jiného, než inverze k $[id]_K^B$, tj.

$$\left(\begin{array}{cc|cc} i & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1-i & 0 & 1 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{cc|cc} i & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & i & 1 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{cc|cc} i & 0 & 1-i & -1 \\ 0 & 1 & i & 1 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -1-i & i \\ 0 & 1 & i & 1 \end{array} \right).$$

Výsledek je tudíž:

$$\begin{aligned} \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle &= \chi^* \cdot v = ([id]_B^K \mathbf{x})^* \cdot ([id]_B^K \mathbf{y}) = \mathbf{x}^* ([id]_B^K)^* \cdot [id]_B^K \cdot \mathbf{y} = \\ &= \mathbf{x}^* \cdot \begin{pmatrix} -1+i & -i \\ -i & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1-i & i \\ i & 1 \end{pmatrix} \cdot \mathbf{y} = \mathbf{x}^* \cdot \begin{pmatrix} 3 & -1-2i \\ -1+2i & 2 \end{pmatrix} \cdot \mathbf{y}. \end{aligned}$$

└

Příklad (2.2)

Nechť \mathbf{V} je vektorový prostor spojitých reálných funkcí s definičním oborem $[1, 4]$ a $\langle \cdot, \cdot \rangle$ je skalární součin na \mathbf{V} daný vztahem

$$\langle f, g \rangle = \int_1^4 f \cdot g.$$

Najděte ortonormální bázi podprostoru $\text{LO} \{1, x, x^2\}$ a ortogonální projekci funkce $\sin(x)$ na tento prostor.

┌

Řešení

Provedeme Gramovu-Schmidtovu ortogonalizaci:

$$\int_1^4 1 \cdot 1 \, dx = [x]_1^4 = 4 - 1 = 3,$$

Tedy prvním vektorem bude $\frac{1}{\sqrt{3}}$. Následně chceme x mínus projekce x do $\frac{1}{\sqrt{3}}$, tedy:

$$x - ? = x - \frac{1}{\sqrt{3}} \cdot \int_1^4 x \cdot \frac{1}{\sqrt{3}} \, dx = x - \frac{1}{3} \left[\frac{x^2}{2} \right]_1^4 = x - \frac{4^2 - 1^2}{6} = x - \frac{5}{2}.$$

To znormujeme:

$$\frac{x - 5/2}{\|x - 5/2\|} = \frac{x - 5/2}{\sqrt{\int_1^4 (x - 5/2)^2 \, dx}} = \frac{x - 5/2}{\sqrt{[x^3/3]_{-3/2}^{3/2}}} = \frac{x - 5/2}{\sqrt{\frac{27+27}{24}}} = \frac{x - 5/2}{\frac{3}{2}} = \frac{2x - 5}{3}.$$

Tudíž druhým vektorem ortonormální báze bude $\frac{2x-5}{3}$. Nyní zjistíme rozdíl x^2 a jeho projekce do $\text{LO} \left\{ \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{2x-5}{3} \right\}$:

$$\begin{aligned} x^2 - ? &= x^2 - \frac{1}{\sqrt{3}} \cdot \int_1^4 x^2 \cdot \frac{1}{\sqrt{3}} \, dx - \frac{2x-5}{3} \int_1^4 x^2 \frac{2x-5}{3} \, dx = x^2 - \frac{1}{3} \left[\frac{x^3}{3} \right]_1^4 - \frac{2x-5}{9} \left(2 \left[\frac{x^4}{4} \right]_1^4 - 5 \left[\frac{x^3}{3} \right]_1^4 \right) = \\ &= x^2 - \frac{4^3 - 1^3}{9} - \frac{2x-5}{9} \left(\frac{4^4 - 1^4}{2} - 10 \frac{4^3 - 1^3}{6} \right) = x^2 - 7 - \frac{2x-5}{9} \cdot \frac{255 - 10 \cdot 21}{2} = x^2 - 5x + \frac{11}{2}. \end{aligned}$$

A znormujeme:

$$\frac{x^2 - 5x + 11/2}{\|x^2 - 5x + 11/2\|} = \frac{x^2 - 5x + 11/2}{\sqrt{\int_1^4 (x^2 - 5x + 11/2)^2 \, dx}} = \frac{x^2 - 5x + 11/2}{\sqrt{27/20}} = \frac{1}{3} \sqrt{\frac{5}{3}} \cdot (2x^2 - 10x + 11).$$

Tedy jedna z ortonormálníchází řešeního podprostoru je

$$\left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \quad \frac{2x-5}{3}, \quad \frac{1}{3} \sqrt{\frac{5}{3}} \cdot (2x^2 - 10x + 11) \right).$$

Ortogonalní projekci $\sin x$ pak jednoduše spočítáme z definice:

$$\begin{aligned} &\frac{1}{\sqrt{3}} \int_1^4 \frac{1}{\sqrt{3}} \sin x \, dx + \frac{2x-5}{3} \int_1^4 \frac{2x-5}{3} \sin x \, dx + \\ &+ \frac{1}{3} \sqrt{\frac{5}{3}} \cdot (2x^2 - 10x + 11) \cdot \int_1^4 \frac{1}{3} \sqrt{\frac{5}{3}} \cdot (2x^2 - 10x + 11) \cdot \sin x \, dx = \\ &\stackrel{\text{Wolfram}}{=} 0.587664 + 0.635467x - 0.25405x^2. \end{aligned}$$

`N[Integrate[Sin[x]/Sqrt[3], {x, 1, 4}]/Sqrt[3] + (2 x - 5)/3 Integrate[(2 x - 5)/3 Sin[x], {x, 1, 4}] + Sqrt[5/3]/3 (2 x^2 - 10 x + 11) Integrate[Sqrt[5/3]/3 (2 x^2 - 10 x + 11) Sin[x], {x, 1, 4}]]`

`ExpandAll[%]`

└

Příklad (2.)*

Ukažte, že skalární součin je až na násobek určen kolmostí. Přesněji: Nechť $\langle \cdot, \cdot \rangle_1$ a $\langle \cdot, \cdot \rangle_2$ jsou dva skalární součiny na konečně generovaném prostoru \mathbf{V} takové, že pro libovolné $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbf{V}$ platí $\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle_1 = 0$, právě když $\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle_2 = 0$. Pak existuje kladné reálné číslo t takové, že $\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle_1 = t \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle_2$, pro libovolné $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbf{V}$.

┌

Důkaz

Nejdříve dokážeme tvrzení sporem pro skalární součin dvou prvků ortogonální báze: Nechť $B = (\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_n)$ je ortonormální báze \mathbf{V} vzhledem k skalárnímu součinu $\langle \cdot, \cdot \rangle_2$ (víme, že nějaká musí existovat, jelikož vezmeme libovolnou bázi a provedeme ortogonalizaci). S podmínky $\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle_1 = 0 \Leftrightarrow \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle_2 = 0$ víme, že tato báze je ortogonální vzhledem k $\langle \cdot, \cdot \rangle_1$.

Nyní nechť pro spor existují $s, t \in \mathbb{R}, s \neq t$ a i, j tak, že $\langle \mathbf{b}_i, \mathbf{b}_i \rangle_1 = s \cdot \langle \mathbf{b}_i, \mathbf{b}_i \rangle_2 = s$ a $\langle \mathbf{b}_j, \mathbf{b}_j \rangle_1 = t \cdot \langle \mathbf{b}_j, \mathbf{b}_j \rangle_2 = t$, potom z definice a vlastností skalárního součinu (z ortogonality vzhledem k oběma součinům a z ortonormality vzhledem k druhému)

$$\langle \mathbf{b}_i - \mathbf{b}_j, \mathbf{b}_i + \mathbf{b}_j \rangle_2 = \langle \mathbf{b}_i, \mathbf{b}_i \rangle_2 - \langle \mathbf{b}_j, \mathbf{b}_i \rangle_2 + \langle \mathbf{b}_i, \mathbf{b}_j \rangle_2 - \langle \mathbf{b}_j, \mathbf{b}_j \rangle_2 = 1 - 0 + 0 - 1 = 0$$

a

$$\langle \mathbf{b}_i - \mathbf{b}_j, \mathbf{b}_i + \mathbf{b}_j \rangle_1 = \langle \mathbf{b}_i, \mathbf{b}_i \rangle_1 - \langle \mathbf{b}_j, \mathbf{b}_i \rangle_1 + \langle \mathbf{b}_i, \mathbf{b}_j \rangle_1 - \langle \mathbf{b}_j, \mathbf{b}_j \rangle_1 = s - 0 + 0 - t \neq 0.$$

To je ale ve sporu s předpokladem $\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle_1 = 0 \Leftrightarrow \langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle_2 = 0$.

Máme tedy, že $\exists t \forall \mathbf{b} \in B : \langle \mathbf{b}, \mathbf{b} \rangle_1 = t \cdot \langle \mathbf{b}, \mathbf{b} \rangle_2$. Z definice a vlastností skalárního součinu (a ortogonality B vzhledem k oběma součinům) máme pro vektory $\mathbf{x} = \sum_{i=1}^n x_i \mathbf{b}_i$ a $\mathbf{y} = \sum_{i=1}^n y_i \mathbf{b}_i$ (víme, že se tak dají vyjádřit každé vektory z \mathbf{V}):

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle_1 = \sum_{i=1}^n \overline{x_i} \cdot y_i \cdot \langle \mathbf{b}_i, \mathbf{b}_i \rangle_1 + \sum_{i,j \in [n], i \neq j} 0 = \sum_{i=1}^n \overline{x_i} \cdot y_i \cdot t \langle \mathbf{b}_i, \mathbf{b}_i \rangle_2 + \sum_{i,j \in [n], i \neq j} t \cdot 0 = t \cdot \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle_2.$$

└

□