

# Producto Interno

## Álgebra II

### 1 Definiciones

#### 1.1 Producto Interno

**Definición:** Un producto interno o escalar sobre un espacio vectorial real  $V$  es una función  $p: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  que cumple con las siguientes propiedades:

1.  $(\vec{x} \cdot \vec{y}) = (\vec{y} \cdot \vec{x})$
2.  $((\vec{x} + \vec{y}) \cdot \vec{z}) = (\vec{x} \cdot \vec{z}) + (\vec{y} \cdot \vec{z})$
3.  $(\lambda \cdot \vec{x}) \cdot \vec{y} = \lambda \cdot (\vec{x} \cdot \vec{y})$
4. I)  $(\vec{x} \cdot \vec{x} \geq 0)$   
II)  $(\vec{x} \cdot \vec{x}) = 0 \leftrightarrow \vec{x} = 0$

#### 1.2 Espacio Euclideo

Si  $V$  es un e.v. en el que se ha definido un producto interno recibe el nombre de espacio euclideo.

#### 1.3 Definiciones en un espacio euclideo

- Norma de un vector:  $\|\vec{x}\|^2 = (\vec{x} \cdot \vec{x})$ 
  - a) Con cualquier producto interno, el único vector de norma cero es el  $\vec{0}$  (¿Por qué?)
  - b)  $\|\vec{x}\| = \|-\vec{x}\|$  (¿Por qué?)
  - c)  $\|\alpha \cdot \vec{x}\| = |\alpha| \cdot \|\vec{x}\|$  (¿Por qué?)
- Distancia entre dos vectores:  
 $dist(\vec{x}, \vec{y}) = \|\vec{x} - \vec{y}\|$
- Ángulo entre dos vectores:  
 $\cos \phi = \frac{\vec{x} \cdot \vec{y}}{\|\vec{x}\| \cdot \|\vec{y}\|}$
- Ortogonalidad entre vectores:  
Dos vectores  $\vec{x}$  e  $\vec{y}$  son ortogonales  $\leftrightarrow \vec{x} \cdot \vec{y} = 0$

- Conjunto Ortogonal de Vectores:

Un conjunto  $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n\}$  es un conjunto ortogonal  $\leftrightarrow \vec{e}_i \neq \vec{0} \forall i$  y  $(\vec{e}_i \cdot \vec{e}_j) = 0 \forall i \neq j$

- Conjunto Ortonormal de Vectores:

Un conjunto  $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n\}$  es ortonormal  $\leftrightarrow$  es ortogonal y la norma de sus vectores es 1.

## 2 Proposiciones

### 2.1 Teorema de Pitágoras

Cualquiera sean vectores  $\vec{x}$  e  $\vec{y}$  vectores pertenecientes a  $V$  e.e. tal que  $\vec{x} \perp \vec{y}$  se cumple:

$$\|\vec{x} + \vec{y}\|^2 = \|\vec{x}\|^2 + \|\vec{y}\|^2$$

**Hipótesis:**  $V$  e.e.  $\vec{x}, \vec{y} \in V$   $\vec{x} \perp \vec{y}$

**Tesis:**  $\|\vec{x} + \vec{y}\|^2 = \|\vec{x}\|^2 + \|\vec{y}\|^2$

**Demostración:**

$$\begin{aligned} \|\vec{x} + \vec{y}\|^2 &= (\vec{x} + \vec{y}) \cdot (\vec{x} + \vec{y}) \rightarrow \text{Expreso la norma como producto} \\ &= (\vec{x} \cdot \vec{x}) + (\vec{x} \cdot \vec{y}) + (\vec{y} \cdot \vec{x}) + (\vec{y} \cdot \vec{y}) \rightarrow \text{Distribuyo por propiedad 2} \\ &= \|\vec{x}\|^2 + 0 + 0 + \|\vec{y}\|^2 \quad (\text{¿Por qué?}) \end{aligned}$$

O sea hemos llegado a la tesis

### 2.2 Desigualdad de Schwarz

Cualquiera sea  $\vec{x}$  e  $\vec{y} \in V$  e.e. se cumple:

$$|(\vec{x} \cdot \vec{y})| \leq \|\vec{x}\| \cdot \|\vec{y}\|$$

Esta demostración es necesaria para que esté bien definido el ángulo entre dos vectores (¿Por qué?)

**Hipótesis:**  $V$  e.e.  $\vec{x} \text{ e } \vec{y} \in V$

**Tesis:**  $|(\vec{x} \cdot \vec{y})| \leq \|\vec{x}\| \cdot \|\vec{y}\|$

**Demostración:**

Para realizar esta demostración, definimos:  $\vec{z} = \vec{x} + \alpha \cdot \vec{y}$

Entonces podemos afirmar  $((\vec{x} + \alpha \cdot \vec{y}) \cdot (\vec{x} + \alpha \cdot \vec{y})) \geq 0$

Aplicando propiedades de producto interno (¿Cuales?) nos queda:

$$\|\vec{x}\|^2 + 2\alpha \cdot (\vec{x} \cdot \vec{y}) + \alpha^2 \cdot \|\vec{y}\|^2 \geq 0$$

Esta expresión representa geométricamente una parábola una parábola de variable  $\alpha$ , la cual es siempre  $\geq 0$ . Entonces tiene 1 o ninguna raíz lo que significa que al aplicar la fórmula para aplicar raíces en una parábola:

$$\left( \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} \right) \quad \Delta = b^2 - 4ac \leq 0$$

En nuestro caso resulta:

$$(2 \cdot (\vec{x} \cdot \vec{y}))^2 - 4 \cdot \|\vec{y}\|^2 \|\vec{x}\|^2 \leq 0$$

$$(2 \cdot (\vec{x} \cdot \vec{y}))^2 \leq 4 \cdot \|\vec{y}\|^2 \|\vec{x}\|^2$$

$$|(\vec{x} \cdot \vec{y})| \leq \|\vec{x}\| \|\vec{y}\| \text{ (¿Por qué?)}$$

## 2.3 Todo conjunto ortogonal es L.I.

**Hipótesis:**  $\{\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n\}$  Conjunto Ortogonal

**Tesis:**  $\{\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n\}$  Conjunto L.I.

**Demostración:**

$$\text{Sea } \alpha_1 \vec{a}_1 + \alpha_2 \vec{a}_2 + \dots + \alpha_n \vec{a}_n = \vec{0}$$

Debemos probar que  $\alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_n = 0$

Sabemos que  $(\vec{a}_i \cdot \vec{a}_j) = 0 \ \forall i \neq j$

Multiplicando ambos miembros por  $\vec{a}_1$  y aplicando propiedad distributiva en el primer miembro nos queda:

$$\alpha_1 \cdot (\vec{a}_1 \cdot \vec{a}_1) + \alpha_2 \cdot (\vec{a}_1 \cdot \vec{a}_2) + \dots + \alpha_n (\vec{a}_1 \cdot \vec{a}_n) = (\vec{a}_1 \cdot \vec{0})$$

$$\alpha_1 \cdot \|\vec{a}_1\|^2 = 0 \text{ y como } \|\vec{a}_1\|^2 \neq 0 \text{ resulta } \alpha_1 = 0$$

De la misma manera, multiplicando por los demás vectores nos queda  $\alpha_2 = \alpha_3 = \dots = \alpha_n = 0$

Que es lo que queríamos demostrar.

## 2.4 Proceso de Grand Smith

En todo espacio euclídeo V existe una base ortonormal.

**Hipótesis:** V e.e.  $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n\}$  base de V

**Tesis:**  $\exists \{\vec{w}_1, \vec{w}_2, \dots, \vec{w}_n\}$  base ortonormal de V

**Demostración:** Lo vamos a demostrar para  $n = 3$

Sea  $\vec{u}_1 = \vec{e}_1$  ;  $\vec{u}_2 = \vec{e}_2 + \alpha \cdot \vec{u}_1$  ,  $\vec{u}_2 \in V$  (¿Por qué?)

Queremos determinar  $\alpha$  para que  $(\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_2) = 0 \rightarrow$

$$(\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_2) = (\vec{u}_1 \cdot \vec{e}_2) + \alpha \cdot \|\vec{u}_1\|^2 = 0$$

$$\text{Despejando } \alpha = -\frac{(\vec{u}_1 \cdot \vec{e}_2)}{\|\vec{u}_1\|^2} \quad \text{donde seguro } \|\vec{u}_1\|^2 \neq 0 \text{ (¿Por qué?)}$$

Podemos reemplazar y obtener ahora  $\vec{u}_2$

$$\vec{u}_2 = \vec{e}_2 - \vec{u}_1 \cdot \frac{(\vec{u}_1 \cdot \vec{e}_2)}{\|\vec{u}_1\|^2}$$

Ahora armamos

$$\vec{u}_3 = \vec{e}_3 + \theta \cdot \vec{u}_1 + \mu \cdot \vec{u}_2 \tag{1}$$

Queremos obtener  $\theta$  y  $\mu$  de manera tal que  $\vec{u}_3 \perp \vec{u}_1$  y  $\vec{u}_3 \perp \vec{u}_2$

Multiplicamos (1) por  $\vec{u}_1$  y nos queda:

$$(\vec{u}_3 \cdot \vec{u}_1) = (\vec{e}_3 \cdot \vec{u}_1) + \theta \cdot (\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1) + \mu \cdot (\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_2)$$

$$(\vec{u}_3 \cdot \vec{u}_1) = (\vec{e}_3 \cdot \vec{u}_1) + \theta \cdot \|\vec{u}_1\|^2 + 0 \text{ (¿Por qué?)}$$

Igualando a cero para que sean ortogonales:

$$(\vec{e}_3 \cdot \vec{u}_1) + \theta \cdot \|\vec{u}_1\|^2 = 0$$

$$\rightarrow \theta = -\frac{(\vec{e}_3 \cdot \vec{u}_1)}{\|\vec{u}_1\|^2}$$

Ahora multiplicamos (1) por  $\vec{u}_2$  y nos queda:

$$(\vec{u}_3 \cdot \vec{u}_2) = (\vec{e}_3 \cdot \vec{u}_2) + \theta \cdot (\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_2) + \mu \cdot (\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_2)$$

$$(\vec{u}_3 \cdot \vec{u}_2) = (\vec{e}_3 \cdot \vec{u}_2) + 0 + \theta \cdot \|\vec{u}_2\|^2$$

Igualando a cero para que sean ortogonales:

$$(\vec{e}_3 \cdot \vec{u}_2) + \mu \cdot \|\vec{u}_2\|^2 = 0$$

$$\rightarrow \mu = -\frac{(\vec{e}_3 \cdot \vec{u}_2)}{\|\vec{u}_2\|^2}$$

Podemos reemplazar y obtener ahora  $\vec{u}_3$ :

$$\vec{u}_3 = \vec{e}_3 - \frac{(\vec{e}_3 \cdot \vec{u}_1)}{\|\vec{u}_1\|^2} \cdot \vec{u}_1 - \frac{(\vec{e}_3 \cdot \vec{u}_2)}{\|\vec{u}_2\|^2} \cdot \vec{u}_2$$

Por lo tanto  $\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\}$  forman una base ortogonal de V. (¿Por qué seguro es base de V?)

Como queremos una base ortonormal dividimos a cada vector por su norma y nos queda:

$$\vec{w}_1 = \frac{\vec{u}_1}{\|\vec{u}_1\|}$$

$$\vec{w}_2 = \frac{\vec{u}_2}{\|\vec{u}_2\|}$$

$$\vec{w}_3 = \frac{\vec{u}_3}{\|\vec{u}_3\|}$$

$\Rightarrow \{\vec{w}_1, \vec{w}_2, \vec{w}_3\}$  es una base ortonormal de V.