Индивидуальное задание #3

ФИО: Овчинников Павел Алексеевич

Номер ИСУ: 368606 Поток: ЛИН АЛГ СУИР БИТ Б 1.5

Задание 1

Шаг 1. Скалярное произведение

Найдём A^* и B^* (пригодится на след.шаге):

$$A^* = \begin{pmatrix} 4 - 5i & 2 + 4i \\ 2 - 3i & -4 + 3i \\ -3 - 4i & -4 + i \end{pmatrix} \qquad B^* = \begin{pmatrix} 5 + 4i & -4 + 3i \\ 5 + 2i & -4 + i \\ -4 & 5 - i \end{pmatrix}$$

Группа: R3141

Теперь вычислим A^*B :

$$A^*B = \begin{pmatrix} 4-5i & 2+4i \\ 2-3i & -4+3i \\ -3-4i & -4+i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5-4i & 5-2i & -4 \\ -4-3i & -4-i & 5+i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4-63i & 6-51i & -10+42i \\ 23-23i & 23-27i & -31+23i \\ -12 & -6-14i & -9+17i \end{pmatrix}$$

И тогда $\operatorname{tr}(A^*B) = 4 - 63i + 23 - 27i - 9 + 17i = \boxed{18 - 73i}$

Шаг 2. Нормы, порождённые скалярным произведением

Норма, порождённая вышеопределённым скалярным произведением, вычисляется как $\|X\| = \sqrt{\operatorname{tr}(X^*X)}$. Вычислим такие нормы для матриц из предыдущего шага:

$$||A||^2 = \operatorname{tr}\left(\begin{pmatrix} 4-5i & 2+4i \\ 2-3i & -4+3i \\ -3-4i & -4+i \end{pmatrix}\begin{pmatrix} 4+5i & 2+3i & -3+4i \\ 2-4i & -4-3i & -4-i \end{pmatrix}\right) = \operatorname{tr}\left(\begin{pmatrix} 61 & 27-20i & 4+13i \\ 27+20i & 38 & 25+9i \\ 4-13i & 25-9i & 42 \end{pmatrix}\right) = 61+38+42 = 141$$

$$\|B\|^2 = \operatorname{tr}\left(\begin{pmatrix} 5+4i & -4+3i \\ 5+2i & -4+i \\ -4 & 5-i \end{pmatrix}\begin{pmatrix} 5-4i & 5-2i & -4 \\ -4-3i & -4-i & 5+i \end{pmatrix}\right) = \operatorname{tr}\left(\begin{pmatrix} 66 & 52+2i & -43-5i \\ 52-2i & 46 & -41-7i \\ -43+5i & -41+7i & 42 \end{pmatrix}\right) = 66+46+42 = 134$$

Тогда нормы матрицы $\|A\|$ и $\|B\|$ равны $\sqrt{141}$ и $\sqrt{134}$.

Шаг 3. Нормы матриц, определённые как максимумы сумм модулей элементов строк Найдём $\|X\|_1$ для матриц с первого шага:

$$\begin{split} \|A\|_1 &= \max_{1 \leq j \leq n} \sum_{i=1}^m |a_{ij}| = \max\{|4+5i|+|2+3i|+|-3+4i|, |2-4i|+|-4-3i|+|-4-i|\} = \\ &= \max\{\sqrt{41}+\sqrt{13}+5, 2\sqrt{5}+5+\sqrt{17}\} = \sqrt{41}+\sqrt{13}+5 \\ \|B\|_1 &= \max_{1 \leq j \leq n} \sum_{i=1}^m |b_{ij}| = \max\{|5-4i|+|5-2i|+|-4|, |-4-3i|+|-4-i|+|5+i|\} = \\ &= \max\{\sqrt{41}+\sqrt{29}+4, 5+\sqrt{17}+\sqrt{26}\} = \sqrt{41}+\sqrt{29}+4 \end{split}$$

Шаг 4. Нормы матриц, определённые как максимумы сумм модулей элементов столбцов Найдём $\|X\|_{\infty}$ для матриц с первого шага:

$$||A||_{\infty} = \max_{1 \le i \le m} \sum_{j=1}^{n} |a_{ij}| = \max\{|4+5i| + |2-4i|, |2+3i| + |-4-3i|, |-3+4i| + |-4-i|\} = \max\{\sqrt{41} + 2\sqrt{5}, \sqrt{13} + 5, 5 + \sqrt{17}\} = \sqrt{41} + 2\sqrt{5}$$

$$||B||_{\infty} = \max_{1 \le i \le m} \sum_{j=1}^{n} |b_{ij}| = \max\{|5-4i| + |-4-3i|, |5-2i| + |-4+i|, |-4| + |5+i|\} = \max\{\sqrt{41} + 5, \sqrt{29} + \sqrt{17}, 4 + \sqrt{26}\} = \sqrt{41} + 5$$

Шаг 5. Нормы матриц, определённые как максимумы среди всех элементов

Найдём $\|X\|_{max}$ для матриц с первого шага:

$$||A||_{max} = \max |a_{ij}| = \max\{|4+5i|, |2-4i|, |2+3i|, |-4-3i|, |-3+4i|, |-4-i|\} = \max\{\sqrt{41}, \sqrt{20}, \sqrt{13}, 5, 5, \sqrt{17}\} = \sqrt{41}$$

$$||B||_{max} = \max |b_{ij}| = \max\{|5-4i|, |-4-3i|, |5-2i|, |-4+i|, |-4|, |5+i|\} = \max\{\sqrt{41}, 5, \sqrt{29}, \sqrt{17}, 4, \sqrt{26}\} = \sqrt{41}$$

Шаг 6. Сравнение полученных норм

$$\begin{split} \|A\|_{max} < \|A\|_{\infty} < \|A\|_{1} \,, \text{ t.k. } \sqrt{41} < \sqrt{41} + 2\sqrt{5} < \sqrt{41} + \sqrt{13} + 5 \\ \|B\|_{max} < \|B\|_{\infty} < \|B\|_{1} \,, \text{ t.k. } \sqrt{41} < \sqrt{41} + 5 < \sqrt{41} + \sqrt{29} + 4 \end{split}$$

Задание 2

Шаг 1. Матрица Грама базиса

Матрица Грама любого базисного набора векторов (в котором вектора попарно ортогональны) вычисляется следующим образом:

$$G = \begin{pmatrix} \langle e_1, e_1 \rangle & \langle e_1, e_2 \rangle & \langle e_1, e_3 \rangle \\ \langle e_2, e_1 \rangle & \langle e_2, e_2 \rangle & \langle e_2, e_3 \rangle \\ \langle e_3, e_1 \rangle & \langle e_3, e_2 \rangle & \langle e_3, e_3 \rangle \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \int_0^1 e_1(t)e_1(t)dt & \int_0^1 e_1(t)e_2(t)dt & \int_0^1 e_1(t)e_3(t)dt \\ \int_0^1 e_2(t)e_1(t)dt & \int_0^1 e_2(t)e_2(t)dt & \int_0^1 e_2(t)e_3(t)dt \\ \int_0^1 e_3(t)e_1(t)dt & \int_0^1 e_3(t)e_2(t)dt & \int_0^1 e_3(t)e_3(t)dt \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 & 3 & 2 \\ 3 & 4/3 & 1 \\ 2 & 1 & 4/5 \end{pmatrix}$$

Шаг 2. Разложение полиномов по базису

Уточним, что $e = \{-3, -2t, -2t^2\}$ и представим каждый из полиномов в виде суммы векторов этого базиса:

$$\begin{cases} p_1 = -2e_1 = 6 \\ p_2 = -2e_2 + e_1 = 4t - 3 \\ p_3 = -2e_2 = 4t \\ p_4 = 3e_2 = -6t \end{cases}$$

Шаг 3. Ортогонализация Грама-Шмидта

Ортогонализируем полиномы с помощью метода ортогонализации Грама-Шмидта, в котором формально из каждого вектора последовательно вычитаются проекции предыдущего (скалярное произведение при этом задано как $\langle a,b\rangle=$ $=a^TGb$, где G — матрица Грама, найденная на шаге 1):

$$q_{1} = p_{1} = \begin{pmatrix} -2\\0\\0 \end{pmatrix} \qquad q_{2} = p_{2} - \frac{\langle p_{2}, q_{1} \rangle}{\langle q_{1}, q_{1} \rangle} q_{1} = \begin{pmatrix} 1\\-2\\0 \end{pmatrix} + \frac{1}{6} \begin{pmatrix} -2\\0\\0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2/3\\-2\\0 \end{pmatrix}$$

$$q_{3} = p_{3} - \frac{\langle p_{3}, q_{2} \rangle}{\langle q_{2}, q_{2} \rangle} q_{2} - \frac{\langle p_{3}, q_{1} \rangle}{\langle q_{1}, q_{1} \rangle} q_{1} = \begin{pmatrix} 0\\-2\\0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2/3\\-2\\0 \end{pmatrix} - \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -2\\0\\0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0\\0\\0 \end{pmatrix}$$

$$q_{4} = p_{4} - \frac{\langle p_{4}, q_{2} \rangle}{\langle q_{2}, q_{2} \rangle} q_{2} - \frac{\langle p_{4}, q_{1} \rangle}{\langle q_{1}, q_{1} \rangle} q_{1} = \begin{pmatrix} 0\\3\\0 \end{pmatrix} + \frac{3}{2} \begin{pmatrix} 2/3\\-2\\0 \end{pmatrix} + \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -2\\0\\0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0\\0\\0 \end{pmatrix}$$

Теперь ортонормируем вектора (норма задана как $||a|| = \langle a, a \rangle = a^T G a$):

$$\tilde{q}_1 = \frac{q_1}{\|q_1\|} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \qquad \tilde{q}_2 = \frac{q_2}{\|q_2\|} = \frac{3}{2\sqrt{10}} \begin{pmatrix} 2/3 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{10} \\ -3/\sqrt{10} \\ 0 \end{pmatrix}$$

Для векторов q_3 и q_4 норма будет равна нулю, соответственно ортонормированный вектор невозможно вычислить, т.к. происходит деление на ноль.

Шаг 4. Вывод

Векторы, которые в дальнейшем будут ортогонализироваться, должны образовывать базис, т.е. набор должен быть линейно незаивисим. Когда наблюдаются линейно зависимые вектора, приём ортогонализации обращает часть векторов в нуль-векторы, оставляя только те, которые образуют с первым выбранным вектором q_1 ортогональное подпространство. А проводить ортонормирование с нуль-векторами в принципе невозможно, т.к. их норма равна нулю. Эти факты подтверждаются на предыдущих шагах, из чего следует вывод, что система векторов выше линейно зависимая.

Задание 3

Шаг 1. Матрицы Грама систем векторов x и y

Для начала дополним каждую из линейных оболочек ещё одним вектором, который будет ортогонален трём уже заданным. Для этого решим следующие системы:

$$\underbrace{1} \begin{cases}
\alpha_1 - \alpha_2 + 2\alpha_3 - \alpha_4 = 0 \\
\alpha_1 + \alpha_3 - 2\alpha_4 = 0 \\
-2\alpha_1 - 2\alpha_2 = 0
\end{cases} \qquad \underbrace{2} \begin{cases}
\beta_1 - \beta_3 + 2\beta_4 = 0 \\
\beta_1 - \beta_2 - 2\beta_3 - \beta_4 = 0 \\
\beta_1 - \beta_2 - 2\beta_3 + 2\beta_4 = 0
\end{cases}$$

$$\underbrace{1} : \begin{pmatrix}
1 & -1 & 2 & -1 & 0 \\
1 & 0 & 1 & -2 & 0 \\
-2 & 0 & -2 & 0 & 0
\end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix}
1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\
0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\
0 & 0 & 0 & 1 & 0
\end{pmatrix} \Rightarrow x_4 = \begin{pmatrix}
-\alpha_3 \\
\alpha_3 \\
\alpha_3 \\
0
\end{pmatrix} \Rightarrow x_4 = \begin{pmatrix}
-1 \\
1 \\
1 \\
0
\end{pmatrix}$$

$$\underbrace{2} : \begin{pmatrix}
1 & 0 & -1 & 2 & 0 \\
1 & -1 & -2 & -1 & 0 \\
1 & -1 & -2 & 2 & 0
\end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix}
1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\
0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\
0 & 0 & 0 & 1 & 0
\end{pmatrix} \Rightarrow y_4 = \begin{pmatrix}
\beta_3 \\
-\beta_3 \\
\beta_3 \\
0
\end{pmatrix} \Rightarrow y_4 = \begin{pmatrix}
1 \\
-1 \\
1 \\
0
\end{pmatrix}$$

Матрицы Грама подпространств вычисляются так же, как и матрицы Грама полиномов — принцип один:

$$G_{x} = \begin{pmatrix} \langle x_{1}, x_{1} \rangle & \langle x_{1}, x_{2} \rangle & \langle x_{1}, x_{3} \rangle & \langle x_{1}, x_{4} \rangle \\ \langle x_{2}, x_{1} \rangle & \langle x_{2}, x_{2} \rangle & \langle x_{2}, x_{3} \rangle & \langle x_{2}, x_{4} \rangle \\ \langle x_{3}, x_{1} \rangle & \langle x_{3}, x_{2} \rangle & \langle x_{3}, x_{3} \rangle & \langle x_{3}, x_{4} \rangle \\ \langle x_{4}, x_{1} \rangle & \langle x_{4}, x_{2} \rangle & \langle x_{4}, x_{3} \rangle & \langle x_{4}, x_{4} \rangle \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 & 5 & -6 & 0 \\ 5 & 6 & -4 & 0 \\ -6 & -4 & 8 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

$$G_{y} = \begin{pmatrix} \langle y_{1}, y_{1} \rangle & \langle y_{1}, y_{2} \rangle & \langle y_{1}, y_{3} \rangle & \langle y_{1}, y_{4} \rangle \\ \langle y_{2}, y_{1} \rangle & \langle y_{2}, y_{2} \rangle & \langle y_{2}, y_{3} \rangle & \langle y_{2}, y_{4} \rangle \\ \langle y_{3}, y_{1} \rangle & \langle y_{3}, y_{2} \rangle & \langle y_{3}, y_{3} \rangle & \langle y_{3}, y_{4} \rangle \\ \langle y_{4}, y_{1} \rangle & \langle y_{4}, y_{2} \rangle & \langle y_{4}, y_{3} \rangle & \langle y_{4}, y_{4} \rangle \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 & 1 & 7 & 0 \\ 1 & 7 & 4 & 0 \\ 7 & 4 & 10 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

Шаг 2. Определители матриц Грама

Найдём $|G_x|$ и $|G_y|$:

$$\begin{vmatrix} 7 & 5 & -6 & 0 \\ 5 & 6 & -4 & 0 \\ -6 & -4 & 8 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{vmatrix} = 144 \qquad \begin{vmatrix} 6 & 1 & 7 & 0 \\ 1 & 7 & 4 & 0 \\ 7 & 4 & 10 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{vmatrix} = 81$$

Обращение в ноль грамиана системы векторов — это критерий их линейной зависимости. Здесь же мы наблюдаем, что все определители не равны нулю \Rightarrow системы векторов подпространств L_x и L_y линейно независимы.

Шаг 3. Ортогональные проекции вектора z

Для нахождения проекции вектора z на подпространства L_x и L_y понадобится ортогонализировать вектора внутри линейных оболочек.

$$\overline{x}_1 = x_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \qquad \overline{x}_2 = x_2 - \frac{\overline{x}_1^T G_x x_2}{\overline{x}_1^T G_x \overline{x}_1} \overline{x}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} - \frac{10}{30} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{2/3}{1/3} \\ \frac{1/3}{1/3} \\ -5/3 \end{pmatrix}$$

$$\overline{x}_3 = x_3 - \frac{\overline{x}_2^T G_x x_3}{\overline{x}_2^T G_x \overline{x}_2} \overline{x}_2 - \frac{\overline{x}_1^T G_x x_3}{\overline{x}_1^T G_x \overline{x}_1} \overline{x}_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{10}{35} \begin{pmatrix} \frac{2/3}{1/3} \\ \frac{1/3}{3} \\ -5/3 \end{pmatrix} + \frac{8}{30} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -54/35 \\ -6/35 \\ -48/35 \\ -26/35 \end{pmatrix}$$

$$\overline{x}_{4} = x_{4} - \frac{\overline{x}_{3}^{T} G_{x} x_{4}}{\overline{x}_{3}^{T} G_{x} \overline{x}_{3}} \overline{x}_{3} - \frac{\overline{x}_{2}^{T} G_{x} x_{4}}{\overline{x}_{2}^{T} G_{x} \overline{x}_{2}} \overline{x}_{2} - \frac{\overline{x}_{1}^{T} G_{x} x_{4}}{\overline{x}_{1}^{T} G_{x} \overline{x}_{1}} \overline{x}_{1} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{5}{52} \begin{pmatrix} -54/35 \\ -6/35 \\ -48/35 \\ -26/35 \end{pmatrix} + \frac{3}{35} \begin{pmatrix} 2/3 \\ 1/3 \\ 1/3 \\ -5/3 \end{pmatrix} - \frac{15}{30} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -724/455 \\ 688/455 \\ -47/455 \\ 2/7 \end{pmatrix}$$

$$x = \frac{\overline{x}_{1}^{T} G_{x} z}{\overline{x}_{1}^{T} G_{x} \overline{x}_{1}} \overline{x}_{1} + \frac{\overline{x}_{2}^{T} G_{x} z}{\overline{x}_{2}^{T} G_{x} \overline{x}_{2}} \overline{x}_{2} + \frac{\overline{x}_{3}^{T} G_{x} z}{\overline{x}_{3}^{T} G_{x} \overline{x}_{3}} \overline{x}_{3} + \frac{\overline{x}_{4}^{T} G_{x} z}{\overline{x}_{4}^{T} G_{x} \overline{x}_{4}} \overline{x}_{4} =$$

$$= \frac{-15}{30} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} + \frac{13}{35} \begin{pmatrix} 2/3 \\ 1/3 \\ 1/3 \\ -5/3 \end{pmatrix} - \frac{15}{182} \begin{pmatrix} -54/35 \\ -6/35 \\ -48/35 \\ -26/35 \end{pmatrix} + \frac{167}{530} \begin{pmatrix} -724/455 \\ 688/455 \\ -47/455 \\ 2/7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3173213/5064150 \\ 5643431/5064150 \\ -4029589/5064150 \\ -4029589/5064150 \\ 2509/77910 \end{pmatrix}$$

$$\overline{y}_1 = y_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \qquad \overline{y}_2 = y_2 - \frac{\overline{y}_1^T G_y y_2}{\overline{y}_1^T G_y \overline{y}_1} \overline{y}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} - \frac{2}{14} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6/7 \\ -1 \\ -13/7 \\ -9/7 \end{pmatrix}$$

$$\overline{y}_3 = y_3 - \frac{\overline{y}_2^T G_y y_3}{\overline{y}_2^T G_y \overline{y}_2} \overline{y}_2 - \frac{\overline{y}_1^T G_y y_3}{\overline{y}_1^T G_y \overline{y}_1} \overline{y}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix} - \frac{211}{292} \begin{pmatrix} 6/7 \\ -1 \\ -13/7 \\ -9/7 \end{pmatrix} - \frac{20}{14} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -153/146 \\ -81/292 \\ 225/292 \\ 21/292 \end{pmatrix}$$

$$\overline{y}_4 = y_4 - \frac{\overline{y}_3^T G_y y_4}{\overline{y}_3^T G_y \overline{y}_3} \overline{y}_3 - \frac{\overline{y}_2^T G_y y_4}{\overline{y}_2^T G_y \overline{y}_2} \overline{y}_2 - \frac{\overline{y}_1^T G_y y_4}{\overline{y}_1^T G_y \overline{y}_1} \overline{y}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{585}{189} \begin{pmatrix} -153/146 \\ -81/292 \\ 225/292 \\ 21/292 \end{pmatrix} + \frac{83}{2044} \begin{pmatrix} 6/7 \\ -1 \\ -13/7 \\ -9/7 \end{pmatrix} + \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -15291/7154 \\ -1941/1022 \\ 11583/3577 \\ 2241/7154 \end{pmatrix}$$

$$y = \frac{\overline{y}_1^T G_y z}{\overline{y}_1^T G_y \overline{y}_1} \overline{y}_1 + \frac{\overline{y}_2^T G_y z}{\overline{y}_2^T G_y \overline{y}_2} \overline{y}_2 + \frac{\overline{y}_3^T G_y z}{\overline{y}_3^T G_y \overline{y}_3} \overline{y}_3 + \frac{\overline{y}_4^T G_y z}{\overline{y}_4^T G_y \overline{y}_4} \overline{y}_4 =$$

$$= \frac{-12}{14} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} - \frac{163}{2044} \begin{pmatrix} 6/7 \\ -1 \\ -13/7 \\ -19/7 \end{pmatrix} - \frac{1}{6132} \begin{pmatrix} -153/146 \\ -81/292 \\ 225/292 \\ 225/292 \\ 225/292 \\ 225/292 \\ 225/292 \end{pmatrix} - \frac{41908622535}{358258012} \begin{pmatrix} -15291/7154 \\ -1941/1022 \\ 11583/3577 \\ -1941/1054 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 159613289723115/640744454462 \\ 162747701863423/732279376528 \\ -1936558118433299/5125955635696 \\ -196096294335241/5125955635696 \end{pmatrix}$$

Шаг 4. Косинус угла между ортогональными проекциями

Найдём косинус угла между ортогональными проекциями x и y, которые проецируют \vec{z} на L_x и L_y . Скалярное произведение задано стандартно, что упрощает вычисления:

$$\cos\varphi = \frac{\langle x,y\rangle}{\|x\|\,\|y\|} = \frac{^{191487644933664351469/_{489785060990752800}}}{^{\sqrt{14545444605319}/_{2532075}\,.\,\,\sqrt{6717054755750431183032504527403/_{5125955635696}}}} = \\ = \frac{10148845181484210627857}{2\sqrt{97702547860662442444748298065139409955056557}}$$

Шаг 5. Приближённое значение угла между проекциями

 $\varphi = \arccos \frac{10148845181484210627857}{2\sqrt{97702547860662442444748298065139409955056557}} \approx \arccos 0.51337 \approx 1.03168 \text{ в радианах или } 59.11118^\circ$