

## ЛЕКЦИЯ № 13

## Евклидовы пространства.

## Алгоритм Грама-Шмидта ортогонализации базиса.

*Процесс ортогонализации Грама-Шмидта*

В каждом пространстве существует ортонормированный базис и построить его можно с помощью процесса ортогонализации Грама-Шмидта.

Пусть  $\{\bar{e}_1; \bar{e}_2 \dots \bar{e}_n\}$  - некоторый базис в евклидовом пространстве  $E$ . Построим  $\{\bar{f}_1; \bar{f}_2 \dots \bar{f}_n\}$  – ортонормированный базис.

$$1) \bar{f}_1 = \bar{e}_1$$

$$2) \bar{f}_2 = \bar{e}_2 - \lambda \bar{f}_1$$

$\lambda$  выбираем из условия ортогональности вектора  $\bar{f}_2$  к  $\bar{f}_1$ :

$$(\bar{f}_1, \bar{f}_2) = 0; (\bar{f}_1, \bar{e}_2 - \lambda \bar{f}_1) = 0; \Rightarrow$$

$$(\bar{f}_1, \bar{e}_2) - \lambda (\bar{f}_1, \bar{f}_1) = 0; \Rightarrow \lambda = \frac{(\bar{f}_1, \bar{e}_2)}{(\bar{f}_1, \bar{f}_1)} = \frac{(\bar{e}_1, \bar{e}_2)}{(\bar{e}_1, \bar{e}_1)};$$

$$3) \bar{f}_3 = \bar{e}_3 - \lambda_1 \bar{f}_1 - \lambda_2 \bar{f}_2;$$

$\lambda_i$  выбираем из условий ортогональности вектора  $\bar{f}_3$  к  $\bar{f}_1$  и  $\bar{f}_2$ :

$$(\bar{f}_1, \bar{f}_3) = 0; (\bar{f}_2, \bar{f}_3) = 0;$$

$$a) (\bar{f}_1, \bar{f}_3) = 0; \Rightarrow (\bar{f}_1, \bar{e}_3 - \lambda_1 \bar{f}_1 - \lambda_2 \bar{f}_2) = 0; \Rightarrow$$

$$(\bar{f}_1, \bar{e}_3) - \lambda_1 (\bar{f}_1, \bar{f}_1) - \lambda_2 (\bar{f}_1, \bar{f}_2) = 0; (\bar{f}_1, \bar{f}_2) = 0 \Rightarrow$$

$$\lambda_1 = \frac{(\bar{f}_1, \bar{e}_3)}{(\bar{f}_1, \bar{f}_1)} = \frac{(\bar{e}_1, \bar{e}_3)}{(\bar{e}_1, \bar{e}_1)};$$

$$b) (\bar{f}_2, \bar{f}_3) = 0; \Rightarrow$$

$$(\bar{f}_2, \bar{e}_3 - \lambda_1 \bar{f}_1 - \lambda_2 \bar{f}_2) = (\bar{f}_2, \bar{e}_3) - \lambda_1 (\bar{f}_2, \bar{f}_1) - \lambda_2 (\bar{f}_2, \bar{f}_2) = 0;$$

$$(\bar{f}_2, \bar{f}_1) = 0 \Rightarrow \lambda_2 = \frac{(\bar{f}_2, \bar{e}_3)}{(\bar{f}_2, \bar{f}_2)};$$

$$\text{и.т.д. } \bar{f}_n = \bar{e}_n - \lambda_1 \bar{f}_1 - \dots - \lambda_{n-1} \bar{f}_{n-1}; \Rightarrow \lambda_i = \frac{(\bar{f}_i, \bar{e}_n)}{(\bar{f}_i, \bar{f}_i)}$$

Базис  $\{\bar{f}_1; \bar{f}_2 \dots \bar{f}_n\}$ - ортогональный.

Нормируя векторы  $\{\bar{f}_1; \bar{f}_2 \dots \bar{f}_n\}$  получаем ортонормированный базис  $\{\vec{h}_1, \dots, \vec{h}_n\}$ , где  $\vec{h}_i = \frac{\bar{f}_i}{|\bar{f}_i|}, i = 1 \dots n$ .

Пример1 Дана матрица Грама скалярного произведения  $G = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 4 \end{pmatrix}$  в базисе  $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2\}$ . \_Ортогонализировать базис  $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2\}$ . Сделать проверку с помощью матрицы перехода.

Решение.

$$1) \vec{f}_1 = \vec{e}_1 = (1,0); - \text{координаты в базисе } \{\vec{e}_1; \vec{e}_2\}$$

$$2) \vec{f}_2 = \vec{e}_2 - \alpha \vec{f}_1$$

$$(\vec{f}_1, \vec{f}_2) = (\vec{f}_1, \vec{e}_2) - \alpha(\vec{f}_1, \vec{f}_1) \Rightarrow 0 = (\vec{e}_1, \vec{e}_2) - \alpha(\vec{e}_1, \vec{e}_1) \Rightarrow$$

$$\alpha = \frac{(\vec{e}_1, \vec{e}_2)}{(\vec{e}_1, \vec{e}_1)} = \frac{1}{2} \Rightarrow \vec{f}_2 = -\frac{1}{2}\vec{e}_1 + \vec{e}_2 = \left(-\frac{1}{2}; 1\right)$$

Получили ортогональный базис  $F = \{\vec{f}_1, \vec{f}_2\}$ .

Теперь нормируем его и получим ортонормированный базис  $H = \{\vec{h}_1, \vec{h}_2\}$ , где

$$\vec{h}_1 = \frac{\vec{f}_1}{|\vec{f}_1|}, \vec{h}_2 = \frac{\vec{f}_2}{|\vec{f}_2|}.$$

$$|\vec{f}_1| = \sqrt{(\vec{f}_1, \vec{f}_1)} = \sqrt{(\vec{e}_1, \vec{e}_1)} = \sqrt{2},$$

$$|\vec{f}_2| = \sqrt{(\vec{f}_2, \vec{f}_2)} = \sqrt{\begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1/2 \\ 1 \end{pmatrix}} = \sqrt{\frac{7}{2}}.$$

$$\text{Тогда } \vec{h}_1 = \frac{\vec{f}_1}{|\vec{f}_1|} = \frac{\vec{e}_1}{\sqrt{2}} = \frac{1}{\sqrt{2}}(1,0),$$

$$\vec{h}_2 = \frac{\vec{f}_2}{|\vec{f}_2|} = \left(\frac{-1}{\sqrt{14}}, \frac{2}{\sqrt{14}}\right).$$

Проверим ортонормированность построенного базиса  $H = \{\vec{h}_1, \vec{h}_2\}$  с помощью матрицы перехода:

$$G_H = P^T G_S P = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ -\frac{\sqrt{2}}{\sqrt{7}} \cdot \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{2}}{\sqrt{7}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{\sqrt{2}}{\sqrt{7}} \cdot \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{\sqrt{2}}{\sqrt{7}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = E,$$

получилась единичная матрица, значит базис  $H = \{\vec{h}_1, \vec{h}_2\}$  ортонормированный.

### Пример 2

Ортогонализировать базис  $S = \{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$ , заданный своими координатами в ортонормированном базисе  $\{\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}\}$

$\vec{e}_1 = (1, 1, 1)$ ;  $\vec{e}_2 = (1, 1, 2)$ ;  $\vec{e}_3 = (2, 1, 1)$ , матрица Грама которого имеет вид:

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & 4 \\ 4 & 6 & 5 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix}$$

### Решение:

$$\vec{f}_3 = \vec{e}_3 - \lambda_1 \vec{f}_1 - \lambda_2 \vec{f}_2;$$

$$\vec{f}_2 = \vec{e}_2 - \lambda \vec{f}_1$$

=

$$1) \vec{f}_1 = \vec{e}_1 = (1, 1, 1);$$

$$2) \vec{f}_2 = \vec{e}_2 - \lambda \vec{f}_1; \text{ Найдем } \lambda \text{ из условия } (\vec{f}_1, \vec{f}_2) = 0;$$

Можно воспользоваться готовой формулой:

$$\lambda = \frac{(\vec{e}_1, \vec{e}_2)}{(\vec{e}_1, \vec{e}_1)} = \frac{4}{3} \Rightarrow$$

$$\vec{f}_2 = -\frac{4}{3}\vec{e}_1 + \vec{e}_2 = (1; 1; 2) - \frac{4}{3}(1; 1; 1) = \left(-\frac{1}{3}; -\frac{1}{3}; \frac{2}{3}\right)$$

3)  $\bar{f}_3 = \bar{e}_3 - \lambda_1 \bar{f}_1 - \lambda_2 \bar{f}_2$ ; Для нахождения  $\lambda_1$  и  $\lambda_2$  воспользуемся формулами:

$$\lambda_1 = \frac{(\bar{f}_1, \bar{e}_3)}{(\bar{f}_1, \bar{f}_1)} = \frac{(\bar{e}_1, \bar{e}_3)}{(\bar{e}_1, \bar{e}_1)} = \frac{4}{3};$$

$$\lambda_2 = \frac{(\bar{f}_2, \bar{e}_3)}{(\bar{f}_2, \bar{f}_2)} = \frac{-\frac{2}{3} - \frac{1}{3} + \frac{2}{3}}{\frac{1}{9} + \frac{1}{9} + \frac{4}{9}} = -1/2. \text{ Находим } \bar{f}_3.$$

$$\bar{f}_3 = \bar{e}_3 - \frac{4}{3}\bar{f}_1 + \frac{1}{2}\bar{f}_2 = (2, 1, 1) - \frac{4}{3}(1, 1, 1) + \frac{1}{2}(-1/3, -1/3, 2/3) = (1/2, -1/2, 0);$$

Получили ортогональный базис  $\{\bar{f}_1; \bar{f}_2 \dots \bar{f}_n\}$ .

Нормируем его.

$$|\vec{f}_1| = \sqrt{3}; |\vec{f}_2| = \sqrt{6}/3; |\vec{f}_3| = \sqrt{2}/2;$$

$$\bar{h}_1 = \frac{\vec{f}_1}{|\vec{f}_1|} = \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}\right); \bar{h}_2 = \frac{\vec{f}_2}{|\vec{f}_2|} = \left(-\frac{1}{\sqrt{6}}, -\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{2}{\sqrt{6}}\right);$$

$$\bar{h}_3 = \frac{\vec{f}_3}{|\vec{f}_3|} = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right)$$

$\bar{h}_1, \bar{h}_2, \bar{h}_3$  – ортонормированный базис.

Проверим:

1 способ.

$$(\bar{h}_1, \bar{h}_2) = \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}\right) \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} = 0;$$

$$(\bar{h}_1, \bar{h}_3) = \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}\right) \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix} = 0;$$

$$(\overline{h_2}, \overline{h_3}) = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right) \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} = 0;$$

$$|\overline{h_1}| = \sqrt{\left(\frac{1}{\sqrt{3}}\right)^2 + \left(\frac{1}{\sqrt{3}}\right)^2 + \left(\frac{1}{\sqrt{3}}\right)^2} = 1$$

$$|\overline{h_2}| = \sqrt{\left(\frac{-1}{\sqrt{6}}\right)^2 + \left(\frac{-1}{\sqrt{6}}\right)^2 + \left(\frac{2}{\sqrt{6}}\right)^2} = 1$$

$$|\overline{h_3}| = \sqrt{\left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right)^2 + \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right)^2} = 1$$

Верно.

Сделаем проверку вторым способом- через матрицу перехода.

Для этого необходимо представить базис  $\overline{h_1}, \overline{h_2}, \overline{h_3}$  в координатах базиса  $S = \{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$

$$\vec{f}_1 = \vec{e}_1 = (1, 0, 0)_S;$$

$$\vec{f}_2 = -\frac{4}{3}\vec{e}_1 + \vec{e}_2 = \left(-\frac{4}{3}, 1, 0\right)_S;$$

$$\begin{aligned} \vec{f}_3 &= \vec{e}_3 - \frac{4}{3}\vec{f}_1 + \frac{1}{2}\vec{f}_2 = -\frac{4}{3}\vec{e}_1 + \frac{1}{2}\left(-\frac{4}{3}\vec{e}_1 + \vec{e}_2\right) + \vec{e}_3 = -2\vec{e}_1 + \frac{1}{2}\vec{e}_2 + \vec{e}_3 = \\ &= \left(-2, \frac{1}{2}, 1\right)_S \end{aligned}$$

Норма вектора не зависит от выбора базиса  $\Rightarrow$

$$\overline{h_1} = \frac{\vec{f}_1}{|\vec{f}_1|} = \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, 0, 0\right)_S; \quad \overline{h_2} = \frac{\vec{f}_2}{|\vec{f}_2|} = \left(-\frac{4}{\sqrt{6}}, \frac{3}{\sqrt{6}}, 0\right)_S;$$

$$\overline{h_3} = \frac{\vec{f}_3}{|\vec{f}_3|} = \left(\frac{-4}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, \sqrt{2}\right)_S$$

$$G_H = P^T G_E P = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & 0 \\ -\frac{4}{\sqrt{6}} & \frac{3}{\sqrt{6}} & 0 \\ \frac{-4}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \sqrt{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 4 & 4 \\ 4 & 6 & 5 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{4}{\sqrt{6}} & \frac{-4}{\sqrt{2}} \\ 0 & \frac{3}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} \sqrt{3} & \frac{4}{\sqrt{3}} & \frac{4}{\sqrt{3}} \\ 0 & \frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{-1}{\sqrt{6}} \\ 0 & 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{4}{\sqrt{6}} & \frac{-4}{\sqrt{2}} \\ 0 & \frac{3}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Верно. Проверка с помощью матрицы перехода показала, что построенный базис  $\overline{h}_1, \overline{h}_2, \overline{h}_3$  является ортонормированным.

Можно также сделать проверку через матрицу Грама в базис  $S = \{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$

$$\overline{h}_1 G \overline{h}_2 = \left( \frac{1}{\sqrt{3}}, 0, 0 \right)_s \begin{pmatrix} 3 & 4 & 4 \\ 4 & 6 & 5 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{4}{\sqrt{6}} \\ \frac{3}{\sqrt{6}} \\ 0 \end{pmatrix}_s = 0;$$

Можно также убедиться, что

$$\overline{h}_1 G \overline{h}_2 = 0 \text{ и } \overline{h}_2 G \overline{h}_3 = 0.$$