

Producto escalar y bases ortogonales (proyecciones y ortogonalidad)

Observación 0.1. *Por definición, cualquier base de un espacio vectorial genera a cada vector del espacio mediante una combinación lineal única. Sin embargo, encontrar los coeficientes necesarios para expresar a un vector arbitrario no nulo como combinación lineal de una base es, en general, un proceso laborioso que aumenta en complejidad a medida que aumenta la dimensión del espacio. Definiendo la operación de producto escalar —y, subsecuentemente, los conceptos de ortogonalidad, conjunto ortogonal y base ortogonal— podemos obtener un resultado poderoso que nos muestra cómo encontrar a dichos coeficientes de forma sencilla, suponiendo que existe una base ortogonal. Este resultado, a su vez, nos permite darle una interpretación geométrica a esta nueva operación, que está relacionada con las proyecciones vectoriales.*

Observación 0.2. *Las ideas principales a presentar en este video son:*

- (I) *Dada una base de un espacio vectorial de dimensión finita y un vector no nulo arbitrario, el problema de encontrar los coeficientes necesarios para expresar a ese vector como combinación lineal de la base no es trivial. En general, puede resolverse computacionalmente mediante sistemas de ecuaciones, pero su complejidad aumenta dependiendo de la dimensión del espacio.*
- (II) *El producto escalar es una operación no esencial que, de estar presente, dota a un espacio vectorial de estructura adicional; en particular, su introducción permite definir los conceptos de ortogonalidad y conjunto ortogonal.*
- (III) *El “producto punto” es un ejemplo de producto escalar en el espacio vectorial real \mathbb{R}^2 . Usando una base ortogonal de \mathbb{R}^2 , podemos utilizar el producto escalar (en este caso, el producto punto) para resolver el problema de encontrar los coeficientes necesarios para expresar a un vector arbitrario como combinación lineal de una base. Más aún, este resultado nos permite interpretar geométricamente al producto punto como una operación relacionada con las proyecciones vectoriales.*
- (IV) *El resultado anterior se puede generalizar a cualquier espacio de dimensión finita con producto escalar, por lo que también podemos generalizar la interpretación geométrica de esta operación: el producto escalar entre dos vectores es proporcional al número por el cual debemos reescalar a uno de los vectores para obtener la componente del otro vector que “vive” en el subespacio vectorial generado por el vector reescalado; a esta componente se le conoce como la proyección vectorial del primer vector sobre el segundo. En particular, obtenemos una interpretación geométrica de ortogonalidad: dos vectores son ortogonales si, y sólo si, la proyección vectorial de cualquiera de ellos sobre el otro es nula.*

Observación 0.3. *Siendo el primer video de la serie, se dejarán muchos ejercicios al final, con la intención de que varios de ellos sean retomados en videos posteriores.*

1. Primera escena

Sabemos que, dados un espacio vectorial de dimensión finita y una base para ese espacio, cualquier vector del espacio puede ser expresado mediante una combinación lineal única de los vectores de esa base. Esto es de gran utilidad para hacer cálculos con vectores. Sin embargo, consideremos la siguiente pregunta: dado un vector no nulo cualquiera y una base arbitraria, ¿cómo encontramos los coeficientes necesarios para expresar a nuestro vector como combinación lineal de dicha base?

$$\dim(V) = k < \infty$$

$$\beta = \{\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_k\} \text{ base de } V$$

$$\langle \beta \rangle = V, \quad \beta \text{ es l.i.}$$

$$\vec{v} = c_1 \vec{b}_1 + \dots + c_k \vec{b}_k$$

$$¿c_1, \dots, c_k?$$

Veamos cómo podríamos representar este problema en el caso del espacio vectorial real¹ \mathbb{R}^2 . Tenemos a nuestro vector no nulo cualquiera² y a nuestra base arbitraria, formada por los vectores \vec{b}_1 ³ y \vec{b}_2 ⁴. Observemos que estos vectores efectivamente forman una base de \mathbb{R}^2 , pues son linealmente independientes⁵ y generan a todo el espacio \mathbb{R}^2 , como mostraremos a continuación⁶. Precisamente, como la base genera a todo el espacio y es linealmente independiente, sabemos que existe una combinación lineal única de sus elementos que da como resultado a nuestro vector. Sin embargo, no sabemos cómo encontrar a los coeficientes de dicha combinación lineal. Vamos primero a resolver este problema de manera general, y después volveremos a este espacio para representar la solución en este caso.

Regresando al planteamiento general, este problema puede llegar a ser muy complicado, ya que nuestros vectores podrían ser funciones, n-tuplas, matrices, etc. y tendríamos que resolver un sistema de ecuaciones —mediante el método computacional de nuestra preferencia—, el cual aumentaría en complejidad a medida que aumente la dimensión del espacio. Sin embargo, se puede resolver de forma sencilla introduciendo una operación llamada *producto escalar*.

¹Dibujamos el plano cartesiano.

²Dibujamos a \vec{v} junto con su flecha.

³Dibujamos a \vec{b}_1 junto con su flecha.

⁴Dibujamos a \vec{b}_2 junto con su flecha.

⁵Trazamos ejes punteados como en 0:09 del video de Gram-Schmidt para mostrar la independencia lineal.

⁶Animar la generación del subespacio $\langle \{\vec{b}_1, \vec{b}_2\} \rangle$, así como en 0:28-0:54 del video de Gram-Schmidt. De preferencia, animar la variación de c_1 (la barra del lado izquierdo) antes de la de c_2 (del lado derecho). En la última transformación dentro del recuadro (0:51 en V1), escribir $\langle \{\vec{b}_1, \vec{b}_2\} \rangle = \mathbb{R}^2$ en vez de lo que aparece ahí.

2. Segunda escena

Un producto escalar en un espacio vectorial es una operación que toma un par ordenado de vectores del espacio y devuelve un escalar del campo, tal que cumple las siguientes propiedades:

$$\begin{array}{c} \text{Producto escalar} \\ \langle \cdot, \cdot \rangle : V \times V \rightarrow K \end{array}$$

$$\forall \vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in V, \forall a \in K,$$

$$\langle \vec{u} + \vec{w}, \vec{v} \rangle = \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle + \langle \vec{w}, \vec{v} \rangle$$

$$\langle a\vec{u}, \vec{v} \rangle = a\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle$$

$$\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = \overline{\langle \vec{v}, \vec{u} \rangle}$$

$$\vec{u} \neq \vec{0} \Rightarrow \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle > 0$$

No es difícil demostrar que podemos resumir las primeras dos propiedades de la siguiente manera. Para referirnos a esta propiedad más sintetizada, decimos que el producto escalar es una operación *lineal en la entrada izquierda*⁷. A la siguiente propiedad se le conoce como *simetría conjugada* y, para referirnos a la última propiedad, decimos que el producto escalar es *positivo definido*.

$$\begin{array}{c} \text{Producto escalar} \\ \langle \cdot, \cdot \rangle : V \times V \rightarrow K \end{array}$$

$$\forall \vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in V, \forall a \in K$$

$$\langle \vec{u} + \vec{w}, \vec{v} \rangle = \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle + \langle \vec{w}, \vec{v} \rangle$$

$$\langle a\vec{u}, \vec{v} \rangle = a\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle$$

$$\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = \overline{\langle \vec{v}, \vec{u} \rangle}$$

$$\vec{u} \neq \vec{0} \Rightarrow \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle > 0$$

$$\langle a\vec{u} + \vec{w}, \vec{v} \rangle = a\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle + \langle \vec{w}, \vec{v} \rangle$$

Linealidad en la entrada izquierda

Simetría conjugada

Positivo definido

Juntando las propiedades de linealidad en la entrada izquierda y simetría conjugada, se puede demostrar que el producto escalar es una operación *antilineal* en la entrada derecha⁸. Además, dado que esta

⁷Abajo, en esta parte, faltan unos corchetes que no sé cómo poner. En general, en las animaciones, las cosas deberían quedar mejor alineadas de lo que logro hacerlo aquí con el ambiente *align**.

⁸Escribir “Ver Ejercicio 1.1.” como nota al pie.

operación es positivo definida, se puede demostrar que el producto escalar de un vector consigo mismo es igual a cero si, y sólo si, dicho vector es igual al vector nulo del espacio; este importante hecho será usado más adelante, por lo que hemos dejado su demostración como ejercicio al final del video⁹. En resumen, podemos decir que el producto escalar es una operación de dos entradas que es positivo definida, tiene una entrada lineal y una entrada antilineal.

$$\begin{aligned} &\text{Producto escalar} \\ &\langle \cdot, \cdot \rangle : V \times V \rightarrow K \end{aligned}$$

$$\forall \vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in V, \forall a \in K$$

$$\langle \vec{u} + \vec{w}, \vec{v} \rangle = \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle + \langle \vec{w}, \vec{v} \rangle$$

$$\langle a\vec{u} + \vec{w}, \vec{v} \rangle = a\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle + \langle \vec{w}, \vec{v} \rangle$$

$$\langle a\vec{u}, \vec{v} \rangle = a\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle \quad \text{Linealidad en la entrada izquierda}$$

$$\langle \vec{u}, a\vec{w} + \vec{v} \rangle = \bar{a}\langle \vec{u}, \vec{w} \rangle + \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle$$

$$\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = \overline{\langle \vec{v}, \vec{u} \rangle}$$

$$\text{Simetría conjugada} \quad \text{Antilinealidad en la entrada derecha}$$

$$\vec{u} \neq \vec{0} \Rightarrow \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle > 0$$

$$\text{Positivo definido}$$

Para ver la importancia de esta *nueva* operación en la solución del problema presentado al inicio del video, debemos introducir la definición de ortogonalidad. Decimos que dos vectores son *ortogonales* si su producto escalar es cero. Notemos que, como el complejo conjugado de cero es él mismo, por la propiedad de simetría conjugada se sigue que la ortogonalidad es una propiedad simétrica.

$$\vec{u}, \vec{v} \in V \text{ son } \textit{ortogonales} (\vec{u} \perp \vec{v}) \text{ si } \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = 0 \text{ ó, equivalentemente, } \langle \vec{v}, \vec{u} \rangle = 0.$$

Así mismo, diremos que un conjunto de vectores es *ortogonal* si cualesquiera dos vectores distintos del conjunto son ortogonales.

$$O = \{\vec{o}_1, \dots, \vec{o}_k\} \subseteq V \text{ es } \textit{ortogonal} \text{ si } \langle \vec{o}_i, \vec{o}_j \rangle = 0 \text{ para } i \neq j, \text{ con } 1 \leq i, j \leq k.$$

Por último, si una base cumple con ser un conjunto ortogonal, diremos que es una *base ortogonal*. Dado que se puede demostrar que un conjunto ortogonal es linealmente independiente si, y sólo si, no contiene al vector nulo¹⁰ entonces, por el Ejercicio 1.2 mencionado anteriormente, tenemos que un conjunto Γ es una base ortogonal de V si se cumplen las siguientes condiciones¹¹

⁹Escribir “Ver Ejercicio 1.2.” como nota al pie.

¹⁰Escribir “Ver Ejercicio 1.5.” como pie de página.

¹¹Tal vez quede mejor cambiando de lugar los dos casos de la expresión $\langle \vec{g}_j, \vec{g}_i \rangle$ aquí y en lo que sigue, pero no estoy seguro aún.

$$\Gamma = \{\vec{g}_1, \dots, \vec{g}_k\} \text{ base } \textit{ortogonal} \text{ de } V$$

$$\langle \Gamma \rangle = V, \quad \langle \vec{g}_j, \vec{g}_i \rangle = \begin{cases} \langle \vec{g}_i, \vec{g}_i \rangle \neq 0 & \text{si } j = i, \\ 0 & \text{si } j \neq i. \end{cases}$$

3. Tercera escena

Subescena 1

Subescena 2

4. Cuarta escena

Veamos qué sucede si, regresando a nuestro problema original, suponemos que V es un espacio vectorial con producto escalar y que Γ es una base ortogonal de V . Nuevamente, por ser Γ una base, sabemos que existen coeficientes tales que la siguiente ecuación se cumple. ¿Pero cómo encontramos a estos coeficientes?

$$\beta = \{\vec{b}_1, \dots, \vec{b}_k\} \text{ base de } V \quad \Gamma = \{\vec{g}_1, \dots, \vec{g}_k\} \text{ base ortogonal de } V$$

$$\langle \beta \rangle = V, \quad \beta \text{ es l.i.} \quad \langle \Gamma \rangle = V, \quad \langle \vec{g}_j, \vec{g}_i \rangle = \begin{cases} \langle \vec{g}_i, \vec{g}_i \rangle \neq 0 & \text{si } j = i \\ 0 & \text{si } j \neq i \end{cases}$$

$$\vec{v} = c_1 \vec{b}_1 + \dots + c_k \vec{b}_k$$

$$\vec{v} = d_1 \vec{g}_1 + \dots + d_k \vec{g}_k$$

$$\text{¿}c_i\text{?}$$

$$\text{¿}d_i\text{?}$$

Observemos lo siguiente: si tomamos al i -ésimo elemento de la base ortogonal, aplicamos el producto escalar con ese elemento a ambos lados de la ecuación, usamos la propiedad de linealidad en la primer entrada del producto escalar y, finalmente, utilizamos el hecho de que nuestra base es ortogonal, y despejamos, podemos encontrar una expresión sumamente sencilla para el i -ésimo coeficiente: simplemente se obtiene a través de dos productos escalares y una división.

$$\vec{v} = d_1 \vec{g}_1 + \dots + d_k \vec{g}_k$$

$$\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle = \langle d_1 \vec{g}_1 + \dots + d_k \vec{g}_k, \vec{g}_i \rangle$$

$$\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle = \langle d_1 \vec{g}_1, \vec{g}_i \rangle + \dots + \langle d_k \vec{g}_k, \vec{g}_i \rangle$$

$$\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle = d_1 \langle \vec{g}_1, \vec{g}_i \rangle + \dots + d_k \langle \vec{g}_k, \vec{g}_i \rangle$$

$$\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle = \sum_{j=1}^k d_j \langle \vec{g}_j, \vec{g}_i \rangle$$

$$\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle = d_i \langle \vec{g}_i, \vec{g}_i \rangle$$

$$\frac{\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle}{\langle \vec{g}_i, \vec{g}_i \rangle} = d_i$$

Como esto es válido para toda i , tenemos el siguiente resultado para cualquier vector arbitrario de nuestro espacio vectorial con producto escalar:

$$d_i = \frac{\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle}{\langle \vec{g}_i, \vec{g}_i \rangle}, \quad 1 \leq i \leq k$$

$$\vec{v} = c_1 \vec{b}_1 + \dots + c_k \vec{b}_k$$

$$\vec{v} = d_1 \vec{g}_1 + \dots + d_k \vec{g}_k$$

$$i c_i?$$

$$d_i = \frac{\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle}{\langle \vec{g}_i, \vec{g}_i \rangle}, \quad 1 \leq i \leq k$$

$$\vec{v} = c_1 \vec{b}_1 + \dots + c_k \vec{b}_k$$

$$\vec{v} = \frac{\langle \vec{v}, \vec{g}_1 \rangle}{\langle \vec{g}_1, \vec{g}_1 \rangle} \vec{g}_1 + \dots + \frac{\langle \vec{v}, \vec{g}_k \rangle}{\langle \vec{g}_k, \vec{g}_k \rangle} \vec{g}_k$$

$$i c_i?$$

$$d_i = \frac{\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle}{\langle \vec{g}_i, \vec{g}_i \rangle}, \quad 1 \leq i \leq k$$

$$\vec{v} = c_1 \vec{b}_1 + \dots + c_k \vec{b}_k$$

$$\vec{v} = \sum_{i=1}^k \frac{\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle}{\langle \vec{g}_i, \vec{g}_i \rangle} \vec{g}_i$$

$$i c_i?$$

$$d_i = \frac{\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle}{\langle \vec{g}_i, \vec{g}_i \rangle}, \quad 1 \leq i \leq k$$

Este resultado nos dice que cualquier vector del espacio se puede descomponer como una suma de componentes ortogonales entre sí, pues cada término de la suma es un reescalamiento de un elemento de la base ortogonal¹².

Hemos visto que, en espacios vectoriales de dimensión finita con producto escalar, las bases ortogonales nos ayudan a resolver nuestro problema de encontrar coeficientes de manera sencilla; sin embargo, ¡aún no hemos justificado que si quiera *existan*! Resulta que la existencia de bases ortogonales en espacios vectoriales de dimensión finita con producto escalar está asegurada, pero esto lo veremos en un video posterior cuando hablemos del Teorema de Gram-Schmidt.

Por lo pronto, observemos que el resultado general que hemos obtenido gracias al producto escalar y a las bases ortogonales nos permite hacer una interpretación geométrica del producto escalar de la siguiente manera. Si tenemos dos vectores \vec{u} y \vec{v} en cualquier espacio de dimensión finita con producto escalar y \vec{v} es distinto del vector nulo, entonces podemos suponer que es un elemento de una base ortogonal del espacio. En este caso, sabemos que la componente de \vec{u} que vive en el subespacio generador por \vec{v} está dada por la siguiente expresión. Por lo tanto, en general, el producto escalar de un vector \vec{u} sobre un vector no nulo \vec{v} nos habla de la proyección vectorial de \vec{u} sobre \vec{v} , pues su resultado es un número proporcional al escalar por el cual debemos reescalar a \vec{v} para obtener a la componente de \vec{u} que vive en el subespacio generado por \vec{v} .

En particular, \vec{u} es ortogonal a \vec{v} si, y sólo si, la proyección vectorial de \vec{u} sobre \vec{v} es igual al vector nulo. Recordando que la relación de ortogonalidad es simétrica, esto también es equivalente a que la

¹²Escribir “Ver Ejercicio 1.7”.

proyección vectorial de \vec{v} sobre \vec{u} sea igual al vector nulo. En otras palabras, dos vectores son ortogonales si, y sólo si, la proyección vectorial de cualquiera de ellos sobre el otro es nula.

5. Escena final

Sea (V, K) un espacio vectorial con producto escalar $\langle \cdot, \cdot \rangle : V \times V \rightarrow K$.

Ejercicio 1.1 Demuestra que

$$\langle \vec{u} + a\vec{w}, \vec{v} \rangle = \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle + a\langle \vec{w}, \vec{v} \rangle,$$

$$\langle \vec{u}, \vec{v} + a\vec{w} \rangle = \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle + \bar{a}\langle \vec{u}, \vec{w} \rangle$$

para todo $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in V$, $a \in K$; luego, dibuja un ejemplo no trivial ($\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \neq \vec{0}, a \neq 0$) en \mathbb{R}^2 .

Ejercicio 1.2 Para $\vec{v} \in V$, demuestra que $\langle \vec{v}, \vec{v} \rangle = 0$ si, y sólo si, $\vec{v} = \vec{0}$.

Ejercicio 1.3 Demuestra que las siguientes condiciones son equivalentes.

- (a) $\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = 0$ para todo $\vec{u} \in V$.
- (b) $\vec{v} = \vec{0}$.
- (c) $\langle \vec{v}, \vec{u} \rangle = 0$ para todo $\vec{u} \in V$.

Ejercicio 1.4 Demuestra que, si $K = \mathbb{R}$, entonces el producto escalar es *bilineal* (i.e., lineal en ambas entradas).

Ejercicio 1.5 Demuestra que todo conjunto ortogonal finito es linealmente independiente si, y sólo si, no contiene al vector nulo.

Sean V un espacio de dimensión finita k y $\Gamma = \{\vec{g}_1, \vec{g}_2, \dots, \vec{g}_k\} \subseteq V$.

Ejercicio 1.6 Demuestra que las siguientes condiciones son equivalentes.

- (a) $\langle \Gamma \rangle = V$ y $\langle \vec{g}_j, \vec{g}_i \rangle = \begin{cases} \langle \vec{g}_i, \vec{g}_i \rangle \neq 0 & \text{si } j = i, \\ 0 & \text{si } j \neq i. \end{cases}$
- (b) Γ es un conjunto ortogonal que no contiene al vector nulo.
- (c) Γ es una base ortogonal de V .

Ejercicio 1.7 Supongamos que Γ es una base ortogonal de V . Demuestra que, para todo $\vec{v} \in V$, tenemos que

$$\vec{v} = \sum_{i=1}^k \frac{\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle}{\langle \vec{g}_i, \vec{g}_i \rangle} \vec{g}_i;$$

más aún, demuestra que

$$\left\langle \frac{\langle \vec{v}, \vec{g}_i \rangle}{\langle \vec{g}_i, \vec{g}_i \rangle} \vec{g}_i, \frac{\langle \vec{v}, \vec{g}_j \rangle}{\langle \vec{g}_j, \vec{g}_j \rangle} \vec{g}_j \right\rangle = 0 \quad \text{si } i \neq j.$$