Práctica 7

Catonga Tecla Daniel Isaí 2BV1

Crear una función en MATLAB que transforme una base en una base ortogonal, usando el proceso de ortogonalización de Gramm-Schmidt.

```
disp("Primera función");
Primera función
disp("Base B = \{v1, v2, v3\}");
Base B = \{v1, v2, v3\}
%sea nuestra base.
%Asumimos que estamos en R3.
v1 = [1;1;-1]
v1 = 3x1
    1
    1
   -1
v2 = [1;0;-2]
v2 = 3x1
    1
    0
   -2
v3 = [2; -2; 3]
v3 = 3x1
    2
   -2
    3
B = [v1, v2, v3]
B = 3 \times 3
         1
              2
    1
         0
    1
              -2
               3
   -1
         -2
disp("La base ortogonal es: ")
La base ortogonal es:
B_ortogonal = base_ortogonal(B)
B_{ortogonal} = 3x3
                    3.0000
   1.0000 0
   1.0000 -1.0000 -1.5000
  -1.0000 -1.0000 1.5000
```

```
otro ejemplo
```

```
disp("Sea la base H = \{v1, v2, v3\}");
Sea la base H = \{v1, v2, v3\}
v1 = [1;1;0;0]
v1 = 4 \times 1
     1
     1
     0
     0
v2 = [1;0;1;0]
v2 = 4 \times 1
     1
     0
     1
     0
v3 = [1;0;0;1]
v3 = 4 \times 1
     1
     0
     0
     1
H = [v1, v2, v3]
H = 4 \times 3
     1
            1
                 1
     1
            0
                   0
     0
            1
                   0
     0
            0
                   1
disp("La base ortogonal es: ")
La base ortogonal es:
H_ortogonal = base_ortogonal(H)
H_{ortogonal} = 4x3
    1.0000 0.5000 0.3333
1.0000 -0.5000 -0.3333
0 1.0000 -0.3333
          0
                         1.0000
```

Hacer otra función que transforme una base en una base de vectores unitarios para obtener una función que transforme una base en una base de vectores ortonormales.

```
disp("Segunda función");
```

```
disp("La base ortonormal de B es");
```

La base ortonormal de B es

```
B_ortonormal = base_ortonormal(B)
```

Con el otro ejemplo

```
disp("La base ortonormal de H es");
```

La base ortonormal de H es

```
H_ortonormal = base_ortonormal(H)
```