次の3つのベクトルがベクトル空間 \mathbb{R}^3 の基底であるか調べよ。

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \tag{1}$$

......

3次元空間なので3つの独立なベクトルであれば基底となる。そこで3つのベクトルを並べた行列を作り行列の階数を計算する。

$$\operatorname{rank} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} = 3 \tag{2}$$

階数が3なのでこれら3つのベクトルは一次独立である。これにより \mathbb{R}^3 の基底である。

次の3つのベクトルがベクトル空間 \mathbb{R}^3 の基底であるか調べよ。

$$\begin{pmatrix} 2\\1\\4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1\\0\\-2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1\\1\\2 \end{pmatrix} \tag{3}$$

.....

3次元空間なので3つの独立なベクトルであれば基底となる。

$$\operatorname{rank} \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} = 2 \tag{4}$$

階数が2なので2つのベクトルで残りのベクトルを生成できる。つまり、次のように一次従属であるので基底ではない。

$$\begin{pmatrix} 2\\1\\4 \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} -1\\0\\-2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1\\1\\2 \end{pmatrix} \tag{5}$$

$$\mathbf{v_1} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \mathbf{v_2} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}, \mathbf{v_3} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$
 (6)

Őram – Šchmidt の正規直交化法を用いて正規直交基底を求めよ。

.....

それぞれの内積

$$\mathbf{v_1} \cdot \mathbf{v_1} = 2 \qquad \qquad \mathbf{v_2} \cdot \mathbf{v_2} = 11 \qquad \qquad \mathbf{v_3} \cdot \mathbf{v_3} = 6 \tag{7}$$

$$\mathbf{v_1} \cdot \mathbf{v_2} = 2 \qquad \qquad \mathbf{v_2} \cdot \mathbf{v_3} = 4 \qquad \qquad \mathbf{v_3} \cdot \mathbf{v_1} = 3 \tag{8}$$

はじめに直交化したベクトル u_1, u_2, u_3 を作る。

手順は、1つ目のベクトル u_1 はそのままで、2つ目のベクトル u_2 はベクトル v_2 から u_1 の成分を取り除いて定義する。以降、同様にそれまでに作ったベクトル成分を取り除いた残りを新しいベクトルと定義すると互いに直行したベクトルが出来る。具体的には次の通り。

$$\boldsymbol{u_1} = \boldsymbol{v_1} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \tag{9}$$

$$u_2 = v_2 - \frac{u_1 \cdot v_2}{u_1 \cdot u_1} u_1 = v_2 - \frac{v_1 \cdot v_2}{v_1 \cdot v_1} v_1$$
(10)

$$= \begin{pmatrix} -1\\1\\3 \end{pmatrix} - \frac{2}{2} \begin{pmatrix} 1\\0\\1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2\\1\\2 \end{pmatrix} \tag{11}$$

$$u_3 = v_3 - \frac{u_1 \cdot v_3}{u_1 \cdot u_1} u_1 - \frac{u_2 \cdot v_3}{u_2 \cdot u_2} u_2 = v_3 - \frac{v_1 \cdot v_3}{v_1 \cdot v_1} v_1 - \frac{u_2 \cdot v_3}{u_2 \cdot u_2} u_2$$
(12)

$$= \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} - \frac{3}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{9} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \frac{1}{18} \begin{pmatrix} -5 \\ -20 \\ 5 \end{pmatrix} = \frac{5}{18} \begin{pmatrix} -1 \\ -4 \\ 1 \end{pmatrix}$$
(13)

これにより直交化されたベクトル u_1, u_2, u_3 が得られた。

実際に $u_1 \cdot u_2 = u_2 \cdot u_3 = u_3 \cdot u_1 = 0$ である。

次に正規化を行う。ベクトルの大きさでベクトルを割って長さ1のベクトルを 作る。

$$|u_1| = \sqrt{u_1 \cdot u_1} = \sqrt{2} \quad |u_2| = \sqrt{u_2 \cdot u_2} = 3 \quad |u_3| = \sqrt{u_3 \cdot u_3} = \frac{5}{3\sqrt{2}} \quad (14)$$

正規直交基底 e_1, e_2, e_3 は次のように求まる。

$$e_1 = \frac{1}{|\boldsymbol{u}_1|} \boldsymbol{u}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \tag{15}$$

$$e_2 = \frac{1}{|u_2|} u_2 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} -2\\1\\2 \end{pmatrix} \tag{16}$$

$$e_3 = \frac{1}{|u_3|} u_3 = \frac{\sqrt{2}}{6} \begin{pmatrix} -1 \\ -4 \\ 1 \end{pmatrix}$$
 (17)