

Fonaments Matemàtiques II

Àlgebra Lineal
Departament de Matemàtiques i Informàtica
Universitat de les Illes Balears

Manuel Moyà Quintero

Índex

1	Matrius	3
2	Determinants	17
3	Sistemes d'equacions lineals	33
4	Espais Vectorials	45
5	Aplicacions lineals	83
6	Valors i vectors propis d'un endomorfisme	101
7	Espais Euclidians	113

Capítol 7

Espais Euclidians

Definició 7.1 Donats $p + 1$ espais vectorials, V_1, \dots, V_p, W sobre un mateix cos K , anomenem **aplicació p -lineal** de $V_1 \times \dots \times V_p$ en W a una aplicació

$$f : V_1 \times \dots \times V_p \rightarrow W$$

que compleix per a cada $i = 1, \dots, p$

- $f(v_1, \dots, v_i + v'_i, \dots, v_p) = f(v_1, \dots, v_i, \dots, v_p) + f(v_1, \dots, v'_i, \dots, v_p)$
($\forall v_i, v'_i \in V_i$)
- $f(v_1, \dots, tv_i, \dots, v_p) = tf(v_1, \dots, v_i, \dots, v_p) \quad \forall t \in K, \quad \forall v_i \in V_i$

Notem que una aplicació lineal és un cas particular d'aplicació p -lineal on $p = 1$. En el cas que $p > 1$ es diu genèricament **aplicació multilinear**.

En el cas particular en que $V_1 = \dots = V_p = V$ i $W = K$ direm que $f : V^p \rightarrow K$ és una **funció p -lineal** sobre V .

Definició 7.2 Anomenem **funció (forma) bilineal** a una funció 2-lineal sobre V .

Exemple: Vegem que $f : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ tal que

$$f[(x_1, x_2), (y_1, y_2)] = 2x_1y_1 + x_1y_2 - x_2y_1 - 3x_2y_2$$

és una forma bilineal. Efectivament

- Hem de veure que
 $f[(x_1, x_2) + (x'_1, x'_2), (y_1, y_2)] = f[(x_1, x_2), (y_1, y_2)] + f[(x'_1, x'_2), (y_1, y_2)]$.
Efectivament,

$$f[(x_1, x_2) + (x'_1, x'_2), (y_1, y_2)] = f[(x_1 + x'_1, x_2 + x'_2), (y_1, y_2)] =$$

$$\begin{aligned}
&= 2(x_1 + x'_1)y_1 + (x_1 + x'_1)y_2 - (x_2 + x'_2)y_1 - 3(x_2 + x'_2)y_2 = \\
&= (2x_1y_1 + x_1y_2 - x_2y_1 - 3x_2y_2) + (2x'_1y_1 + x'_1y_2 - x'_2y_1 - 3x'_2y_2) = \\
&= f[(x_1, x_2), (y_1, y_2)] + f[(x'_1, x'_2), (y_1, y_2)]
\end{aligned}$$

Anàlogament veuríem que

$$f[(x_1, x_2), (y_1, y_2) + (y'_1, y'_2)] = f[(x_1, x_2), (y_1, y_2)] + f[(x_1, x_2), (y'_1, y'_2)]$$

- Vegem ara que $f[t(x_1, x_2), (y_1, y_2)] = tf[(x_1, x_2), (y_1, y_2)]$. Efectivament,

$$\begin{aligned}
f[t(x_1, x_2), (y_1, y_2)] &= f[(tx_1, tx_2), (y_1, y_2)] = 2tx_1y_1 + tx_1y_2 - tx_2y_1 - 3tx_2y_2 = \\
&= t(2x_1y_1 + x_1y_2 - x_2y_1 - 3x_2y_2) = tf[(x_1, x_2), (y_1, y_2)]
\end{aligned}$$

Anàlogament veuríem que $f[(x_1, x_2), t(y_1, y_2)] = tf[(x_1, x_2), (y_1, y_2)]$

Direm que una funció bilineal és **simètrica** si $f(u, v) = f(v, u)$

En el exemple anterior la forma bilineal no seria simètrica, ja que

$$f[(y_1, y_2), (x_1, x_2)] = 2y_1x_1 + y_1x_2 - y_2x_1 - 3y_2x_2 \neq f[(x_1, x_2), (y_1, y_2)]$$

Definició 7.3 Anomenam **producte escalar** sobre V a una funció bilineal sobre V simètrica i semidefinida positiva (és a dir, $f(u, u) \geq 0$, i $f(u, u) = 0$ si i només si $u = \bar{0}$).

A $f(u, v)$ el representarem per $\langle u, v \rangle$.

Per tant f és producte escalar si i només si:

1. $\langle u, v \rangle = \langle v, u \rangle$ (simètrica).
2. $\langle u, v_1 + v_2 \rangle = \langle u, v_1 \rangle + \langle u, v_2 \rangle$ i $\langle u_1 + u_2, v \rangle = \langle u_1, v \rangle + \langle u_2, v \rangle$. (com ha de ser simètrica, basta una igualtat)
3. $\langle tu, v \rangle = \langle u, tv \rangle = t\langle u, v \rangle$. (com ha de ser simètrica, basta una igualtat)
4. Si $u \neq \bar{0}$ aleshores $\langle u, u \rangle > 0$, i $\langle u, u \rangle = 0$ si i només si $u = \bar{0}$ (semidefinida positiva).

Exemple 1: En el conjunt de vectors lliures del pla, $\langle u, v \rangle = |u||v| \cos(u, v)$ és un producte escalar.

Exemple 2: $f : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ tal que

$$f[(x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3)] = x_1y_1 + x_2y_2 + x_3y_3$$

És un producte escalar.

Efectivament,

- Vegem que $f(u, v) = f(v, u)$ on $u, v \in \mathbb{R}^3$

$$\begin{aligned} f[(x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3)] &= x_1y_1 + x_2y_2 + x_3y_3 = y_1x_1 + y_2x_2 + y_3x_3 = \\ &= f[(y_1, y_2, y_3), (x_1, x_2, x_3)] \end{aligned}$$

- Vegem $f(u_1 + u_2, v) = f(u_1, v) + f(u_2, v)$, on $u_1, u_2, v \in \mathbb{R}^3$

$$\begin{aligned} f[(x_1, x_2, x_3) + (x'_1, x'_2, x'_3), (y_1, y_2, y_3)] &= \\ = f[(x_1 + x'_1, x_2 + x'_2, x_3 + x'_3), (y_1, y_2, y_3)] &= \\ = (x_1 + x'_1)y_1 + (x_2 + x'_2)y_2 + (x_3 + x'_3)y_3 &= \\ = x_1y_1 + x'_1y_1 + x_2y_2 + x'_2y_2 + x_3y_3 + x'_3y_3 &= \\ = (x_1y_1 + x_2y_2 + x_3y_3) + (x'_1y_1 + x'_2y_2 + x'_3y_3) &= \\ = f[(x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3)] + f[(x'_1, x'_2, x'_3), (y_1, y_2, y_3)] \end{aligned}$$

- $f(tu, v) = tf(u, v)$, per a $u, v \in \mathbb{R}^3$ i $t \in \mathbb{R}$

$$\begin{aligned} f[t(x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3)] &= f[(tx_1, tx_2, tx_3), (y_1, y_2, y_3)] = \\ = tx_1y_1 + tx_2y_2 + tx_3y_3 &= t(x_1y_1 + x_2y_2 + x_3y_3) = tf[(x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3)] \end{aligned}$$

- Si $u \neq \bar{0}$ aleshores $\langle u, u \rangle > 0$, i $\langle u, u \rangle = 0$ si i només si $u = \bar{0}$ ($u \in \mathbb{R}^3$).

Suposem $(x, y, z) \neq (0, 0, 0)$

$$f[(x, y, z), (x, y, z)] = x^2 + y^2 + z^2 > 0$$

Suposem ara que $f[(x, y, z), (x, y, z)] = 0$, això és equivalent a $x^2 + y^2 + z^2 = 0$ i per tant, $x = y = z = 0$

Per tant és un producte escalar.

Exemple 3: En general $f : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ tal que

$$f[(x_1, x_2, \dots, x_n), (y_1, y_2, \dots, y_n)] = x_1y_1 + x_2y_2 + \dots + x_ny_n$$

és un producte escalar.

Nota: Si no es diu el contrari, suposarem que estam parlant d'aquest producte escalar.

Exemple 4: $f : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ tal que:

$$f[(x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3)] = 2x_1y_1 + x_2y_2 + 3x_3y_3$$

és un producte escalar.

Efectivament,

•

$$\begin{aligned} f[(x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3)] &= 2x_1y_1 + x_2y_2 + 3x_3y_3 = 2y_1x_1 + y_2x_2 + 3y_3x_3 = \\ &= f[(y_1, y_2, y_3), (x_1, x_2, x_3)] \end{aligned}$$

•

$$\begin{aligned} f[(x_1, x_2, x_3) + (x'_1, x'_2, x'_3), (y_1, y_2, y_3)] &= \\ = f[(x_1 + x'_1, x_2 + x'_2, x_3 + x'_3), (y_1, y_2, y_3)] &= \\ = 2(x_1 + x'_1)y_1 + (x_2 + x'_2)y_2 + 3(x_3 + x'_3)y_3 &= \\ = 2x_1y_1 + 2x'_1y_1 + x_2y_2 + x'_2y_2 + 3x_3y_3 + 3x'_3y_3 &= \\ = (2x_1y_1 + x_2y_2 + 3x_3y_3) + (2x'_1y_1 + x'_2y_2 + 3x'_3y_3) &= \\ = f[(x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3)] + f[(x'_1, x'_2, x'_3), (y_1, y_2, y_3)] \end{aligned}$$

•

$$\begin{aligned} f[t(x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3)] &= f[(tx_1, tx_2, tx_3), (y_1, y_2, y_3)] = \\ &= 2tx_1y_1 + tx_2y_2 + 3tx_3y_3 = t(2x_1y_1 + x_2y_2 + 3x_3y_3) = \\ &= tf[(x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3)] \end{aligned}$$

- Supposem $(x, y, z) \neq (0, 0, 0)$

$$f[(x, y, z), (x, y, z)] = 2x^2 + y^2 + 3z^2 > 0$$

Suposem ara que $f[(x, y, z), (x, y, z)] = 0$, això és equivalent a $2x^2 + y^2 + 3z^2 = 0$ i per tant, $x = y = z = 0$

Per tant és un producte escalar.

Exemple 5: Vegem que $f : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ tal que:

$$f[(x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3)] = 2x_1y_1^2 + x_2y_2 + 3x_3y_3$$

no és un producte escalar.

Per una part

$$f[(x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3)] = 2x_1y_1^2 + x_2y_2 + 3x_3y_3$$

per altra

$$f[(y_1, y_2, y_3), (x_1, x_2, x_3)] = 2y_1x_1^2 + y_2x_2 + 3y_3x_3$$

que no són iguals.

Proposició 7.4 Sigui $\{u_1, \dots, u_n\}$ una base de V , i (x_1, \dots, x_n) , (y_1, \dots, y_n) les coordenades de u i v , respectivament, en aquesta base. Si tenim el producte escalar \langle, \rangle , es compleix:

$$\langle u, v \rangle = (x_1, \dots, x_n) \begin{pmatrix} \langle u_1, u_1 \rangle & \langle u_1, u_2 \rangle & \dots & \langle u_1, u_n \rangle \\ \langle u_2, u_1 \rangle & \langle u_2, u_2 \rangle & \dots & \langle u_2, u_n \rangle \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \langle u_n, u_1 \rangle & \langle u_n, u_2 \rangle & \dots & \langle u_n, u_n \rangle \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

DEMOSTRACIÓ:

$$\begin{aligned} \langle u, v \rangle &= \langle x_1 u_1 + \dots + x_n u_n, y_1 u_1 + \dots + y_n u_n \rangle = \sum_i^n \sum_j^n \langle x_i u_i, y_j u_j \rangle = \\ &= \sum_i^n \sum_j^n x_i \langle u_i, u_j \rangle y_j = \\ &= (x_1, \dots, x_n) \begin{pmatrix} \langle u_1, u_1 \rangle & \langle u_1, u_2 \rangle & \dots & \langle u_1, u_n \rangle \\ \langle u_2, u_1 \rangle & \langle u_2, u_2 \rangle & \dots & \langle u_2, u_n \rangle \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \langle u_n, u_1 \rangle & \langle u_n, u_2 \rangle & \dots & \langle u_n, u_n \rangle \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Definició 7.5 Tenint en compta la proposició anterior (proposició 7.4) a l'expressió

$$(x_1, \dots, x_n) \begin{pmatrix} \langle u_1, u_1 \rangle & \langle u_1, u_2 \rangle & \dots & \langle u_1, u_n \rangle \\ \langle u_2, u_1 \rangle & \langle u_2, u_2 \rangle & \dots & \langle u_2, u_n \rangle \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \langle u_n, u_1 \rangle & \langle u_n, u_2 \rangle & \dots & \langle u_n, u_n \rangle \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

l'anomenarem l'**expressió coordenada** del producte escalar i a la matriu

$$\begin{pmatrix} \langle u_1, u_1 \rangle & \langle u_1, u_2 \rangle & \dots & \langle u_1, u_n \rangle \\ \langle u_2, u_1 \rangle & \langle u_2, u_2 \rangle & \dots & \langle u_2, u_n \rangle \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \langle u_n, u_1 \rangle & \langle u_n, u_2 \rangle & \dots & \langle u_n, u_n \rangle \end{pmatrix}$$

l'anomenarem **matriu coordenada** del producte escalar respecte a la base $\{u_1, \dots, u_n\}$.

Nota: Com un producte escalar és simètric i semidefinida positiva, la matriu associada també ha de ser simètrica i els elements de la diagonal principal positius.

Exemple 1: El producte escalar vist a la definició 7.3 $f : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ definit per

$$\langle (x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3) \rangle = x_1y_1 + x_2y_2 + x_3y_3$$

té per matriu coordenada respecte a la base canònica:

$$\begin{pmatrix} \langle (1, 0, 0), (1, 0, 0) \rangle & \langle (1, 0, 0), (0, 1, 0) \rangle & \langle (1, 0, 0), (0, 0, 1) \rangle \\ \langle (0, 1, 0), (1, 0, 0) \rangle & \langle (0, 1, 0), (0, 1, 0) \rangle & \langle (0, 1, 0), (0, 0, 1) \rangle \\ \langle (0, 0, 1), (1, 0, 0) \rangle & \langle (0, 0, 1), (0, 1, 0) \rangle & \langle (0, 0, 1), (0, 0, 1) \rangle \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Exemple 2: El producte escalar vist a la definició 7.3 $f : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ definit per

$$\langle (x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3) \rangle = 2x_1y_1 + x_2y_2 + 3x_3y_3$$

té per matriu coordenada respecte a la base canònica:

$$\begin{pmatrix} \langle (1, 0, 0), (1, 0, 0) \rangle & \langle (1, 0, 0), (0, 1, 0) \rangle & \langle (1, 0, 0), (0, 0, 1) \rangle \\ \langle (0, 1, 0), (1, 0, 0) \rangle & \langle (0, 1, 0), (0, 1, 0) \rangle & \langle (0, 1, 0), (0, 0, 1) \rangle \\ \langle (0, 0, 1), (1, 0, 0) \rangle & \langle (0, 0, 1), (0, 1, 0) \rangle & \langle (0, 0, 1), (0, 0, 1) \rangle \end{pmatrix} =$$

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

Exemple 3: Sigui el producte escalar anterior

$$\langle (x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3) \rangle = 2x_1y_1 + x_2y_2 + 3x_3y_3$$

Considerem la base d' \mathbb{R}^3 , $\{(1, 1, 1), (1, -1, 1), (1, 1, 0)\}$. La matriu coordenada respecte a aquesta base és:

$$\begin{pmatrix} \langle (1, 1, 1), (1, 1, 1) \rangle & \langle (1, 1, 1), (1, -1, 1) \rangle & \langle (1, 1, 1), (1, 1, 0) \rangle \\ \langle (1, -1, 1), (1, 1, 1) \rangle & \langle (1, -1, 1), (1, -1, 1) \rangle & \langle (1, -1, 1), (1, 1, 0) \rangle \\ \langle (1, 1, 0), (1, 1, 1) \rangle & \langle (1, 1, 0), (1, -1, 1) \rangle & \langle (1, 1, 0), (1, 1, 0) \rangle \end{pmatrix} =$$

$$\begin{pmatrix} 6 & 4 & 3 \\ 4 & 6 & 1 \\ 3 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

Definició 7.6 Direm que un espai vectorial V és un **espai vectorial euclidià** si sobre V s'ha definit un producte escalar.

Definició 7.7 Sigui V un espai vectorial euclidià i \langle, \rangle el producte escalar. Anomenem **norma** o **longitud** d'un vector v , i la representarem per $\|v\|$, a

$$\|v\| = \sqrt{\langle v, v \rangle}$$

Com $\langle v, v \rangle \geq 0$, sempre existeix $\|v\|$ i a més $\|v\| \geq 0$.

Tenint en compte els exemples de la definició 7.3 vegem l'expressió de les normes corresponents:

Exemple 1: $\langle (x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3) \rangle = x_1y_1 + x_2y_2 + x_3y_3$ sobre \mathbb{R}^3 ,

$$\|(x_1, x_2, x_3)\| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2}$$

Nota: Aquesta serà la norma habitual si no es diu el contrari.

Exemple 2: $\langle (x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3) \rangle = 2x_1y_1 + x_2y_2 + 3x_3y_3$

$$\|(x_1, x_2, x_3)\| = \sqrt{2x_1^2 + x_2^2 + 3x_3^2}$$

Proposició 7.8 (Desigualtat de Schwarz)

Si V és un espai vectorial euclidià i $u, v \in V$

$$|\langle u, v \rangle| \leq \|u\| \|v\|$$

DEMOSTRACIÓ:

Operem

$$\begin{aligned} \| \|v\|u - \|u\|v \|^2 &= \langle \|v\|u - \|u\|v, \|v\|u - \|u\|v \rangle = \\ &= \|v\|^2 \langle u, u \rangle - 2\|u\|\|v\| \langle u, v \rangle + \|u\|^2 \langle v, v \rangle = \\ &= \|v\|^2 \|u\|^2 - 2\|u\|\|v\| \langle u, v \rangle + \|u\|^2 \|v\|^2 = 2\|v\|^2 \|u\|^2 - 2\|u\|\|v\| \langle u, v \rangle = \\ &= 2\|u\|\|v\| (\|u\|\|v\| - \langle u, v \rangle) \end{aligned}$$

Com $\| \|v\|u - \|u\|v \|^2 \geq 0$ aleshores $2\|u\|\|v\| (\|u\|\|v\| - \langle u, v \rangle) \geq 0$, per tant, $\|u\|\|v\| - \langle u, v \rangle \geq 0$ i $\langle u, v \rangle \leq \|u\|\|v\|$ (1).

Operem ara $\| \|v\|u + \|u\|v \|^2$ que de forma anàloga ens sortiria

$$\| \|v\|u + \|u\|v \|^2 = 2\|u\|\|v\|(\|u\|\|v\| + \langle u, v \rangle)$$

i amb un raonament anàleg a l'anterior tenim $\langle u, v \rangle \geq -\|u\|\|v\|$ (2).

Per (1) i (2) tenim $-\|u\|\|v\| \leq \langle u, v \rangle \leq \|u\|\|v\|$, per tant,

$$|\langle u, v \rangle| \leq \|u\|\|v\|$$

Definició 7.9 Direm que un vector és **unitari** si té norma 1.

Exemple: En el producte escalar habitual de \mathbb{R}^3 els vectors de la base canònica són unitaris.

$$\|(1, 0, 0)\| = \sqrt{\langle (1, 0, 0), (1, 0, 0) \rangle} = \sqrt{1} = 1$$

igualment ho demostrariem per a $(0, 1, 0)$ i $(0, 0, 1)$.

Anàlogament es compliria per a \mathbb{R}^n .

Proposició 7.10 Si $v \in V$ i $v \neq \bar{0}$ aleshores el vector $\frac{1}{\|v\|}v$ és unitari.

DEMOSTRACIÓ:

Cerquem la norma del vector $\frac{1}{\|v\|}v$

$$\left\| \frac{1}{\|v\|}v \right\| = \sqrt{\left\langle \frac{1}{\|v\|}v, \frac{1}{\|v\|}v \right\rangle} = \sqrt{\left(\frac{1}{\|v\|} \right)^2 \langle v, v \rangle} = \sqrt{\frac{1}{\|v\|^2} \|v\|^2}$$

Definició 7.11 Dos vectors $u, v \in V$ direm que són **ortogonals** si $\langle u, v \rangle = 0$.

Anàlogament, un conjunt de vectors $\{u_1, \dots, u_m\}$ direm que és un **conjunt ortogonal de vectors** si:

1. $u_i \neq \bar{0}_V$ per a $i = 1, \dots, m$
2. $\langle u_i, u_j \rangle = 0$ per a $i, j = 1, \dots, m$ i $i \neq j$

Exemple 1: En el conjunt de vectors lliures del pla o de l'espai, diferents de zero, els vectors ortogonals són els vectors perpendiculars, ja que segons vàrem definir el producte escalar com $\langle u, v \rangle = |u||v| \cos(u, v)$, $\langle u, v \rangle = 0$ si $|u||v| \cos(u, v) = 0$, i com els vectors són diferents de $\bar{0}_v$, aleshores $\cos(u, v) = 0$ i l'angle és de 90° .

Exemple 2: En el producte escalar habitual de \mathbb{R}^3 els vectors de la base canònica són ortogonals dos a dos.

$$\langle (1, 0, 0), (0, 1, 0) \rangle = 0$$

igualment ho feríem amb els altre elements de la base.

Anàlogament es compleix per a \mathbb{R}^n .

Proposició 7.12 (Teorema de Pitàgores)

Si $u, v \in V$ són ortogonals,

$$\|u + v\|^2 = \|u\|^2 + \|v\|^2$$

DEMOSTRACIÓ:

Si u, v són ortogonals,

$$\|u + v\|^2 = \langle u + v, u + v \rangle = \langle u, u \rangle + \langle u, v \rangle + \langle v, u \rangle + \langle v, v \rangle \stackrel{(1)}{=} \langle u, u \rangle + \langle v, v \rangle = \|u\|^2 + \|v\|^2$$

(1) Ja que $\langle u, v \rangle = \langle v, u \rangle = 0$

Proposició 7.13 *Si V és un espai vectorial euclidià. Si $\{u_1, \dots, u_n\}$ és un conjunt ortogonal de vectors de V , aleshores són linealment independents.*

DEMOSTRACIÓ:

Considerem una combinació lineal igualada a zero,

$$t_1 u_1 + \dots + t_n u_n = \bar{0}_V$$

hem de veure que els coeficients són iguals a zero. De la igualtat anterior tenim

$$0 = \langle \bar{0}_V, \bar{0}_V \rangle = \langle t_1 u_1 + \dots + t_n u_n, t_1 u_1 + \dots + t_n u_n \rangle = \sum_{i,j=1}^n t_i t_j \langle u_i, u_j \rangle$$

ara bé, com els vectors u_i $i = 1, \dots, n$ són ortogonals dos a dos tenim que $\langle u_i, u_j \rangle = 0$ si $i \neq j$, per tant, la igualtat anterior ens queda de la forma

$$0 = \sum_{i=1}^n t_i^2 \langle u_i, u_i \rangle = \sum_{i=1}^n t_i^2 \|u_i\|^2$$

i com $\|u_i\|^2 \neq 0$, tenim que $t_i^2 = 0$, ja que tots els sumands són no negatius. Aleshores $t_i = 0$ per a $i = 1, \dots, n$

Definició 7.14 *Si V és un espai vectorial euclidià, direm que una base de V és **ortogonal** si els seus elements són ortogonals dos a dos.*

*Si a més a més els vectors de la base són unitaris direm que la base és **ortonormal**.*

Exemple 1: En el producte escalar habitual de \mathbb{R}^3 la base canònica és una base ortonormal segons hem vist als exemples de les definicions 7.9 i 7.11.

Anàlogament per a \mathbb{R}^n .

Exemple 2: Del producte escalar vist a un exemple de la definició 7.3, definit per, $f : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ tal que:

$$\langle (x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3) \rangle = 2x_1y_1 + x_2y_2 + 3x_3y_3,$$

la base canònica de \mathbb{R}^3 és ortogonal, ja que:

$$\langle (1, 0, 0), (0, 1, 0) \rangle = \langle (1, 0, 0), (0, 0, 1) \rangle = \langle (0, 1, 0), (0, 0, 1) \rangle = 0$$

però no és ortonormal ja que, per exemple

$$\|(1, 0, 0)\| = \sqrt{2}$$

Ara bé, com

$$\|(1, 0, 0)\| = \sqrt{2}, \quad \|(0, 1, 0)\| = \sqrt{1}, \quad \|(0, 0, 1)\| = \sqrt{3}$$

una base ortonormal seria, tenint en compte la proposició 7.10,

$$\left\{ \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, 0 \right), (0, 1, 0), \left(0, 0, \frac{1}{\sqrt{3}} \right) \right\}$$

Si tenim una base ortogonal, podem trobar una fórmula que ens permet posar un vector en combinació lineal de l'esmentada base, tal com indica la proposició següent.

Proposició 7.15 *Sigui V un espai vectorial euclidià i $\{u_1, \dots, u_n\}$ una base ortogonal de V . Si $v \in V$,*

$$v = \frac{\langle v, u_1 \rangle}{\|u_1\|^2} u_1 + \frac{\langle v, u_2 \rangle}{\|u_2\|^2} u_2 + \dots + \frac{\langle v, u_n \rangle}{\|u_n\|^2} u_n$$

DEMOSTRACIÓ:

Si $v \in V$, existeixen $t_1, \dots, t_n \in K$ tals que $v = t_1 u_1 + t_2 u_2 + \dots + t_n u_n$. Aleshores

$$\begin{aligned} \langle v, u_i \rangle &= \langle t_1 u_1 + t_2 u_2 + \dots + t_n u_n, u_i \rangle = t_1 \langle u_1, u_i \rangle + t_2 \langle u_2, u_i \rangle + \dots + \langle u_n, u_i \rangle = \\ &= t_i \langle u_i, u_i \rangle = t_i \|u_i\|^2 \end{aligned}$$

i com $u_i \neq \bar{0}_V$ tenim que $\|u_i\| \neq 0$. Per tant, aïllant t_i ens queda

$$t_i = \frac{\langle v, u_i \rangle}{\|u_i\|^2} \quad \text{per a } i = 1, \dots, n$$

Exemple: Amb el producte escalar habitual sobre \mathbb{R}^4 ,

$$\{(1, 1, 1, -1), (1, 0, 1, 2), (-1, 0, 1, 0), (-1, 3, -1, 1)\}$$

és una base ortogonal d' \mathbb{R}^4 com es pot comprovar fàcilment. Si tenim un element $(a, b, c, d) \in \mathbb{R}^4$, posem-lo en combinació lineal dels elements de la base. Si $(a, b, c, d) = t_1(1, 1, 1, -1) + t_2(1, 0, 1, 2) + t_3(-1, 0, 1, 0) + t_4(-1, 3, -1, 1)$, tenim

$$\begin{aligned} t_1 &= \frac{\langle (a, b, c, d), (1, 1, 1, -1) \rangle}{\|(1, 1, 1, -1)\|^2} = \frac{a+b+c-d}{4} \\ t_2 &= \frac{\langle (a, b, c, d), (1, 0, 1, 2) \rangle}{\|(1, 0, 1, 2)\|^2} = \frac{a+c+2d}{6} \\ t_3 &= \frac{\langle (a, b, c, d), (-1, 0, 1, 0) \rangle}{\|(-1, 0, 1, 0)\|^2} = \frac{-a+c}{2} \\ t_4 &= \frac{\langle (a, b, c, d), (-1, 3, -1, 1) \rangle}{\|(-1, 3, -1, 1)\|^2} = \frac{-a+3b-c+d}{12} \end{aligned}$$

Lema 7.16 *Sigui V un espai vectorial euclidià. Si $\{u_1, u_2, \dots, u_m\}$ és un conjunt ortogonal de vectors de V i $v \in V$ qualsevol,*

$$u_{m+1} = v - \frac{\langle v, u_1 \rangle}{\|u_1\|^2} u_1 - \frac{\langle v, u_2 \rangle}{\|u_2\|^2} u_2 - \dots - \frac{\langle v, u_m \rangle}{\|u_m\|^2} u_m$$

compleix:

1. u_{m+1} és ortogonal a u_1, u_2, \dots, u_m

2. Si $v \notin \langle u_1, u_2, \dots, u_m \rangle$, aleshores $u_{m+1} \neq \bar{0}_V$ i $\{u_1, u_2, \dots, u_m, u_{m+1}\}$ és un conjunt ortogonal de vectors de V

DEMOSTRACIÓ:

1.

$$\begin{aligned} \langle u_{m+1}, u_i \rangle &= \left\langle v - \frac{\langle v, u_1 \rangle}{\|u_1\|^2} u_1 - \frac{\langle v, u_2 \rangle}{\|u_2\|^2} u_2 - \dots - \frac{\langle v, u_m \rangle}{\|u_m\|^2} u_m, u_i \right\rangle = \\ &= \langle v, u_i \rangle - \frac{\langle v, u_1 \rangle}{\|u_1\|^2} \langle u_1, u_i \rangle - \frac{\langle v, u_2 \rangle}{\|u_2\|^2} \langle u_2, u_i \rangle - \dots - \frac{\langle v, u_m \rangle}{\|u_m\|^2} \langle u_m, u_i \rangle = \\ &= \langle v, u_i \rangle - \frac{\langle v, u_i \rangle}{\|u_i\|^2} \langle u_i, u_i \rangle = \langle v, u_i \rangle - \frac{\langle v, u_i \rangle}{\|u_i\|^2} \|u_i\|^2 = \langle v, u_i \rangle - \langle v, u_i \rangle = 0 \end{aligned}$$

i això es compleix per a $i = 1, \dots, m$

2. De l'apartat anterior es dedueix de forma immediata que $\{u_1, u_2, \dots, u_m, u_{m+1}\}$ és un conjunt ortogonal de vectors. Per altra part com $\bar{0}_V \in \langle u_1, u_2, \dots, u_m \rangle$, aleshores si v no hi pertany, $v \neq \bar{0}_V$

Proposició 7.17 (Mètode d'ortogonalització de Gram-Schmidt)

Sigui V un espai vectorial euclidià. Si $\{u_1, u_2, \dots, u_n\}$ és una base de V , aleshores $\{e_1, e_2, \dots, e_n\}$ on

$$e_1 = u_1,$$

$$e_2 = u_2 - \frac{\langle u_2, e_1 \rangle}{\|e_1\|^2} e_1$$

...

$$e_r = u_r - \sum_{i=1}^{r-1} \frac{\langle u_r, e_i \rangle}{\|e_i\|^2} e_i$$

...

per $r = 2, \dots, n$ és una base ortogonal de V .

I per tant, $\left\{ \frac{1}{\|e_1\|} e_1, \frac{1}{\|e_2\|} e_2, \dots, \frac{1}{\|e_n\|} e_n \right\}$ és una base ortonormal de V .

DEMOSTRACIÓ:

Pel lema 7.16 $\{e_1, e_2, \dots, e_n\}$ és un conjunt ortogonal de vectors de V i per tant per la proposició 7.13 són linealment independents. Com la dimensió de V és n i tenim n vectors

linealment independents, aleshores formen base.

Exemple: Donat el producte escalar vist a un exemple de la definició 7.3 i donat per

$$\langle (x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3) \rangle = 2x_1y_1 + x_2y_2 + 3x_3y_3$$

i la base $\{(1, 1, 1), (1, -1, 1), (1, 1, 0)\}$, cerquem una base ortonormal.

Sigui $u = (1, 1, 1)$, $v = (1, -1, 1)$, $w = (1, 1, 0)$ i designem per $\{e'_1, e'_2, e'_3\}$ i per $\{e_1, e_2, e_3\}$ les bases ortogonal i ortonormal de V obtingudes pel mètode de Gram-Schmidt.

$$e'_1 = u = (1, 1, 1)$$

Cerquem ara e'_2 .

$$\begin{aligned} e'_2 &= v - \frac{\langle v, e'_1 \rangle}{\|e'_1\|^2} e'_1 = (1, -1, 1) - \frac{\langle (1, -1, 1), (1, 1, 1) \rangle}{\|(1, 1, 1)\|^2} (1, 1, 1) = \\ &= (1, -1, 1) - \frac{2}{3} (1, 1, 1) = \left(\frac{1}{3}, -\frac{5}{3}, \frac{1}{3} \right) \end{aligned}$$

Finalment,

$$\begin{aligned} e'_3 &= w - \frac{\langle w, e'_1 \rangle}{\|e'_1\|^2} e'_1 - \frac{\langle w, e'_2 \rangle}{\|e'_2\|^2} e'_2 = \\ &= (1, 1, 0) - \frac{\langle (1, 1, 0), (1, 1, 1) \rangle}{\|(1, 1, 1)\|^2} (1, 1, 1) - \frac{\langle (1, 1, 0), (\frac{1}{3}, -\frac{5}{3}, \frac{1}{3}) \rangle}{\|(\frac{1}{3}, -\frac{5}{3}, \frac{1}{3})\|^2} \left(\frac{1}{3}, -\frac{5}{3}, \frac{1}{3} \right) = \\ &= (1, 1, 0) - \frac{1}{2} (1, 1, 1) + \frac{1}{\frac{10}{3}} \left(\frac{1}{3}, -\frac{5}{3}, \frac{1}{3} \right) = \left(\frac{3}{5}, 0, -\frac{2}{5} \right) \end{aligned}$$

Aleshores, una base ortogonal seria

$$\left\{ (1, 1, 1), \left(\frac{1}{3}, -\frac{5}{3}, \frac{1}{3} \right), \left(\frac{3}{5}, 0, -\frac{2}{5} \right) \right\}$$

I multiplicant cada vector per l'invers de la seva norma tendríem una base ortonormal:

$$\begin{aligned} \|e'_1\| &= \sqrt{\langle e'_1, e'_1 \rangle} = \sqrt{6} \\ \|e'_2\| &= \sqrt{2 \left(\frac{1}{3} \right)^2 + \left(-\frac{5}{3} \right)^2 + 3 \left(\frac{1}{3} \right)^2} = \frac{\sqrt{30}}{3} \\ \|e'_3\| &= \sqrt{2 \left(\frac{3}{5} \right)^2 + 0^2 + 3 \left(-\frac{2}{5} \right)^2} = \frac{\sqrt{30}}{5} \end{aligned}$$

per tant,

$$e_1 = \frac{1}{\|e'_1\|} e'_1 = \left(\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}} \right)$$

$$e_2 = \frac{e'_2}{\|e'_2\|} = \left(\frac{1}{\sqrt{30}}, -\frac{5}{\sqrt{30}}, \frac{1}{\sqrt{30}} \right)$$

$$e_3 = \frac{e'_3}{\|e'_3\|} = \left(\frac{3}{\sqrt{30}}, 0, -\frac{2}{\sqrt{30}} \right)$$

Una base ortonormal seria

$$\left\{ \left(\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}} \right), \left(\frac{1}{\sqrt{30}}, -\frac{5}{\sqrt{30}}, \frac{1}{\sqrt{30}} \right), \left(\frac{3}{\sqrt{30}}, 0, -\frac{2}{\sqrt{30}} \right) \right\}$$

Corol·lari 7.18 *Tot espai vectorial euclidià de dimensió finita té una base ortonormal.*

DEMOSTRACIÓ:

És conseqüència immediata del mètode d'ortogonalització de Gram-Schmidt

Definició 7.19 *Sigui S un subespai vectorial de V , direm que $v \in V$ és **ortogonal** a S si és ortogonal a tot vector de S .*

*Siguin S i T són dos subespais vectorials de V . Direm que S i T són **ortogonals** si cada vector de S és ortogonal a tot vector de T . Aquest fet el representarem posant $S \perp T$.*

Proposició 7.20 *Siguin S i T dos subespais vectorials de l'espai vectorial euclidià V .*

a) S i T són ortogonals si i només si tots els vectors d'una base de S són ortogonals a tots els vectors d'una base de T .

b) Si $S \perp T$ aleshores $S \cap T = \{\bar{0}\}$.

DEMOSTRACIÓ:

a)

\Rightarrow) Evident, ja que si S i T són ortogonals, tots els vectors d' S són ortogonals a tots els vectors de T .

\Leftarrow) Sigui $\{u_1, \dots, u_p\}$ i $\{v_1, \dots, v_q\}$ bases d' S i T respectivament, que compleixen l'hipòtesi de l'enunciat. Sigui $u \in S$ i $v \in T$, vegem que són ortogonals.

Com $u \in S$, existeixen $t_1, \dots, t_p \in K$ tal que $u = t_1 u_1 + \dots + t_p u_p$. Anàlogament com $v \in T$, existeixen $s_1, \dots, s_q \in K$ tals que $v = s_1 v_1 + \dots + s_q v_q$. Vegem si són ortogonals:

$$\langle u, v \rangle = \langle t_1 u_1 + \dots + t_p u_p, s_1 v_1 + \dots + s_q v_q \rangle = \sum_{i=1}^p \sum_{j=1}^q t_i s_j \langle u_i, v_j \rangle \stackrel{(1)}{=} 0$$

(1) Ja que per hipòtesi u_i i v_j són ortogonals per a tot $i = 1, \dots, p$ i $j = 1, \dots, q$.

b) Suposem que existeix $u \in S \cap T$. Com S i T són ortogonals, u és ortogonal a ell mateix, per tant, $\langle u, u \rangle = 0$ i això implica que $u = \bar{0}_V$, per definició de producte escalar.

Definició 7.21 Sigui S un subespai vectorial de V , anomenam **complement ortogonal** de S al conjunt d'elements de V que són ortogonals a S i el representarem per S^\perp .

Exemple: Sigui $S = \langle (1, 1, 0, 1), (1, 0, 1, 1) \rangle$. Trobem el seu complement ortogonal i la seva dimensió.

Es pot veure fàcilment que els vectors $\{(1, 1, 0, 1), (1, 0, 1, 1)\}$ són linealment independents, i per tant formen base.

Per la proposició 7.20 $(x, y, z, t) \in S^\perp$ si i només si $(x, y, z, t) \perp (1, 1, 0, 1)$ i $(x, y, z, t) \perp (1, 0, 1, 1)$, és a dir,

$$\left. \begin{aligned} \langle (x, y, z, t), (1, 1, 0, 1) \rangle &= x + y + t = 0 \\ \langle (x, y, z, t), (1, 0, 1, 1) \rangle &= x + z + t = 0 \end{aligned} \right\}$$

i resolent el sistema tenim $x = -z - t$ i $y = z$, per tant, els elements de S^\perp són de la forma

$$(-z - t, z, z, t) = (-z, z, z, 0) + (-t, 0, 0, t) = z(-1, 1, 1, 0) + t(-1, 0, 0, 1)$$

i aleshores $S^\perp = \langle (-1, 1, 1, 0), (-1, 0, 0, 1) \rangle$ i com els vectors són linealment independents tenim que $\dim S^\perp = 2$.

Proposició 7.22 Sigui S un subespai vectorial de V

a) S^\perp és un subespai vectorial de V .

b) $S^\perp \perp S$.

$$c) (S^\perp)^\perp = S.$$

DEMOSTRACIÓ:

a) Siguin $u, v \in S^\perp$ i $s, t \in K$, vegem que $su + tv \in S^\perp$. Sigui $w \in S$ qualsevol,

$$\langle su + tv, w \rangle = s \langle u, w \rangle + t \langle v, w \rangle = 0$$

b) És evident, per pròpia definició de S^\perp .

c) S^\perp està format per tots els vectors de V ortogonals als d' S , per tant, S està format per tots els vectors de V ortogonals a S^\perp , és a dir, $(S^\perp)^\perp = S$.

Proposició 7.23 *Si S un subespai vectorial de l'espai vectorial de dimensió finita V , aleshores $V = S \oplus S^\perp$.*

Per a demostrar aquesta proposició s'hurien de veure algunes propietats sobre bases d'un espai vectorial, que surten dels objectius de l'assignatura.

Corol·lari 7.24 *Si S un subespai vectorial de l'espai vectorial de dimensió finita V , aleshores $\dim V = \dim S + \dim S^\perp$.*

DEMOSTRACIÓ:

És conseqüència immediata de la proposició anterior 7.23 i de 4.28

Definició 7.25 *Sigui S un subespai vectorial de l'espai vectorial de dimensió finita V , com $V = S \oplus S^\perp$ tenim que donat $u \in V$ existeix un únic $u_1 \in S$ i $u_2 \in S^\perp$ tal que $u = u_1 + u_2$. El vector u_1 rep el nom de **projecció ortogonal** de u sobre S i el representarem per $P_S(u)$ i u_2 la projecció ortogonal de u sobre S^\perp i el representarem per $P_{S^\perp}(u)$.*

Exemple: Si $S = \langle (1, 1, 0, 1), (1, 0, 1, 1) \rangle$, hem vist a l'exemple de la definició 7.21 que $S^\perp = \langle (-1, 1, 1, 0), (-1, 0, 0, 1) \rangle$. Cerquem ara les projeccions ortogonals de $(8, 0, 1, 4)$ sobre S i sobre S^\perp .

Per cercar la projecció ortogonal hem de posar $(8, 0, 1, 4)$ en combinació lineal d'un element de S i un altre de S^\perp :

$$(8, 0, 1, 4) = x(1, 1, 0, 1) + y(1, 0, 1, 1) + z(-1, 1, 1, 0) + t(-1, 0, 0, 1)$$

que resolent ens dona $x = 2$, $y = 3$, $z = -2$, $t = -1$. Per tant

$$\left. \begin{aligned} P_S((8, 0, 1, 4)) &= 2(1, 1, 0, 1) + 3(1, 0, 1, 1) = (5, 2, 3, 5) \\ P_{S^\perp}((8, 0, 1, 4)) &= -2(-1, 1, 1, 0) - 1(-1, 0, 0, 1) = (3, -2, -2, -1) \end{aligned} \right\}$$

Proposició 7.26 (Teorema de l'aproximació òptima)

Sigui V un espai vectorial euclidià i S un subespai vectorial seu. Si u és un element qualsevol de V , aleshores $P_S(u)$ és el vector de S més proper a u , en el sentit que

$$\|u - P_S(u)\| < \|u - v\|$$

per a tot $v \in S$, $v \neq P_S(u)$

DEMOSTRACIÓ:

$$u - v = (u - P_S(u)) + (P_S(u) - v)$$

Ara bé, per una part tenim que com $P_S(u), v \in S$ aleshores $P_S(u) - v \in S$. Per altra part, a la definició 7.25 hem vist que $u - P_S(u) \in S^\perp$, per tant, $u - P_S(u) \in S^\perp$. Això ens diu que $P_S(u) - v$ i $u - P_S(u)$ són ortogonals.

Aplicant ara el teorema de Pitàgores (prop. 7.12) tenim

$$\|u - v\|^2 = \|u - P_S(u)\|^2 + \|P_S(u) - v\|^2 > \|u - P_S(u)\|^2$$

ja que com $P_S(u) \neq v$, aleshores $P_S(u) - v \neq \mathbf{0}$

Nota: Un problema comú en matemàtiques aplicades consisteix en aproximar una funció $f \in V$ amb una funció g d'un subespai vectorial S de V . Pel que hem vist en aquesta proposició, aquesta funció g serà $P_S(f)$. Aquesta aproximació entre dos vectors s'enten en termes de $\|u - v\|$, i aquest resultat depen del producte escalar definit.

Exemple 1: Sigui $C[a, b]$ l'espai vectorial de les funcions contínues en $[a, b]$. Definim

$$\langle f, g \rangle = \int_a^b f(x)g(x) dx$$

- a) Demostrem que $\langle f, g \rangle$ defineix un producte escalar.
- b) Considerant el producte escalar anterior on $V = \mathbb{R}_4[x]$, $a = -2$ i $b = 2$, trobem l'aproximació òptima del polinomi $p(x) = 5 - \frac{1}{2}x^4$ per un polinomi de 2n grau ($S = \mathbb{R}_2[x]$).
- a) Vegem que es compleixen les condicions de producte escalar

1.

$$\langle f, g \rangle = \int_a^b f(x)g(x) dx = \int_a^b g(x)f(x) dx = \langle g, f \rangle$$

2.

$$\begin{aligned}\langle f_1 + f_2, g \rangle &= \int_a^b (f_1 + f_2)(x)g(x) dx = \int_a^b (f_1(x) + f_2(x))g(x) dx = \\ &= \int_a^b f_1(x)g(x) dx + \int_a^b f_2(x)g(x) dx = \langle f_1, g \rangle + \langle f_2, g \rangle\end{aligned}$$

3.

$$\langle tf, g \rangle = \int_a^b (tf)(x)g(x) dx = \int_a^b tf(x)g(x) dx = t \int_a^b f(x)g(x) dx = t\langle f, g \rangle$$

4.

$$\langle f, f \rangle = \int_a^b [f(x)]^2 dx \geq 0$$

ja que $[f(x)]^2 \geq 0$. Com $[f(x)]^2$ és contínua i no negativa en $[a, b]$ si $\int_a^b [f(x)]^2 dx = 0$ aleshores $[f(x)]^2$ ha de ser idènticament zero (vegeu càlcul) i per tant $f(x)$ ha de ser 0.

b) Una base de $\mathbb{R}_2[x]$ és $\{1, x, x^2\}$. Cerquem $\mathbb{R}_2[x]^\perp$.

$a + bx + cx^2 + dx^3 + ex^4 \in \mathbb{R}_2[x]^\perp$ si i només si $a + bx + cx^2 + dx^3 + ex^4$ és ortogonal a 1, x i x^2 . Per tant,

$$\langle a + bx + cx^2 + dx^3 + ex^4, 1 \rangle = \int_{-2}^2 (a + bx + cx^2 + dx^3 + ex^4) dx = 4a + \frac{16}{3}c + \frac{64}{5}e = 0$$

$$\langle a + bx + cx^2 + dx^3 + ex^4, x \rangle = \int_{-2}^2 (a + bx + cx^2 + dx^3 + ex^4)x dx = \frac{16}{3}b + \frac{64}{5}d = 0$$

$$\begin{aligned}\langle a + bx + cx^2 + dx^3 + ex^4, x^2 \rangle &= \int_{-2}^2 (a + bx + cx^2 + dx^3 + ex^4)x^2 dx = \\ &= \frac{16}{3}a + \frac{64}{5}c + \frac{256}{7}e = 0\end{aligned}$$

i resolent el sistema ens queda $a = \frac{48}{35}e$, $b = -\frac{12}{5}d$ i $c = -\frac{24}{7}e$. Per tant, els elements de $\mathbb{R}_2[x]^\perp$ seran

$$\frac{48}{35}e - \frac{12}{5}dx - \frac{24}{7}ex^2 + dx^3 + ex^4 = e\left(\frac{48}{35} - \frac{24}{7}x^2 + x^4\right) + d\left(-\frac{12}{5}x + x^3\right)$$

Aleshores

$$\mathbb{R}_2[x]^\perp = \left\langle \frac{48}{35} - \frac{24}{7}x^2 + x^4, -\frac{12}{5}x + x^3 \right\rangle = \langle 48 - 120x^2 + 35x^4, -12x + 5x^3 \rangle$$

Per tant,

$$\begin{aligned} 5 - \frac{1}{2}x^4 &= a + bx + cx^2 + d(48 - 120x^2 + 35x^4) + e(-12x + 5x^3) = \\ &= a + 48d + (b - 12e)x + (c - 120d)x^2 + 5ex^3 + 35dx^4 \end{aligned}$$

i ens queda el sistema

$$\left. \begin{aligned} a + 48d &= 5 \\ b - 12e &= 0 \\ c - 120d &= 0 \\ 5e &= 0 \\ 35d &= -\frac{1}{2} \end{aligned} \right\}$$

que té per solució: $a = \frac{199}{35}$, $b = 0$, $c = -\frac{12}{7}$, $d = -\frac{1}{70}$, $e = 0$.

Aleshores

$$5 - \frac{1}{2}x^4 = \frac{199}{35} - \frac{12}{7}x^2 - \frac{1}{70}(48 - 120x^2 + 35x^4)$$

i d'aquí deduïm que la projecció de $5 - \frac{1}{2}x^4$ sobre $\mathbb{R}_2[x]$ és

$$P_{\mathbb{R}_2[x]}(p(x)) = \frac{199}{35} - \frac{12}{7}x^2$$

i és el polinomi de $\mathbb{R}_2[x]$ més pròxim a $p(x)$ amb el producte escalar donat.

Definició 7.27 *Sigui V un espai vectorial euclidià i $u, v \in V$. Definim **angle que formen dos vectors** u i v a aquell que compleix:*

$$\cos(u, v) = \frac{\langle u, v \rangle}{\|u\| \|v\|}$$

*Definim **angle que forme un vector i un subespai vectorial** a l'angle que formen el vector i la projecció ortogonal d'aquest sobre el subespai. Si u és el vector i S el subespai vectorial tenim:*

$$\cos(u, S) = \frac{\langle u, P_S(u) \rangle}{\|u\| \|P_S(u)\|}$$

Exemple: Considerem l'espai euclidià \mathbb{R}^3 amb el producte escalar

$$\langle (x_1, x_2, x_3), (y_1, y_2, y_3) \rangle = 2x_1y_1 + x_2y_2 + 3x_3y_3$$

vist a l'exemple de la definició 7.3. Volem saber:

a) L'angle que forma els vectors $u = (1, -2, 1)$ i $v = (1, 3, 2)$.

b) L'angle que forma el vector $u = (1, -2, 1)$ i el subespai vectorial $S = \langle (1, 1, 1), (1, 1, 2) \rangle$.

a) Per definició,

$$\cos(u, v) = \frac{\langle u, v \rangle}{\|u\| \|v\|} = \frac{\langle (1, -2, 1), (1, 3, 2) \rangle}{\|(1, -2, 1)\|, \|(1, 3, 2)\|} = \frac{-2}{\sqrt{9}\sqrt{23}} = -0.139$$

aleshores l'angle és de 1.431 rad.

b) Cerquem el complement ortogonal de S . Per la proposició 7.20 $(x, y, z) \in S^\perp$ si i només si $(x, y, z) \perp (1, 1, 1)$ i $(x, y, z) \perp (1, 1, 2)$, és a dir,

$$\left. \begin{aligned} \langle (x, y, z), (1, 1, 1) \rangle &= 2x + y + 3z = 0 \\ \langle (x, y, z), (1, 1, 2) \rangle &= 2x + y + 6z = 0 \end{aligned} \right\}$$

i resolent el sistema tenim $y = -2x$ i $z = 0$, per tant, els elements de S^\perp són de la forma

$$(x, -2x, 0) = x(1, -2, 0)$$

i aleshores $S^\perp = \langle (1, -2, 0) \rangle$.

Per cercar la projecció ortogonal de $u = (1, -2, 1)$ sobre S hem de posar $(1, -2, 1)$ en combinació lineal d'un element de S i un altre de S^\perp :

$$(1, -2, 1) = x(1, 1, 1) + y(1, 1, 2) + z(1, -2, 0)$$

que resolent ens dona $x = -1$, $y = 1$, $z = 1$. Per tant

$$\left. \begin{aligned} P_S((1, -2, 1)) &= -(1, 1, 1) + (1, 1, 2) = (0, 0, 1) \\ P_{S^\perp}((1, -2, 1)) &= (1, -2, 0) \end{aligned} \right\}$$

Per tant, l'angle que forma u amb S és l'angle que formen els vectors u i $w = P_S((1, -2, 1)) = (0, 0, 1)$,

$$\cos(u, w) = \frac{\langle u, w \rangle}{\|u\| \|w\|} = \frac{\langle (1, -2, 1), (0, 0, 1) \rangle}{\|(1, -2, 1)\|, \|(0, 0, 1)\|} = \frac{-2}{\sqrt{9}\sqrt{3}} = -0.3849$$

aleshores l'angle és de 1.966 rad.

Índex alfabètic

angle

d'un vector i un subespai, 131

de dos vectors, 131

aplicació p -lineal, 113

aplicació multilineal, 113

base

ortogonal, 122

ortonormal, 122

complement ortogonal, 127

conjunt ortogonal de vectors, 120

espai vectorial

euclidià, 119

forma bilineal, 113

funció p -lineal, 113

funció bilineal, 113

simètrica, 114

longitud, 119

norma, 119

producte escalar, 114

expressió coordenada, 117

matriu coordenada, 117

projecció ortogonal, 128

subespai vectorial

ortogonal, 126

vector

ortogonal a un subespai, 126

unitari, 120

vectors ortogonals, 120