

ЕВКЛИДОВЫ ПРОСТРАНСТВА И ПРОЦЕСС ОРТОГОНАЛИЗАЦИИ ГРАМА - ШМИДТА

1. Евклидовы пространства

Евклидово пространство (т.е. пространство со скалярным произведением) – это линейное векторное пространство L над множеством вещественных чисел \mathfrak{R} , в котором задана операция «умножения» векторов, сопоставляющая каждой паре векторов \bar{u}, \bar{v} вещественное число $\bar{u} \cdot \bar{v}$. Эта операция должна обладать следующими свойствами (они называются «аксиомами скалярного произведения»):

1. Неотрицательность:

$$\forall \bar{u} \in L \quad \bar{u} \cdot \bar{u} \geq 0 \quad \bar{u} \cdot \bar{u} = 0 \Leftrightarrow \bar{u} = \bar{0}$$

2. Вынесение константы из множителей:

$$\forall \alpha \in \mathfrak{R}, \bar{u}, \bar{v} \in L \quad (\alpha \bar{u}) \cdot \bar{v} = \alpha(\bar{u} \cdot \bar{v})$$

$$\forall \alpha \in \mathfrak{R}, \bar{u}, \bar{v} \in L \quad \bar{u} \cdot (\alpha \bar{v}) = \alpha(\bar{u} \cdot \bar{v})$$

3. Раскрытие скобок:

$$\forall \bar{u}, \bar{v}, \bar{w} \in L \quad (\bar{u} + \bar{v}) \cdot \bar{w} = \bar{u} \cdot \bar{w} + \bar{v} \cdot \bar{w}$$

$$\forall \bar{u}, \bar{v}, \bar{w} \in L \quad \bar{u} \cdot (\bar{v} + \bar{w}) = \bar{u} \cdot \bar{v} + \bar{u} \cdot \bar{w}$$

4. Перестановка множителей:

$$\forall \bar{u}, \bar{v} \in L \quad \bar{u} \cdot \bar{v} = \bar{v} \cdot \bar{u}$$

В качестве примера скалярного произведения для двух векторов $\bar{x}, \bar{y} \in \mathfrak{R}^n$ можно, например, взять стандартное скалярное произведение, известное нам из первого семестра:

$$\bar{x} \cdot \bar{y} = x_1 y_1 + x_2 y_2 + \dots + x_n y_n$$

Однако возможно и большое количество других вариантов. Например, легко проверить, что скалярное произведение с «весами» (т.е. положительными константами c_1, c_2, \dots, c_n)

$$\bar{x} \cdot \bar{y} = c_1 x_1 y_1 + c_2 x_2 y_2 + \dots + c_n x_n y_n$$

тоже удовлетворяет тем же аксиомам.

Задача 1. Проверить выполнение аксиом 1 – 4 для следующих вариантов скалярного произведения:

а) $\bar{x} \cdot \bar{y} = 2x_1 y_1 + 5x_2 y_2, \quad \bar{x}, \bar{y} \in \mathfrak{R}^2$

б) $\bar{x} \cdot \bar{y} = x_1 y_1 + x_1 y_2 + x_2 y_1 + x_2 y_2, \quad \bar{x}, \bar{y} \in \mathfrak{R}^2$

в) $p(t) \cdot q(t) = p(t_1)q(t_1) + p(t_2)q(t_2) + \dots + p(t_n)q(t_n)$ где $p(t), q(t)$ – многочлены степени не выше $n-1$, а t_1, t_2, \dots, t_n – n различных точек («узлов») на вещественной прямой.

2. Процесс ортогонализации Грама-Шмидта.

Два вектора \bar{u}, \bar{v} из евклидова пространства L называются ортогональными (перпендикулярными), если их скалярное произведение равно нулю: $\bar{u} \cdot \bar{v} = 0$.

Пусть имеется система линейно независимых векторов $\bar{u}_1, \bar{u}_2, \dots, \bar{u}_n \in L$. Цель процесса Грама-Шмидта – **не выходя за пределы линейной оболочки**, сделать из данной системы другую систему векторов $\bar{v}_1, \bar{v}_2, \dots, \bar{v}_n \in L$, так, чтобы все векторы новой системы были взаимно ортогональными.

Для этого мы поступим следующим образом.

В качестве первого вектора новой системы возьмём первый вектор из старой: $\bar{v}_1 := \bar{u}_1$

Второй вектор будем искать в виде:

$$\bar{v}_2 := \bar{u}_2 - \alpha_{21} \bar{v}_1.$$

Коэффициент α_{21} нам заранее неизвестен, но мы можем найти его из требования $\bar{v}_2 \cdot \bar{v}_1 = 0$. В этом случае

$$0 = \bar{v}_2 \cdot \bar{v}_1 = (\bar{u}_2 - \alpha_{21} \bar{v}_1) \cdot \bar{v}_1 = \bar{u}_2 \cdot \bar{v}_1 - \alpha_{21} \bar{v}_1 \cdot \bar{v}_1.$$

Значит,

$$\alpha_{21} = \frac{\bar{u}_2 \cdot \bar{v}_1}{\bar{v}_1 \cdot \bar{v}_1}$$

Построив векторы \bar{v}_1, \bar{v}_2 , ищем следующий вектор \bar{v}_3 :

$$\bar{v}_3 := \bar{u}_3 - \alpha_{31} \bar{v}_1 - \alpha_{32} \bar{v}_2$$

Из того, что $\bar{v}_3 \cdot \bar{v}_1 = 0$ и $\bar{v}_3 \cdot \bar{v}_2 = 0$, аналогичным образом находим коэффициенты:

$$\alpha_{31} = \frac{\bar{u}_3 \cdot \bar{v}_1}{\bar{v}_1 \cdot \bar{v}_1}, \quad \alpha_{32} = \frac{\bar{u}_3 \cdot \bar{v}_2}{\bar{v}_2 \cdot \bar{v}_2}$$

Дальше $\bar{v}_4 := \bar{u}_4 - \alpha_{41} \bar{v}_1 - \alpha_{42} \bar{v}_2 - \alpha_{43} \bar{v}_3$

$$\alpha_{41} = \frac{\bar{u}_4 \cdot \bar{v}_1}{\bar{v}_1 \cdot \bar{v}_1}, \quad \alpha_{42} = \frac{\bar{u}_4 \cdot \bar{v}_2}{\bar{v}_2 \cdot \bar{v}_2}, \quad \alpha_{43} = \frac{\bar{u}_4 \cdot \bar{v}_3}{\bar{v}_3 \cdot \bar{v}_3}$$

и т.д., пока мы не получим последний вектор новой системы.

Пример. Используя процедуру Грама-Шмидта, превратить линейно независимую систему из двух векторов $\bar{u}_1, \bar{u}_2 \in \mathcal{R}^3$ в ортогональную:

$$\bar{u}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \bar{u}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Решение. Первый вектор новой системы возьмём совпадающим со старым:

$$\bar{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Чтобы найти вектор \bar{v}_2 , представим его в виде:

$$\bar{v}_2 := \bar{u}_2 - \alpha_{21} \bar{v}_1, \text{ где } \alpha_{21} = \frac{\bar{u}_2 \cdot \bar{v}_1}{\bar{v}_1 \cdot \bar{v}_1}.$$

Посчитаем коэффициент: $\alpha_{21} = \frac{2 \cdot 1 + 1 \cdot 0 + 1 \cdot (-1)}{1^2 + 0^2 + (-1)^2} = \frac{1}{2}$. Значит, $\bar{v}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3/2 \\ 1 \\ 3/2 \end{pmatrix}$

Замечание. Если нет желания работать с дробными координатами, каждый вектор новой системы после его получения можно домножить на подходящее число, «укоротив» или «удлинив» его.

Например, в качестве \bar{v}_2 можно взять не $\begin{pmatrix} 3/2 \\ 1 \\ 3/2 \end{pmatrix}$, а кратный ему $\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$, и использовать именно его в

расчётах на следующем шаге (если бы этот шаг был).

Итак, получаем ответ: $\bar{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$, $\bar{v}_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$. Эти векторы ортогональны друг другу, и лежат в той же

самой линейной оболочке, что и векторы \bar{u}_1, \bar{u}_2 .

Задача 2. При помощи процедуры Грама – Шмидта получить ортогональную систему из следующих векторов:

$$\text{а) } \bar{u}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \bar{u}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{б) } \bar{u}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}, \bar{u}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \bar{u}_3 = \begin{pmatrix} 5 \\ -3 \\ -7 \end{pmatrix}$$