

16/5/2011

Seano  $v_1, \dots, v_K$  vettori di uno spazio euclideo  $\mathbb{R}^n$

Teorema di ortogonalizzazione di Gram-Schmidt

Dati  $v_1, \dots, v_K$  si possono determinare  $K$  vettori  $u_1, \dots, u_K$  ortog. tra loro e tali che  $\langle v_1 \rangle = \langle u_1 \rangle$ ,  $\langle v_1, v_2 \rangle = \langle u_1, u_2 \rangle, \dots, \langle v_1, \dots, v_K \rangle = \langle u_1, \dots, u_K \rangle$

Dimostrazione (per induzione su  $K = \#$  dei vettori)  
per  $K=1$  lo verificiamo. Prendiamo  $u_1 = v_1$  ed e' verificato.

Supponiamo il teorema vero fino a  $K=l$  e dimostriamolo per  $(l+1)$  vettori: PER IPOTESI INDUTTIVA abbiamo determinato i vettori  $u_1, \dots, u_l$  e ortogonali tali che  $\langle v_1 \rangle = \langle u_1 \rangle, \dots, \langle v_1, \dots, v_l \rangle = \langle u_1, \dots, u_l \rangle$

$\Rightarrow$  se  $M = \langle \dots, u_1, \dots, u_l \rangle = \langle v_1, \dots, v_l \rangle$  e proiettiamo ortogonalmente  $v_{l+1}$  su  $M \Rightarrow v_{l+1} = g + h$  con  $g \in M$  e  $h \in M^\perp \Rightarrow$  basta prendere  $u_{l+1} = h$

$\Rightarrow u_{l+1}$  e' ortogonale a tutti i ~~altri~~ vettori  $u_j, j=1, \dots, l$  e inoltre  $\langle v_1, \dots, v_{l+1} \rangle = \langle u_1, \dots, u_{l+1} \rangle$

poiche' per prima cosa  $\langle v_1, \dots, v_t \rangle = \langle u_1, \dots, u_t \rangle$  per  $t=1, \dots, l$  per ipotesi di induzione e quindi rimane solo da dimostrare che  $v_{l+1} \in \langle u_1, \dots, u_{l+1} \rangle$  e  $u_{l+1} \in \langle v_1, \dots, v_{l+1} \rangle$

Cio' e' vero perche':  
 $v_{l+1} = g + u_{l+1} = a_1 u_1 + \dots + a_l u_l + u_{l+1} \in \langle u_1, \dots, u_{l+1} \rangle$   
 $\uparrow$   
 $\in M$

mentre:  
 $u_{l+1} = v_{l+1} - g = v_{l+1} - b_1 v_1 - \dots - b_l v_l \in \langle v_1, \dots, v_{l+1} \rangle$

CUD  
①

# Esercizio

Ortogonalizzare con il metodo di G-S la base seguente di  $\mathbb{R}^3$

$$B = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

Vediamo se sono ortogonali rispetto al prodotto scalare standard

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} = 2 + 0 + 3 = 5 \neq 0 \Rightarrow B \text{ non \u00e9 ortogonale}$$

Per la dimostrazione precedente, detti  $u_1, u_2, u_3$  i vett. della base cercata  $\Rightarrow$  si prende  $u_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$\Rightarrow$  posto  $U_1 = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \rangle$  trovo la proiezz. ortog. di  $\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$  su  $U_1 \Rightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + u_2$  con  $u_2 \in U_1^\perp$

$$\Rightarrow u_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} - a \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \in U_1^\perp \Rightarrow u_2 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - a \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \Rightarrow a = \frac{\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}}{\left\| \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\|^2} = \frac{5}{3} =$$

$$\Rightarrow u_2 = \begin{pmatrix} 2 - \frac{5}{3} \\ 0 - \frac{5}{3} \\ 3 - \frac{5}{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} \\ -\frac{5}{3} \\ \frac{4}{3} \end{pmatrix}$$

Ora determiniamo  $u_3$

$$\text{Considero } U_2 = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \rangle = \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \frac{1}{3} \\ -\frac{5}{3} \\ \frac{4}{3} \end{pmatrix} \rangle \Rightarrow$$

$\Rightarrow$  decomponga  $u_3 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = g_1 + u_3$  con  $g_1 \in U_2 =$

$$\Rightarrow g_1 = b_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + b_2 \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = b_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + b_2 \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} + u_3 =$$

$$\Rightarrow u_3 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - b_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - b_2 \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - b_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - b_2 \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \\ \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} - b_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} - b_2 \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} 5 - 3b_1 - 5b_2 = 0 \\ 6 - 5b_1 - 13b_2 = 0 \end{cases}$$

Risolviendo il sistema  
si riuscirà a trovare  $u_3$

Considero  $K$  vettori  $v_1, \dots, v_K$  di  $\mathbb{R}^n \Rightarrow$   
posso considerare la matrice

$$\begin{pmatrix} v_1 \cdot v_1 & \dots & v_1 \cdot v_K \\ \vdots & & \vdots \\ v_K \cdot v_1 & \dots & v_K \cdot v_K \end{pmatrix}$$

Questa è detta matrice di Gram

Se i vettori  $v_1, \dots, v_K$  sono lin. indip.  $\Rightarrow$

$\Rightarrow |Gram| \neq 0$ , in particolare  $> 0$  perché se  
considero  $\mathcal{U} = \langle v_1, \dots, v_K \rangle \Rightarrow$  la matrice di  
Gram è la matrice associata al prodotto scalare  
ristretto ad  $\mathcal{U}$ , nella base  $B_{\mathcal{U}} = \{v_1, \dots, v_K\} \Rightarrow$   
 $\Rightarrow$  essendo il prodotto scalare definito positivo,  
per Jacobi tutti i minori principali sono  
positivi, compreso il determinante.

Viceversa, se  $|Gram| \neq 0 \Rightarrow$  i vettori che danno  
origine alla matrice sono lin. indip.

Pertanto  $|Gram|$ , detto il Gramiano dei vettori  $v_1, \dots, v_K$   
sarà nullo  $\Leftrightarrow$  i vett sono lin. dipendenti

Se i vettori sono ortogonali  $\Rightarrow$  la matrice di Gram  
è diagonale e il Gramiano  $= \|v_1\|^2 \cdot \|v_2\|^2 \cdot \dots \cdot \|v_K\|^2$ .

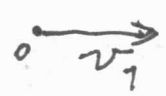
Se ortogonalizziamo con il metodo di G-S  
l'insieme dei vett  $\{v_1, \dots, v_K\}$ , trovando i vett.  
ortogonali  $\{u_1, \dots, u_K\} \Rightarrow$  il Gramiano dei vett  $v_1, \dots, v_K$   
è uguale a  $\|u_1\|^2 \cdot \|u_2\|^2 \cdot \dots \cdot \|u_K\|^2$

(3)

Dati i vettori  $v_1, \dots, v_k$  in  $\mathbb{R}^n \Rightarrow$  allora possiamo costruire il parallelepipedo avente per lati i vettori dati.

Esempi

$n = 1$



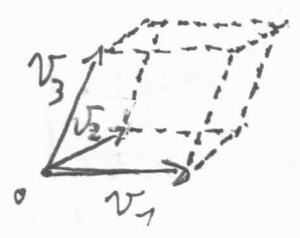
il parallelepipedo sarà il segmento avente lunghezza  $= \|v_1\|$

$n = 2$



il parallelepipedo è il parallelogramma disegnato.

$n = 3$



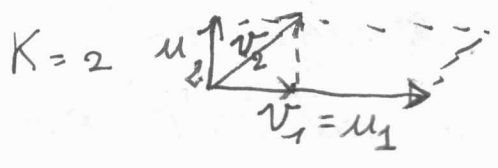
Abbiamo un vero e proprio parallelepipedo

Con  $n \geq 3$  non è più possibile disegnarlo ma solo concepirlo matematicamente

Il volume del ~~parallelogramma~~ parallelepipedo costruito su  $k$  vettori  $= \text{Vol}_{\mathbb{R}^n, v_1, \dots, v_k} = \sqrt{\text{Gramiano sui vett. } v_1, \dots, v_k}$

Dimostrazione (per induzione su  $k$ )

per  $k=1$  ~~Vol~~  $G(v_1) = \|v_1\| \Rightarrow$  perciò è vera



$$G(v_1, v_2) = \begin{vmatrix} v_1 \cdot v_1 & v_1 \cdot v_2 \\ v_2 \cdot v_1 & v_2 \cdot v_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \|u_1\|^2 & \|u_1\| \|u_2\| \cos \theta \\ \|u_1\| \|u_2\| \cos \theta & \|u_2\|^2 \end{vmatrix}$$

$$\text{Area} = \|u_1\| \|u_2\| = \sqrt{G(v_1, v_2)}$$

Supponiamo vero per i vett.  $v_1, \dots, v_e$  e dimostriamolo ~~vero~~ per i vett.  $v_1, \dots, v_e, v_{e+1} \Rightarrow \text{Vol}_{\mathbb{R}^n, v_1, \dots, v_e, v_{e+1}} = \sqrt{\|u_{e+1}\|^2 \cdot \|u_e\|^2}$

Decompongo  $v_{e+1} = g + u_{e+1}$  con  $g \in \langle u_1, \dots, u_e \rangle$  (3)

$$u_{e+1} \perp \langle u_1, \dots, u_e \rangle \Rightarrow \text{Vol}_{\mathcal{P}(v_1, \dots, v_{e+1})} = \text{Vol}_{\mathcal{P}(v_1, \dots, v_e)} \cdot \|u_{e+1}\|$$

$$\|u_1\|^2 \cdot \|u_2\|^2 \cdot \|u_{e+1}\| = \sqrt{\|u_1\|^2 \cdot \|u_{e+1}\|^2} = \sqrt{g(v_1, \dots, v_{e+1})}$$

CVD