

Conjuntos ortogonales y ortonormalesDefinición (cjo ortogonal - cjo ortonormal)Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un K -e.v. con p.i., y sea $X \subseteq V$.

Se dice que

- ① X es un conjunto **ortogonal** si $v \perp w, \forall v, w \in X$ con $v \neq w$
- ② X es un conjunto **ortonormal** si $\bullet v \perp w, \forall v, w \in X$ con $v \neq w$
 $\bullet \|v\| = 1, \forall v \in X$

Ejemplos (canónicos)

- ① $\{e_1, \dots, e_n\}$ es un conjunto ortonormal en K^n
- ② $\{e_n, n \in \mathbb{N}\}$ es un cjo ortonormal en $K^{(\mathbb{N})}$ con $\langle (a_n)_n, (b_n)_n \rangle = \sum a_n b_n$
- ③ $\{E^{ij}, 1 \leq i \leq m, 1 \leq j \leq n\}$ es un cjo ortonormal en $K^{m \times n}$ con $\langle A, B \rangle = \text{tr}(AB^t)$
- ④ $\left\{ \frac{1}{\sqrt{2\pi}}, \frac{1}{\sqrt{\pi}} \cos nx, \frac{1}{\sqrt{\pi}} \sin nx, n \in \mathbb{N} \right\}$ es un cjo ortonormal en $C[-\pi, \pi]$
 con $\langle f, g \rangle = \int_{-\pi}^{\pi} f(x)g(x) dx$ (se puede probar)

Ventajas de un conjunto ortogonal - ortonormal.

- Sea $\{v_1, \dots, v_N\}$ un conjunto ortogonal, entonces $\{k_1 v_1, \dots, k_N v_N\}$ es un cjo ortogonal, $\forall k_i \in K$; además $k_1 v_1 + \dots + k_{N-1} v_{N-1} \perp k_N v_N, \forall k_i \in K$.
- PITAGORAS: Sea $\{v_1, \dots, v_N\}$ un conjunto **ortogonal**. Entonces $\|k_1 v_1 + \dots + k_N v_N\|^2 = |k_1|^2 \|v_1\|^2 + \dots + |k_N|^2 \|v_N\|^2, \forall k_1, \dots, k_N \in K$
- Sea $\{v_1, \dots, v_r\}$ un conjunto **ortogonal que no contiene al 0_V** , entonces es **l.i.**
 pues $k_1 v_1 + \dots + k_r v_r = 0 \Rightarrow 0 = \langle 0, v_i \rangle = \langle k_1 v_1 + \dots + k_r v_r, v_i \rangle = k_i \|v_i\|^2 \Rightarrow k_i = 0$ pues $\|v_i\| \neq 0, \forall i$.
- Sea $\{v_1, \dots, v_r\}$ un conjunto **ortogonal que no contiene a 0** . Entonces $\forall v \in \langle v_1, \dots, v_r \rangle, v = \frac{\langle v, v_1 \rangle}{\|v_1\|^2} v_1 + \dots + \frac{\langle v, v_r \rangle}{\|v_r\|^2} v_r$
 pues si $v = k_1 v_1 + \dots + k_r v_r$, entonces $\langle v, v_i \rangle = k_1 \langle v_1, v_i \rangle + \dots + k_r \langle v_r, v_i \rangle = k_i \langle v_i, v_i \rangle = k_i \|v_i\|^2$
- Sea $\{v_1, \dots, v_r\}$ un conjunto **ortonormal** Entonces $\forall v \in \langle v_1, \dots, v_r \rangle, v = \langle v, v_1 \rangle v_1 + \dots + \langle v, v_r \rangle v_r$

Bases ortogonales y bases ortonormales

(2)

Definición: Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un K -e.v con p.i. Se dice que \mathcal{B} es una **base ortogonal** (resp. **ortonormal**) de V si \mathcal{B} es una base de V que es a la vez un cto ortogonal (resp. ortonormal)

Ejemplo

Los ejplos ①, ② y ③ de la página anterior son bases ortonormales de K^n , $K^{(\mathbb{N})}$ y $K^{n \times n}$ respectivamente

Observación: Para probar que \mathcal{B} es base ortogonal (resp. ortonormal) de V , alcanza su probar que $\mathcal{B} \subseteq V$ es un cto ortogonal que no contiene al vector nulo (resp. ortonormal) que genera a V

• Si $\dim_K(V) = n$, $\mathcal{B} = \{v_1, \dots, v_n\}$ es base ortogonal (resp. ortonormal) de V sii es un cto ortogonal que no contiene el vector nulo (resp. es un cto ortonormal)

• Sea $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n)$ base de V . Entonces \mathcal{B} es base ortogonal de V para $\langle \cdot, \cdot \rangle$ si y solo si

$$G_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} \langle v_1, v_1 \rangle & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \langle v_n, v_n \rangle \end{bmatrix}$$

Y \mathcal{B} es base ortonormal de V para $\langle \cdot, \cdot \rangle$ si y solo si $G_{\mathcal{B}} = Id_n$

• Sea $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n)$ base ortonormal de V .

Entonces $\langle v, w \rangle = [v]_{\mathcal{B}}^t \cdot [w]_{\mathcal{B}}$ (pues $G_{\mathcal{B}} = Id_n$)

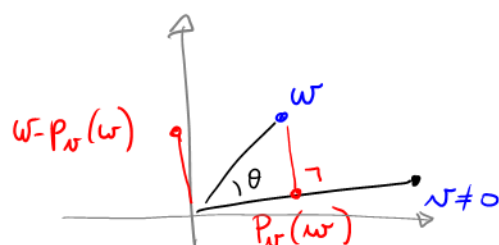
Pero $v = \sum \langle v, v_i \rangle v_i$, $w = \sum \langle w, v_i \rangle v_i$. Luego

$$\langle v, w \rangle = \sum_{i=1}^n \langle v, v_i \rangle \overline{\langle w, v_i \rangle} \quad \text{y} \quad \|v\|^2 = \sum_{i=1}^n |\langle v, v_i \rangle|^2$$

Componente de w en la dirección de v

• Caso \mathbb{R}^2 : $p_v(w) = \cos \theta \cdot \|w\| \cdot \frac{v}{\|v\|} = \frac{\langle w, v \rangle}{\|v\|^2} v$

• $\langle \cdot, \cdot \rangle$ arbitrario: $w - \lambda v \perp v \Leftrightarrow 0 = \langle w - \lambda v, v \rangle = \langle w, v \rangle - \lambda \|v\|^2 \Leftrightarrow \lambda = \frac{\langle w, v \rangle}{\|v\|^2} : p_v(w) = \frac{\langle w, v \rangle}{\|v\|^2} v$



Gram 1850-1916
(Erhard Schmidt 1876-1959)
(Laplace 1749-1827)

Ortogonalización de Gram-Schmidt

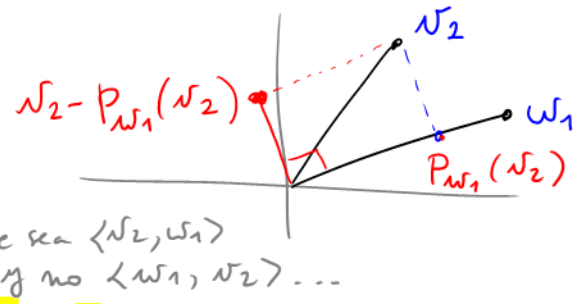
- Input: (v_1, \dots, v_s) conjunto li en (V, \langle, \rangle)
- Output: (w_1, \dots, w_s) conjunto **ortogonal** en (V, \langle, \rangle) que cumple:

$$\begin{cases} \langle w_1 \rangle = \langle v_1 \rangle \\ \langle w_1, w_2 \rangle = \langle v_1, v_2 \rangle \\ \vdots \\ \langle w_1, \dots, w_s \rangle = \langle v_1, \dots, v_s \rangle \end{cases}$$

Algoritmo:

- $w_1 = v_1$

- $w_2 = v_2 - \frac{\langle v_2, w_1 \rangle}{\|w_1\|^2} w_1$



↑ ojo: en \mathbb{C} importa que sea $\langle v_2, w_1 \rangle$ y no $\langle w_1, v_2 \rangle \dots$

- $w_3 = v_3 - \frac{\langle v_3, w_1 \rangle}{\|w_1\|^2} w_1 - \frac{\langle v_3, w_2 \rangle}{\|w_2\|^2} w_2$

⋮

- $w_s = v_s - \frac{\langle v_s, w_1 \rangle}{\|w_1\|^2} w_1 - \dots - \frac{\langle v_s, w_{s-1} \rangle}{\|w_{s-1}\|^2} w_{s-1}$

Demostación

• Está claro, despegando v_k en c/paso, que $v_k \in \langle w_1, \dots, w_k \rangle$, $1 \leq k \leq s$, luego $\langle v_1, \dots, v_k \rangle \subseteq \langle w_1, \dots, w_k \rangle$, $1 \leq k \leq s$, y como $\langle v_1, \dots, v_k \rangle$ li, $\dim(\langle v_1, \dots, v_k \rangle) = k \Rightarrow \langle v_1, \dots, v_k \rangle = \langle w_1, \dots, w_k \rangle$, $1 \leq k \leq s$.

• Probenos que $\{w_1, \dots, w_s\}$ es ortogonal inductivamente:

* $w_2 \perp w_1$ por construcción

* HI: $\{w_1, \dots, w_k\}$ ortogonal. QPq $\{w_1, \dots, w_{k+1}\}$ lo es también -

Para eso alcanza con probar que $w_{k+1} \perp w_j$ para $1 \leq j \leq k$:

$$\begin{aligned} \langle w_{k+1}, w_j \rangle &= \langle v_{k+1} - \sum_{i=1}^k \frac{\langle v_{k+1}, w_i \rangle}{\|w_i\|^2} w_i, w_j \rangle \\ &= \langle v_{k+1}, w_j \rangle - \sum_{i=1}^k \frac{\langle v_{k+1}, w_i \rangle}{\|w_i\|^2} \underbrace{\langle w_i, w_j \rangle}_{1 \Leftrightarrow i=j} \\ &= \langle v_{k+1}, w_j \rangle - \frac{\langle v_{k+1}, w_j \rangle}{\|w_j\|^2} \langle w_j, w_j \rangle = 0. \end{aligned}$$

luego $w_{k+1} \perp w_j$, $1 \leq j \leq k$



Observación: Si se quiere un conjunto ortonormal, se puede calcular primero un cfto ortogonal por Gram-Schmidt, y luego normalizar cada vector w_i obtenido para obtener el cfto ortonormal $\left\{ \frac{w_1}{\|w_1\|}, \dots, \frac{w_s}{\|w_s\|} \right\}$ (Algunos normalizan a cada paso, yo particularmente encuentro más cómodo normalizar al final)

Ejemplo:

① $v_1 = (i, 1, -i, -1), v_2 = (0, 1, -2i, -1), v_3 = (i, 0, i, 4)$

$\Rightarrow w_1 = v_1 = (i, 1, -i, -1)$

$\langle v_2, w_1 \rangle = 1 - 2i \cdot i + 1 = 4, \|w_1\|^2 = 1 + 1 + 1 + 1 = 4$

Luego $w_2 = v_2 - \frac{\langle v_2, w_1 \rangle}{\|w_1\|^2} w_1 = v_2 - w_1 = (-i, 0, -i, 0)$

$\langle v_3, w_1 \rangle = i \cdot (-i) + i \cdot i + 4(-1) = -4$

$\langle v_3, w_2 \rangle = i \cdot i + i \cdot i = -2$

$\|w_2\|^2 = 2$

Luego $w_3 = v_3 - \frac{\langle v_3, w_1 \rangle}{\|w_1\|^2} w_1 - \frac{\langle v_3, w_2 \rangle}{\|w_2\|^2} w_2 = v_3 + w_1 + w_2 = (i, 1, -i, 3)$

$\langle v_1, v_2, v_3 \rangle = \langle w_1, w_2, w_3 \rangle$

Y si uno busca una base ortonormal de este subespacio:

$\langle v_1, v_2, v_3 \rangle = \langle \tilde{w}_1, \tilde{w}_2, \tilde{w}_3 \rangle$ con

$\tilde{w}_1 = \frac{w_1}{\|w_1\|} = (i/2, 1/2, -i/2, -1/2), \tilde{w}_2 = (-\frac{\sqrt{2}}{2}i, 0, -\frac{\sqrt{2}}{2}i, 0), \tilde{w}_3 = (\frac{\sqrt{3}i}{6}, \frac{\sqrt{3}}{6}, -\frac{\sqrt{3}i}{6}, \frac{\sqrt{3}}{2})$

② Ortonormalizar la base de $\left\langle \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \right\rangle = S$

$B_1 = A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

$B_2 = A_2 - \frac{\langle A_2, B_1 \rangle}{\|B_1\|^2} B_1 : \langle A_2, B_1 \rangle = \text{tr}(A_2 B_1^t) = 3, \|B_1\|^2 = 3$
 $= \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

$B_3 = A_3 - \frac{\langle A_3, B_1 \rangle}{\|B_1\|^2} B_1 - \frac{\langle A_3, B_2 \rangle}{\|B_2\|^2} B_2 \quad \langle A_3, B_1 \rangle = 2, \langle A_3, B_2 \rangle = 1, \|B_2\|^2 = 1$
 $= \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} - \frac{2}{3} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2/3 & 1/3 \\ 1/3 & 0 \end{pmatrix}$

Normalizando queda $S = \left\langle \begin{pmatrix} \sqrt{3}/3 & \sqrt{3}/3 \\ \sqrt{3}/3 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -\sqrt{6}/3 & \sqrt{6}/6 \\ \sqrt{6}/6 & 0 \end{pmatrix} \right\rangle$

(Inestable numéricamente - Hay modificaciones más estables)

5

El método de Gram-Schmidt produce como consecuencia inmediata:

Proposición Sea (V, \langle, \rangle) un K-e.v. en p.i. de dim finita, y sea $S \neq \{0\}$ un subespacio.

Entonces existe una base ortonormal de V que contiene una base (ortonormal) de S .

Complemento ortogonal:

Definición (complemento ortogonal)

Sea (V, \langle, \rangle) un K-e.v. en p.i. y sea $S \subseteq V$ un subespacio.

El complemento ortogonal de S en V es

$$S^\perp = \{v \in V : v \perp s, \forall s \in S\}$$

Observaciones ① $\{0_V\}^\perp = V$ y $V^\perp = \{0_V\}$ (pues si $v \in V^\perp \Rightarrow 0 = \langle v, v \rangle = \|v\|^2 \Rightarrow v = 0$)

① S^\perp es un subespacio de V

pues $0_V \in S^\perp$; $v, v' \in S^\perp \Rightarrow v \perp s, v' \perp s, \forall s \in S \Rightarrow v + v' \perp s, \forall s \in S$
 $kv \perp s, \forall s \in S$

② Si $S = \langle v_1, \dots, v_s \rangle$, entonces $v \in S^\perp \Leftrightarrow v \perp v_1, \dots, v \perp v_s$

③ Si V tiene dimensión finita y $B = (v_1, \dots, v_s, v_{s+1}, \dots, v_n)$ es base ortonormal de V tq (v_1, \dots, v_s) es base de S , entonces (v_{s+1}, \dots, v_n) es base de S^\perp .

pues v_{s+1}, \dots, v_n son li por su parte de una base, y $\forall v \in V$, se tiene

$$v = \frac{\langle v, v_1 \rangle}{\|v_1\|^2} v_1 + \dots + \frac{\langle v, v_s \rangle}{\|v_s\|^2} v_s + \frac{\langle v, v_{s+1} \rangle}{\|v_{s+1}\|^2} v_{s+1} + \dots + \frac{\langle v, v_n \rangle}{\|v_n\|^2} v_n$$

luego, si $v \in S^\perp$; como $\langle v, v_1 \rangle = \dots = \langle v, v_s \rangle = 0$, ent $v \in \langle v_{s+1}, \dots, v_n \rangle$.

Luego, si V tiene dimensión finita:

- $\dim(S^\perp) = \dim(V) - \dim(S)$
- $V = S \oplus S^\perp$
- $(S^\perp)^\perp = S$

pues $(S^\perp)^\perp = \{w \in V : w \perp v, \forall v \in S^\perp\}$

Sea $s \in S$, entonces $v \perp s, \forall v \in S^\perp$, y por lo tanto $s \perp w, \forall w \in (S^\perp)^\perp$

Así $S \subseteq (S^\perp)^\perp$ y tienen la misma dimensión. Luego $S = (S^\perp)^\perp$.
vale siempre por dim. finita