

Ortogonalnost

Polona Oblak

1. NOVO DEFINIRANI POJMI

- Napovednik 4. poglavja: Ortogonalnost.
- Uvod
 - Ponovite skalarni produkt z ogledom 3Blue1Brown, scalar product.
 - Za definicijo pravokotnosti/ortogonalnosti potrebujemo skalarni produkt. Primeri skalarnih produktov, ki jih boste kdaj potrebovali: video.
- Definicije *pravokotnih/ortogonalnih* vektorjev, *ortogonalne množice* vektorjev, *ortonormirane množice* vektorjev, video.
 - Vsaka ortogonalna množica vektorjev je linearno neodvisna. video.
 - ⚡ Naloga 1: Ali je množica vektorjev

$$\mathcal{M} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} \right\}$$

ortonormirana množica v \mathbb{R}^4 ?

- *Ortonormirana baza*
 - Definicija in lastnosti, video
 - Primer:
 - (a.) Ali je množica vektorjev \mathcal{M} iz naloge 1 ortonormirana baza \mathbb{R}^4 ?
 - (b.) Ali lahko poiščete množico $\mathcal{N} \subseteq \mathbb{R}^4$, ki bo tvorila ortonormirano bazo \mathbb{R}^4 in bo sestavljena iz večkratnikov vektorjev množice \mathcal{M} ?

(c.) Zapišite vektor $\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}$ kot linearno kombinacijo vektorjev iz \mathcal{N} .

(Ko rešite, lahko preverite rešitev tu.)

⚡ Naloga 2: Naj bo $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_5$ ortonormirana baza \mathbb{R}^5 in $\vec{x} = \alpha_1 \vec{v}_1 + \dots + \alpha_5 \vec{v}_5$. Pokažite, da je $\|\vec{x}\|^2 = \alpha_1^2 + \dots + \alpha_5^2$.

- $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ imenujemo *ortogonalna matrika*, če je $Q^T Q = I_n$.
 - ⚡ Naloga 3: Če je $Q \in \mathbb{R}^{m \times n}$ ortogonalna matrika, potem pokažite, da je

$$\|Q\vec{x}\| = \|\vec{x}\|$$

za vsak $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$.

- *Gram-Schmidtov postopek* za ortogonalizacijo vektorjev:
 - Ideja
 - Postopek

- Gram-Schmidtov postopek je odvisen od vrstnega reda vektorjev. Oglejte si primer in še enkrat isti primer z menjavo vrstnega reda vhodnih vektorjev.
- ⚡ Naloga 4: Naj bo

$$V = \mathcal{L} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} \right\} \subseteq \mathbb{R}^4.$$

Poiščite kakšno ortonormirano bazo prostora V . (Najprej z metodo ostrega pogleda ugotovite, v kakšnem vrstnem redu boste izvajali Gram-Schmidtov postopek.)

- Igrajte se z Wolframovo demonstracijo.
- **QR razcep** matrike
 - Razcep, video.
 - Primer: Poiščite QR razcep matrike $A = \begin{bmatrix} -1 & -2 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$. (Rešitev.)
 - Nadaljnje variante QR razcepa, video.
- **Ortogonalni komplement**
 - Definicija
 - ⚡ Naloga 5: Pokažite, da je ortogonalni komplement U^\perp vektorskega podprosta $U \subseteq \mathbb{R}^n$ vektorski podprostor v \mathbb{R}^n .
 - Lastnosti
 - Ortogonalna zveza med ničelnim in stolpčnim prostorom matrike
 - ⚡ Naloga 6: Naj bo $A \in \mathbb{R}^{n \times (n+k)}$ matrika ranga r , $r \leq n$, $k \geq 0$. Določite dimenzije prostorov $C(A)$, $C(A^\top)$, $C(A)^\perp$, $N(A)$, $N(A^\top)$ in $N(A)^\perp$.
- Matrika projekcije, video.
 - Primer: Dana je ravnina $\Sigma : x+y+2z = 0$ v \mathbb{R}^3 . Zapišite matriko P , ki pripada pravokotni projekciji na Σ v standardni bazi. Lahko sledite naslednjim korakom:
 - (1) Izberite ortonormirano bazo $\{\vec{w}_1, \vec{w}_2\}$ ravnine Σ . (Če ne znate uganiti, izberite poljubna linearno neodvisna vektorja \vec{a} in \vec{b} na ravnini Σ in na njima uporabite Gram-Schmidtov postopek.)
 - (2) Naj bo $Q \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$ matrika s stolpcema \vec{w}_1 in \vec{w}_2 .
 - (3) Matrika projekcije na Σ je $P = QQ^\top$.
 (Če se vam v kakšnem koraku zatakne, lahko pogledate pomoč. Pri tem ne sledite slepo moji izbiri vektorjev. Ne glede na to, kako boste izbrali začetna vektorja \vec{a} in \vec{b} , bi morali na koncu priti do iste matrike P . Poskusite.)
- **Predoločeni sistemi**
 - Kaj so sploh predoločeni sistemi? video.
 - Najboljši približek rešitve predločenega sistema po metodi najmanjših kvadratov, video.
 - Poglejte si lepšo in gibljivo sliko, kaj je najboljši približek predločenega sistema po metodi najmanjših kvadratov. Wolfram Demonstrations Project.

- Primer: Določite premico v \mathbb{R}^2 , ki se najbolj prilega točkam $A(1, 1)$, $B(0, 0)$, $C(2, 0)$ in $D(-1, 2)$. (Rešitev.)
- Kaj pa v primeru, ko je predoločeni sistem podan z matriko polnega ranga? video.
- Zapiski predavanj, 8. in 9. teden.

2. KJE SI LAHKO PREBEREM/OGLEDAM SNOV?

- (1) Bojan Orel: Linearna algebra, Založba FRI, 2015, Poglavje 4
- (2) Gilbert Strang: Introduction to Linear Algebra, 2009, Section 4.
- (3) Gilbert Strang, Video Lectures:
 - (a) Lecture 14: Orthogonal vectors and subspaces.
 - (b) Lecture 15: Projections onto subspaces.
 - (c) Lecture 16: Projection matrices and least squares.
 - (d) Lecture 17: Orthogonal matrices and Gram-Schmidt

3. ALI RAZUMEM SNOV?

- ⚡ (1) Naj bo $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ takšna matrika, da velja $\dim N(A) = \dim N(A^T)$. Pokažite, da velja $m = n$.
- ⚡ (2) Drži ali ne drži? Utemeljite ali poiščite protiprimer.
- (a) Če je $\{v_1, v_2, \dots, v_7\}$ ortogonalna množica v vektorskem prostoru V dimenzije 7 in v_i neničelni vektorji, potem je $\{v_1, v_2, \dots, v_7\}$ baza prostora V .
 - (b) Za simetrično matriko A velja $N(A) = C(A)^\perp$.
 - (c) Če ima za neka $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ in $\vec{b} \in \mathbb{R}^m$ sistem $A\vec{x} = \vec{b}$ rešitev, potem je vektor \vec{b} pravokoten na vsak vektor $\vec{y} \in N(A^T)$.
 - (d) Vektorski podprostor $V \subseteq \mathbb{R}^n$ je ortogonalni komplement vektorskega prostora $W \subseteq \mathbb{R}^n$, če je vsak vektor iz V pravokoten na vsak vektor iz W .
 - (e) Če je P matrika, katere stolpci so paroma ortogonalni, velja $P^{-1} = P^T$.
 - (f) Če je neničelni vektor $\vec{y} \in \mathbb{R}^n$ pravokotna projekcija vektorja $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$ na vektorski podprostor $U \subset \mathbb{R}^n$, potem sta vektorja \vec{x} in \vec{y} pravokotna.
 - (g) Če so stolpci matrike $U \in \mathbb{R}^{n \times r}$ normirani vektorji in tvorijo ortogonalno množico, potem je UU^T pravokotna projekcija vektorja \vec{x} na $C(U)$.
 - (h) Če je $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ in $\vec{b} \in \mathbb{R}^m$, kjer $m > n$, potem linearni sistem $A\vec{x} = \vec{b}$ nima rešitev.
 - (i) Če je matrika $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ ranga n in $m \geq n$, potem je najboljša rešitev sistema $A\vec{x} = \vec{b}$ po metodi najmanjših kvadratov enaka $\vec{x} = (A^T A)^{-1} A^T \vec{b}$.
- (3) Dani sta matriki

$$R_\varphi = \begin{bmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi \\ \sin \varphi & \cos \varphi \end{bmatrix} \quad \text{in} \quad Z_\varphi = \begin{bmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi \\ \sin \varphi & -\cos \varphi \end{bmatrix}.$$

- ⚡ (a) Pokažite, da sta matriki A in B ortogonalni za vsak $\varphi \in \mathbb{R}$.
 ⚡ (b) Kaj predstavljata linearni preslikavi $\mathcal{R}_{\frac{\pi}{2}}, \mathcal{Z}_{\frac{\pi}{2}} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, podani z

$$\mathcal{R}_{\frac{\pi}{2}}(\vec{x}) = R_{\frac{\pi}{2}}\vec{x} \text{ in } \mathcal{Z}_{\frac{\pi}{2}}(\vec{x}) = Z_{\frac{\pi}{2}}\vec{x}?$$

- ★ (c) Kaj predstavljata linearni preslikavi $\mathcal{R}_{\varphi}, \mathcal{Z}_{\varphi} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, podani z

$$\mathcal{R}_{\varphi}(\vec{x}) = R_{\varphi}\vec{x} \text{ in } \mathcal{Z}_{\varphi}(\vec{x}) = Z_{\varphi}\vec{x}?$$

- ⚡ (4) Zapišite primer matrike, ki ima paroma ortogonalne stolpce, vendar ni ortogonalna matrika.
 ★ (5) Na vektorskem prostoru $\mathcal{C}([-\pi, \pi])$ zveznih funkcij na intervalu $[-\pi, \pi]$ definirajmo predpis

$$(1) \quad \langle f, g \rangle = \int_{-\pi}^{\pi} f(x)g(x)dx,$$

ki funkcijama f in g vrne število $\langle f, g \rangle \in \mathbb{R}$.

(a) Pokažite, da je

- (i) $\langle f, g \rangle = \langle g, f \rangle$,
- (ii) $\langle \alpha f + \beta g, h \rangle = \alpha \langle f, h \rangle + \beta \langle g, h \rangle$,
- (iii) $\langle f, f \rangle \geq 0$ ter
- (iv) da je $\langle f, f \rangle = 0$ natanko tedaj, ko je f ničelna funkcija.

S tem ste pokazali, da je predpis (1) skalarni produkt na prostoru zveznih funkcij na intervalu $[-\pi, \pi]$.

(b) Dolžino funkcije f definiramo kot

$$\|f\| = \sqrt{\langle f, f \rangle} = \sqrt{\int_{-\pi}^{\pi} (f(x))^2 dx}$$

norma (ali dolžina) funkcije f . Označimo funkcije

$$\begin{aligned} f_0(x) &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \\ f_i(x) &= \frac{1}{\sqrt{\pi}} \sin(ix) \\ g_i(x) &= \frac{1}{\sqrt{\pi}} \cos(ix) \end{aligned}$$

za $i = 1, 2, \dots$

(c) Pokažite, da je

- (i) $\langle f_i, f_i \rangle = 1$ za $i = 0, 1, 2, \dots$,
- (ii) $\langle g_i, g_i \rangle = 1$ za $i = 1, 2, \dots$,
- (iii) $\langle f_0, f_i \rangle = 0$ za $i = 1, 2, \dots$ in
- (iv) $\langle f_i, g_j \rangle = 0$ za $i = 0, 1, 2, \dots$ ter $j = 1, 2, \dots$

S tem ste pokazali, da so funkcije $\{f_0, f_1, f_2, \dots, g_1, g_2, \dots\}$ ortonormirana množica v $\mathcal{C}[-\pi, \pi]$. Ta igra pomembno vlogo pri Fourierjevih vrstah in transformacijah.

- ⚡ (6) Aleksandra Franc: Rešene naloge iz linearne algebre, 2019, 6. poglavje.

(Naloge, označene s ζ preverjajo razumevanje osnovnih pojmov in so primeri nalog s teoretičnih izpitov. Naloge, označene s \star , dopolnjujejo obravnavano snov in širijo vaše znanje.)