

クレジット:

Mathematics and Informatics Center 文科系のための線形代数・解析 I
2020 藤堂 眞治・松尾 泰・藤原 毅夫

ライセンス:

利用者は、本講義資料を、教育的な目的に限ってページ単位で利用することができます。特に記載のない限り、本講義資料はページ単位でクリエイティブ・コモンズ 表示-非営利-改変禁止 ライセンスの下に提供されています。

<http://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/4.0/>

本講義資料内には、東京大学が第三者より許諾を得て利用している画像等や、各種ライセンスによって提供されている画像等が含まれています。個々の画像等を本講義資料から切り離して利用することはできません。個々の画像等の利用については、それぞれの権利者の定めるところに従ってください。



第8講 線形空間

8-8 Gram-Schmidtの直交化

通常二次元平面、三次元空間に座標を導入する場合には、各座標軸が直交するようにとる。より一般に n 次元で n 個の線形独立なベクトルが与えられている場合、内積の意味で互いに「直交」し、かつ全て長さが1であるような座標系をとっておくと都合がよい。そのようなベクトルの組を「正規直交基底」と呼ぶ

グラム-シュミットの直交化は、互いに線形独立なベクトル v_1, v_2, \dots, v_n が与えられたとき、これから互いに直交する線形独立な正規直交基底 u_1, u_2, \dots, u_n を構成する方法である

二次元の例

2つのベクトル

$$v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, v_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

は、互いに線形独立であるが、直交していない。この2つのベクトルから正規直交基底を作ろう

まず v_1 を長さ1に規格化する

$$u_1 = \frac{v_1}{\|v_1\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

次に v_2 と u_1 の線形結合 $w_2 = v_2 + c_1 u_1$ を考える。このベクトルが u_1 と直交するためには

$$(u_1, w_2) = (u_1, v_2) + c_1 \|u_1\|^2 = 0$$

u_1 は規格化されているので、 $c_1 = -(u_1, v_2)$ すなわち

$$w_2 = v_2 - (u_1 \cdot v_2)u_1 = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

さらにこれを規格化して

$$u_2 = \frac{w_2}{\|w_2\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

を得る

一般に R^n に対して v_1, v_2, \dots, v_n が与えられたとき

$$(1) u_1 = \frac{v_1}{\|v_1\|}$$

(2a) $w_2 = v_2 - (u_1, v_2)u_1$: ここで $(u_1, w_2) = 0$ が成り立っている

$$(2b) u_2 = \frac{w_2}{\|w_2\|}$$

(3a) $w_3 = v_3 - (u_1, v_3)u_1 - (u_2, v_3)u_2$: ここで $(u_1, w_3) = (u_2, w_3) = 0$ が成り立っている

$$(3b) u_3 = \frac{w_3}{\|w_3\|}$$

と続けていけば正規直交基底が構成できる

8-9 QR分解

上のグラム-シュミットの直交化では、 u_1 は v_1 の線形結合、 u_2 は v_1, v_2 の線形結合、 u_k は v_1, v_2, \dots, v_k の線形結合で表される。逆に v_1, v_2, \dots に関して解くと、 v_1 は u_1 の線形結合、 v_2 は u_1, u_2 の線形結合、 v_k は u_1, u_2, \dots, u_k の線形結合となっている

すなわち、適当な定数 r_{ij} ($1 \leq i \leq j \leq n$) を用いて

$$v_1 = r_{11}u_1$$

$$v_2 = r_{12}u_1 + r_{22}u_2$$

⋮

$$v_n = r_{1n}u_1 + r_{2n}u_2 + \dots + r_{nn}u_n$$

と表される。 $A = [v_1, v_2, \dots, v_n]$, $U = [u_1, u_2, \dots, u_n]$, $R = [r_{ij}]_{1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq n}$ を使うと

$$A = UR$$

と書かれる。ここで U は直交行列 (あるいはユニタリ行列)、 R は上三角行列である (QR分解)

上の二次元の例の場合、

$$A = [1, 1; 1, 0]$$

$$A = 2 \times 2$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$[U, R] = \text{qr}(A)$$

$$U = 2 \times 2$$

$$\begin{bmatrix} -0.7071 & -0.7071 \\ -0.7071 & 0.7071 \end{bmatrix}$$

$$R = 2 \times 2$$

$$\begin{bmatrix} -1.4142 & -0.7071 \\ 0 & -0.7071 \end{bmatrix}$$

U は直交行列、 R は上三角行列、また $A = UR$ が成り立っている

$$U * U'$$

$$\text{ans} = 2 \times 2$$

$$\begin{bmatrix} 1.0000 & -0.0000 \\ -0.0000 & 1.0000 \end{bmatrix}$$

$U' * U$

```
ans = 2x2
    1.0000    -0.0000
   -0.0000     1.0000
```

$U * R$

```
ans = 2x2
    1.0000     1.0000
    1.0000    -0.0000
```

例題) 先の例とは U の要素の符号が違っているように見えるが、これでよいのか?

例題) [手計算] 行列 U は直交行列であることを示せ

[MATLAB] 3 $v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, v_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix}, v_3 = \begin{bmatrix} 3 \\ -3 \\ 3 \end{bmatrix}$

例題) 3つのベクトル v_1, v_2, v_3 をプロットし、互いに直交してはいないことを確認せよ。次に、QR分解により直交化して正規直交基底を求めよ。3つのベクトルをプロットし、互いに直交していることを確認せよ

3 $v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, v_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}, v_3 = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$

例題) 3つのベクトル v_1, v_2, v_3 を直交化して正規直交基底を求めよ

例題) 線形独立でないベクトルの組に対して、Gram-Schmidtの直交化を行うと何が起こるか?