

グラム・シュミットの直交化法【類題】

ベクトル

$$\vec{x}_1=(0, 1, 1), \vec{x}_2=(1, 0, 1), \vec{x}_3=(1, 1, 0)$$

について、次の問いに答えよ。

(1) $\vec{b}_1 = \frac{\vec{x}_1}{|\vec{x}_1|}$ とおくと、 $|\vec{x}_2 - s\vec{b}_1|$ を最小にする実数 s の値と

そのときのベクトル $\vec{y}_2 = \vec{x}_2 - s\vec{b}_1$ を求めよ。

(2) $\vec{b}_2 = \frac{\vec{y}_2}{|\vec{y}_2|}$ とおくと、 $|\vec{x}_3 - t\vec{b}_1 - u\vec{b}_2|$ を最小にする実数 t, u の値と

そのときのベクトル $\vec{y}_3 = \vec{x}_3 - t\vec{b}_1 - u\vec{b}_2$ を求めよ。

(3) $\vec{b}_3 = \frac{\vec{y}_3}{|\vec{y}_3|}$ とおくと、 $\vec{b}_1, \vec{b}_2, \vec{b}_3$ は互いに直交することを示せ。

< '11 名古屋市立大 >

【戦略】

(1) (2) $\vec{x}_2 - s\vec{b}_1$ や $\vec{x}_3 - t\vec{b}_1 - u\vec{b}_2$ を成分で表現できますから

$|\vec{x}_2 - s\vec{b}_1|, |\vec{x}_3 - t\vec{b}_1 - u\vec{b}_2|$ を立式できます。

そうなるとう基本的な2次関数の最小問題ということになります。

(3) もちろん目指すべきは $\vec{b}_1 \cdot \vec{b}_2 = 0, \vec{b}_2 \cdot \vec{b}_3 = 0, \vec{b}_3 \cdot \vec{b}_1 = 0$ です。

これら $\vec{b}_1, \vec{b}_2, \vec{b}_3$ は成分表示できます。

計算をまとめると、

$$\vec{b}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{b}_2 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{b}_3 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

となります。

直接 $\vec{b}_1 \cdot \vec{b}_2, \vec{b}_2 \cdot \vec{b}_3, \vec{b}_3 \cdot \vec{b}_1$ を計算するのではなく、

$$\vec{p}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{p}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{p}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

とおきなおして $\vec{p}_1, \vec{p}_2, \vec{p}_3$ が互いに直交することを示すぐらいの工夫はしたいところです。

【解答】

(1) $\vec{b}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ であり、

$$\vec{x}_2 - s\vec{b}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{s}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{s}{\sqrt{2}} \\ 1 - \frac{s}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \dots \textcircled{1}$$

$$\begin{aligned} |\vec{x}_2 - s\vec{b}_1|^2 &= 1^2 + \left(-\frac{s}{\sqrt{2}}\right)^2 + \left(1 - \frac{s}{\sqrt{2}}\right)^2 \\ &= s^2 - \sqrt{2}s + 2 \\ &= \left(s - \frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2 + \frac{3}{2} \end{aligned}$$

よって、 $|\vec{x}_2 - s\vec{b}_1|$ が最小となる s は $s = \frac{\sqrt{2}}{2}$ … 罫

このとき、 $\textcircled{1}$ より、 $\vec{y}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix}$ … 罫

(2) $\vec{b}_2 = \frac{1}{\sqrt{1 + \frac{1}{4} + \frac{1}{4}}} \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$\vec{x}_3 - t\vec{b}_1 - u\vec{b}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{t}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{u}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - \frac{2u}{\sqrt{6}} \\ 1 - \frac{t}{\sqrt{2}} + \frac{u}{\sqrt{6}} \\ -\frac{t}{\sqrt{2}} - \frac{u}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} \dots \textcircled{2}$$

$$|\vec{x}_3 - t\vec{b}_1 - u\vec{b}_2|^2 = \left(1 - \frac{2u}{\sqrt{6}}\right)^2 + \left(1 - \frac{t}{\sqrt{2}} + \frac{u}{\sqrt{6}}\right)^2 + \left(-\frac{t}{\sqrt{2}} - \frac{u}{\sqrt{6}}\right)^2$$

これを整理すると

$$\begin{aligned} |\vec{x}_3 - t\vec{b}_1 - u\vec{b}_2|^2 &= t^2 - \sqrt{2}t + u^2 - \frac{2}{\sqrt{6}}u + 2 \\ &= \left(t - \frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2 + \left(u - \frac{1}{\sqrt{6}}\right)^2 + \frac{4}{3} \end{aligned}$$

よって、 $|\vec{x}_3 - t\vec{b}_1 - u\vec{b}_2|$ が最小となる t, u は

$$t = \frac{\sqrt{2}}{2}, u = \frac{1}{\sqrt{6}} \dots \text{罫}$$

このとき、 $\textcircled{2}$ より、 $\vec{y}_3 = \begin{pmatrix} \frac{2}{3} \\ \frac{2}{3} \\ -\frac{2}{3} \end{pmatrix}$ … 罫

$$(3) \vec{y}_3 = \frac{2}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \text{であり, } |\vec{y}_3| = \frac{2}{3} \cdot \sqrt{1^2 + 1^2 + (-1)^2} = \frac{2}{\sqrt{3}}$$

$$\text{よって, } \vec{b}_3 = \frac{\vec{y}_3}{|\vec{y}_3|} = \frac{1}{2} \cdot \frac{2}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\text{一方, } \vec{b}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{b}_2 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{p}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{p}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{p}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \text{とおいたとき,}$$

$\vec{p}_1, \vec{p}_2, \vec{p}_3$ が互いに直交することを示せばよい。

$$\vec{p}_1 \cdot \vec{p}_2 = 0 \cdot 2 + 1 \cdot (-1) + 1 \cdot 1 = 0$$

$$\vec{p}_2 \cdot \vec{p}_3 = 2 \cdot 1 + (-1) \cdot 1 + 1 \cdot (-1) = 0$$

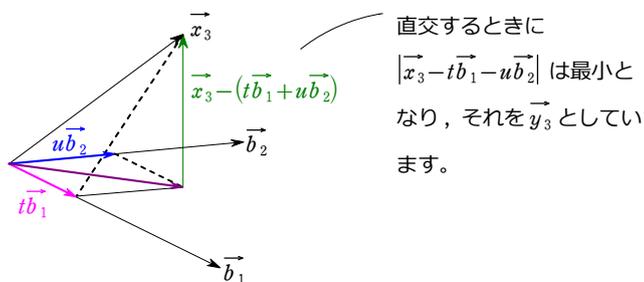
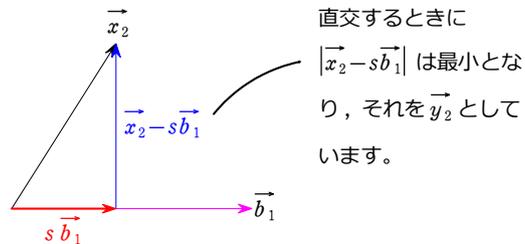
$$\vec{p}_3 \cdot \vec{p}_1 = 1 \cdot 0 + 1 \cdot 1 + (-1) \cdot 1 = 0$$

よって, $\vec{p}_1, \vec{p}_2, \vec{p}_3$ は互いに直交することが示されたので, 題意は示された。

【総括】

例題は正射影ベクトルを内積を用いて表現する手法でした。

今回の類題は正射影ベクトルを数式的に最大最小問題を通じて Get するという手法ということで, 根っこはグラム・シュミットの直交化法の問題です。



なお, 本問の設定は

$$\vec{b}_2 = \frac{\vec{y}_2}{|\vec{y}_2|}, \vec{b}_3 = \frac{\vec{y}_3}{|\vec{y}_3|}$$

というように自分自身の大きさを割ることで大きさを 1 にしています。

これを正規化といい, 本問のような内容を「正規直交化」といいます。