

# Procédé de Gram-Schmidt

April 2, 2022

On travaille dans un espace vectoriel  $E$  muni d'un produit scalaire noté  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  (on dit aussi que  $E$  est un espace euclidien).

Le procédé de Gram-Schmidt sert à trouver des bases orthonormées d'un e.v. ou d'un s.e.v. quand on connaît déjà une base quelconque.

Rappelons, au cas où, qu'une famille de vecteurs  $\{e_1, \dots, e_p\}$  est orthonormée si

- C'est une famille orthogonale: autrement dit les vecteurs sont deux à deux orthogonaux

$$\forall i \neq j, \langle e_i, e_j \rangle = 0$$

- Tous les vecteurs sont de norme 1: pour tout  $i, \|e_i\| = \sqrt{\langle e_i, e_i \rangle} = 1$

~ L'intérêt, c'est que les bases orthonormales sont très faciles à utiliser.

- Par exemple, si  $\mathcal{B} = \{e_1, \dots, e_n\}$  est une base orthonormée de  $E$ , et  $u \in E$  est un vecteur quelconque, alors il doit avoir des coordonnées  $(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$  dans la base  $\mathcal{B}$ , c'est-à-dire des scalaires tels que

$$u = \lambda_1 e_1 + \dots + \lambda_n e_n$$

Normalement, pour les trouver, il faut résoudre un système, mais en fait, comme  $\mathcal{B}$  est orthonormée, on a, pour chaque  $i \in \{1, \dots, n\}$

$$\begin{aligned} \langle u, e_i \rangle &= \langle \lambda_1 e_1 + \dots + \lambda_n e_n, e_i \rangle, \text{ donc, par bilinéarité,} \\ &= \lambda_1 \underbrace{\langle e_1, e_i \rangle}_{=0} + \dots + \lambda_i \underbrace{\langle e_i, e_i \rangle}_{=1} + \dots + \lambda_n \underbrace{\langle e_n, e_i \rangle}_{=0} \\ &= \lambda_i \end{aligned}$$

donc il suffit de calculer le produit scalaire de  $u$  avec chacun des  $e_i$  pour trouver les coordonnées de  $u$  dans cette base.

- Si  $F$  est un s.e.v de  $E$  et  $\{e_1, \dots, e_p\}$  est une base orthonormée de  $F$ , on peut trouver facilement le projeté orthogonal d'un vecteur  $u$  sur  $F$ , ce qui donne le vecteur de  $F$  qui est à distance minimale de  $u$  :

$$p_F(u) = \sum_{i=1}^p \langle u, e_i \rangle e_i$$

Or, trouver le vecteur de  $F$  qui est le plus proche de  $u$  est extrêmement utile: c'est ce qui est à la base des méthodes des moindres carrés en statistiques, par exemple.

Donc, comment obtenir une de ces merveilleuses bases orthonormées ?

↪ C'est à ça que sert Gram-Schmidt. On va partir d'une base de l'e.v.  $E$  ou d'un s.e.v  $F$

$$\mathcal{B} = \{u_1, \dots, u_p\}$$

et on va en déduire une base orthonormée

$$\mathcal{B}' = \{v_1, \dots, v_p\}$$

Pour cela, on va procéder par récurrence: à chaque étape, on va construire le vecteur  $v_j$  à partir des vecteurs précédents  $v_1, \dots, v_{j-1}$  et du vecteur  $u_j$ , en faisant en sorte que

1.  $v_j$  est de norme 1
2.  $v_j$  est orthogonal à tous les vecteurs précédents  $v_1, \dots, v_{j-1}$
3.  $\text{Vect}(v_1, \dots, v_{j-1}, v_j) = \text{Vect}(v_1, \dots, v_{j-1}, u_j)$ , car si on fait ça, tout vecteur  $v$  de  $\text{Vect}(v_1, \dots, v_{j-1}, v_j)$  s'écrit

$$v = \underbrace{\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_{j-1} v_{j-1}}_{\in \text{Vect}(v_1, \dots, v_{j-1})} + \lambda_j u_j$$

or par récurrence,  $\text{Vect}(v_1, \dots, v_{j-1}) = \text{Vect}(v_1, \dots, u_{j-1})$  donc

$$\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_{j-1} v_{j-1} = \underbrace{\mu_1 v_1 + \dots + \mu_{j-2} v_{j-2}}_{\text{Vect}(v_1, \dots, v_{j-2})} + \mu_{j-1} u_{j-1}$$

et de proche en proche, on va obtenir que  $v$  est une combinaison linéaire de  $u_1, \dots, u_j$ . Autrement dit

$$\text{Vect}(v_1, \dots, v_{j-1}, v_j) = \text{Vect}(u_1, \dots, u_{j-1}, u_j)$$

Du coup, à la fin, on aura  $\text{Vect}(v_1, \dots, v_p) = \text{Vect}(u_1, \dots, u_p)$  donc  $\{v_1, \dots, v_p\}$  sera bien une base de  $E$  (ou de  $F$ ).

Maintenant qu'on sait ce qu'on veut, y a plus qu'à.

**Étape 1:** ( $k = 1$ ). Construisons  $v_1$ . Pour la condition 2, il n'y a rien à faire: il n'y a pas de vecteurs précédents. On veut donc simplement  $v_1$  de norme 1 tel que  $\text{Vect}(v_1) = \text{Vect}(u_1)$ , donc en particulier  $v_1 \in \text{Vect}(u_1)$ , c'est-à-dire  $v_1 = \lambda_1 u_1$ . Plus qu'à trouver  $\lambda_1$ , or on veut

$$1 = \|v_1\| = |\lambda_1| \|u_1\|$$

↪ il suffit de prendre  $\lambda_1 = \frac{1}{\|u_1\|}$ , d'où

$$v_1 = \frac{u_1}{\|u_1\|}.$$

Etape 2: Construisons  $v_2$ . On va le faire en deux sous-étapes, en remarquant que si on trouve un vecteur  $w_2$  qui vérifie les conditions 2. et 3., on pourra poser  $v_2 = \frac{w_2}{\|w_2\|}$ : dans ce cas on a bien<sup>1</sup>

$$\begin{cases} \|v_2\| = \frac{1}{\|w_2\|} \|w_2\| & = 1 \\ \langle v_2, v_1 \rangle = \frac{1}{\|w_2\|} \langle w_2, v_1 \rangle & = 0 \\ \text{Vect}(v_2, v_1) = \text{Vect}(w_2, v_1) & = \text{Vect}(v_1, u_2) \end{cases}$$

Commençons donc par chercher un vecteur  $w_2$  qui vérifie 2. et 3. On veut donc, en particulier, que  $w_2 \in \text{Vect}(v_1, u_2)$  :

$$w_2 = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 u_2$$

de plus,  $\alpha_2 \neq 0$ , car sinon  $w_2$  serait colinéaire à  $v_1$  et  $\{w_2, v_1\}$  serait liée, ce qui est embêtant, vu qu'on veut une base. Donc on peut diviser par  $\alpha_2$  et chercher  $w_2$  sous la forme

$$w_2 = \alpha v_1 + u_2$$

Plus qu'à trouver  $\alpha$ , et pour ça, on utilise la condition 2. On veut que  $\langle w_2, v_1 \rangle = 0$  donc

$$\begin{aligned} 0 &= \langle w_2, v_1 \rangle = \langle \alpha v_1 + u_2, v_1 \rangle \\ &= \alpha \underbrace{\langle v_1, v_1 \rangle}_{=\|v_1\|^2=1} + \langle u_2, v_1 \rangle \\ &= \alpha + \langle u_2, v_1 \rangle \end{aligned}$$

ce qui donne  $\alpha = -\langle u_2, v_1 \rangle$ . On prend donc

$$w_2 = u_2 - \langle u_2, v_1 \rangle v_1 \text{ et } v_2 = \frac{w_2}{\|w_2\|}$$

ce qui termine l'étape 2.

Etape  $j$ : (là, on fait une vraie récurrence) Supposons qu'on a construit  $(v_1, \dots, v_{j-1})$  et construisons  $v_j$ .

A nouveau, on va le faire en deux sous-étapes, car si on trouve un vecteur  $w_j$  qui vérifie les conditions 2. et 3., on pourra comme précédemment poser  $v_j = \frac{w_j}{\|w_j\|}$  pour avoir

$$\begin{cases} \|v_j\| = \frac{1}{\|w_j\|} \|w_j\| & = 1 \\ \forall i < j, \langle v_j, v_i \rangle = \frac{1}{\|w_j\|} \langle w_j, v_i \rangle & = 0 \\ \text{Vect}(v_1, \dots, v_j) = \text{Vect}(v_1, \dots, w_j) & = \text{Vect}(v_1, \dots, u_j) \end{cases}$$

---

<sup>1</sup>Le dernier point est vrai car dans toute combinaison linéaire faisant intervenir un  $\lambda v_2$ , on peut le remplacer par  $\frac{\lambda}{\|w_2\|} w_2$

Commençons donc par chercher un vecteur  $w_j$  qui vérifie 2. et 3. On veut donc, en particulier, que  $w_j \in \text{Vect}(v_1, \dots, v_{j-1}, u_j)$  :

$$w_j = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_{j-1} v_{j-1} + \alpha_j u_j$$

De plus,  $\alpha_j \neq 0$ , car sinon  $w_j$  serait combinaison linéaire des  $v_1, \dots, v_{j-1}$ .  $\{v_1, \dots, v_{j-1}, w_j\}$  serait liée. Donc on peut tout diviser par  $\alpha_j$  et chercher un  $w_j$  de la forme

$$w_j = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_{j-1} v_{j-1} + u_j$$

Plus qu'à trouver les  $\lambda_j$ , en utilisant la condition 2. On veut que pour  $i = 1, \dots, j-1$ ,  $\langle w_j, v_i \rangle = 0$ . Or les  $v_i$ , pour  $i = 1, \dots, j-1$ , sont orthogonaux entre eux, donc

$$\begin{aligned} 0 = \langle w_j, v_1 \rangle &= \langle \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_{j-1} v_{j-1} + u_j, v_1 \rangle \\ &= \lambda_1 \underbrace{\langle v_1, v_1 \rangle}_{=\|v_1\|^2=1} + \lambda_2 \underbrace{\langle v_2, v_1 \rangle}_{=0} + \dots + \lambda_{j-1} \underbrace{\langle v_{j-1}, v_1 \rangle}_{=0} + \langle u_j, v_1 \rangle \\ &= \lambda_1 + \langle u_j, v_1 \rangle \end{aligned}$$

ce qui donne  $\lambda_1 = -\langle u_j, v_1 \rangle$ . Pour les autres, on trouve, en faisant le même raisonnement  $\lambda_i = -\langle u_j, v_i \rangle$  donc

$$w_j = u_j - \langle v_1, u_j \rangle v_1 - \langle v_2, u_j \rangle v_2 - \dots - \langle v_{j-1}, u_j \rangle v_{j-1} \text{ et } v_j = \frac{w_j}{\|w_j\|}.$$

Exemple 1 : Dans  $\mathbb{R}^4$  muni de son produit scalaire habituel, construisons une base orthonormée de

$$F = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4, x + y + z + t = 0\}$$

D'abord, il nous faut une base de  $F$ . Or, pour tout  $u = (x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4$ ,

$$\begin{aligned} u \in F &\iff x + y + z + t = 0 \\ &\iff x = -y - z - t \\ &\iff u = y(-1, 1, 0, 0) + z(-1, 0, 1, 0) + t(-1, 0, 0, 1) \\ &\iff u \in \text{Vect}((-1, 1, 0, 0), (-1, 0, 1, 0), (-1, 0, 0, 1)) \end{aligned}$$

donc la famille  $\{u_1 = (-1, 1, 0, 0), u_2 = (-1, 0, 1, 0), u_3 = (-1, 0, 0, 1)\}$  est une famille génératrice de  $F$ . Je vous laisse vérifier qu'elle est libre, et que c'est donc une base de  $F$ .

Gram-Schmidtons-la donc.

- Etape 1: on calcule  $\|u_1\| = \sqrt{(-1)^2 + 1^2 + 0^2 + 0^2} = \sqrt{2}$  et on pose

$$v_1 = \frac{u_1}{\|u_1\|} = \frac{1}{\sqrt{2}}(-1, 1, 0, 0)$$

- Etape 2: on commence par déterminer le vecteur intermédiaire  $w_2$ , donné par

$$w_2 = u_2 - \langle u_2, v_1 \rangle v_1$$

or  $\langle u_2, v_1 \rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \langle u_2, u_1 \rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}$  d'où

$$w_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{1}{\sqrt{2}} * \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = -\frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

et de là, on calcule  $\|w_2\| = \frac{1}{2} \sqrt{1^2 + 1^2 + (-1)^2 + 0^2} = \frac{\sqrt{3}}{2}$ , ce qui donne

$$v_2 = \frac{w_2}{\|w_2\|} = -\frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

- Etape 3: A nouveau, on commence par le vecteur intermédiaire  $w_3$  :

$$w_3 = u_3 - \langle u_3, v_1 \rangle v_1 - \langle u_3, v_2 \rangle v_2$$

or

$$\begin{cases} \langle u_3, v_1 \rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}((-1) * (-1) + 0 * 1 + 0 * 0 + 1 * 0) & = \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \langle u_3, v_2 \rangle = -\frac{1}{\sqrt{3}}((-1) * 1 + 0 * 1 + 0 * (-1) + 1 * 0) & = \frac{1}{\sqrt{3}} \end{cases}$$

d'où

$$w_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -2 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Et pour obtenir  $v_3$  on calcule  $\|w_3\| = \frac{1}{6} \sqrt{(-1)^2 + (-1)^2 + (-2)^2 + 6^2} = \frac{\sqrt{42}}{6}$ , ce qui donne

$$v_3 = \frac{1}{\sqrt{42}} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -2 \\ 6 \end{pmatrix}$$

- On peut vérifier !

$$\begin{cases} \langle v_1, v_2 \rangle = -\frac{1}{\sqrt{6}}((-1) * 1 + 1 * 1 + 0 * (-1) + 0 * 0) & = 0 \\ \langle v_1, v_3 \rangle = \frac{1}{\sqrt{84}}((-1) * (-1) + 1 * (-1) + 0 * (-2) + 6 * 0) & = 0 \\ \langle v_2, v_3 \rangle = -\frac{1}{\sqrt{32}}(1 * (-1) + 1 * (-1) + (-1) * (-2) + 6 * 0) & = 0 \end{cases}$$