

Kvadratische Form

$B: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$.. bilin. Form

\downarrow
 $Q: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ $Q(\vec{x}) := B(\vec{x}, \vec{x})$

Pr. $B(\vec{x}, \vec{y}) := x_1 y_1 - x_1 y_2 - x_2 y_2$ ma \mathbb{R}^2

\downarrow
 $Q(\vec{x}) := B(\vec{x}, \vec{x}) = x_1 x_1 - x_1 x_2 - x_2 x_2$
 $= x_1^2 - x_1 x_2 - x_2^2$

Pr. $Q(\vec{x}) := -x_1^2 + 3x_1 x_3 - x_2^2$ ma \mathbb{R}^2

\uparrow
 $B(\vec{x}, \vec{y}) = -x_1 y_1 + 3x_1 y_3 - x_2 y_2$

\rightarrow rozdíl je
 v anisymetrické
 části

$B(\vec{x}, \vec{y}) = [\vec{x}]_E^T \cdot B_E \cdot [\vec{y}]_E$

\downarrow
 $Q(\vec{x}) = [\vec{x}]_E^T \cdot B_E \cdot [\vec{x}]_E$ = $[\vec{x}]_E^T B_E^S \cdot [\vec{x}]_E$ + ~~$[\vec{x}]_E^T B_E^A [\vec{x}]_E$~~

$B_E^S + B_E^A$
 \parallel
 $(B_E^S)^T \parallel - (B_E^A)^T$

\parallel
 $[\vec{x}]_E^T (B_E^A)^T [\vec{x}]_E$
 \parallel
 $- B_E^A$
 $\underbrace{\hspace{10em}}_{- \text{Edsko}}$

$\Rightarrow \text{Edsko} = 0$

Př. (pohrát)

$$B(\bar{x}, \bar{y}) = \bar{x}^T \cdot \begin{bmatrix} -1 & 3 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \cdot \bar{y}$$

$$B_E^S = \begin{bmatrix} -1 & 3/2 \\ 3/2 & -1 \end{bmatrix} = Q_E$$

Př. Máme kvadrat. formu $Q(\bar{x}) := x_1^2 - x_1 x_3 + x_3 x_2$ na \mathbb{R}^3 .

Najděte Q_E v konvické bazi

$$Q(\bar{x}) = \bar{x}^T \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \bar{x} = \bar{x}^T \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1/2 \\ 0 & 0 & 1/2 \\ -1/2 & 1/2 & 0 \end{bmatrix} \cdot \bar{x}$$

Klasifikace kvadrat. formy (sym. matice) Q_E

určení znaménka γ -členu „ $\text{sign} \mathcal{H}(Q)$ “

Diagonální matice

Př. $\bullet D = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} : Q(\bar{x}) = \bar{x}^T \cdot D \cdot \bar{x} = 1x_1^2 + 2x_2^2 > 0$
pro $\bar{x} \neq \bar{0}$

„ $\text{sign}\{d_i\} = +$ “

pozitivně definitní

$\bullet D = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -3 \end{bmatrix} : Q(\bar{x}) = \dots = -x_1^2 - 3x_2^2 < 0$
pro $\bar{x} \neq \bar{0}$

negativně definitní

$\bullet D = \begin{bmatrix} -10 & 0 \\ 0 & +27 \end{bmatrix} : Q(\bar{x}) = \dots = -10x_1^2 + 27x_2^2 > 0, \bar{x} = (0, 1)$
 $< 0, \bar{x} = (1, 0)$

indefinitní

$\bullet D = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} : Q(\bar{x}) = \dots = 0 > 0$

$D = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 0 & -3 \end{pmatrix} : Q(x) = \dots - 2x_2 \Rightarrow U$
 usoblu i pro $\bar{x} = (1, 0) \in U$
pozitivně semi-definitivní

$D = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -3 \end{pmatrix} \dots$
negativně semi-definitivní
 $0, -3 \leq 0 \Rightarrow$

Obecné symetrické matice

zvířecí matice kvadrat. formy (bilin.)
 při změně báze

$$Q_F = T^T \cdot Q_E \cdot T$$

Kongruentní transformace jisté zachová
 a zvarování výsledku
 regulární

$$Q(\bar{x}) = [\bar{x}]_E^T \cdot Q_E \cdot [\bar{x}]_E = [\bar{x}]_F^T \cdot Q_F \cdot [\bar{x}]_F$$

\Rightarrow Obecnou symetrickou matici převedeme
 pomocí kongruence na diagonální.

Pr: $Q_E = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 2 & 0 \\ -1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & -2 & 2 \\ 0 & 2 & -2 \end{pmatrix}$
 $r_2 := 4r_2 - 2r_1$
 $r_3 := -4r_3 + r_1$

$T_1^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} : T_1^T \cdot Q_E$

$s_2 := 1s_2 - 2s_1$
 $s_3 := 1s_3 + 1s_1$

$\sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 2 \\ 0 & 2 & -2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}$

$$\sim \begin{pmatrix} 0 & 2 & -2 \\ r_3 := -r_2 + r_3 & & \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$T_2^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} T_2^T \cdot T_1^T \cdot Q_E \cdot T_1 \\ T_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \mathbb{I}$$

$1 > 0$
 $-2 < 0$ } \Rightarrow indefinit

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}^T$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Pr. Klassifizierung

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 3 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} r_2 := 2r_2 - r_1$$

$$\sim \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 5 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 10 & 2 \\ 0 & 2 & 2 \end{pmatrix} r_3 := 5r_3 - r_2$$

1. Kongruenz
 transform

$$\sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 10 & 2 \\ 0 & 0 & 8 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 10 & 0 \\ 0 & 0 & 40 \end{pmatrix}$$

$2, 10, 40 > 0$
positiv
definit

553
554
555

men's f.