*Nota*. Особое значение имеют симметричные билинейные формы

Если рассмотреть матрицы симм. Б. Ф. как матрицу самосопряженного оператора, то можно найти базис (ортонормированный базис собственных векторов), в котором матрица Б. Ф. диагонализируется

Этот базис называется каноническим базисом билинейной формы

Def. Квадратичной формой, порожденной Б. Ф.  $\mathcal{B}(u,v)$ , называется форма  $\mathcal{B}(u,u)$ 

Ex. Поверхность

$$u = (x, y), v = (x, y, z)$$

$$\mathcal{B}(u,u) = b_{11}u_1u_1 + b_{12}u_1u_2 + b_{21}u_2u_1 + b_{22}u_2u_2 = b_{11}x^2 + b_{12}xy + b_{21}xy + b_{22}y^2$$
  
$$\mathcal{B}(v,v) = \beta_{11}x^2 + \beta_{12}xy + \beta_{13}xz + \beta_{21}xy + \beta_{22}y^2 + \beta_{23}yz + \beta_{31}xz + \beta_{32}yz + \beta_{33}z^2$$

$$\mathcal{B}(v,v) = \beta_{11}x^2 + \beta_{12}xy + \beta_{13}xz + \beta_{21}xy + \beta_{22}y^2 + \beta_{23}yz + \beta_{31}xz + \beta_{32}yz + \beta_{33}z^2$$

Мет. Ранее уравнение поверхности второго порядка (без линейной группы, то есть сдвига)

$$a_{11}x^2 + 2a_{12}xy + a_{22}y^2 + 2a_{23}yz + 2a_{13}xz + a_{33}z^2 = c$$

*Nota*. Заметим, что здесь коэфф.  $a_{ii}$  соответствуют матрице симметричной Б. Ф.:

$$B(v,v) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{pmatrix}$$

Если диагонализировать B(v,v), то приведем уравнение поверхности к каноническому виду:  $\mathcal{B}(v,v)_{\text{KAHOH.}} = c_{11}x^2 + c_{22}y^2 + c_{33}z^2$ 

Поэтому квадратичная форма, соответствующая поверхности второго порядка, рассматривается, как форма, порожденная симметричной билинейной формой

Def. Положительно определенная форма

Nota. Можно говорить о положительно определенном операторе  $\mathcal{A}: V^n \to V^n$ 

1) Оператор  $\mathcal{A}$  называется положительно определенным, если

$$\exists \gamma > 0 \mid \forall x \in V \quad (\mathcal{A}x, x) \ge \gamma ||x||^2$$

2)  $\mathcal{A}$  называется положительным, если

$$\forall x \in V, \ x \neq 0 \quad (\mathcal{A}x, x) > 0$$

$$Th.\ 1),\ 2)\Longleftrightarrow \forall \lambda_i$$
 - с. число  $\mathcal{A},\ \lambda_i>0$ 

 $\square \Longrightarrow \lambda_i$  - с. число,  $e_i$  - соответствующий им с. вектора

$$\forall x \in V \quad x = \sum_{i=1}^{n} c_i e_i$$

$$(\mathcal{A}x, x) = (\sum_{i=1}^{n} c_i \overline{\mathcal{A}e_i}, \sum_{i=1}^{n} c_i e_i) = \sum_{i=1}^{n} \lambda_i c_i^2 \ge \sum_{i=1}^{n} \lambda_{\min} c_i^2 = \lambda_{\min} \sum_{i=1}^{n} c_i^2 = \lambda_{\min} ||x||^2$$

Если 
$$0 < \lambda_{\min} < \lambda_i, \lambda_i \neq \lambda_{\min},$$
 то  $(\mathcal{A}x, x) > 0$ 

$$\longleftarrow$$
 1)  $\Longleftrightarrow$   $\exists \gamma > 0 \mid (\mathcal{A}x, x) \geq \gamma \|x\|^2 \quad \forall x \in V$  в том числе  $x = e_i \neq 0$ 

$$(\mathcal{A}e_i, e_i) = \lambda_i(e_i, e_i) = \lambda_i > 0 \ \forall i$$

Nota. det A инвариантен при замене базиса, det  $A = \lambda_1 \cdot \dots \cdot \lambda_n > 0$ . Тогда  $\exists \mathcal{A}^{-1}$ 

*Th.* Критерий Сильвестра

$$\mathcal{A}: V^n \to V^n$$
 - положительно определен  $\Longleftrightarrow \forall k=1..n \ \Delta_k = \begin{vmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{vmatrix}$ 

 $\square \Longrightarrow \mathcal{A}$  - пол. опред.

 $\mathcal{A}$  диагонализируется в базисе  $\{e_1, \dots, e_n\}$  собственных векторов. Тогда,  $\mathcal{A}$  диагонализиру-

$$A_k = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1k} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{k1} & \dots & a_{kk} \end{pmatrix} \quad \Delta_k = \det A_k \stackrel{inv}{=} \begin{vmatrix} \lambda_1 & \dots & 0 \\ & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \lambda_k \end{vmatrix} > 0$$

 $\forall k = 1..n, \Delta_k > 0$ 

- 1) Для k = 1  $\mathcal{A}$  пол. опр.
- 2)  $\mathcal{A}_{n-1}$  пол. опр.  $\Longrightarrow A_n$  пол. опр.
- 1)  $\mathcal{A}x = a_{11}x$   $|a_{11}| > 0 \Longrightarrow \mathcal{A}$  пол. опр.

2) 
$$\mathcal{A}$$
 диагон. 
$$\mathcal{A}_e x = \begin{vmatrix} \lambda_1 & \dots & 0 \\ & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \lambda_n \end{vmatrix} x = \sum_{i=1}^{n-1} \lambda_i c_i e_i + \lambda_n c_n e_n \quad \text{Для } i \leq n-1 \text{ все } \lambda_i > 0$$

2) 
$$\mathcal{A}$$
 диагон.  $\mathcal{A}_{e}x = \begin{vmatrix} \lambda_{1} & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \lambda_{n} \end{vmatrix} x = \sum_{i=1}^{n-1} \lambda_{i}c_{i}e_{i} + \lambda_{n}c_{n}e_{n}$  Для  $i \leq n-1$  все  $\lambda_{i} > 0$  
$$(\mathcal{A}x, x) = (\sum_{i=1}^{n-1} \lambda_{i}c_{i}e_{i} + \lambda_{n}c_{n}e_{n}, \sum_{i=1}^{n-1} c_{i}e_{i}) = \sum_{i=1}^{n-1} \lambda_{i}c_{i}^{2} + \lambda_{n}c_{n}^{2} -$$
 знак зависит от  $\lambda_{n}$  
$$\Delta_{n} = \underbrace{\lambda_{1} \cdot \dots \cdot \lambda_{n-1}}_{>0} \cdot \lambda_{n} \Longrightarrow \lambda_{n} > 0 \Longrightarrow (\mathcal{A}x, x) > 0$$

$$Ex$$
. Поверхность:  $x^2 + y^2 + z^2 = 1$  
$$\mathcal{B}(u,u) = \begin{pmatrix} 1 & \dots & 0 \\ & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}, \quad \Delta_k = 1 > 0 \ \forall k$$

Положительная определенность - наличие экстремума

Def. Оператор  $\mathcal A$  называется отрицательно определенным, если  $-\mathcal A$  - положительно определенный

$$Nota$$
. Для  $-\mathcal{A}$  работает критерий Сильвестра:  $\Delta_k(-\mathcal{A}) = \begin{vmatrix} -a_{11} & \dots & -a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ -a_{n1} & \dots & -a_{nn} \end{vmatrix} = (-1)^k \Delta_k(\mathcal{A}) > 0$ 

Таким образом,  $\mathcal{A}$  - отриц. опред.  $\Longleftrightarrow \Delta_k$  чередует знаки

Nota. Аналогично операторы определяются положительно или отрицательно билинейные формы

$$\mathcal{B}(u,v) = \sum\limits_{j=1}^n\sum\limits_{i=1}^n b_{ij}u_iv_j \stackrel{?}{=} \dots$$
 через оператор

Так как  $\mathcal{B}(u,v)$  и  $\mathcal{B}(u,u)$  - числа, то  $\mathcal{B}$  - называется пол. опред., если  $\mathcal{B}(u,v)>0$ 

Nota. После приведения  $\mathcal{B}(u,v)$  к каноническому виду, получаем

$$\mathcal{B}(u,u)_{\text{канон.}} = \lambda_1 x_1^2 + \dots + \lambda_n x_n^2$$

В общем случае  $\lambda_i$  любого знака

Но можно доказать, что количества  $\lambda_i > 0, \lambda_j < 0, \lambda_k = 0$  постоянны по отношению к способу приведения к каноническому виду (т. н. закон инерции квадратичной формы)