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

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

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_{ij} соответствуют матрице симметричной Б. Ф.:

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

 $B(v,v) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{pmatrix}$ 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) $\iff \forall \lambda_i$ - с. число \mathcal{A} , $\lambda_i > 0$ $\square \Longrightarrow \lambda_i$ - с. число, e_i - соответствующий им с. вектора $\forall x \in V \quad x = \sum_{i=1}^{n} c_i e_i$

$$(\mathcal{A}x,x) = (\sum_{i=1}^{n} c_i \overline{\mathcal{A}} e_i, \sum_{i=1}^{n} c_i e_i) = \sum_{i=1}^{n} \lambda_i c_i^2 \geq \sum_{i=1}^{n} \lambda_{\min} c_i^2 = \lambda_{\min} \sum_{i=1}^{n} c_i^2 = \lambda_{\min} \|x\|^2$$
 Если $0 < \lambda_{\min} < \lambda_i, \lambda_i \neq \lambda_{\min}$, то $(\mathcal{A}x,x) > 0$ $\iff 1) \iff \exists \gamma > 0 \mid (\mathcal{A}x,x) \geq \gamma \|x\|^2 \quad \forall x \in V$ 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} диагонализируется в базисе $\{e_1, ..., e_k\}, k \le n$

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

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

- 1) Для k = 1 \mathcal{A} пол. опр.
- 2) \mathcal{A}_{n-1} пол. опр. $\Longrightarrow \mathcal{A}_n$ пол. опр.
- 1) $\mathcal{A}x = a_{11}x \quad |a_{11}| > 0 \Longrightarrow \mathcal{A}$ 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 λ_{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: $x^2 + y^2 + z$

$$\mathcal{B}(u,u) = \begin{pmatrix} 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}, \quad \Delta_k = 1 > 0 \ \forall k$$

Положительная определенность - наличие экстремума

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

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

Таким образом, \mathcal{A} - отриц. опред. $\iff \Delta_k$ чередует знак

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 λ_i любого знака

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