

Geometrie C6

Forme biliniare și forme pătratice

$g: V \times V \rightarrow K$ e biliniară dacă e liniară în raport cu fiecare arg

$$g(ax+by, z) = ag(x, z) + bg(y, z)$$

$$g(x, ay+bz) = ag(x, y) + bg(x, z)$$

Obs: simetrică: $g(x, y) = g(y, x)$

antisimetrică: $g(x, y) = -g(y, x)$

Ex: Pe \mathbb{R}^n $g(x, y) = \sum x_i y_i$ sim

\mathbb{R}^{2n} $g(x, y) = \sum_1^n (x_{2i-1} y_{2i} - x_{2i} y_{2i-1})$ antisim

Fie $B = \{e_1, \dots, e_n\}$ bază

$$g_{ij} = g(e_i, e_j) \quad G = (g_{ij})$$

$$x = \sum x_i e_i$$

$$y = \sum x_j e_j$$

$$g(x, y) = g(\sum x_i e_i, \sum x_j e_j) = \sum_{i,j} x_i x_j g(e_i, e_j) = \sum_{i,j} x_i x_j g_{ij} \quad (*)$$

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

$$g(x, y) = {}^t X G Y = (x_1, \dots, x_n) G \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

La o schimbare de bază $B' = \{e'_k\}$, $e'_k = \sum a_{ek} e_e$

$$g(\sum x'_k e'_k, \sum y'_m e'_m) = \sum x'_k y'_m g(\sum a_{ek} e_e, \sum a_{sm} e_s) = x'_k y'_m a_{ek} a_{sm} g_{es} = {}^t X' ({}^t A G A) Y'$$

$G' = {}^t A G A$ cu A nedegenerat (~~matricea~~ matricea de trecere între baze)

\Rightarrow se pot defini:

rangul unei f. biliniare

$$\text{rg}(g) := \text{rg } G$$

$$g \text{ sim} \Leftrightarrow {}^t X G Y \stackrel{e}{=} {}^t Y {}^t G X \quad \forall x, y \Rightarrow G = {}^t G$$

$$\text{antisim} \Leftrightarrow G = - {}^t G$$

Obs.: Dacă g e sim. (sau antisim.)

$$\text{Ker}(g) := \{x \in V / g(x, y) = 0 \quad \forall y \in V\}$$

g (care e sim sau antisim) se numește nedegenerată dacă $\text{Ker } g = \{0\}$

$$\text{Obs.: } g(x, y) = 0 \quad \forall y \Rightarrow {}^t X G Y = 0 \quad \forall y$$

$$x \in \text{Ker } g$$

$$\begin{array}{c} \uparrow \\ {}^t X G = 0 \Leftrightarrow {}^t G X = 0 \end{array}$$

$$\text{Ker } g \neq \{0\} \Leftrightarrow \det G = 0 \Leftrightarrow \text{rg } g < n$$

g e degenerată

$\text{car } K \neq 2$
caracteristic de K

Forme pătratice

Fie $g: V \times V \rightarrow K$ simetrică

$$q: V \rightarrow K, \quad q(x) = g(x, x)$$

$$q(x) = \sum g_{ij} x_i x_j = {}^t X G X$$

q e forma pătratică asociată lui g

$$\text{Obs.: } g(x, y) = \frac{1}{2} (q(x+y) - q(x) - q(y)) \quad (\text{identitatea de polarizare})$$

Obs.: Matricea G e matricea formei pătratice

obs.: rangul lui $q \stackrel{\text{def}}{=} \text{rg } g$

$$\text{Există o bază în care } q(x) = \sum_1^r a_i x_i^2, \quad r = \text{rg } q$$

\hookrightarrow formă canonică

Dacă q e în forma canonică atunci $G = \begin{pmatrix} a_1 & & & 0 \\ & \ddots & & \\ & & a_n & \\ 0 & & & 0 \end{pmatrix}$

Teorema (Gauss): Pt. + formă pătratică există un reper în care ea ia forma canonică

Dem: Fie $B = \{e_i\}$ $q(x) = \sum g_{ij} x_i x_j$ ($g_{ij} = g_{ji}$)

Inducție după nr. n de coordonate care apar în scrierea lui q

$$n=1 \quad g_{11} = x_1^2 \quad \checkmark$$

$$n-1 \mapsto n$$

$$q(x) = \sum_{i,j=1}^n g_{ij} x_i x_j$$

Nu e posibil ca toți $g_{ii} = 0$

În caz contrar, $\exists g_{ij} \neq 0 \quad i \neq j$

Punem

$$\begin{aligned} u_i &= x_i + x_j \\ u_j &= x_i - x_j \\ u_k &= x_k \quad k \neq i, j \end{aligned}$$

$$\begin{cases} x_i = u_i + u_j \\ x_j = u_i - u_j \\ x_k = u_k \quad k \neq i, j \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 0 & & \\ & & 1 & \\ & & & \ddots & \\ & & & & 1 & \\ & & & & & 0 & \dots & 1 & \\ & & & & & & & & 0 \end{pmatrix}$$

Fie $g_{11} \neq 0$

\rightarrow pot presupune de la început că \exists un $g_{ii} \neq 0$

Fie $g_{11} \neq 0$

Gruperez termenii în x_1

$$q(x) = g_{11} x_1^2 + 2g_{12} x_1 x_2 + \dots + 2g_{1n} x_1 x_n + q'(x) = \left(\sqrt{g_{11}} x_1 + \frac{g_{12}}{\sqrt{g_{11}}} x_2 + \dots + \frac{g_{1n}}{\sqrt{g_{11}}} x_n \right)^2 -$$

$$- \frac{g_{12}^2}{g_{11}} x_2^2 - \dots - \frac{g_{1n}^2}{g_{11}} x_n^2 + q'(x) =$$

$$= \left(\sqrt{g_{11}} x_1 + \frac{g_{12}}{\sqrt{g_{11}}} x_2 + \dots + \frac{g_{1n}}{\sqrt{g_{11}}} x_n \right)^2 + q''(x)$$

\rightarrow nu conține decât x_2, \dots, x_n

Fac schimbarea de coordonate

$$\begin{cases} u_1 = \sqrt{g_{11}} x_1 + \frac{g_{12}}{\sqrt{g_{11}}} x_2 + \dots + \frac{g_{1n}}{\sqrt{g_{11}}} x_n \\ u_i = x_i \quad i \geq 2 \end{cases}$$

$$\Rightarrow q(u) = u^2 + q'(u)$$

|| ef. ip. de inducție

$$\sum_2^n a_i u_i^2$$

$$\text{Obs: } g_{11} x_1^2 + 2g_{12} x_1 x_2 + \dots + 2g_{1n} x_1 x_n = g_{11} (x_1^2 + 2 \frac{g_{12}}{g_{11}} x_1 x_2 + \dots + 2 \frac{g_{1n}}{g_{11}} x_1 x_n) =$$

$$= g_{11} (x_1 + \frac{g_{12}}{g_{11}} x_2 + \dots + \frac{g_{1n}}{g_{11}} x_n)^2 + \dots$$

Obs: Am dem. în particular că o matrice simetrică are toate val proprii reale și multiplicitățile liniar algebrice coincid cu multiplicitățile geometrice.

$$\text{Ex: } q(x) = x_1 x_2 + x_1 x_3 - x_2 x_3 \quad (\text{pe } \mathbb{R}^3)$$

$$\begin{cases} 1. \ x_1 = u_1 + u_2 \\ x_2 = u_1 - u_2 \\ x_3 = u_3 \end{cases}$$

$$q(u) = u_1^2 - u_2^2 + \cancel{u_1 u_3} + u_2 u_3 - \cancel{u_1 u_3} + u_2 u_3 = u_1^2 - u_2^2 + 2u_2 u_3$$

$$2. \ u_1^2 - (u_2^2 - 2u_2 u_3) = u_1^2 - (u_2^2 - u_3^2) + u_3^2 \quad (\text{E posibil să fie greșit la calcul})$$

$$v_1 = u_1$$

$$v_2 = u_2 - u_3 \quad \Rightarrow \quad q(v) = v_1^2 - v_2^2 + v_3^2$$

$$v_3 = u_3$$

$$\text{Obs: Dacă } K = \mathbb{R} \text{ și } q(x) = \sum_{i=1}^n a_i x_i^2$$

$$\text{Renumerotez coord a.1. } q(x) = \sum_1^p a_i x_i^2 + \sum_{p+1}^n a_i x_i^2 \quad \text{cu } a_1, \dots, a_p > 0 \text{ și } a_{p+1}, \dots, a_n < 0$$

Sch. de coord.:

$$\begin{cases} x_i = \frac{1}{\sqrt{a_i}} u_i & i = \overline{1, p} \\ x_j = \frac{1}{\sqrt{-a_j}} u_j & j = \overline{p+1, n} \\ x_k = u_k & k = \overline{n+1, n} \end{cases}$$

$$\Rightarrow q(u) = u_1^2 + \dots + u_p^2 - u_{p+1}^2 - \dots - u_n^2$$

T. (Sylvester): Fie q o formă pătratică pe \mathbb{R} . Nr. de termeni > 0 (respectiv

< 0) dătr-o formă canonică nu depinde de bază.

(E același pt. toate formele canonice)

Obs: Nr. de termeni negativ s.n. index

Dacă o formă pătratică reală are $n=n$ și index 0, ea se numește pozitiv definită.

Obs: G e poz. def. dacă toate valorile proprii sunt pozitive

Metoda lui Jacobi

$$\begin{pmatrix} g_{11} & g_{12} & \dots & g_{1n} \\ g_{21} & g_{22} & \dots & g_{2n} \\ \vdots & & & \vdots \\ g_{n1} & g_{n2} & \dots & g_{nn} \end{pmatrix} \text{ e poz. def. dacă } \begin{matrix} g_{11} > 0 \\ |g_{11} & g_{12}| > 0 \\ |g_{11} & g_{12} & g_{21} & g_{22}| > 0 \\ \vdots \end{matrix}$$

P Valorile proprii ale unei matrice sunt reale

— simetrice sunt reale

— antisimetrice sunt pur imaginare

Dem: Fie λ val proprie pt. G ($\lambda \in \mathbb{C}$)

$$\Downarrow$$

$$\exists v \neq 0 \text{ a.1. } G \cdot v = \lambda v$$

\Downarrow vector coloană într-o bază

$$\overline{v_i} \mid \sum_{j=1}^n g_{ij} v_j = \lambda v_i, \quad i = \overline{1, n}$$

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n g_{ij} v_j \bar{v}_i = \lambda \sum v_i \bar{v}_i$$

$$G \text{ sim} \Rightarrow \sum_{i,j} g_{ij} \underbrace{(v_j \bar{v}_i + v_i \bar{v}_j)}_{\in \mathbb{R}} = \underbrace{\lambda \sum |v_i|^2}_{\in \mathbb{R}} \Rightarrow \lambda \in \mathbb{R}$$

$$G \text{ antisim} \sum_{i,j} g_{ij} (v_j \bar{v}_i - v_i \bar{v}_j) \Rightarrow \lambda \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R} \quad (\lambda = -\bar{\lambda})$$