In [1]: | import sympy from sympy import Eq, latex, plot implicit, Matrix, symbols, simplify, expand, collect from sympy import pi as Pi from sympy import cos as Cos from sympy import sin as Sin import matplotlib.pyplot as plt %matplotlib inline Занятие 13 Алгебра Квадратичные формы Квадратичной формой нескольких переменных x_1, x_2, \dots, x_n называют однородный многочлен второй степени $\sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i x_j = \sum_{i=1}^n a_{ii} x_i^2 + 2 \sum_{i=1}^n \sum_{j=i+1}^n a_{ij} x_i x_j$ В частности, квадратичные формы двух и трех переменных можно записать в виде: $a_{11}x^2 + 2a_{12}xy + a_{22}y^2, \qquad a_{11}x^2 + a_{22}y^2 + a_{33}z^2 + 2a_{12}xy + 2a_{13}xz + 2a_{23}yz$ Удобнее записывать квадратичные формы в матричном виде: $X^TAX, \quad X=\left(egin{array}{c} x \ y \end{array}
ight), A=\left(egin{array}{c} a_{11} & a_{12} \ a_{12} & a_{22} \end{array}
ight)$ Особенности матрицы квадратичной формы Матрица квадратичной формы всегда симметрична. Внедиагональные элементы матрицы квадратичной формы равны половине коэффициента произведения переменных $x_i x_j$, $i \neq j$. При переходе к новому базису матрица квадратичной формы изменяется по формуле $A' = P^T A P$ В базисе из НОРМИРОВАННЫХ собственных векторов, соответствующих матрице A, матрица квадратичной формы имеет диагональный вид, на диагонали собственные значения. Такой вид называется каноническим видом квадратичной формы. Приведение квадратичной формы к каноническому виду позволяет определить тип кривой или поверхности второго порядка. Канонический вид определен неоднозначно, т.е. у одной и той же квадратичной формы может быть несколько канонических видов, но выполняется Закон инерции квадратичной формы Число слагаемых с положительными (отрицательными) каноническими коэффициентами в каноническом виде квадратичной формы не зависит от способа приведения квадратичной формы к каноническому виду. Пример 1. Построить матрицу квадратичной формы $u=-x^2-y^2-z^2+2xy+4xz$ и привести ее к каноническому виду. Вначале построим матрицу: $A \left(egin{array}{cccc} -1 & 1 & 2 \ 1 & -1 & 0 \ 2 & 0 & -1 \end{array}
ight)$ Проверим, что эта матрица задает нашу квадратичную форму, для этого вычислим $X^TAX-u,\quad X=\left(egin{array}{c} x\ y\ \end{array}
ight),$ In [2]: from sympy.abc import x, y, z A = Matrix([[-1, 1, 2], [1, -1, 0], [2, 0, -1]])X = Matrix([x, y, z])res = simplify(expand(X.T*A*X))display(X, res, res[0] - u) $\left[-x^2 + 2xy + 4xz - y^2 - z^2 \right]$ 0 Обратим внимание, что при умножении матриц X^TAX получается не число, а матрица, состоящая из одного элемента! Найдем собственные векторы матрицы A, нормируем их и составим из них матрицу перехода P: In [3]: ev = A.eigenvects() #собственные векторы матрицы \$A\$ P = Matrix([])for item in ev: degree = item[1] print('собственное число', item[0], 'кратность', degree, 'собственный вектор') for i in range(degree): # это на случай кратных собственных чисел $e_i = item[2][i]$ display(e_i) $P = P.row_join(e_i.normalized())$ # нормируем собственные векторы матрицы \$A\$ display(P) собственное число -1 кратность 1 собственный вектор собственное число -1 + sqrt(5) кратность 1 собственный вектор $\frac{\sqrt{5}}{2}$ 1 собственное число -sqrt(5) - 1 кратность 1 собственный вектор Найдем матрицу квадратичной формы в новом базисе: In [4]: $A_{new} = P.T*A*P$ display(simplify(A_new)) Получим квадратичную форму в виде многочлена: In [5]: res = simplify(expand(X.T*A_new*X))[0] display(res) $-x^2-y^2+\sqrt{5}y^2-\sqrt{5}z^2-z^2$ Сгруппируем слагаемые с помощью collect: In [6]: collect(res, [x, y, z]) Out [6]: $-x^2 + y^2(-1 + \sqrt{5}) + z^2(-\sqrt{5} - 1)$ Каноническая форма содержит квадраты переменных x и z с отрицательными коэффициентами, а квадрат y - с положительным. Пример 2. Привести матрицу квадратичной формы $u=-x^2-y^2-z^2+2xy+4xz$ из Примера 1 к каноническому виду методом выделения полных квадратов. Проверить выполнение Закона инерции. План выделения полных квадратов: заметим, что y входит только в одно произведение разных переменных, а именно, в 2xy, поэтому будем выделять полный квадрат так, чтобы в него вошли все слагаемые с y, т.е. 2xy и $-y^2$. До полного квадрата эти слагаемые дополняются с помощью $-x^2$, получим $-(x-y)^2$ (или $-(y-x)^2$). Делаем замену переменных Y=y-x, что эквивалентно y=Y+x: from sympy.abc import Y, Z In [7]: u1 = simplify(expand(u.subs(y, Y + x)))display(u, u1) $-x^2 + 2xy + 4xz - y^2 - z^2$ $-Y^2 + 4xz - z^2$ Видим, что z входит только в одно произведение разных переменных, а именно, в 4xz, поэтому будем выделять полный квадрат так, чтобы в него вошли все слагаемые с z, т.е. 4xz и $-z^2$. До полного квадрата эти слагаемые дополняются с помощью $-4x^2$, получим $-(2x-z)^2$ (или $-(z-2x)^2$). Делаем замену переменных Z=z-2x, что эквивалентно z=Z+2x: In [8]: u2 = simplify(expand(u1.subs(z, Z + 2*x)))display(u2) $-Y^2 - Z^2 + 4x^2$ Как и в примере 1, в каноническом виде два отрицательных квадрата и один положительный, Закон инерции выполняется. Классификация кривых второго порядка Все кривые второго порядка на плоскости описываются уравнением вида $a_{11}x^2 + 2a_{12}xy + a_{22}y^2 + 2a_1x + 2a_2y + a_0 = 0$ (1)Невырожденные кривые второго порядка - эллипс, гипербола и парабола. Для классификации кривых нужно привести уравнение (1) к каноническому виду. Пусть $a_{12} \neq 0$. Вначале приведем к каноническому виду квадратичную форму из уравнения (1), в качестве матрицы перехода к новому базису можно использовать матрицу поворота на угол α : $\begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$ угол lpha находится из условия $ext{ctg}(2lpha) = rac{a_{11} - a_{22}}{2a_{12}}$ В результате получаем уравнение вида (1), но с нулевым коэффициентом при xyРассмотрим разные случаи: 1) если $a_{11}
eq 0$, $a_{22}
eq 0$, то от слагаемых a_1x и a_2y можно избавиться переносом начала координат, соответствующая замена $x=x'-rac{a_1}{a_{11}},\quad y=y'-rac{a_2}{a_{22}}$ После такой замены уравнение кривой примет вид $a_{11}x^2 + a_{22}y^2 + a_0 = 0$ Если $a_{11}a_{22}>0$, причем $a_{11}a_0<0$, то кривая - эллипс или окружность. Если $a_{11}a_{22} < 0$, причем $a_0 \neq 0$, то кривая - гипербола. Остальные варианты случая 1) вырожденные (прямые, точки, пустое множество). 2) если $a_{11}
eq 0$, $a_{22} = 0$ ($a_{11} = 0$, $a_{22}
eq 0$), тогда в уравнении (1) с нулевым коэффициентом при xy можно избавиться от a_1x (a_2y) переносом начала координат. После переноса получаем каноническое уравнение параболы или вырожденный случай. Пример 3. Определить тип кривой второго порядка, заданной уравнением $x^2 - 2xy - y^2 + 4x - 2 = 0$ Составляем матрицу A3 из коэффициентов уравнения, коэффициенты при xy, x и y делим на 2 и располагаем в симметричных относительно главной диагонила позициях. Вектор переменных состоит из трех координат, последняя координата 1, она нужна для слагаемых первого и нулевого порядков: In [9]: A3 = Matrix([[1, -1, 2], [-1, -1, 0], [2, 0, -2]]) X3 = Matrix([x, y, 1])display(A3, X3) 2Убедимся, что эта матрица действительно определяет наше уравнение: eq3 = Eq(simplify(expand(X3.transpose()*A3*X3))[0], 0) In [10]: display(eq3) $x^2 - 2xy + 4x - y^2 - 2 = 0$ Теперь составим матрицу поворота, матрица третьего порядка, правый нижний элемент равен 1, это матрица поворота в трехмерном пространстве в плоскости ХҮ. alpha = sympy.acot((A3[0, 0] - A3[1, 1])/(2*A3[0, 1]))/2In [11]: P = Matrix([[Cos(alpha), -Sin(alpha), 0], [Sin(alpha), Cos(alpha), 0], [0, 0, 1]])После поворота (уже в новых координатах x_1 , y_1) наша матрица примет вид In [12]: A3 = simplify(expand((P.transpose()*A3*P))) Запишем получившееся уравнение In [13]: from sympy.abc import X, Y, Z X3 = Matrix((X, Y, 1))simplify(expand((X3.T*A3*X3)[0])) $\sqrt{2}X^2 + 2X\sqrt{\sqrt{2} + 2} - \sqrt{2}Y^2 + 2Y\sqrt{2 - \sqrt{2} - 2}$ Осталось перенести начало координат так, чтобы исчезли слагаемые с X и Y. Соответствующая замена имеет вид (2): $X = X' - \frac{a_1}{a_{11}}, \quad Y = Y' - \frac{a_2}{a_{22}}$ In [14]: X3 new = Matrix((X - A3[0, 2]/A3[0, 0], Y - A3[1, 2]/A3[1, 1], 1))eq3 new = simplify(expand(X3 new.T*A3*X3 new))[0]display(X3_new, eq3_new) $\left[egin{array}{c} X-rac{\sqrt{2}\sqrt{\sqrt{2}+2}}{2}\ Y+rac{\sqrt{2}\sqrt{2-\sqrt{2}}}{2}\ \end{array}
ight]$ $\sqrt{2}X^2 - \sqrt{2}Y^2 - 4$ Осталось поделить выражение на 4 и перенести свободный член в правую часть: In [15]: free = eq3 new.subs($\{X: 0, Y: 0\}$) eq3 last = eq3 new/(-free) + 1Eq(eq3 last, 1) Out [15]: $\frac{\sqrt{2}X^2}{4} - \frac{\sqrt{2}Y^2}{4} = 1$ Заменим переменные X и Y на x,y, чтобы изобразить получившуюся гиперболу на одной координатной плоскости с графиком исходного уравнения. In [16]: eq3 last $xy = Eq(eq3 last.subs({X: x, Y: y}), 1)$ display(eq3 last xy) $\frac{\sqrt{2}x^2}{4} - \frac{\sqrt{2}y^2}{4} = 1$ Изобразим на графике исходную кривую и получившуюся гиперболу. In [17]: p = plot implicit(eq3, line color='g', aspect ratio=(1, 1), xlabel='\$x\$', ylabel='\$y\$', title=latex(eq3 last xy, mode='inline') + '\n', adaptive=False, show=False) p.extend(plot_implicit(eq3_last_xy, line_color='m', aspect_ratio=(1, 1), adaptive=False, show=False)) p.show() $\sqrt{2}x^2/4 - \sqrt{2}v^2/4 = 1$