

Fingerübungen zu quadratischer Form und Definitheit symmetrischer Matrizen $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$

B negativer definit

- i.) Wenn A positiv definit $\Rightarrow A$ invertierbar, dann pos. definiert bedeutet 0 ist kein Eigenwert von $A \Rightarrow A$ invertierbar gem. Fälligkeits-theorem
- A pos./neg. semidefinit $\Rightarrow A$ nicht invertierbar, weil mindestens ein EW = 0

• Wenn A indefinit \Rightarrow ohne weitere Infos kann man daraus nichts über Invertierbarkeit schließen.

$$\text{Bsp. } A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad \text{Diagonalmatrix mit } \text{EW } \lambda_1=1, \lambda_2=0, \lambda_3=-1 \quad A_1 \text{ nicht invertierbar: Nullzeile} \Rightarrow \text{Spalten linear abh., } \det(A_1)=0$$

$$A_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \quad \text{Diagonalmatrix mit } \text{EW } \lambda_1=1, \lambda_2=-1 \quad A_2 \text{ invertierbar: } A_2^{-1} = \begin{pmatrix} 1/1 & 0 \\ 0 & 1/-1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = A_2 \text{ selbst } A=A(\text{Abbildung 07})$$

- ii) Wenn A nun invertierbar, ist $A^T A$ dann positiv definit? Zumindest ist $A^T A$ sicher symmetrisch

Jq. Es ist zu zeigen, dass $x^T (A^T A)x > 0$ für alle $\vec{x} \neq x \in \mathbb{R}^n$

Quadr. Form von $A^T A \geq \text{Normquadrat von } Ax$

$$\text{Es ist: } x^T A^T A x = (Ax)^T Ax = \|Ax\|^2$$

Wenn A invertierbar ist $Ax \neq 0 \forall x \neq \vec{0}$ weil $\ker(A) = \{\vec{0}\} \Rightarrow \|Ax\|^2 > 0 \forall x \neq \vec{0}$

$$\text{also } x^T (A^T A)x = \|Ax\|^2 > 0 \forall x \neq \vec{0} \Rightarrow A^T A \text{ positiv definit} \quad \square$$

Aufgabe 3. Quadratische Form ableSEN / bestimmen mit expliziter Rechnung

$$v = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

a) $A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}, Q_A(v) = 2x^2 + 6xy + 5y^2$ A so bestimmen, dass $Q_A(x) = v^T A v$ eindeutig, wenn A symmetrisch sein muss

$$\text{AbleSEN im } 2 \times 2 \text{ Fall simpel. } A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 5 \end{pmatrix} \quad \text{Symmetrie nutzen: } 6=3+3$$

Rechneisch: $(x|y) \begin{pmatrix} a & b \\ b & c \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = (x|y) \begin{pmatrix} ax+by \\ bx+cy \end{pmatrix} = x(ax+by) + y(bx+cy) = ax^2 + 2bx y + cy^2$

$$\text{b)} \quad \theta \in \mathbb{R}^{3 \times 3}, Q_\theta(x) = 1x_1^2 + 7x_2^2 - 3x_3^2 + 4x_1x_2 - 2x_1x_3 + 8x_2x_3 \quad x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \quad \theta \text{ so bestimmen, dass } Q_\theta(x) = x^T \theta x$$

$$\text{AbleSEN eines kantigen } B = \begin{pmatrix} x_1 & x_1 & x_1 \\ x_2 & 1 & 2 \\ x_3 & 4 & -3 \end{pmatrix}$$

Exkurs: Quadratische Form nicht nur isoliert interessant, sondern tauchen auch als Bestandteil anderer Konzepte auf

$$\text{Skalarwertige (Vektor-)Polynome} \quad P(\vec{x}) = \underline{x^T A x + b^T x + c} \quad A \in \mathbb{R}^{n \times n} \text{ symmetr., } b \in \mathbb{R}^n, c \in \mathbb{R}$$

Quadr. Teil linear Teil konstant

(Quadr. Form) (Skalarprodukt) (Skalar)

allgemeine: Regularisierungsmethoden

Skalarwertige Vektorpolynome zweiten Grades treten z.B. in Optimierung mit quadratischen Zielfunktionen und bei Ridge Regression auf

Man kann dies in höhere Dimensionen erweitern, indem man komponentweise solche Polynome definiert

$$\text{Vektorwertiges } P: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m, P(x) = \begin{pmatrix} x^T A_1 x + b_1^T x + c_1 \\ \vdots \\ x^T A_m x + b_m^T x + c_m \end{pmatrix}$$

Skalarwertiges

Skalarwertige Form in quadratischer Form: $g(x) = a Q_B(x) + b Q_A(x) + c$

• kann Differenzieren → optimales Verfahren

$(x^T A x)^2$ $(x^T A x)$ von Norm-Quadrat $\|x\|^2$ abhängen

• In multivariater Statistik tauchen häufig quadratische Formen auf

$$\text{Bsp. Standard-MV: } f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \cdot \exp \left(-\frac{1}{2} x^T \Sigma^{-1} x \right) \quad \Sigma: \text{Kovarianzmatrix}$$

const entscheidend ist das hier

reflexiv und transitive

Matrix-Ordnungen: Art $>, <, \leq$ Relationen für Matrizen im Sinn der quadratischen Formen definiert

$A \geq B \Leftrightarrow (A-B)$ ist positiv semidefinit

$A \geq 0 \Leftrightarrow (A-0)$ ist positiv semidefinit mit 0 gleich Nullmatrix

β negativer definit

Gegenbeispiel: $\beta = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \quad \beta^{-1} = \beta$

• alle schon viel interessanteren Folgenreihen nicht symmetr. sein muss und Definitheit nur für symmetrische Matrizen existiert

An hat keinen vollen Rang, nur Rang 2

Bsp. für selbst inverses Matrix

Bsp. Kovarianz-Vergleich $\Sigma_1 \leq \Sigma_2 \Leftrightarrow \Sigma_2$ hat mehr Streuung