

# Лекция 27 от 13.04.2016

## Привидение к каноническому и нормальному виду

Пусть  $V$  — векторное пространство,  $\dim V = n$ ,  $e = (e_1, \dots, e_n)$  — базис  $V$ ,  $Q: V \rightarrow F$  — квадратичная функция на  $V$ .

**Теорема.** Для любой квадратичной функции  $Q$  существует такой базис, в котором  $Q$  имеет канонический вид.

*Доказательство.* Метод Лагранжа.

Докажем индукцией по  $n$ .

При  $n = 1$  имеем, что  $Q(x) = ax^2$ , то есть уже имеем канонический вид.

Предположим, что для всех значений меньших  $n$  доказано. Докажем тогда для  $n$ .

Пусть  $A = (a_{ij})$  — матрица квадратичной функции  $Q$  в исходном базисе. Тогда:

$$Q(x) = Q(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n a_{ii}x_i^2 + 2 \sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{ij}x_i x_j$$

Случай 0: пусть  $a_{ij} = 0$  для всех пар  $(i, j)$ . Тогда  $Q(x) = 0x_1^2 + \dots + 0x_n^2$  — уже канонический вид.

Случай 1: пусть существует такое  $i$ , что  $a_{ii} \neq 0$ . Перенумеровав переменные, считаем, что  $a_{11} \neq 0$ . Тогда:

$$\begin{aligned} Q(x_1, \dots, x_n) &= (a_{11}x_1^2 + 2a_{12}x_1x_2 + \dots + 2a_{1n}x_1x_n) + Q_1(x_2, \dots, x_n) = \\ &= \frac{1}{a_{11}} \left( (a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n)^2 - (a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n)^2 \right) + Q_1(x_2, \dots, x_n) = \\ &= \frac{1}{a_{11}} (a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n)^2 + Q_2(x_2, \dots, x_n) \end{aligned}$$

Теперь сделаем следующую замену переменных:

$$\begin{aligned} x'_1 &= a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n \\ x'_2 &= x_2, \dots, x'_n = x_n \end{aligned}$$

Получаем:

$$Q(x'_1, \dots, x'_n) = \frac{1}{a_{11}}x_1'^2 + Q_2(x'_2, \dots, x'_n)$$

Дальше пользуемся предположением индукции для  $Q_2$ , окончательно получая канонический вид для исходной  $Q$ .

Случай 2: пусть  $a_{ii} = 0$  для всех  $i$ , но существует такая пара  $(i, j)$ , где  $i < j$ , что  $a_{ij} \neq 0$ . Переименовываем переменные так, чтобы  $a_{12} \neq 0$  и делаем замену:

$$\begin{aligned} x_1 &= x'_1 - x'_2 \\ x_2 &= x'_1 + x'_2 \\ x_3 &= x'_3, \dots, x_n = x'_n \end{aligned}$$

Тогда  $2a_{12}x_1x_2 = 2a_{12}x_1'^2 - 2a_{12}x_2'^2$ . Следовательно:

$$Q(x'_1, \dots, x'_n) = 2a_{12}x_1'^2 - 2a_{12}x_2'^2 + 2 \sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{ij}x_i'x_j'$$

Таким образом, мы пришли к случаю 1, который уже умеем решать. □

**Следствие.** Всякую квадратичную функцию над полем  $\mathbb{R}$  можно заменой базиса привести к нормальному виду.

*Доказательство.* Существует такой базис, в котором  $Q(x_1, \dots, x_n) = a_1x_1^2 + \dots + a_nx_n^2$ . Сделаем замену:

$$x'_i = \begin{cases} \sqrt{|a_i|}x_i, & \text{если } a_i \neq 0 \\ x_i, & \text{если } a_i = 0 \end{cases}$$

Второе условие нужно для того, чтобы можно было выразить старые переменные через новые, не деля при этом на ноль.

Получаем, что  $Q(x'_1, \dots, x'_n) = \varepsilon_1x_1'^2 + \dots + \varepsilon_nx_n'^2$ , где  $\varepsilon_i = \operatorname{sgn} a_i \in \{-1, 0, 1\}$ . Что нам и было надо.  $\square$

**Замечание.** Если  $F = \mathbb{C}$ , то любую квадратичную функцию  $Q$  можно привести к виду  $Q(x_1, \dots, x_n) = x_1^2 + \dots + x_k^2$ , где  $k \leq n$  ( $k = \operatorname{rk} Q$ ), то есть  $B(Q, e) = \operatorname{diag}(1, \dots, 1, 0, \dots, 0)$ .

## Закон инерции, индексы инерции

Пусть  $Q$  — квадратичная функция над  $\mathbb{R}$ , которая в базисе  $e$  имеет нормальный вид:

$$Q(x_1, \dots, x_n) = x_1^2 + \dots + x_s^2 - x_{s+1}^2 - \dots - x_{s+t}^2,$$

где  $s$  — это количество положительных слагаемых, а  $t$  — отрицательных.

**Теорема (Закон инерции).** Числа  $s, t$  не зависят от выбора базиса, в котором  $Q$  имеет нормальный вид.

*Доказательство.* Пусть  $e = (e_1, \dots, e_n)$  — базис такой, что  $v = x_1e_1 + \dots + x_ne_n$  и  $Q$  имеет в нем нормальный вид:  $Q(v) = x_1^2 + \dots + x_s^2 - x_{s+1}^2 - \dots - x_{s+t}^2$ .

Пусть также  $f = (f_1, \dots, f_n)$  — другой базис такой, что  $v = y_1e_1 + \dots + y_ne_n$  и  $Q$  также имеет в нем нормальный вид:  $Q(v) = y_1^2 + \dots + y_p^2 - y_{p+1}^2 - \dots - y_{p+q}^2$ .

Заметим, что  $s + t = p + q$ , так как обе эти суммы равны  $\operatorname{rk} Q$ . В допущении, что  $s \neq p$ , не умоляя общности будем считать, что  $s > p$ .

Положим  $L_1 = \langle e_1, \dots, e_s \rangle$ ,  $\dim L_1 = s$  и  $L_2 = \langle f_{p+1}, \dots, f_n \rangle$ ,  $\dim L_2 = n - p$ . Видно, что  $L_1 + L_2 \subset V$ , а значит,  $\dim(L_1 + L_2) \leq n$ . Тогда:

$$\dim(L_1 \cap L_2) = \dim L_1 + \dim L_2 - \dim(L_1 + L_2) \geq s + n - p - n = s - p > 0.$$

Следовательно, существует ненулевой вектор  $v \in L_1 \cap L_2$ . Разложим тогда этот вектор в базисах данных линейных оболочек:

$$\begin{aligned} v &= x_1e_1 + \dots + x_se_s, \exists x_i \neq 0 \Rightarrow Q(v) = x_1^2 + \dots + x_s^2 > 0 \\ v &= y_{p+1}f_{p+1} + \dots + y_nf_n \Rightarrow Q(v) = -y_{p+1}^2 - \dots - y_{p+q}^2 \leq 0 \end{aligned}$$

Получили противоречие. Значит, исходное предположение неверно и  $s = p$ . Откуда в свою очередь следует, что  $t = q$ .  $\square$

**Определение.** Эти числа имеют свои названия:

1.  $i_+ := s$  — положительный индекс инерции;
2.  $i_- := t$  — отрицательный индекс инерции;

3.  $i_0 := n - s - t$  — нулевой индекс инерции.

**Определение.** Квадратичная функция  $Q$  над полем  $\mathbb{R}$  называется

Термин	Обозначение	Условие
положительно определенной	$Q > 0$	$Q(x) > 0 \ \forall x \neq 0$
отрицательно определенной	$Q < 0$	$Q(x) < 0 \ \forall x \neq 0$
неотрицательно определенной	$Q \geq 0$	$Q(x) \geq 0 \ \forall x$
неположительно определенной	$Q \leq 0$	$Q(x) \leq 0 \ \forall x$
неопределенной	—	$\exists x, y: Q(x) > 0, Q(y) < 0$

Термин	Нормальный вид	Индексы инерции
положительно определенной	$x_1^2 + \dots + x_n^2$	$i_+ = n, i_- = 0$
отрицательно определенной	$-x_1^2 - \dots - x_n^2$	$i_+ = 0, i_- = n$
неотрицательно определенной	$x_1^2 + \dots + x_k^2, k \leq n$	$i_+ = k, i_- = 0$
неположительно определенной	$-x_1^2 - \dots - x_k^2, k \leq n$	$i_+ = 0, i_- = k$
неопределенной	$x_1^2 + \dots + x_s^2 - x_{s+1}^2 - \dots - x_{s+t}^2, s, t \geq 1$	$i_+ = s, i_- = t$

**Пример.**  $V = \mathbb{R}^2$ .

1.  $Q(x, y) = x^2 + y^2, Q > 0$ ;
2.  $Q(x, y) = -x^2 - y^2, Q < 0$ ;
3.  $Q(x, y) = x^2 - y^2$ ;
4.  $Q(x, y) = x^2, Q \geq 0$ ;
5.  $Q(x, y) = -x^2, Q \leq 0$ .