第七章n元实二次型

- n元实二次型的定义
- n元实二次型的标准形
- 正定二次型及其性质
- 用正交变换化二次型为标准形

§ 7.1 n元实二次型及其标准形

§ 7.1.1 n元实二次型的定义

定义1 n个实变元的实系数二次齐次函数

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = a_{11}x_1^2 + 2a_{12}x_1x_2 + 2a_{13}x_1x_3 + \dots + 2a_{1n}x_1x_n$$

$$+ a_{22}x_2^2 + 2a_{23}x_2x_3 + \dots + 2a_{2n}x_2x_n$$

$$+ a_{33}x_3^2 + \dots + 2a_{3n}x_3x_n$$

$$+ \dots$$

$$+ \dots$$

$$+ a_{nn}x_n^2$$
(1)

称为实数域上的一个n元二次型,简称实二次型.

把变元交叉项 $2a_{ij}x_ix_j$ (i < j) 写成对称的两项之和 $a_{ij}x_ix_j + a_{ji}x_jx_i$ $(a_{ij} = a_{ji})$,于是有

$$f(x_{1},x_{2},\cdots,x_{n}) = a_{11}x_{1}^{2} + a_{12}x_{1}x_{2} + \cdots + a_{1n}x_{1}x_{n}$$

$$+ a_{21}x_{2}x_{1} + a_{22}x_{2}^{2} + \cdots + a_{2n}x_{2}x_{n} \qquad (2)$$

$$+ \cdots$$

$$+ a_{n1}x_{n}x_{1} + a_{n2}x_{n}x_{2} + \cdots + a_{nn}x_{n}^{2}$$

$$= \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} a_{ij}x_{i}x_{j}$$

$$= \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} a_{ij}x_{i}x_{j}$$

$$m(2)$$
把(2)式的系数排成一个矩阵: $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix}$
尔为实二次型 $f(x_{1},x_{2},\cdots,x_{n})$ 的矩阵.

称为实二次型 $f(x_1,x_2,...,x_n)$ 的矩阵.

显然A为(实)对称矩阵.

再记 $X = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T$, 对于上述对称矩阵A, 有

$$X^{T}AX = (x_{1}, x_{2}, \dots, x_{n}) \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_{1} \\ x_{2} \\ \vdots \\ x_{n} \end{pmatrix}$$

$$= (x_{1}, x_{2}, \dots, x_{n}) \begin{pmatrix} a_{11}x_{1} + a_{12}x_{2} + \dots + a_{1n}x_{n} \\ a_{21}x_{1} + a_{22}x_{2} + \dots + a_{2n}x_{n} \\ \vdots \\ a_{n1}x_{1} + a_{n2}x_{2} + \dots + a_{nn}x_{n} \end{pmatrix}$$

$$= a_{11}x_1^2 + a_{12}x_1x_2 + \dots + a_{1n}x_1x_n + \dots + a_{n1}x_nx_1 + \dots + a_{nn}x_n^2$$

$$= \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} a_{ij}x_ix_j$$

于是得到:
$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} x_i x_j = X^T A X$$
 (3)

由此可见,按照上述规则

任给一个二次型,可唯一确定一个对称矩阵; 反之,任给一个对称矩阵,可唯一确定一个二次型. 即二次型与对称矩阵之间是1-1对应关系.



对称矩阵A称为二次型 $f(x_1,x_2,\dots,x_n)$ 的矩阵. $f(x_1,x_2,\dots,x_n)$ 称为对称矩阵A的二次型. A的秩就称为二次型 f 的秩.

例:二次型

$$f(x_1, x_2, x_3) = 3x_1^2 + x_2^2 - x_3^2 + 2x_1x_2 - x_1x_3 + 4x_2x_3$$

$$X^{T}BX = 3x_{1}^{2} + x_{2}^{2} - x_{3}^{2} + 2x_{1}x_{2} - x_{1}x_{3} + 4x_{2}x_{3}$$

其中

$$B = \begin{pmatrix} 3 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

但是矩阵B并不是对称矩阵,也不是该二次型的矩阵。

以
$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$
 为矩阵二次型的为

$$f(x_1, x_2, x_3) = x_2^2 + 2x_1x_3$$

该二次型的秩为3.

对二次型进行坐标变换

定理 n元实二次型 X^TAX 可经**坐标变换** X=CY (C为可逆实矩阵)化为二次型 Y^TBY ,其中 $B=C^TAC$.

定义2设A, B是数域F上的n阶矩阵,若存在F上的可逆矩阵C,使得 $B=C^TAC$ 成立,则称A与B是合同矩阵。(或简称A与B合同)(有的书上记为: $A \cong B$)

合同性质

- 1) 反身性(自反性): 任意矩阵 A都与自身合同.
- 2) 对称性: 若A与B合同,则B与A合同.
- 3) 传递性: 若A与B合同, B与C合同, 则A与C合同.

非退化线性替换或者可逆线性变换/替换

设 $x_1, \dots, x_n; y_1, \dots, y_n$ 是两组文字,系数在数域 F 中的一组关系式

$$\begin{cases} x_1 = c_{11}y_1 + c_{12}y_2 + \dots + c_{1n}y_n , \\ x_2 = c_{21}y_1 + c_{22}y_2 + \dots + c_{2n}y_n , \\ \vdots \\ x_n = c_{n1}y_1 + c_{n2}y_2 + \dots + c_{nn}y_n \end{cases}$$

称为由 x_1, \dots, x_n 到 y_1, \dots, y_n 的一个线性替换,或简称线性替换. 如果系数行列式 $|c_{ij}| \neq 0$,那么线性替换就称为非退化的.

【非退化线性替换】

若两个n元实二次型 X^TAX 与 Y^TBY 可经坐标变换相互转化,则称这两个二次型是等价的.



而前面定理又可表述为:

两个n元实二次型等价⇔它们的矩阵是合同矩阵.

另外,两个等价的n元实二次型必有相同的秩.

§ 7.1.2 二次型的标准形

只含变元平方项的二次型:

$$f = d_1 x_1^2 + d_2 x_2^2 + \dots + d_n x_n^2$$
 (1)

称为二次型的标准形.

二次型(1)的矩阵是对角矩阵
$$D = \begin{bmatrix} & & & & \\ & & & \\ & & & \ddots & \\ & & & & d_n \end{bmatrix}$$
.

它的秩等于D的主对角线上非零元的个数,即(1)中非零平方项的个数.

例1 化二次型为标准形并求所用的坐标变换.

$$f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + 6x_1x_2 + 8x_2^2 - 2x_2x_3 - 5x_3^2$$

$$\mathbf{FF}: f(x_1, x_2, x_3) = (x_1^2 + 6x_1x_2) + 8x_2^2 - 2x_2x_3 - 5x_3^2$$

$$= (x_1 + 3x_2)^2 - x_2^2 - 2x_2x_3 - 5x_3^2$$

$$= (x_1 + 3x_2)^2 - (x_2^2 + 2x_2x_3) - 5x_3^2$$

$$= (x_1 + 3x_2)^2 - (x_2 + x_3)^2 - 4x_3^2$$

做坐标变换 $\int y_1 = x_1 + 3x_2$

$$\begin{cases} y_1 = x_1 + 3x_2 \\ y_2 = x_2 + x_3 \\ y_3 = x_3 \end{cases} \quad \text{PD} \begin{cases} x_1 = y_1 - 3y_2 + 3y_3 \\ x_2 = y_2 - y_3 \\ x_3 = y_3 \end{cases}$$

可得二次型的标准形 $f = y_1^2 - y_2^2 - 4y_3^2$

注意: 坐标变换的矩阵一定为可逆矩阵.

引理 数域F上任何一个二次型都可经坐标变换化平方和形式.

证明:对变量个数n做数学归纳法.

对于n=1, 二次型为 $f(x_1)=a_{11}x_1^2$,已经是平方和形式.

现在假设对于n-1元二次型,定理结论成立,

再设n元二次型为

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} a_{ij} x_i x_j \quad (a_{ji} = a_{ij})$$

分三种情况讨论:

1) a_{ii} (i=1,2,...,n)中有一个不为零,不妨设 $a_{11}\neq 0$.

【否则 $a_{11}=0, a_{ii}\neq 0 (i\neq 1)$,则可先令 $a_{ii}与a_{11}$ 交换】

这时

$$f(x_{1}, x_{2}, \dots, x_{n}) = a_{11}x_{1}^{2} + \sum_{j=2}^{n} a_{1j}x_{1}x_{j} + \sum_{i=2}^{n} a_{ii}x_{i}x_{1} + \sum_{i=2}^{n} \sum_{j=2}^{n} a_{ij}x_{i}x_{j}$$

$$= a_{11}x_{1}^{2} + 2\sum_{j=2}^{n} a_{1j}x_{1}x_{j} + \sum_{i=2}^{n} \sum_{j=2}^{n} a_{ij}x_{i}x_{j}$$

$$= a_{11}x_{1}^{2} + 2x_{1}\sum_{j=2}^{n} a_{1j}x_{j} + \sum_{i=2}^{n} \sum_{j=2}^{n} a_{ij}x_{i}x_{j}$$

$$\stackrel{\text{alg}}{=} a \neq 0 \text{ BT}, ax^{2} + 2bx = a\left(x^{2} + 2\frac{b}{a}x + \frac{b^{2}}{a^{2}} - \frac{b^{2}}{a^{2}}\right)$$

$$= a_{11}\left(x_{1} + \frac{1}{a_{11}}\sum_{j=2}^{n} a_{1j}x_{j}\right)^{2} - \frac{1}{a_{11}}\left(\sum_{j=2}^{n} a_{1j}x_{j}\right)^{2} + \sum_{i=2}^{n} \sum_{j=2}^{n} a_{ij}x_{i}x_{j}$$

$$\Leftrightarrow g(x_{2}, \dots, x_{n}) = -\frac{1}{a_{11}}\left(\sum_{j=2}^{n} a_{1j}x_{j}\right)^{2} + \sum_{i=2}^{n} \sum_{j=2}^{n} a_{ij}x_{i}x_{j} = \sum_{i=2}^{n} \sum_{j=2}^{n} b_{ij}x_{i}x_{j},$$

则 g 为一个关于 x_2, x_3, \dots, x_n 的 n-1 元二次型.

于是做坐标变换

$$\begin{cases} y_1 = x_1 + \sum_{j=2}^{n} a_{11}^{-1} a_{1j} x_j \\ y_2 = x_2 \\ \vdots \\ y_n = x_n \end{cases} \qquad \qquad \qquad \qquad \begin{cases} x_1 = y_1 - \sum_{j=2}^{n} a_{11}^{-1} a_{1j} y_j, \\ x_2 = y_2, \\ \vdots \\ x = y \end{cases}$$

它使
$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = a_{11}y_1^2 + \sum_{i=2}^n \sum_{j=2}^n b_{ij}y_iy_j$$

由归纳法假设,对于n-1元二次型 $\sum_{i=2}^{n} \sum_{j=2}^{n} b_{ij} y_i y_j$

有坐标变换

$$\begin{cases} z_2 = c_{22}y_2 + c_{23}y_3 + \dots + c_{2n}y_n \\ z_3 = c_{32}y_2 + c_{33}y_3 + \dots + c_{3n}y_n \\ \vdots \\ z_n = c_{n2}y_2 + c_{n3}y_3 + \dots + c_{nn}y_n \end{cases}$$

能使之化成平方和

$$d_2z_2^2 + d_3z_3^2 + \cdots + d_nz_n^2$$

于是, 坐标变换

$$\begin{cases} z_1 = y_1 \\ z_2 = c_{22}y_2 + c_{23}y_3 + \dots + c_{2n}y_n \\ z_3 = c_{32}y_2 + c_{33}y_3 + \dots + c_{3n}y_n \\ \vdots \\ z_n = c_{n2}y_2 + c_{n3}y_3 + \dots + c_{nn}y_n \end{cases}$$

就使 $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ 变成

$$a_{11}z_1^2 + d_2z_2^2 + d_3z_3^2 + \dots + d_nz_n^2$$

为平方和形式. 根据归纳法假设, 引理得证.

2) $a_{ii} = 0, i = 1, 2, \dots, n$, 但有一 $a_{1j} \neq 0, j \neq 1$. 不失普遍性,设 $a_{12} \neq 0$,令

$$\begin{cases} x_1 = z_1 + z_2 \\ x_2 = z_1 - z_2 \\ x_3 = z_3 \\ \vdots \\ x_n = z_n \end{cases}$$

该坐标变换使

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = 2a_{12}x_1x_2 + \dots$$

$$= 2a_{12}(z_1 + z_2)(z_1 - z_2) + \dots$$

$$= 2a_{12}z_1^2 - 2a_{12}z_2^2 + \dots$$

 $\begin{cases} x_1 = z_1 + z_2 \\ x_2 = z_1 - z_2 \\ x_3 = z_3 \\ x_n \vdots z_n \end{cases}$

右端为 z_1,z_2,\dots,z_n 的二次型,且 z_1^2 前的系数不为零,属第一种情况,引理得证.

3) $a_{ii} = 0, i = 1, 2, \dots, n$, 且 $a_{1j} = 0, j = 1, 2, \dots, n$. 由对称性, $a_{j1} = 0, j = 1, 2, \dots, n$,于是 $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = \sum_{i=2}^{n} \sum_{j=2}^{n} a_{ij} x_i x_j$ 是n-1元二次型. 由归纳法假设,可用坐标变换化为平方和形式.

拉格朗日配方法的步骤

- 1. 若二次型含有 x_i 的平方项,则先把含有 x_i 的乘积项<mark>集中,然后配方</mark>,再对其余的变量同样进行,直到都配成平方项为止,经过非退化线性变换,就得到标准形;
- 2. 若不含有平方项,但是 $a_{ij} \neq 0$ $(i \neq j)$,则先作可逆线性变换

$$\begin{cases} x_i = y_i + y_j \\ x_j = y_i - y_j \\ x_k = y_k \end{cases} \quad (k = 1, 2, \dots, n \coprod k \neq i, j)$$

化二次型为含有平方项的二次型,然后再按1中方 法配方.

定理1 秩为r的n元实二次型 $f = X^T A X$ 必可经坐标变换 X = CY 化成标准形

$$d_1 y_1^2 + d_2 y_2^2 + \dots + d_r y_r^2$$
, $(d_i \neq 0, i = 1, 2, \dots, r)$

例2 化二次型 $f(x_1,x_2,x_3)=2x_1x_2+2x_1x_3-6x_2x_3$ 为标准形,并求所用坐标变换.

解:【属第二种情况】

做坐标变换

$$\begin{cases} x_1 = y_1 + y_2 \\ x_2 = y_1 - y_2 \\ x_3 = y_3 \end{cases}$$

$$\iint f = 2(y_1^2 - y_2^2) + 2(y_1 + y_2)y_3 - 6(y_1 - y_2)y_3
= 2y_1^2 - 2y_2^2 + 2y_1y_3 + 2y_2y_3 - 6y_1y_3 + 6y_2y_3
= 2y_1^2 - 2y_2^2 - 4y_1y_3 + 8y_2y_3$$

【属第一种情况】

再令
$$\begin{cases} z_1 = y_1 - y_3 \\ z_2 = y_2 \\ z_3 = y_3 \end{cases}$$

$$\begin{cases} y_1 = z_1 + z_3 \\ y_2 = z_2 \\ y_3 = z_3 \end{cases}$$

【属第一种情况】

 $\iint f = 2w_1^2 - 2w_2^2 + 6w_3^2$

总的坐标变换为

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \\ z_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \\ z_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \end{pmatrix}$$

规范形: 系数为+1或-1的标准形

$$z_1^2 + z_2^2 + \dots + z_t^2 - z_{t+1}^2 - z_{t+2}^2 - \dots - z_r^2$$
 (**)

定理2 (惯性定理) 在秩为r的n元实二次型的标准形中,正平方项的个数t是唯一确定的,从而负平方项的个数r—t 也是唯一确定的.

【或说:二次型的规范形(※)是唯一确定的】 称t为正惯性指数,r-t为负惯性指数.二者之差 t-(r-t)=2t-r 为该二次型的符号差.



两个n元实二次型等价⇔它们有相同的秩和正惯性指数.

定理3 秩为r的n阶对称矩阵A必合同对角形矩阵,即存在满秩矩阵C,使得 $C^TAC = diag(d_1,d_2,\cdots,d_r,0,\cdots,0)$ 其中 d_1,d_2,\cdots,d_r 不为零.

合同变换:

设F为初等矩阵,则变换 F^TBF 称为B的合同变换.

注:变换 F^TBF 可通过一对相同行与列的初等变换得到.

例:(1)互换单位矩阵E的i,j两行(列)得到初等矩阵 E_{ij} ,则

$$E_{ij}^T B E_{ij}$$

相当于将矩阵B的i,j两行互换,再将i,j两列互换得到.

(2)用 $\lambda(\lambda \neq 0)$ 乘E的第i行(列)得到初等矩阵 $E_{ii}(\lambda)$,则 $E_{ii}^{T}(\lambda)BE_{ii}(\lambda)$

相当于将矩阵B的第i行乘以 λ ,再将第i列乘以 λ 得到. 再看定理3

由于可逆矩阵可以写成一系列初等矩阵的乘积:

则有 $C = F_1F_2 \cdots F_m$,其中 F_1, F_2, \dots, F_m 为初等矩阵.

$$C^{T}AC = F_{m}^{T} \cdots F_{2}^{T} F_{1}^{T} A F_{1} F_{2} \cdots F_{m} = diag(d_{1}, d_{2}, \dots, d_{r}, 0, \dots, 0)$$

即:可以用一系列合同变换把A化为对角形.

同时又有 $EF_1F_2\cdots F_m=C$

用一系列合同变换把A化为对角形时,若同时只对单位矩阵E做同样顺序的列的变换,则E化为变换矩阵C.

合同变换法化二次型为标准形步骤:

- (1) 写出二次型的矩阵A
- (2) 构造 $2n \times n$ 矩阵 $\binom{A}{E}$, 对A做合同变换的同时,只

对E施行初等<mark>列</mark>变换, 直到把A所在位置的子矩阵

化为对角形矩阵.

$$\begin{pmatrix} A \\ E \end{pmatrix} \xrightarrow{F_m^T \cdots F_2^T F_1^T A F_1 F_2 \cdots F_m} \xrightarrow{EF_1 F_2 \cdots F_m}$$

则坐标变换 X=CY 化二次型

为标准形.
$$f = d_1 y_1^2 + d_2 y_2^2 + \dots + d_r y_r^2$$

例1 化二次型为标准形,并给出所用的变换矩阵。

$$f = 3x_1^2 - 2x_1x_2 - 2x_1x_3 + 4x_2x_3$$

解 二次型的矩阵为
$$\begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ -1 & 0 & 2 \\ -1 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$
 $\begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ -1 & 0 & 2 \\ -1 & 2 & 0 \\ \hline 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ $\begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ 0 & -\frac{1}{3} & \frac{5}{3} \\ 0 & 0 & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

$$\begin{pmatrix}
3 & 0 & -1 \\
0 & -\frac{1}{3} & \frac{5}{3} \\
-1 & \frac{5}{3} & 0 \\
1 & \frac{1}{3} & 0 \\
0 & 1 & 0 \\
0 & 0 & 1
\end{pmatrix}
\xrightarrow{r_3+r_1/3}
\xrightarrow{c_3+c_1/3}
\begin{pmatrix}
3 & 0 & 0 \\
0 & -\frac{1}{3} & \frac{5}{3} \\
0 & \frac{5}{3} & -\frac{1}{3} \\
1 & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\
0 & 1 & 0 \\
0 & 0 & 1
\end{pmatrix}
\xrightarrow{r_3+r_2\times5}
\begin{pmatrix}
3 & 0 & 0 \\
0 & -\frac{1}{3} & 0 \\
0 & 0 & 8 \\
1 & \frac{1}{3} & 2 \\
0 & 1 & 5 \\
0 & 0 & 1
\end{pmatrix}$$

所以经过变换X = CY,所给二次型化为标准形

$$f = 3y_1^2 - \frac{1}{3}y_2^2 + 8y_3^2, \qquad \sharp \oplus C = \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{3} & 2 \\ 0 & 1 & 5 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

例2 化二次型 $f = 2x_1x_2 - 2x_1x_3 + 8x_2x_3$ 成标准形, 并求所用的变换矩阵.

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 4 \\ -1 & 4 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} A \\ E \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 4 \\ -1 & 4 & 0 \\ \hline 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 4 \\ -1 & 4 & 0 \\ \hline 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_1 + r_2} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 1 & 0 & 4 \\ \hline 3 & 4 & 0 \\ \hline 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_2 - r_1/2} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 3 \\ 0 & -\frac{1}{2} & \frac{5}{2} \\ \hline 3 & \frac{5}{2} & 0 \\ \hline 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix}
2 & 0 & 3 \\
0 & -\frac{1}{2} & \frac{5}{2} \\
3 & \frac{5}{2} & 0 \\
1 & -\frac{1}{2} & 0 \\
0 & \frac{1}{2} & 0 \\
0 & 0 & 1
\end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix}
2 & 0 & 3 \\
0 & -\frac{1}{2} & \frac{5}{2} \\
3 & \frac{5}{2} & 0 \\
1 & -\frac{1}{2} & 0 \\
0 & \frac{1}{2} & 0 \\
0 & 0 & 1
\end{pmatrix}$$

$$r_3 - \frac{3}{2}r_1 + r_1 + r_2 + r_3 - \frac{5}{2} \\
r_3 - \frac{3}{2}r_1 + r_3 - \frac{3}{2}r_2 + r_4 + r_3 - \frac{5}{2} \\
r_3 - \frac{3}{2}r_1 + r_3 - \frac{3}{2}r_2 + r_3 - \frac{3}{2} \\
r_3 + 5r_2 + r_3 + 5r_3 + r_3 + 5r_3 + r_3 + r_3$$

二次型的标准型为 $f = 2y_1^2 - \frac{1}{2}y_2^2 + 8y_3^2$

坐标变换矩阵为
$$C = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & \frac{1}{2} & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

必须说明: 不同初等变换过程, 可获得不同二次型

小结

- 一些概念:实二次型,标准形,规范形、 秩、线性替换,正惯性指数,负惯性指数, 符号差
- 二次型与对称矩阵之间是1-1对应关系
- 矩阵合同关系
- 惯性定理
- 拉格朗日配方法和合同变换法化二次型为标准形过程(重点)

练习

把下列二次型化为标准型:

$$f(x_1, x_2, x_3) = -4x_1 \cdot x_2 + 2x_1 x_3 + 2x_2 x_3$$

参考结果:

$$-4y_1^2 + 4y_2^2 + y_3^2$$