

§ 7.

Quadratische Formen

Vereinbarung: In diesem Paragraphen sei A stets eine reelle und symmetrische $(n \times n)$ -Matrix, ($A = A^\top$). Also: $A = (a_{jk})$, dann $a_{jk} = a_{kj}$ ($k, j = 1, \dots, n$)

Definition

$Q_A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ durch $Q_A(x) := x(Ax)$. Q_A heißt die zu A gehörende **quadratische Form**. Für $x = (x_1, \dots, x_n)$:

$$Q_A(x) = \sum_{j,k=1}^n a_{jk} x_j x_k$$

Beispiel

Sei $f \in C^2(D, \mathbb{R})$, $x_0 \in D$, $h \in \mathbb{R}^n$, $S[x_0, x_0 + h] \subseteq D$.

$$H_f(x_0) := \begin{pmatrix} f_{x_1 x_1}(x_0) & \cdots & f_{x_1 x_n}(x_0) \\ f_{x_2 x_1}(x_0) & \cdots & f_{x_2 x_n}(x_0) \\ \vdots & & \vdots \\ f_{x_n x_1}(x_0) & \cdots & f_{x_n x_n}(x_0) \end{pmatrix}$$

heißt die **Hesse-Matrix** von f in x_0 . 4.1 $\implies H_f(x_0)$ ist symmetrisch. Aus 6.7 folgt:

$$f(x_0 + h) = f(x_0) + \text{grad } f(x_0) \cdot h + \frac{1}{2} Q_B(h) \text{ mit } B = H_f(x_0 + \eta h)$$

Definition

A heißt **positiv definit** (pd) : $\iff Q_A(x) > 0 \forall x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$

A heißt **negativ definit** (nd) : $\iff Q_A(x) < 0 \forall x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$

A heißt **indefinit** (id) : $\iff \exists u, v \in \mathbb{R}^n : Q_A(u) > 0, Q_A(v) < 0$

Beispiele:

(1) ($n = 2$), $A = \begin{pmatrix} a & b \\ b & c \end{pmatrix}$

$Q_A(x, y) := ax^2 + 2bxy + cy^2$ ($(x, y) \in \mathbb{R}^2$). Nachrechnen:

$$aQ_A(x, y) = (ax + by)^2 + (\det A)y^2 \forall (x, y) \in \mathbb{R}^2$$

Übung:

A ist positiv definit $\iff a > 0, \det A > 0$

A ist negativ definit $\iff a < 0, \det A > 0$

A ist indefinit $\iff \det A < 0$

(2) ($n = 3$), $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

$Q_A(x, y, z) = (x + z)^2 \forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$. $Q_A(0, 1, 0) = 0$. A ist weder pd, noch id, noch nd.

- (3) ohne Beweis (\rightarrow Lineare Algebra). A symmetrisch \implies alle **Eigenwerte** (EW) von A sind $\in \mathbb{R}$.
- A ist positiv definit \iff Alle Eigenwerte von A sind > 0
- A ist negativ definit \iff Alle Eigenwerte von A sind < 0
- A ist indefinit $\iff \exists$ Eigenwerte λ, μ von A mit $\lambda > 0, \mu < 0$

Satz 7.1 (Regeln zu definiten Matrizen und quadratischen Formen)

- (1) A ist positiv definit $\iff -A$ ist negativ definit
- (2) $Q_A(\alpha x) = \alpha^2 Q_A(x) \quad \forall x \in \mathbb{R}^n \quad \forall \alpha \in \mathbb{R}$
- (3) A ist positiv definit $\iff \exists c > 0 : Q_A(x) \geq c \|x\|^2 \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$
 A ist negativ definit $\iff \exists c > 0 : Q_A(x) \leq -c \|x\|^2 \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$

Beweis

- (1) Klar
- (2) $Q_A(\alpha x) = (\alpha x)(A(\alpha x)) = \alpha^2 x(Ax) = \alpha^2 Q_A(x)$
- (3) „ \Leftarrow “: Klar. „ \Rightarrow “: $K := \{x \in \mathbb{R}^n : \|x\| = 1\} = \partial U_1(0)$ ist beschränkt und abgeschlossen. Q_A ist stetig auf K . 3.3 $\implies \exists x_0 \in K : Q_A(x_0) \leq Q_A(x) \quad \forall x \in K$. $c := Q_A(x_0)$. A positiv definit, $x_0 \neq 0 \implies Q_A(x_0) = c > 0$. Sei $x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$; $z := \frac{1}{\|x\|}x \implies z \in K \implies Q_A(z) \geq c \implies c \leq Q_A\left(\frac{1}{\|x\|}x\right) \stackrel{(2)}{=} \frac{1}{\|x\|^2} Q_A(x) \implies Q_A(x) \geq c \|x\|^2$ ■

Satz 7.2 (Störung von definiten Matrizen)

- (1) A sei positiv definit (*negativ definit*). Dann existiert ein $\varepsilon > 0$ mit: Ist $B = (b_{jk})$ eine weitere symmetrische $(n \times n)$ -Matrix und gilt: (*) $|a_{jk} - b_{jk}| \leq \varepsilon \quad (j, k = 1, \dots, n)$, so ist B positiv definit (*negativ definit*).
- (2) A sei indefinit. Dann existieren $u, v \in \mathbb{R}^n$ und $\varepsilon > 0$ mit: Ist $B = (b_{jk})$ eine weitere symmetrische $(n \times n)$ -Matrix und gilt: (*) $|a_{jk} - b_{jk}| \leq \varepsilon \quad (j, k = 1, \dots, n)$, so ist $Q_B(u) > 0, Q_B(v) < 0$. Insbesondere: B ist indefinit.

Beweis

- (1) A sei positiv definit $\stackrel{7.1}{\implies} \exists c > 0 : Q_A(x) \geq c \|x\|^2 \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$. $\varepsilon := \frac{c}{2n^2}$. Sei $B = (b_{jk})$ eine symmetrische Matrix mit (*). Für $x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$: $Q_A(x) - Q_B(x) \leq |Q_A(x) - Q_B(x)| = \left| \sum_{j,k=1}^n (a_{jk} - b_{jk}) x_j x_k \right| \leq \sum_{j,k=1}^n \underbrace{|a_{jk} - b_{jk}|}_{\leq \varepsilon} \underbrace{|x_j|}_{\leq \|x\|} \underbrace{|x_k|}_{\leq \|x\|} \leq \varepsilon \|x\|^2 n^2 = \frac{c}{2n^2} \|x\|^2 n^2 = \frac{c}{2} \|x\|^2$
- (2) A sei indefinit. $\exists u, v \in \mathbb{R}^n : Q_A(u) > 0, Q_A(v) < 0$. $\alpha := \min \left\{ \frac{Q_A(u)}{\|u\|^2}, -\frac{Q_A(v)}{\|v\|^2} \right\} \implies \alpha > 0$. $\varepsilon := \frac{\alpha}{2n^2}$. Sei $B = (b_{jk})$ eine symmetrische Matrix mit (*).
Wie bei (1)
 $Q_A(u) - Q_B(u) \leq \varepsilon u^2 \|u\|^2 = \frac{\alpha}{2n^2} n^2 \|u\|^2 = \frac{\alpha}{2} \|u\|^2 \leq \frac{1}{2} \frac{Q_A(u)}{\|u\|^2} \|u\|^2 = \frac{1}{2} Q_A(u) \implies Q_B(u) \geq \frac{1}{2} Q_A(u) > 0$. Analog: $Q_B(v) < 0$. ■