

TEMA 2

Formas bilineales y formas cuadráticas

3. Clasificación de métricas y formas cuadráticas reales.

A lo largo de todo este apartado V denotará un espacio vectorial real y g una métrica en V , es decir una forma bilineal simétrica de V .

3.1. Tipos de métricas.

DEFINICIÓN 2.1: Diremos que g es **degenerada** o que (V, g) es un **espacio vectorial métrico degenerado** si $\exists u \in V \setminus \{0\}$ tal que $g(u, v) = 0, \forall v \in V$. En otro caso diremos que g es **no degenerada** o que (V, g) es un **espacio vectorial métrico no degenerado**. Observemos que si g es una métrica no degenerada y existe $u \in V$ que verifica $g(u, v) = 0, \forall v \in V$ entonces $u = 0$.

DEFINICIÓN 2.2: Diremos que g es un métrica **semidefinida positiva** si y sólo si $g(u, u) \geq 0, \forall u \in V$. Asimismo, diremos que g es **semidefinida negativa** si y sólo si $g(u, u) \leq 0, \forall u \in V$. Si una métrica no es semidefinida positiva ni semidefinida negativa diremos que es **indefinida**. En este caso $\exists u_1, u_2 \in V$ tal que $g(u_1, u_1) > 0$ y $g(u_2, u_2) < 0$.

DEFINICIÓN 2.3: Diremos que g es un métrica **definida positiva** o **euclídea** si y sólo si $g(u, u) > 0, \forall u \in V$. Asimismo, diremos que g es **definida negativa** si y sólo si $g(u, u) < 0, \forall u \in V$.

PROPOSICIÓN 2.4: Sea (V, g) un espacio vectorial métrico. Entonces las siguientes afirmaciones equivalen:

- i) g es definida positiva.
- ii) g es semidefinida positiva y no degenerada.
- iii) g es semidefinida positiva y si $g(u, u) = 0$ entonces $u = 0$.

Demostración: i) \Rightarrow ii) Si g es definida positiva es claro que es semidefinida positiva. Comprobemos que es también no degenerada. Para ello supongamos que existe $u \in U$ tal que $g(u, v) = 0, \forall v \in V$. En particular $g(u, u) = 0$. Como la métrica es definida positiva deducimos que $u = 0$.

ii) \Rightarrow iii) Supongamos que $g(u, u) = 0$ y veamos que $u = 0$. Consideremos $v \in V$ y $\lambda \in \mathbb{R}$ cualesquiera. Tenemos entonces que

$$g(\lambda u + v, \lambda u + v) \underset{\substack{\uparrow \\ g \text{ métrica}}}{=} \lambda^2 g(u, u) + 2\lambda g(u, v) + g(v, v) \underset{\substack{\uparrow \\ g(u, u) = 0}}{=} 2\lambda g(u, v) + g(v, v) \underset{\substack{\uparrow \\ g \text{ semid. posit.}}}{\geq} 0.$$

Observemos que $2\lambda g(u, v) + g(v, v)$ representa una recta de \mathbb{R}^2 sin puntos por debajo del eje de abscisas. Por tanto esa recta debe ser paralela a dicho eje y esto solo es posible si $g(u, v) = 0$. Como esto era para un vector v cualquiera y la métrica es no degenerada deducimos que $u = 0$.

iii) \Rightarrow i) Es trivial. \square

OBSERVACIÓN 2.5: Observemos que tendríamos las mismas equivalencias sustituyendo en la proposición anterior positiva por negativa.

DEFINICIÓN 2.6: Se define el **radical de g** como el subconjunto dado por

$$\text{Rad}(g) = \{u \in V \mid g(u, v) = 0, \forall v \in V\}.$$

Observemos que si $B = \{u_1, \dots, u_n\}$ es una base de V el $\text{Rad}(g)$ viene dado por

$$\begin{aligned} \text{Rad}(g) &= \left\{ \sum_{j=1}^n x_j u_j \mid g\left(u_i, \sum_{j=1}^n x_j u_j\right) = 0, i = 1, \dots, n \right\} \\ &= \left\{ \sum_{j=1}^n x_j u_j \mid M(g, B) \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \end{aligned}$$

De lo anterior observamos que las coordenadas de los vectores de $\text{Rad}(g)$ verifican un sistema de ecuaciones lineal homogéneo cuya matriz de coeficientes es $M(g, B)$. Por tanto $\text{Rad}(g)$ es un subespacio vectorial de V de dimensión $n - \text{rang}(g)$. De todo lo anterior se sigue directamente la siguiente caracterización para las métricas no degeneradas.

PROPOSICIÓN 2.7: Sea (V, g) un espacio vectorial métrico y B una base de V . Entonces las siguientes afirmaciones equivalen:

- i) g es no degenerada.
- ii) $\text{Rad}(g) = \{0\}$.
- iii) $M(g, B)$ es regular.
- iv) $\det(M(g, B)) \neq 0$.

Sea U un subespacio vectorial de V . Recordemos que entonces $(U, g|_U)$ es también un espacio vectorial métrico. El siguiente ejemplo muestra que (V, g) puede ser no degenerado pero que $(U, g|_U)$ puede ser degenerado. A partir de ahora denotaremos $g_U = g|_U$.

EJEMPLO 2.8: Consideremos el espacio vectorial métrico (\mathbb{R}^3, g) donde g es la métrica cuya matriz en la base usual de \mathbb{R}^3 es

$$M(g, B_u) = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

y $U = L(\{(1, 0, 0), (0, 1, 0)\})$. De la proposición 2.7 tenemos que g es no degenerada ya que $\det(M(g, B_u)) = 1 \neq 0$. Comprobemos ahora que (U, g_U) es degenerado. Observemos que

$B' = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0)\}$ es una base de U y que

$$M(g_U, B') = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}.$$

De aquí $\det(M(g_U, B')) = 0$ y por tanto g_U es degenerada.

OBSERVACIÓN 2.9: Observemos que lo que sí podemos afirmar es que si g es una métrica euclídea entonces g_U es una métrica euclídea.

3.2. Subespacio ortogonal. Dado (V, g) un espacio vectorial métrico y U un subespacio vectorial de V consideramos el subconjunto

$$U^\perp = \{v \in V \mid g(v, u) = 0, \forall u \in U\}.$$

Es sencillo comprobar que U^\perp es un subespacio vectorial de V . En efecto, si $u_1, u_2 \in U^\perp$ y $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ entonces

$$g(\alpha u_1 + \beta u_2, v) = \alpha g(u_1, v) + \beta g(u_2, v) = 0$$

Observemos que en el anterior razonamiento no se ha usado que U sea un subespacio. Por tanto se tiene que si C es un subconjunto de V entonces $C^\perp = \{v \in V \mid g(v, u) = 0, \forall u \in C\}$ es un subespacio. Además es claro que U^\perp es un subespacio perpendicular a U .

DEFINICIÓN 2.10: A U^\perp se le denomina **el subespacio ortogonal de U respecto de g** .

OBSERVACIÓN 2.11: Notemos que, como el subespacio ortogonal de U respecto de g depende de la métrica, deberíamos adoptar una notación más rigurosa como U^{\perp_g} . Sin embargo debido a lo farragoso de esta notación la utilizaremos sólo cuando estemos manejando varias métricas a la vez y se puedan producir confusiones.

EJEMPLO 2.12: Sea g la métrica en \mathbb{R}^2 dada por

$$M(g, B) = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$$

y $U = L(\{(0, 1)\})$. Entonces el subespacio ortogonal de U respecto de g viene dado por

$$\begin{aligned} U^\perp &= \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid g((0, 1), (x, y)) = 0\} = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid \begin{pmatrix} 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 0 \right\} \\ &= \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x + 3y = 0\} = L(\{(-3, 1)\}) \end{aligned}$$

Para el subespacio ortogonal tenemos las siguientes propiedades.

PROPIEDADES 2.13: Sea (V, g) espacio vectorial métrico y U, W subespacios de V . Entonces se tiene:

- i) $V^\perp = \text{Rad}(g)$ y $\{0\}^\perp = V$.
- ii) Si $W \subset U$ entonces $U^\perp \subset W^\perp$.
- iii) Si $W \subset U$ entonces $W^{\perp_{g_U}} = W^{\perp_g} \cap U$. En particular $\text{Rad}(g_U) = U^{\perp_g} \cap U$.

iv) $(U + W)^\perp = U^\perp \cap W^\perp$.

Además si g es una métrica no degenerada se tiene:

- v) $\dim(V) = \dim(U) + \dim(U^\perp)$.
vi) $(U^\perp)^\perp = U$.
vii) $(U \cap W)^\perp = U^\perp + W^\perp$.
viii) (U, g_U) es un espacio vectorial métrico no degenerado si y sólo si $V = U \oplus U^\perp$, es decir U^\perp es el suplemento ortogonal de U . En particular si g es una métrica euclídea $V = U \oplus U^\perp$.

Demostración: [i)] Es trivial.

[ii)] Observemos que

$$W^\perp = \{v \in V \mid g(v, w) = 0, \forall w \in W\} \underset{\substack{\uparrow \\ (U \subset W)}}{\subset} \{v \in V \mid g(v, u) = 0, \forall u \in U\} = U^\perp.$$

[iii)] Basta con observar que

$$W^{\perp_{g_U}} = \{u \in U \mid g_U(u, w) = 0, \forall w \in W\} = \{u \in U \mid g(u, w) = 0, \forall w \in W\} = W^{\perp_g} \cap U.$$

[iv)] Como $U \subset U + W$ y $W \subset U + W$ del apartado ii) tenemos $(U + W)^\perp \subset U^\perp \cap W^\perp$. Veamos ahora la otra inclusión. Consideremos $v \in U^\perp \cap W^\perp$ y veamos que $v \in (U + W)^\perp$. Para ello sea $u + w \in U + W$. Tenemos entonces

$$g(u + w, v) \underset{\substack{\uparrow \\ (v \in U^\perp \cap W^\perp)}}{=} g(u, v) + g(w, v) = 0.$$

[v)] Sea $B = \{u_1, \dots, u_m\}$ base de U . Por el Teorema de completación de la base podemos completar B hasta tener una base $B' = \{u_1, \dots, u_m, u_{m+1}, \dots, u_n\}$ de V . El ortogonal de U vendría entonces dado por

$$\begin{aligned} U^\perp &= \{v \in V \mid g(v, u) = 0, \forall u \in U\} = \left\{ \sum_{j=1}^n x_j u_j \mid g\left(u_i, \sum_{j=1}^n x_j u_j\right) = 0, i = 1, \dots, m \right\} \\ &= \left\{ \sum_{j=1}^n x_j u_j \mid \sum_{j=1}^n x_j g(u_i, u_j) = 0, i = 1, \dots, m \right\} = \left\{ \sum_{j=1}^n x_j u_j \mid M \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \right\}, \end{aligned}$$

donde M es la matriz de orden $m \times n$ cuyas filas son las m primeras filas de la matriz $M(g, B')$. Teniendo en cuenta que la métrica g es no degenerada podemos afirmar que $M(g, B')$ es una matriz regular (Proposición 2.7) y por tanto la matriz M tiene rango m . Como las coordenadas de los vectores de U^\perp verifican un sistema de ecuaciones lineal homogéneo cuya matriz de coeficientes es M tenemos que

$$\dim(U^\perp) = n - \text{rang}(M) = n - m = \dim(V) - \dim(U).$$

[vi)] Es claro que $U \subset (U^\perp)^\perp$. Para probar que U y $(U^\perp)^\perp$ son iguales basta con probar que tienen la misma dimensión. Efectivamente,

$$\dim((U^\perp)^\perp) \underset{\substack{\uparrow \\ \text{v)}}{=} \dim(V) - \dim(U^\perp) \underset{\substack{\uparrow \\ \text{v)}}{=} \dim(V) - (\dim(V) - \dim(U)) = \dim(U)$$

vii) Dado $v = v_1 + v_2$, con $v_1 \in U^\perp$ y $v_2 \in W^\perp$, veamos que $v \in (U \cap W)^\perp$. Para ello consideremos $u \in U \cap W$. Tenemos entonces

$$g(u, v) \stackrel{\substack{\uparrow \\ (g \text{ es bilineal})}}{=} g(u, v_1) + g(u, v_2) \stackrel{\substack{\uparrow \\ (v_1 \in U^\perp, v_2 \in W^\perp)}}{=} 0.$$

Por tanto $U^\perp + W^\perp \subset (U \cap W)^\perp$. Para probar la igualdad de estos subespacios basta con probar que tienen la misma dimensión. Efectivamente,

$$\begin{aligned} \dim(U^\perp + W^\perp) &= \dim(U^\perp) + \dim(W^\perp) - \dim(U^\perp \cap W^\perp) \\ &\stackrel{\substack{\uparrow \\ \text{(iv)}}}{=} \dim(U^\perp) + \dim(W^\perp) - \dim((U + W)^\perp) \\ &\stackrel{\substack{\uparrow \\ \text{(v)}}}{=} \dim(V) - \dim(U) + \dim(V) - \dim(W) - (\dim(V) - \dim(U + W)) \\ &\stackrel{\substack{\uparrow \\ \text{(v)}}}{=} \dim(V) - \dim(U \cap W) = \dim((U \cap W)^\perp) \end{aligned}$$

viii) Observemos que

$$g_U \text{ es no degenerada} \stackrel{\substack{\uparrow \\ \text{Proposición 2.7}}}{\iff} \text{Rad}(g_U) = \{0\} \stackrel{\substack{\uparrow \\ \text{(iii)}}}{\iff} U^\perp \cap U = \{0\} \iff \dim(U^\perp \cap U) = 0$$

Notemos que

$$\dim(U^\perp + U) = \dim(U^\perp) + \dim(U) - \dim(U^\perp \cap U) \stackrel{\substack{\uparrow \\ \text{(v)}}}{=} \dim(V) - \dim(U^\perp \cap U)$$

y por tanto

$$g_U \text{ es no degenerada} \iff \dim(U^\perp + U) = \dim(V) \iff V = U + U^\perp.$$

Como $U \perp U^\perp$ obtenemos finalmente que

$$g_U \text{ es no degenerada} \iff V = U \oplus U^\perp.$$

□

OBSERVACIÓN 2.14: Supongamos que g es una métrica no degenerada. Entonces:

1. De viii) se tiene que g_U es no degenerada si y sólo si g_{U^\perp} es no degenerada.
2. De v) y viii) se deduce que el suplemento ortogonal es único, es decir si existe un subespacio W de V tal que $V = U \oplus W$ entonces $W = U^\perp$.

Si g es degenerada las cuatro últimas propiedades no se verifican en general como muestra el siguiente ejemplo:

EJEMPLO 2.15: Consideremos en \mathbb{R}^3 la métrica g dada por

$$M(g, B_u) = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 4 & -3 \\ 0 & -3 & 3 \end{pmatrix}.$$

Es fácil comprobar que g es degenerada ya que $\det(M(g, B_u)) = 0$. Consideremos $U = L(\{(1, 0, 0), (1, 1, 1)\})$. Tenemos entonces

$$\begin{aligned} U^\perp &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid g(u, (x, y, z)) = 0, \forall u \in U\} \\ &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid g((1, 0, 0), (x, y, z)) = 0, g((1, 1, 1), (x, y, z)) = 0\} \\ &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x - y = 0\} = L(\{(1, 1, 0), (0, 0, 1)\}) . \end{aligned}$$

Por tanto U no verifica el apartado v) de la proposición anterior. Consideremos ahora el subespacio $W = L(\{(1, 0, 0), (0, 1, 0)\})$. Su ortogonal viene dado por

$$\begin{aligned} W^\perp &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid g(u, (x, y, z)) = 0, \forall u \in U\} \\ &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid g((1, 0, 0), (x, y, z)) = 0, g((0, 1, 0), (x, y, z)) = 0\} \\ &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x - y = 0, x - z = 0\} = L(\{(1, 1, 1)\}) . \end{aligned}$$

Observemos ahora que

$$\begin{aligned} (W^\perp)^\perp &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid g(u, (x, y, z)) = 0, \forall u \in W\} \\ &= \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid g((1, 1, 1), (x, y, z)) = 0\} = \mathbb{R}^3 . \end{aligned}$$

Luego W no verifica el apartado vi) de la Proposición anterior. Es fácil comprobar también que los subespacios U y W^\perp no verifican el apartado vii).

Para acabar esta sección vamos a ver cómo podemos reducir el estudio de las métricas degeneradas al estudio de las métricas no degeneradas.

OBSERVACIÓN 2.16: Sea (V, g) un espacio vectorial métrico y sea W un suplementario de $\text{Rad}(g)$ es decir un subespacio vectorial de V tal que $V = \text{Rad}(g) \oplus W$. Entonces tenemos

- i) $V = \text{Rad}(g) \oplus W$
- ii) $g_{\text{Rad}(g)} \equiv 0$.
- iii) g_W es una métrica no degenerada.
- iv) $\dim(W) = \text{rang}(g)$.

Demostración: Los dos primeros apartados son triviales. Para probar iii) consideramos $w \in W$ tal que $g(w, w') = 0, \forall w' \in W$ y veamos que $w = 0$. Para ello observemos que si $v \in V$ podemos escribir $v = v' + w'$, donde $v' \in \text{Rad}(g)$ y $w' \in W$. De aquí

$$g(w, v) = g(w, v' + w') \underset{\substack{\uparrow \\ (g \text{ bilineal})}}{=} g(w, v') + g(w, w') = 0$$

y por tanto $w \in \text{Rad}(g) \cap W = \{0\}$. En conclusión $w = 0$ y g_W es por tanto una métrica no degenerada.

El apartado iv) se obtiene con un cálculo directo ya que

$$\dim(W) = \dim(V) - \dim(\text{Rad}(g)) = \dim(V) - (\dim(V) - \text{rang}(g)) = \text{rang}(g) .$$

□

La observación anterior es trivial cuando la métrica g es no degenerada. Pero si (V, g) es un espacio métrico degenerado y W es un suplementario de $\text{Rad}(g)$ de dicha observación tenemos que $g_{\text{Rad}(g)} \equiv 0$ y g_W es una métrica no degenerada. Luego todo lo que obtengamos

para métricas no degeneradas se aplicará a g_W . Hay que resaltar que el suplementario W no es único. Sólo tenemos asegurada la unicidad del suplementario ortogonal cuando la métrica es no degenerada (Propiedad 2.13 *viii*)).

3.3. Isomorfismos musicales. El objetivo de esta sección es introducir unos isomorfismos que nos serán muy útiles más adelante. Sea ahora (V, g) un espacio vectorial métrico y V^* el dual de V . Podemos definir una aplicación:

$$\begin{aligned}\Phi : V &\longrightarrow V^* \\ v &\longmapsto \Phi(v) : V \longrightarrow \mathbb{R} \\ u &\longmapsto g(u, v)\end{aligned}$$

Es fácil comprobar que esta aplicación está bien definida, es decir $\Phi(v)$ es una forma lineal. Para Φ se tienen las siguientes propiedades.

PROPIEDADES 2.17: Sea (V, g) un espacio vectorial métrico, B una base de V y B^* su base dual. Entonces se tiene:

- i) Φ es una aplicación lineal.
- ii) $\Phi(u)(v) = \Phi(v)(u)$, $\forall u, v \in V$.
- iii) $M(\Phi, B, B^*) = M(g, B)$.
- iv) $\ker(\Phi) = \text{Rad}(g)$.
- v) Φ es un isomorfismo si y solo si g es no degenerada.
- vi) Sea g no degenerada y Φ^{-1} la inversa de Φ que sabemos que existe por v). Dado $\varphi \in V^*$ se tiene que $\Phi^{-1}(\varphi)$ es el único vector de V que verifica que

$$g(v, \Phi^{-1}(\varphi)) = \varphi(v), \forall v \in V.$$

Además en este caso se tiene $\varphi(\Phi^{-1}(\psi)) = \psi(\Phi^{-1}(\varphi))$, $\forall \varphi, \psi \in V^*$.

Demostración: [i] Dados $u, v, w \in V$ y $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ tenemos

$$\begin{aligned}\Phi(\alpha u + \beta v)(w) &= g(w, \alpha u + \beta v) = \alpha g(w, u) + \beta g(w, v) = \alpha \Phi(u)(w) + \beta \Phi(v)(w) \\ &= (\alpha \Phi(u) + \beta \Phi(v))(w)\end{aligned}$$

y por tanto $\Phi(\alpha u + \beta v) = \alpha \Phi(u) + \beta \Phi(v)$.

[ii] Observemos que $\Phi(u)(v) = g(v, u) \overset{\substack{\uparrow \\ g \text{ simétrica}}}{=} g(u, v) = \Phi(v)(u)$.

[iii] Supongamos que $B = \{u_1, \dots, u_n\}$ y $B^* = \{\varphi_1, \dots, \varphi_n\}$. Tenemos entonces que la entrada (i, j) de la matriz $M(\Phi, B, B^*)$ es $\Phi(u_i)(u_j) = g(u_j, u_i) = g(u_i, u_j)$ que es la entrada (i, j) de $M(g, B)$.

[iv] Directamente tenemos

$$\ker(\Phi) = \{u \in V \mid \Phi(u) \equiv 0\} = \{u \in V \mid g(v, u) = 0, \forall v \in V\} = \text{Rad}(g).$$

[v] De iv) se tiene

$$\Phi \text{ es un isomorfismo} \iff \ker(\Phi) = \{0\} \iff \text{Rad}(g) = \{0\} \iff g \text{ es no degenerada}.$$

También podríamos llegar a la misma conclusión usando iii).

vi) En primer lugar observamos que

$$g(v, \Phi^{-1}(\varphi)) = \Phi(\Phi^{-1}(\varphi))(v) = \varphi(v) .$$

Para probar la unicidad supongamos que exista otro vector $u \in V$ tal que $g(v, u) = \varphi(v)$, $\forall v \in V$. Entonces se tendría $g(v, u) = \varphi(v) = g(v, \Phi^{-1}(\varphi))$. De la bilinealidad de g se deduciría $g(v, u - \Phi^{-1}(\varphi)) = 0$, $\forall v \in V$. Como g es no degenerada podemos concluir que $u - \Phi^{-1}(\varphi) = 0$ y por tanto $u = \Phi^{-1}(\varphi)$. \square

Acabaremos esta sección con un resumen de los distintos tipos de métricas:

$$\text{MÉTRICAS} \left\{ \begin{array}{l} \text{- NO DEGENERADAS} \\ \text{- DEGENERADAS} \end{array} \right\} \left\{ \begin{array}{l} \bullet \text{ Definidas positivas} = \text{EUCLÍDEAS} \\ \bullet \text{ Definidas negativas} \\ \bullet \text{ Indefinidas no degeneradas} \\ \bullet \text{ Semidefinidas positivas} \\ \bullet \text{ Semidefinidas negativas} \\ \bullet \text{ Indefinidas degeneradas} \end{array} \right.$$