miércoles, 9 de junio de 2021 04:33 p. m

Teorema 36 Sea A una matriz de mxn con elementos reales o complejos. Entonoso, para cualeoquiera dos vectoros $\bar{x} \in \mathbb{R}^n$ y $\bar{y} \in \mathbb{R}^m$;

 $\langle A\bar{x},\bar{y}\rangle = \langle \bar{x}^t, A^t\bar{y}\rangle$

Demostrando dimensionalmente y considerando que X y y son vectoreo columna:

FORMAS CUADRÁTICAS Y SECCIONES CÓNICAS

Sea la signiente función:

$$\label{eq:final_problem} \int \left(\bar{X}_{1} \bar{y}_{1} \right) = 0 \, X_{1} \, y_{1} + \frac{b}{2} \, X_{1} \, y_{2} + \frac{b}{2} \, X_{2} \, y_{3} + C \, X_{2} \, y_{2} \; , \quad \text{con } \overline{X} = \left(X_{1}, X_{2} \right) \; , \; \overline{Y} = \left(y_{1}, y_{2} \right)$$

Supongamos que X=7= (X,y)

Entonceo $f(\bar{x}, \bar{y}) = ax^2 + bxy + byx + cy^2$

$$\int_{\mathbb{R}} (\bar{\chi}, \bar{\gamma}) = \alpha x^2 + b x y + c y^2 \longrightarrow \text{form cuadratica en dos variables}$$

No son formas lineales, son función de dos vectores: no hay linealidad en las formas cuadráticas

Una ecuación cuadrática en das variables sin terminos lineales es una ecuación de la forma:

$$ax^2 + bxy + cy^2 = d$$

donde 1a1+1b1+1c1 \neq 0 (a) menos uno debe ser diferente de caro)

Se estudiarán las gráficas de ecuaciones cuadráticas: secciones cánicas en \mathbb{R}^2 (circulos, parábolas, elípses e hiperbolas

Sea $f(\bar{x}, \bar{y}) = x^2 - 4xy + 3y^2$ una forma cuadrática y sean $\bar{x} = \bar{y} = (x, y)$

Si
$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 3 & 3 \end{bmatrix}$$
, $f(\bar{x}, \bar{y}) = \bar{x}^{t} A \bar{x} = [x, y] \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -3 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = [x-3y, -x+3y] \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$

$$f(\bar{x}, \bar{y}) = x^{2} - 3xy - xy + 3y^{2} = x^{2} - 4xy + 3y^{2}$$

Si
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ -7 & 3 \end{bmatrix}$$
 $f(\bar{x}, \bar{y}) = [x, y] \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ -7 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = x^2 - 4xy + 3y^2$

Si
$$A = \begin{bmatrix} 1 & -5 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$$
 $f(\bar{x}, \bar{y}) = [x, y] \begin{bmatrix} 1 & -5 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = x^2 - 4xy + 3y^2$

$$\text{Si } A = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 3 \end{bmatrix} \quad \text{f} (X,Y) = \begin{bmatrix} X,Y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X \\ Y \end{bmatrix} = X^2 - 4XY + 3Y^2 \quad \text{; } A = A^4$$

Se requiere que:

$$A = \begin{bmatrix} a & b/2 \\ b/2 & C \end{bmatrix}$$
, $A = A^{t}$

Regresando a la ecvación cuadrálica : $\overline{X}^{t}A\overline{X}=d$

$$[x,y]\begin{bmatrix} a & b/2 \\ b/2 & c \end{bmatrix}\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = d$$

Si A eo simetrica, existe una matriz ortogonal Q fal que D=0^tAQ, donde D eo diagonal, por lo tanto devaparecen los términos cruzados: éste eo el efecto de la rotación (matriz de rotación) Emfonces tenemos una nueva forma cuadrática en las nuevas variables X'y y' en la que fatla el término cruzado X'y'

$$\begin{cases}
 \begin{bmatrix} \langle \bar{x}', \bar{y}' \rangle = \bar{x}^{1} \\ \bar{y} \end{bmatrix} \nabla \bar{x}' \\
 Sic D = \begin{bmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & c \end{bmatrix}, \quad f'(\bar{x}', \bar{y}') = [x', y'] \begin{bmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} \\
 f'(\bar{x}', \bar{y}') = [\alpha x', cy'] \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \alpha x^{2} + cy^{2}$$

y la ecuación cuadrotica en las nuevas variables x', y' sin el término cruzado x'y' será axi2+cyi2=d, donde a y c son los valores propies de A

Ejemplo Expresión de una forma cuadrática en las nuevas variables X'y y' sin el término X'y' Considérer la eulación $x^2 - 4xy + 3y^2 = 6$, en decir $\bar{X}^+ A \bar{X} = 6$

donde
$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 3 \end{bmatrix}$$

Habiamos obtenido la matriz $Q = \frac{1}{\sqrt{10-2\sqrt{5}}} \begin{bmatrix} 2 & 1-\sqrt{5} \\ -1+\sqrt{5} & 2 \end{bmatrix}$; 1Q1=1 $\begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix}$

Q Hipica

$$y \quad D = Q^{t}AQ = \begin{bmatrix} 2-\sqrt{5} & O \\ O & 2+\sqrt{5} \end{bmatrix}$$

$$\text{En-honces} \ \ \text{$\downarrow^{'}$}(\bar{\mathbf{X}}',\bar{\mathbf{y}}') = \bar{\mathbf{X}}'^{t} \ D \ \bar{\mathbf{X}}' = \left[\mathbf{X}',\mathbf{y}'\right] \ \begin{bmatrix} 2-\sqrt{5} & O \\ O & 2+\sqrt{5} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{X}' \\ \mathbf{y}' \end{bmatrix}$$

 $\int (\bar{x}', \bar{y}') = (2-\sqrt{5}) x^2 + (2+\sqrt{5}) y^2$ Nueva Forma Cuadráfica en las nuevas variables x', y' sin el término x'y'

 $(2-\sqrt{5}) \times^2 + (2+\sqrt{5}) y^2 = 6$ N ueva ecuación cuadrática en las nuevas variables X', y'

Analisio de Q

Q eo real y ortogonal; dod Q=1. Si dod Q=-1, se intercambian dos columnas de la matriz Q.

Se empalma Q lípica [$\cos\theta$ - $sen\theta$] con Q de trabajo para allquín θ , con $0^{\circ} \le \theta \le z11$, para encontrar sen θ as θ

el ánguls de rotación de ejes (y el cuadrante sobre el que cae 0)

Teorema 37. Teorema de los ejes principales

Sea
$$ax^2 + bxy + cy^2 = d$$

una ecuación cuadrática en las variables x y y. Existe un unico número O en [0,27] tal que la ecuación (1) se pueda excribir en la forma:

$$\lambda_1 x^{1^2} + \lambda_2 y^{1^2} = d$$

Donde X'y Y' son los ejes obtenidos al rotar los ejes X y Y un angulo O en sentido contrario a lao mane a llao del reloj. Mão aún, los húmeros λ_1 y λ_z son los valores propios de la matriz: $A = \begin{vmatrix} a & b/2 \\ b/2 & c \end{vmatrix}$

Los ejeo X'y Y' son los ejes principales de la gráfica de la ecuación cuadráfica

Namos a identificar 3 secciones cónicas importantes. Las ecuaciones estandar de las mismas son:

Granto
$$x^2+y^2=r^2$$

Elipse $\frac{x^2}{a^2}+\frac{y^2}{b^2}=1$

hipúbola
$$\begin{array}{c}
\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1 \\
\frac{y^2}{a^2} - \frac{x^2}{b^2} = 1
\end{array}$$

Continuación: del ejemplo anterion: x2-4xy+3y2=6:

I pude locabir como (por Teorema 43):

$$(2-\sqrt{5}) \times 1^2 + (2+\sqrt{5}) \dot{y}^2 = 6$$

$$-\frac{\chi^{1^2}}{\frac{2}{2\sqrt{5}}} + \frac{4}{\frac{6}{6}} = 1$$

entonces:

$$\frac{4^{12}}{\frac{6}{6}} - \frac{x^2}{\frac{6}{6}} = 1$$
 — hipénbola 24/5 $\sqrt{6}$ -2

donde:
$$0 = \sqrt{\frac{6}{24\sqrt{5}}} = 1.19$$
, $b = \sqrt{\frac{6}{\sqrt{5} \cdot 2}} = 5.04$

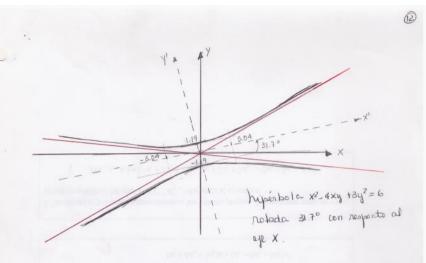
y emplimando Q típica con Q del ejemplo:

$$\cos \theta = \frac{z}{\sqrt{10-zJb}}$$
 + I cuadrante

$$pen \theta = \frac{-1+\sqrt{6}}{\sqrt{10-2\sqrt{5}}} +$$

X2-4xy+3y2=6 es la ecuación de una hipérbola rotada 3170

(11)

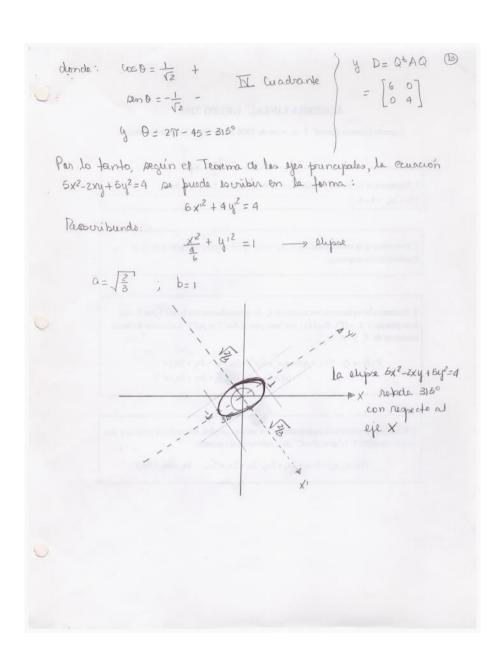


Eximples Johnstifique la sección conica auya ecuación es: $5x^2-2xy+5y^2=4$ Solución $A = \begin{bmatrix} 5 & -1 \\ -1 & 5 \end{bmatrix}$

 $\begin{aligned} p(\lambda) &= \lambda^2 - 10\lambda + 24 \\ p(\lambda) &= (\lambda - 4)(\lambda - 6) \\ para & \lambda_1 &= 4 : (A - \lambda I) \vec{v} = \vec{0} \implies \begin{bmatrix} t1 & -1 \\ -1 & +1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \implies x = y \implies \vec{v}_1 = (1, 1) \\ \vec{u}_1 &= (\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}) \end{aligned}$ $para & \lambda_2 = 6 : (A - \lambda I) \vec{v} = \vec{0} \implies \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ -1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \implies x = -y \\ \vec{v}_2 &= (1, -1) \end{aligned}$ $Q = \begin{bmatrix} y_{12} & y_{12} \\ y_{12} & -y_{12} \end{bmatrix} \quad |Q|_{E-1}$

.. Se Intercambian columnas:

$$Q = \begin{bmatrix} \sqrt{12} & \sqrt{12} \\ -\sqrt{12} & \sqrt{12} \end{bmatrix} \quad |Q| = 1$$



Tatea. Grossman pag 610 probo 1,2,3,5