

▼ 06 二次型($f(x) = x^T Ax$: 1+2)

▼ 定义 与 矩阵表示(1+3)

- 实二次型(上△)

▼ 完全展开式 | 和式 | 矩阵

- base. 变换:
- 完全展开式
- 和式
- 二次型 $f(x)$ '矩阵(3:表达式 对称 变换)

▪

▼ 1 化为 标准形 与 规范形(2)

▼ 定义 性质(2*2 +1 n)

- 线性变换 //换元 ($x = Cy$)
- 矩阵合同($A \simeq B \leftarrow C^T AC = B$: 3 1 1性质:反 对 传

▼ .标准形(only x^2) → 规范形(only x^2 && 系数only $\pm 1, 0$)

- 基本定义(2+1)
- 性质
- add.惯性定理
- 方法

▪

▼ 2 正定..($\forall x \neq 0, f(x) = x^T Ax > 0$: 1definition 2条件)

- 定义
- 充要条件(3)
- 必要条件(结论)(2)
- add.判定

06 二次型($f(x) = x^T A x$): 1+2

定义 与 矩阵表示(1+3)

实二次型(上△)

a. n 元变量 x_1, x_2, \dots, x_n 的二次 齐次多项式

$$\begin{aligned} f(x_1, x_2, \dots, x_n) = & a_{11}x_1^2 + 2a_{12}x_1x_2 + \dots + 2a_{1n}x_1x_n \\ & + a_{22}x_2^2 + \dots + 2a_{2n}x_2x_n \\ & + \dots \\ & + a_{nn}x_n^2 \end{aligned}$$

b. 考研只研究 $a_{ij} \in R$ ($i \leq j$; $i, j=1, 2, \dots, n$)的情况,
称此二次型 f 为 **实二次型**

完全展开式 | 和式 | 矩阵

base. 变换:

$$\text{则 } 2a_{ij}x_i x_j = a_{ij}x_i x_j + a_{ji}x_j x_i.$$

- 达到补齐 矩阵的目的
- $x_i x_j = x_j x_i$, 若令 $a_{ij} = a_{ji}$ ($i, j=1, 2, \dots, n$)

完全展开式

$$\begin{aligned} f(x_1, x_2, \dots, x_n) = & a_{11}x_1^2 + a_{12}x_1x_2 + \dots + a_{1n}x_1x_n + a_{21}x_2x_1 + a_{22}x_2^2 + \dots + a_{2n}x_2x_n \\ & + \dots + a_{n1}x_nx_1 + a_{n2}x_nx_2 + \dots + a_{nn}x_n^2 \end{aligned}$$

和式

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

二次型 $f(x)$ '矩阵(3:表达式 对称 变换

a. 二次型 $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ 的 矩阵表达式

$$f(x) = x^T A x$$

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix},$$

b. notice: 矩阵A 必须是一个 **对称** 矩阵

- cause: 一个二次型可以有不同的写法, eg. 三元二次型
- 拆分系数可以有不同的形式

$$f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 + 4x_1x_2,$$

$$f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 + x_1x_2 + 3x_2x_1,$$

$$f(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 + 2x_1x_2 + 2x_2x_1$$

- 自然 对应的矩阵 也有多种形式

$$\begin{aligned} f(x_1, x_2, x_3) &= [x_1, x_2, x_3] \begin{bmatrix} 1 & 4 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \\ &= [x_1, x_2, x_3] \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \\ &= [x_1, x_2, x_3] \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

c. 变换

写出三元二次型 $f(x_1, x_2, x_3) = 2x_1^2 + 2x_2^2 + 2x_3^2 - 2x_1x_2 - 2x_2x_3 + 2x_1x_3$ 的二次型矩阵 A.

- 对称转换

$$(2x_1^2 - 2x_1x_2 + 2x_1x_3) + (2x_2^2 - 2x_2x_3) + 2x_3^2$$

$$\begin{aligned} &2x_1^2 - x_1x_2 + x_1x_3 \\ &-x_2x_1 + 2x_2^2 - x_2x_3 \\ &+ x_2x_1 - x_2x_2 + 2x_3^2 \end{aligned}$$

- 行 和 列 相乘效果运用

$$\begin{aligned}
 & x_1 (2x_1 - x_2 + x_3) \\
 & + x_2 (-x_1 + 2x_2 - x_3) \\
 & + x_3 (x_1 - x_2 + 2x_3) \\
 & \Downarrow \\
 & \Delta \begin{bmatrix} x_1, x_2, x_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2x_1 - x_2 + x_3 \\ -x_1 + 2x_2 - x_3 \\ x_1 - x_2 + 2x_3 \end{bmatrix} \\
 & \begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & -1 \\ 1 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \\
 & = x_1 (2x_1 - x_2 + x_3) + x_2 (-x_1 + 2x_2 - x_3) + x_3 (x_1 - x_2 + 2x_3) \\
 & = [x_1, x_2, x_3] \begin{bmatrix} 2x_1 - x_2 + x_3 \\ -x_1 + 2x_2 - x_3 \\ x_1 - x_2 + 2x_3 \end{bmatrix} = [x_1, x_2, x_3] \begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & -1 \\ 1 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}
 \end{aligned}$$

1 化为 标准形 与 规范形(2

定义 性质(2*2 +1 n

线性变换 //换元 ($x = Cy$

a. 基本设定:

■ 对于 n元二次型 $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$

■ 令

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

■ 记

$$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}, C = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} & \dots & c_{1n} \\ c_{21} & c_{22} & \dots & c_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ c_{n1} & c_{n2} & \dots & c_{nn} \end{bmatrix}, y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix},$$

■ 可表示为

$$x = Cy$$

- $(*)$ 式称为从 $y_1, y_2, y_3, \dots, y_n$ 到 $x_1, x_2, x_3, \dots, x_n$ 的线性变换
- 若系数矩阵 C 可逆, 即 $|C| \neq 0$, 则称为可逆线性变换

b. 对于二次型的矩阵表示

- $f(x) = x^T A x$, 令 $x = C y$

- \downarrow
- 则 $f(x) = f(C y) = (C y)^T A (C y)$
 - \downarrow
 - 即 $f(x) = y^T (C^T A C) y$
 - 记 $B = C^T A C$
 - \downarrow
- 得 $f(x) = y^T B y$ 即得到一个新二次型 $g(y) = y^T B y$

矩阵合同 $(A \simeq B \leftarrow C^T A C = B : 3.1)$

1性质:反 对 传

a. 1)基本定义

- $f(x)$ 与 $g(y)$ 的系数矩阵关系:
 - $C^T A C = B$
- 则称 A 与 B 合同
 - 记为

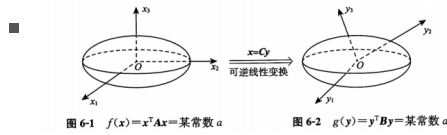
$$A \simeq B$$
- 称对应的二次型 $f(x)$ 与 $g(y)$ 为 合同二次型

b. 2)性质

- a. 阐述:
 - A、B 实际 表征 同一事物 在不同参照系下 不同"形态"

可以看出,在二次型背景下,A表征的是 $f(x)=x^T A x$ 的"形态",B表征的是 $g(y)=y^T B y$ 的"形态".但是毕竟 $f(x)=g(y)$,是同一个东西,之所以 A、B 分别表征了不同的"形态",无非是因为在 $x=[x_1, x_2, \dots, x_n]^T$ 的参照系下与在 $y=[y_1, y_2, \dots, y_n]^T$ 的参照系下看到的是同一个事物的不同"形态"罢了.

- A与B的**合同** 就是指 同一个二次型 在可逆线性变换下 两个不同状态的 **联系**



- b.性质:
 - a. 反身 对称 传递
 - (1) $A \simeq A$ (反身性);
 - (2) 若 $A \simeq B$, 则 $B \simeq A$ (对称性);
 - (3) 若 $A \simeq B$, 且 $B \simeq C$, 则 $A \simeq C$ (传递性).
 - b. 不改变 秩
 - 若A与B合同 $\rightarrow r(A)=r(B)$
 - 则 可逆线性变换 不会改变 二次型的秩
 - c. 与 **对称A 合同** 的 矩阵也必定是 **对称矩阵**
 - $B^T = (C^T A C)^T = C^T A^T C = C^T A C = B.$
 - 若 $A \simeq B$, 即存在可逆矩阵 C, 使得 $C^T A C = B.$

..**标准形**(only x^2) \rightarrow **规范形**(only x^2 && 系数only $\pm 1, 0$)

基本定义(2+1

- a. 标准形
 - 二次型 中**只含平方项** 不含交叉项(所有交叉项的系数为0)
 - 形如
 - $d_1 x_1^2 + d_2 x_2^2 + \dots + d_n x_n^2$
 - \downarrow
- b. 规范形
 - 标准型中, 系数 d_i 仅为 **1, -1, 0**
 - 形如
 - $x_1^2 + \dots + x_p^2 - x_{p+1}^2 - \dots - x_{p+q}^2$
- c. 合同 标准形/规范形

- 二次型 $f(x) = x^T A x$ 合同于 标准型 $d_1 x_1^2 + \dots + d_n x_n^2$ or 规范型
- 称 该 标准型/规范型 为 二次型的 合同标准型/规范型

性质

a. 配方法

- 任何 二次型 均可通过配方法 化成 标准形/标准形
- ↓
- 任何 实对称矩阵A, 必存在可逆矩阵C,
- 使得

- $C^T A C = \Lambda$

- 其中

- $$A = \begin{bmatrix} d_1 & & \\ & d_2 & \\ & & \ddots \\ & & & d_n \end{bmatrix} \text{ 或 } A = \begin{bmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & -1 & \\ & & & \ddots \\ & & & & -1 & \\ & & & & & 0 & \\ & & & & & & \ddots \\ & & & & & & & 0 \end{bmatrix}$$

(标准形)
(规范形)

b. 正交变换**

- 任何 二次型 均可通过配方法 化成 标准形/标准形
- ↓
- 任何 实对称矩阵A, 必存在 正交矩阵Q 使得
- $Q^{-1} A Q = Q^T A Q = \Lambda,$
- 其中

$$\Lambda = \begin{bmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \lambda_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda_n \end{bmatrix}.$$

add.惯性定理

a. 1)基本定义

- 在可逆线性变换中，正项个数 p 负项个数 q 始终不变
- p : 正惯性指数
- q : 负惯性指数

b. 2)性质

- a. $r = p+q$
 - b. 合同的充要条件: same p q or r
-

方法

- 配方法
 - 正交变换法
 - 合同
 - 惯性定理
-
-

2 正定..($\forall x \neq 0, f(x) = x^T A x > 0$): 1definition 2条件

定义

a. 设定:

- n 元二次型 $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = x^T A x$
- 对任意的 $x = [x_1, x_2, \dots, x_n]^T \neq 0$, 均有 $x^T A x > 0$

b. f 为 正定二次型, A 为 正定矩阵

充要条件(3

a. 定义

b. f 的正惯性指数

c. A

- A 与 E 合同
- ..特征值 $\lambda_i > 0 (i = 1, 2, \dots, n)$
- ..的全部顺序主子式 均 > 0

▪ A 的 **顺序主子式**

▪ 设 $A = (a_{ij})_{n \times n}$, 则

▪

$$|A_k| = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1k} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2k} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{k1} & a_{k2} & \cdots & a_{kk} \end{vmatrix}$$

- 称为 n 阶矩阵 A 的 k 阶顺序(或左上角)主子式
- 当 k 取 $1, 2, \dots, n$ 时, 就得到 A 的 n 个顺序主子式

必要条件(结论)(2)

- a. 主对角线 元素 > 0
 - $a_{ii} > 0 (i = 1, 2, \dots, n)$
- b. $|A| > 0$

add.判定

- 具体型二次型
- 抽象型二次型