# Типовик по линейной алгебре «Приведение поверхности второго порядка к каноническому виду»

Латыпов Владимир Витальевич, ИТМО КТ М3138, **Вариант 10** 

10 июня 2022 г.

### 1. Формулировка условия

- (a) Выделить из уравнения поверхности квадратичную форму. Ортогональным преобразованием привести кв. ф. к каноническому виду.
  - (b) Интерпретировать ортогональное преобразование, как преобразование поворота трехмерной системы координат. Проверить, что новый базис образует правую тройку. Сделать рис. поворота.
  - (c) Преобразовать соответствующим образом уравнение поверхности, используя формулу связи координат в старом и новых базисах.
- 2. Если это необходимо, преобразовать уравнение, совершив параллельный перенос начала системы координат, поворот соответствующей плоскости. Сделать рис.
- 3. Выписать каноническое уравнение поверхности. Сделать рис. в канонической системе координат.
- 4. Выписать итоговое преобразование координат. Сделать рис.

Причём во варианте 10 уравнение такое:

$$P: x^2 + y^2 + z^2 + 4xy + 4yz + 4xz + 10x + 10y + 10z + 15 = 0$$
 (1)

## 2. Ортогональное преобразование

Разделим левую часть уравнения на квадратичную форму, линейную и константную части

$$A = (1 \quad 2 \quad 22 \quad 1 \quad 22 \quad 2 \quad 1) \tag{2}$$

$$a = \begin{pmatrix} 5 \\ 5 \\ 5 \end{pmatrix} \tag{3}$$

$$P: v^T A v + 2a^T v + a_0 = 0 (4)$$

Избавимся от перекрёстных квадратичных слагаемых, приведя A к каноническому виду заменой координат ортогональной матрицей с определителем 1 (а не -1), чтобы была правая тройка.

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = v = Qv' = Q \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} \tag{5}$$

Всё в Евклидовом пространстве, так что  $Q^T=Q^{-1}$ , так что достаточно диагонализовать матрицу A в о.н.б. Благо она симметричная, значит, нормальная, значит, это сделать можно.

Собственные числа: -1, кратность 2 и число 5: кратность, соответственно, 1.

Просто базис из собственных:

$$\begin{pmatrix} -1\\1\\0\end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1\\0\\1\end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1\\1\\1\end{pmatrix} \tag{6}$$

Ортонормирем его, причём так, чтобы определитель был +1:

$$e_1' = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1\\1\\0 \end{pmatrix}, e_2' = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} -1\\-1\\2 \end{pmatrix}, e_3' = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1\\1\\1 \end{pmatrix}$$
 (7)

Получим формулу замены координат, а также матрицу новой формы (по сути той же, но в новом базисе).

$$Q = T_{e \to e'} = (e'_1 e'_2 e'_3) = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ 0 & \frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}$$
 (8)

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = v = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ 0 & \frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix} v' = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ 0 & \frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$$
(9)

Теперь можем нарисовать новый базис:

А ещё мы знаем матрицу новой формы — это диагональ из собственных чисел в правильном порядке:

$$\Lambda = \operatorname{diag}(-1, -1, 5) \tag{10}$$

Наша форма для новых переменных превращается в:

$$P: -1x^{2} - 1y^{2} + 5z^{2} + 2(Q^{T}a)^{T}v' + 15 = 0$$
(11)

Назовём  $(a^TQ)$  новым a'

$$\begin{pmatrix} a' = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 5\sqrt{3} \end{pmatrix} \end{pmatrix}$$
(12)

Итак, на этом этапе получаем:

$$P: -1x'^2 - 1y'^2 + 5z'^2 + 10z' + 15 = 0$$
(13)

# 3. Параллельный перенос

$$P: -1x'^2 - 1y'^2 + 5(z'+1)^2 + 10 = 0$$
(14)

Тогда

$$\begin{bmatrix} x'' = x' \\ y'' = y' \\ z'' = z' + 1 \end{bmatrix}$$
 (15)

Сделаем рисунок такого преобразования:

$$P: -1x''^2 - 1y''^2 + 5z''^2 + 10 = 0$$
 (16)

$$P: \frac{1}{10}x''^2 + \frac{1}{10}y''^2 - \frac{1}{2}z''^2 = 1$$
 (17)

Получили однополостной гиперболоид.

Нарисуем его в базисе e'':

### 4. Итоговое преобразование координат

Итак, у нас есть два преобразования:

$$v = Qv' \tag{18}$$

$$v' = v'' + v_0 = v'' + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$
 (19)

Тогда получим

$$v = Qv'' + Qv_0 = Qv'' + \begin{pmatrix} \frac{-\sqrt{3}}{3} \\ \frac{-\sqrt{3}}{3} \\ \frac{-\sqrt{3}}{3} \end{pmatrix}$$
 (20)

Отсюда поймём, где находится 0'' в исходных координатах:

$$(0'')_e = Q\mathbb{O} + \begin{pmatrix} \frac{-\sqrt{3}}{3} \\ \frac{-\sqrt{3}}{3} \\ \frac{-\sqrt{3}}{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{-\sqrt{3}}{3} \\ \frac{-\sqrt{3}}{3} \\ \frac{-\sqrt{3}}{3} \end{pmatrix}$$
 (21)

Это позволяет нам нарисовать ПВП в исходном базисе: