

## П6 Цилиндры

ОПР Пл-ть наз-ся

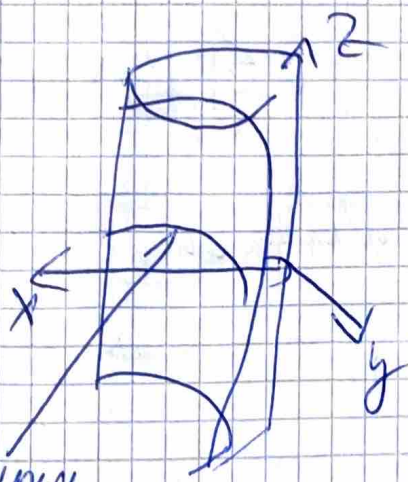
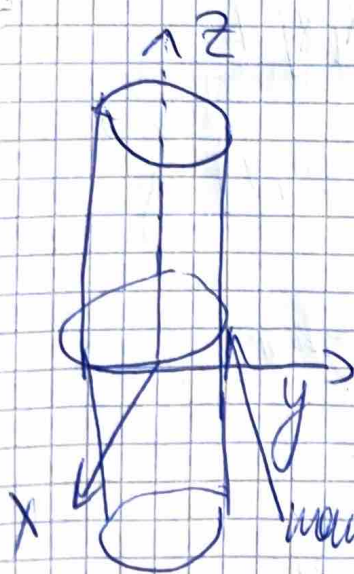
- а) эллиптический цилиндр
- б) параболический цилиндр
- в) гиперболический цилиндр

Если в декарт П(К  $x, y, z$  | называемой канонической) она имеет следующее (каноническое) уравнение:

а)  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1, \quad a > b > 0$

б)  $y^2 = 2px, \quad p > 0$

в)  $\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1, \quad a > 0, b > 0$



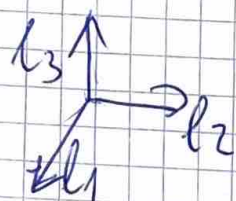
параболы



Задача 1 Канонич. из уравнений (1)  
 дв-ся линейной линейчатой  
 поверхностью, обладающей сим-вами  
 групп. образующих параметров  $\theta \Rightarrow$

ОПР Линия разл на цилиндре,  
 наз. направляющей, если любая  
 дуга из-ра пересекает ее в  
 единственной точке,

П 7 Инварианты кривой и  
 поверхности II-го порядка



$$M(x_1, x_2, x_3) \mid \sum_{i,j=1}^3 a_{ij} x_i x_j +$$

$$+ 2 \sum_{i=1}^3 b_i x_i + c = 0 \mid \{$$

наз. поверхностью II-го порядка,  
 если  $A = (a_{ij}) \rightarrow \det A \neq 0$ ,  $\text{групп. } (1)$

наз. общей групп. инв-ции  $S$ .

Ⓟ



В минимизационной форме ур-е (1) имеем вид

$$x^T A x + 2b^T x + c = 0 \quad (2)$$

$$\text{где } x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}, x^1 = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}, h = \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \\ h_3 \end{pmatrix}$$

УПР 1  $(2) \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ 1 \end{pmatrix}^T \begin{pmatrix} A & b \\ b^T & c \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \quad (3)$

Заменим ур-е переносу к новой

$$\text{ПСК: } x = Qx' + h \quad (4)$$

УПР 2  $(4) \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Qh \\ 0 \ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ 1 \end{pmatrix}$

ОПР  $3 \times 3$  - матрица, столбцы образуют ОНБ, наз-я ортогональной.

УПР 3 Показать, что в формуле (4) матрица  $Q$  ортогональная.

УПР 4 При переносе к новой ПСК ур-е нов-ми принимает вид

$$(x')^T A' x' + 2b'^T x' + c' = 0 \quad (5), \text{ где}$$

$$A' = Q^T A Q, b' = Q^T A h - Q^T b, c' = h^T A b + 2b^T h + c \quad (6)$$

$$\begin{pmatrix} A' & b' \\ b'^T & c' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Qh \\ 0 \ 1 \end{pmatrix}^T \begin{pmatrix} A & b \\ b^T & c \end{pmatrix} \begin{pmatrix} Qh \\ 0 \ 1 \end{pmatrix} \quad 7$$



ТЛ Пусть  $[x_0, y_0, z_0]^T$  - решение

СЛУ с правой частью  $|A|$  - в. Тогда  
матрица  $O[x_0, y_0, z_0]$  - невырожденная, если прав-ча.

ОПР Будем говорить, что  $4 \times 4$ -матрица  $M'$  невырожденная преобразованием подобия

с матрицей  $M$ -уга  $\begin{vmatrix} Q & h \\ 0 & 1 \end{vmatrix}$  из  $M$ ,  
если  $M' = \begin{vmatrix} Q & h \\ 0 & 1 \end{vmatrix}^T M \begin{vmatrix} Q & h \\ 0 & 1 \end{vmatrix}$ , где  $Q$ -матр.

$3 \times 3$  м-уга  $h \in \mathbb{R}^3$ , в этом случае  
будем также говорить, что  $M'$  подобна  $M$ -угу  $M$ .

1.1. Определим, подобны ли м-уги

$$\begin{aligned} Q\text{-то } \det(M') &= \det \begin{vmatrix} Q & h \\ 0 & 1 \end{vmatrix}^T M \begin{vmatrix} Q & h \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = \\ &= \begin{vmatrix} Q & h \\ 0 & 1 \end{vmatrix} \cdot \det M \cdot \begin{vmatrix} Q & h \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = |Q|^T |M| |Q| = \\ &= |Q^T Q| \cdot |M| = |E| \cdot |M| = \det M \quad \square \end{aligned}$$

Таким, ~~то~~ <sup>матрица</sup>  $I_1 = \text{tr}(A)$ ,  $I_2 = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{22} \\ a_{21} & a_{33} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} a_{11} & a_{13} \\ a_{31} & a_{33} \end{vmatrix} +$   
 $+ \begin{vmatrix} a_{22} & a_{13} \\ a_{31} & a_{33} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = I_3 = \det(A)$



$T_2$  числа  $I_1, I_2, I_3$  не меняются при переносе к матрице  $A$

До-во:  $\det(A - \lambda E) = -\lambda^3 + I_1 \lambda^2 - I_2 \lambda + I_3$

Пусть  $x = Qx'$ ,  $\det(A' - \lambda E) = \det(Q^T A Q - \lambda Q^T Q)$   
 $= \det(Q^T (A - \lambda E) Q) = \det(Q^T) \det(Q) \det(A - \lambda E) =$   
 $= \det(A - \lambda E)$

При параллельном переносе  $A' = A$

ОПР Миноры  $\Delta_1 |x| = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix}$   
 $= k_1 (-\lambda^3) + k_2 \lambda^2 + k_3 \lambda + k_4$

Из миноров можно задать  $\Delta_1 |x|$   
 $T_3$  мин-ы  $\Delta_1 |x|$  инвариантны относительно

8) Если даны  $m \times n$   $|A|$  и  $|B|$  -  $1 \times n$   $|A|$  и  $|B|$   
 равно  $g$ , то  $3 \times 2$  миноры  $|A|$  и  $|B|$   
 от  $m \times n$   $\Delta_1 |x|$  равны 0

$|A|$  и  $|B|$  инвариантны относительно



2. б. а)  $x = Qx'$  тогда  $A' = Q^T A Q$ ,

$$b' = Q^T b, \quad c' = c.$$

$$\left| \begin{array}{cc|c} A' - \lambda E & b' & \\ \hline b'^T & c' & \end{array} \right| = \left| \begin{array}{cc|c} Q^T A Q - \lambda Q^T Q & Q^T b & \\ \hline (Q^T b)^T & c & \end{array} \right| \xrightarrow{\text{умно}} \\ \xrightarrow{\text{умно}} \left| \begin{array}{cc|c} Q^T 0 & A - \lambda E & b \\ \hline 0 & 1 & b^T \end{array} \right| \left| \begin{array}{c} Q 0 \\ \hline 0 & 1 \end{array} \right|$$

б)  $r = \text{rang}(A)$ . Пусть  $r = g = 3$

$A' = Q^T A Q = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3)$ , где некая орт.  $Q$ . Тогда заменим  $x = Qx'$  - упр-е с коб-ми нулем б.з.

$$\lambda_1 \eta_1^2 + \lambda_2 \eta_2^2 + \lambda_3 \eta_3^2 + 2b_1 \eta_1 + 2b_2 \eta_2 + 2b_3 \eta_3 = 0$$

$$\Delta_1(\lambda) = \left| \begin{array}{ccc|c} \lambda_1 - \lambda & 0 & 0 & b_1 \\ 0 & \lambda_2 - \lambda & 0 & b_2 \\ 0 & 0 & \lambda_3 - \lambda & b_3 \\ \hline b_1' & b_2' & b_3' & c \end{array} \right| \Rightarrow K_5 =$$

$$= \left| \begin{array}{ccc|c} \lambda_1 & 0 & 0 & b_1' \\ 0 & \lambda_2 & 0 & b_2' \\ 0 & 0 & \lambda_3 & b_3' \\ \hline b_1 & b_2 & b_3 & c \end{array} \right| - \text{убавляем все строки по переписке}$$



Даны  $\tau = q = 2/11$  (3),  $\Delta \lambda_1, \lambda_2, 0$

$X = \mathbb{Q} \begin{pmatrix} \eta_1 \\ \eta_2 \\ \eta_3 \end{pmatrix}$  — некоторые переменные  $\eta_1, \eta_2, \eta_3$

или  $\lambda_1 \eta_1^2 + \lambda_2 \eta_2^2 + 2b_1' \eta_1 + 2b_2' \eta_2 + 0\eta_3 + C = 0$

$\Delta_1 | \lambda | = \begin{vmatrix} \lambda_1 - \lambda & 0 & 0 & b_1' \\ 0 & \lambda_2 - \lambda & 0 & b_2' \\ 0 & 0 & -\lambda & 0 \\ b_1' & b_2' & 0 & C \end{vmatrix} = 1 \cdot 1$

$= | -\lambda | \begin{vmatrix} \lambda_1 - \lambda & 0 & 0 & b_1' \\ 0 & \lambda_2 - \lambda & 0 & b_2' \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ b_1' & b_2' & 0 & C \end{vmatrix} \quad k_3 = 0$

$k_2 = \frac{\Delta_1 | \lambda |}{| -\lambda |} \Big|_{\lambda=0} = \begin{vmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & b_1' \\ 0 & \lambda_2 & 0 & b_2' \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ b_1' & b_2' & 0 & C \end{vmatrix}$

$\Delta_1 | \lambda | = \begin{vmatrix} \lambda_1 - \lambda & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\lambda & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\lambda & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} = | -\lambda |^2 / \lambda_1 - \lambda$

$k_3 = k_2 = 0, k_1 = \frac{\Delta_1 | \lambda |}{| -\lambda |^2} = \text{небавшама}$   
 $\text{переноса}$



System  $r+1 = g = 3$  C. z.  $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$   
 $= \text{gr} - e | 1 |$  ~~symmetrisch~~  $\text{by } \lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$

$$\lambda_1 \eta_1^2 + \lambda_2 \eta_2^2 + 2b_1 \eta_1 + 2b_2 \eta_2 + 2b_3 \eta_3 + c = 0$$

$$\Delta_1 | \lambda | = \begin{vmatrix} \lambda_1 - \lambda & 0 & 0 & b_1' \\ 0 & \lambda_2 - \lambda & 0 & b_2' \\ 0 & 0 & -\lambda & b_3' \\ b_1 & b_2 & b_3 & c \end{vmatrix} \quad \text{---}$$

$$\exists V_3 = \begin{vmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & b_1' \\ 0 & \lambda_2 & 0 & b_2' \\ 0 & 0 & 0 & b_3' \\ b_1 & b_2 & b_3 & c \end{vmatrix} \quad \text{--- unabh. v. } \lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$$

$$\lambda_1 \eta_1^2 + + 2b_1' \eta_1 + 2b_2' \eta_2 + 2b_3' \eta_3 + c = 0$$

$$\lambda_1 | \lambda | = \begin{vmatrix} \lambda_1 - \lambda & 0 & 0 & b_1' \\ 0 & -\lambda & 0 & b_2' \\ 0 & 0 & -\lambda & b_3' \\ b_1 & b_2 & b_3 & c \end{vmatrix} \quad \text{--- } \lambda = -\lambda$$

$$|b_1'|^2 + |b_2'|^2 + |b_3'|^2 \neq 0$$



Ortho.

$$\frac{b_2'}{\sqrt{(b_2')^2 + (b_3')^2}} = \cos \gamma,$$

$$\frac{b_3'}{\sqrt{(b_2')^2 + (b_3')^2}} = \sin \gamma$$

Then,

$$Q = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \gamma & -\sin \gamma \\ 0 & \sin \gamma & \cos \gamma \end{pmatrix}$$

$$[0, \sin \gamma, \cos \gamma]$$

$$\begin{pmatrix} b_1' \\ b_2' \\ b_3' \end{pmatrix} = 0$$

$$\Rightarrow b'' = Q b' = \begin{pmatrix} b_1' \\ \sin \gamma \\ \cos \gamma \end{pmatrix}$$