

## 0.1 Macierz Grama układu wektorów

Weźmy  $V$  - nad  $\mathbb{R}$ . Mamy tutaj iloczyn skalarny  $\langle \cdot | \cdot \rangle$ . Ustalamy wektory  $v_1, \dots, v_k$  - liniowo niezależne.  
niech

$$x = \sum_{i=1}^k x^i v_i, \quad \langle x | x \rangle = \sum_{i,j} x^i \langle v_i | v_j \rangle x^j.$$

**Definicja 1** Macierzą Grama układu wektorów  $v_1, \dots, v_k$  nazywamy macierz

$$[\langle v_i | v_j \rangle] \stackrel{\text{ozn}}{=} G(v_1, \dots, v_k).$$

Ustalmy wektor  $v \in V$ , odległość wynosi  $\text{dist}(v, \langle v_1, \dots, v_k \rangle) = \|(1 - P)v\|$ , gdzie  $P$  - rzut ortogonalny na  $\langle v_1, \dots, v_k \rangle$ .

Niech  $Pv = \sum_{i=1}^k x^i v_i$ . Zauważmy, że

$$\langle v_i | v \rangle = \langle v_i | Pv \rangle + \langle v_i | (1 - P)v \rangle = \langle v_i | Pv \rangle = \sum x^j \langle v_i | v_j \rangle.$$

Oznaczmy  $\delta = \text{dist}(v, \langle v_1, \dots, v_k \rangle)$ .

$$\delta^2 = \langle (1 - P)v | (1 - P)v \rangle = \langle v | (1 - P)v \rangle - \langle Pv | (1 - P)v \rangle = \langle v | v \rangle - \sum_{j=1}^k \langle v | v_j \rangle x^j.$$

Macierzowy zapis:

$$\begin{bmatrix} \langle v_1 | v_1 \rangle & \langle v_1 | v_2 \rangle & \dots & \langle v_1 | v_k \rangle & \langle v_1 | v \rangle \\ \langle v_2 | v_1 \rangle & \dots & & \langle v_2 | v_k \rangle & \langle v_2 | v \rangle \\ \vdots & & & & \\ \langle v | v_1 \rangle & \dots & & \langle v | v_k \rangle & \langle v | v \rangle - \delta^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x^1 \\ \vdots \\ x^k \\ 1 \end{bmatrix} = [0].$$

Zatem wyznacznik powyższej macierzy jest równy zero. Z liniowości wyznacznika względem ostatniej kolumny mamy:

$$0 = \det G(v_1, \dots, v_k, v) - \delta^2 \det(G(v_1, \dots, v_k)).$$

Zatem

$$\delta = \left( \frac{\det G(v_1, \dots, v_k, v)}{\det G(v_1, \dots, v_k)} \right)^{\frac{1}{2}}.$$

**Definicja 2** Niech  $(v_1, \dots, v_k) \in V$  jw. Objętością równoległoscianu rozpiętego przez  $(v_1, \dots, v_k)$  definiujemy indukcyjnie:

$$\text{vol}(v_1, \dots, v_k) \stackrel{\text{def}}{=} \text{vol}(v_1, \dots, v_{k-1}) \cdot d(v_k, \langle v_1, \dots, v_{k-1} \rangle).$$

$$\text{vol}(v_1) = \|v_1\|.$$

**Stwierdzenie 1** *Zachodzi równość*

$$\text{vol}(v_1, \dots, v_k) = \det(G(v_1, \dots, v_k))^{\frac{1}{2}}.$$

**Dowód 1** (*indukcyjny*)

*Jeden wektor:  $\text{vol}(v_1) = \|v_1\| = \det(G(v_1))^{\frac{1}{2}}, \det \langle v_1 | v_1 \rangle^{\frac{1}{2}}$  - długość wektora  $v_1$ .*

*Krok indukcyjny:  $k \implies k+1$*

$$\begin{aligned} \text{vol}(v_1, \dots, v_k, v_{k+1}) &= \text{vol}(v_1, \dots, v_k) \cdot \text{dist}(v_{k+1}, \langle v_1, \dots, v_k \rangle) = \\ &= \det(G(v_1, \dots, v_k))^{\frac{1}{2}} \cdot \text{dist}(\dots) = \det G(v_1, \dots, v_{k+1})^{\frac{1}{2}} \quad \square. \end{aligned}$$

## 0.2 Powierzchnie kwadratowe

Klasyfikacja powierzchni kwadratowych.

**Przykład 1**  $\{x \in \mathbb{R}^3 : x_1^2 - x_2^2 + x_3^2 - 4x_1x_3 + 6x_1x_2 + 10x_2x_3 = 1\}$ ,  $Q = \begin{bmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 3 & -1 & 5 \\ -2 & 5 & 1 \end{bmatrix}$ .

$$S = \{x \in \mathbb{R} : Q(x) = 1\}.$$

**Definicja 3** *Niech  $V$  - przestrzeń,  $\langle \cdot | \cdot \rangle$  - iloczyn skalarny oraz  $Q : V \rightarrow \mathbb{R}$  - forma kwadratowa,  $c \in \mathbb{R}$ .*

*Powierzchnie  $S$  postaci  $S = \{x \in V : Q(x) = c\}$  nazywamy powierzchnią kwadratową typu*

- I jeśli  $c \neq 0$
- II jeśli  $c = 0$

Uwaga: jeśli  $c \neq 0$ , to bez straty ogólności możemy założyć, że  $c = 1$ .

**Definicja 4** *Mówimy, że dwie powierzchnie  $S_1, S_2$  kwadratowe mają taki sam kształt, jeśli istnieje odwzorowanie ortogonalne  $T : V \rightarrow V$  takie, że  $S_2 = TS_1$ .*

Przypomnienie: postać kanoniczna formy kwadratowej.

$$Q = \sum_{i=1}^p \frac{\phi_i^2}{a_i^2} - \sum_{i=1}^q \frac{\phi_{i+p}^2}{a_{i+p}^2}, \quad (p, q) = \text{sgn}(Q).$$

$(\phi_1, \dots, \phi_{p+q})$  - współrzędne ortonormalne na  $V$ .

$Q_1$  i  $Q_2$  mają tę samą postać kanoniczną, to istnieje  $T : V \rightarrow V$  takie, że  $Q_2 = Q_1 \cdot T$ . Wówczas  $S_1 = \{x \in V : Q_1(x) = c\}$ ,  $S_2 = \{x \in V : Q_2(x) = c\}$  mają ten sam kształt:  $S_2 = \{x \in V : Q_1(Tx) = c\} = \{x \in V : Tx \in S_1\} = T^{-1}S_1 \implies S_1 = TS_2$

**Twierdzenie 1**  $Q_1, Q_2 : V \rightarrow \mathbb{R}, S_i = \{x \in V : Q_i(x) = 1\} i = 1, 2$ . Jeżeli  $S_1 = S_2$ , to  $Q_1 = Q_2$

**Dowód 2** *Ustalmy  $i = 1$  oraz rozważmy  $\{x \in V : Q_1(x) > 0\}$ . Zauważmy, że  $\forall_{x \in S_1}$  oraz  $t > 0$ ,*

*$t \cdot x \in \mathcal{O}$ , gdyż  $Q_1(tx) = t^2 Q_1(x) = t^2 > 0$ .*

*Na odwrót, jeżeli  $y \in \mathcal{O}$ , to  $\frac{y}{\sqrt{Q_1(y)}} \in S_1$ . ( $Q(\frac{y}{\sqrt{Q_1(y)}}) = \frac{Q(y)}{Q_1(y)} = 1$ ).*

Widzimy zatem, że:

$$1. \mathcal{O} = \mathbb{R}_{>0} S_1,$$

2. Wartość  $Q_1$  na  $\mathcal{O}$  jest wyznaczona przez wartości na  $S_1$ , gdyż  $Q_1(tx) = t^2 \quad \forall_{x \in S_1}$ .

Skoro  $\mathcal{O}$  jest zbiorem otwartym a funkcja  $f : \mathcal{O} \rightarrow \mathbb{R}$  taka, że  $f(x) = Q_1(x)$  jest różniczkowalna oraz  $f''(x) = Q_1(x) \quad \forall_{x \in V}$ , to widzimy, że znajomość  $S_1$  pozwala odtworzyć  $Q_1$   $\square$

Uwaga: można pokazać, że powierzchnia kwadratowa typu II (generycznie) odtwarza  $Q$  z dokładnością do stałej moltiplicatywnej.

Terminologia: niech  $\dim V = 3$ .

powierzchnia typu I:

$$\begin{aligned} \frac{\phi_1^2}{a_1^2} + \frac{\phi_2^2}{a_2^2} + \frac{\phi_3^2}{a_3^2} &= 1 - \text{elipsoida}(3, 0) \\ \frac{\phi_1^2}{a_1^2} + \frac{\phi_2^2}{a_2^2} - \frac{\phi_3^2}{a_3^2} &= 1 - \text{hiperboloida jednowłokowa}(2, 1) \\ \frac{\phi_1^2}{a_1^2} - \frac{\phi_2^2}{a_2^2} - \frac{\phi_3^2}{a_3^2} &= 1 - \text{hiperboloida dwuwłokowa}(1, 2) \end{aligned}$$

powierzchnia typu II:

$$\begin{aligned} \frac{\phi_1^2}{a_1^2} + \frac{\phi_2^2}{a_2^2} + \frac{\phi_3^2}{a_3^2} &= 0 - \text{punkt}(3, 0) \\ \frac{\phi_1^2}{a_1^2} + \frac{\phi_2^2}{a_2^2} - \frac{\phi_3^2}{a_3^2} &= 0 - \text{stożek eliptyczny}(2, 1) \\ \frac{\phi_1^2}{a_1^2} - \frac{\phi_2^2}{a_2^2} - \frac{\phi_3^2}{a_3^2} &= 0 - \text{punkt}(1, 2) \end{aligned}$$