$$\varphi:\mathbb{R}^2\to\mathbb{R}, \text{ np.} \quad \varphi(x_1,x_2)=\overset{\text{diagonalne}}{x_1^2}-\overset{\text{wyraz mieszany}}{3x_1x_2}+\overset{\text{diagonalne}}{x_2^2} \text{ Narysować zbiór}$$

$$\varphi^{-1}(p)=\left\{\begin{bmatrix}x_1\\x^2\end{bmatrix}:\varphi\left(\begin{bmatrix}x_1\\x_2\end{bmatrix}\right)=p\right\}.$$

$$[\varphi]_{st}=\begin{bmatrix}1&-\frac{3}{2}\\-\frac{3}{2}&1\end{bmatrix}.$$

Z twierdzenia Lagrange'a wiemy, że istnieją współrzędne na \mathbb{R}^2 , w których macierz φ jest diagonalna. Czyli istnieją $\psi_1, \psi_2 \in \left(\mathbb{R}^2\right)^*$ oraz skalary $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$ takie, że $\varphi = \lambda_1 \psi_1^2 + \lambda_2 \psi_2^2 + 0 \psi_1 \psi_2$ w tych współrzędnych macierz φ jest równa $\begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{bmatrix}$.

$$\varphi = (x_1 - \frac{3}{2}x_2)^2 - \frac{5}{4}x_2^2, \psi_1 = x_1 - \frac{3}{2}, \lambda_1 = 1, \psi_2 = x_2, \lambda_2 = -\frac{5}{4}x_1^2, \psi_1 = \frac{5}{4}x_2^2, \psi_2 = \frac{5}{4}x_2^2, \psi_1 = \frac{5}{4}x_2^2, \psi_2 = \frac{5}{4}x_2^2, \psi_1 = \frac{5}{4}x_1^2, \psi_2 = \frac{5}{4}x_1^2, \psi_2 = \frac{5}{4}x_2^2, \psi_1 = \frac{5}{4}x_1^2, \psi_2 = \frac{5}{4}x_1^2, \psi_2 = \frac{5}{4}x_1^2, \psi_1 = \frac{5}{4}x_1^2, \psi$$

Ogólniej: $\varphi: V \to \mathbb{R}$ - forma kwadratowa φ w pewnej bazie ma postać $\varphi = (\sqrt{\lambda_1}\psi_1)^2 + (\sqrt{\lambda_2}\psi_2)^2 + \dots + (\sqrt{\lambda_r}\psi_r)^2 - (\sqrt{\lambda_{r+1}}\psi_{r+1})^2 - \dots - (\sqrt{\lambda_{r+s}}\psi_{r+s})^2$, gdzie $\lambda_i > 0, i = 1, \dots, r + s, \tilde{\psi}_i = \sqrt{\lambda_i}\psi_i$.

Twierdzenie 1 Niech
$$\varphi: V \to \mathbb{R}, (\Psi_i), (\Phi_j)$$
 bazy V takie, $\dot{z}e \varphi = \psi_1^2 + \ldots + \psi_r^2 - \psi_{r+1}^2 - \ldots - \psi_{r+s}^2 = \phi_1^2 + \ldots + \phi_{r'}^2 - \phi_{r'+1}^2 - \ldots - \phi_{r'+s'}^2$. Wówczas $r = r'$ & $s = s'$

Dowód 1 $r + s = r' + s' = rk\varphi$

Dla uproszczenia załóżmy, że $r + s = \dim V$. Przypuśćmy na przykład, że r > r'. Rozważmy układ równań liniowych:

$$\begin{cases} \phi_1(v) = 0 \\ \vdots \\ \phi_{r'}(v) = 0 \\ \phi_{r'+1}(v) = 0 \\ \vdots \\ \phi_{r+s}(v) = 0 \end{cases}$$

Mamy r'+s < n równań na wektor v w przestrzeni wymiaru n. Istnieje wektor $V \neq 0$ spełniający ten układ równań. Zatem

$$\varphi(v) = \psi_1(v)^1 + \ldots + \psi_r(v)^2 = -\phi_{r'+1}(v)^2 - \ldots - \phi_{r'+s'}(v)^2 = 0.$$

W takim razie $\psi_1(v) = \psi_2(v) = \ldots = \psi_n(v) \implies v = 0$

Definicja 1 Sygnaturą $sgn\varphi$ formy kwadratowej $\varphi: V \to \mathbb{R}_-$ nazywamy parę liczb (r, s), gdzie r is są liczbami dodatnich elementów macierzy φ w bazie diagonalizującej.

Przykład 1

$$sgn(x_1^1 - 3x_1x_2 + x_2^2) = (1, 1)$$

$$sgn(x_1^2) = (1, 0)$$

$$sgn(-x_1^1) = (0, 1).$$

0.1 Diagonalizacja formy kwadratowej metodą Jacobiego

 $\varphi: V \to \mathbb{R}$ - forma kwadratowa $[\varphi_{ij}]$ - macierz w bazie $\mathcal{E} = (e_1, \dots, e_n)$. $Q: V \times V \to \mathbb{R}$ - symetryczna forma 2-liniowa $\varphi_{ij} = Q(e_i, e_j)$

$$D_{l} = \det \begin{bmatrix} \varphi_{11} & \dots & \varphi_{1l} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \varphi_{l2} & \dots & \varphi_{ll} \end{bmatrix} \neq 0$$

Rozważmy wektory f_1, \ldots, f_n , gdzie $f_1 = e_1 \& \text{ dla } i > 1$, $f_i = \frac{1}{D_{i-1}} \det \begin{bmatrix} \varphi_{11} & \ldots & \varphi_{1i} \\ \vdots & & & \\ \varphi_{i-n,1} & \ldots & \varphi_{i-n,i} \\ e_1 & \ldots & e_i \end{bmatrix}$

Przykład 2

$$f_2 = \frac{1}{D_1} \det \begin{bmatrix} \varphi_{11} & \varphi_{12} \\ e_1 & e_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{e_{11}} (\varphi_{11} e_2 - \varphi_{12} e_1) = e_2 - \frac{\varphi_{12}}{\varphi_{11}} e_1.$$

$$f_3 = \frac{1}{D_2} \det \begin{bmatrix} \varphi_{11} & \varphi_{12} & \varphi_{13} \\ \varphi_{21} & \varphi_{22} & \varphi_{23} \\ e_1 & e_2 & e_3 \end{bmatrix} = e_3 - \frac{1}{D_2} \det \begin{bmatrix} \varphi_{11} & \varphi_{13} \\ \varphi_{21} \varphi_{23} & \varphi_{23} \end{bmatrix} e_2 + \frac{1}{D_2} \det \begin{bmatrix} \varphi_{12} & \varphi_{13} \\ \varphi_{22} & \varphi_{23} \end{bmatrix}, itd.$$

Widać, że $f_i = e_i + x_i, x_i \in \langle e_1, \dots, e_{i-1} \rangle$. Zatem $\mathcal{F} = (f_1, \dots, f_n)$ jest bazą V.

Twierdzenie 2 Baza \mathcal{F} diagonalizuje φ oraz

$$[\varphi]_{\mathcal{F}} = diag\left(D_1, \frac{D_2}{D_1}, \dots, \frac{D_n}{D_{n-1}}\right).$$

$$\mathbf{Przykład} \ \mathbf{3} \ \left[\varphi\right]_{st} = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{3}{2} \\ -\frac{3}{2} & 1 \end{bmatrix}, \quad D_1 = 1, D_2 = -\frac{5}{4}, \mathcal{F} = \left(\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} \frac{3}{2} \\ 1 \end{bmatrix}\right)$$

Dowód 2 Naszym celem jest obliczenie $Q(f_i, f_j)$. Załóżmy, że j < i i obliczmy

$$Q(f_i, e_j) = \frac{1}{D_{i-1}} \det \begin{bmatrix} \varphi_{11} & \dots & \varphi_{1i} \\ \varphi_{j1} & \dots & \varphi_{ji} \\ \varphi_{i-1,1} & \dots & \varphi_{i-1,i} \\ \varphi_{j_1} & \dots & \varphi_{ji} \end{bmatrix} \leftarrow j = 0.$$

$$\begin{aligned} & Dla \ j = 1 \qquad Q(f_i, e_i) = \frac{D_i}{D_{i-1}} \\ & Zatem \ [\varphi]_{\mathcal{F}; i; j} = Q(f_i, f_j) = \begin{cases} Q(f_i, e_j + x_j) = 0 & j < i \\ Q(f_i, e_i + x_i) = Q(f_i, e_i) = \frac{D_i}{D_{i-1}} & j = i \end{cases} \quad \Box \end{aligned}$$

Zauważmy, że $\varphi|_{< e_1, \dots, e_i>}$ ma rząd=igdyż jest dodatnio określona \iff niezdegenerowana. Stąd:

$$\det\left(\left[\varphi|_{\langle e_1,\dots,e_n\rangle}\right]_{(e_1,\dots,e_i)}\right) = \det\left[\begin{matrix} \varphi_{11} & \dots & \varphi_{1i} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \varphi_{i1} & \dots & \varphi_{ii} \end{matrix}\right] = D_i.$$

$$sgn\varphi = (n,0), \quad [\varphi]_{\mathcal{F}} = diag\left(D_1, \frac{D_2}{D_1}, \dots, \frac{D_n}{D_{n-1}}\right).$$

Zatem $D_1>0,\frac{D_2}{D_1}>0,\dots,\frac{D_n}{D_{n-1}}>0,$ a to jest spełniony tylko gdy $D_1>0,D_2>0,\dots,D_n>0$