Primer entrega.

Leopoldo Lerena

Septiembre 2018

Ejercicio 1

(a)

Sean U un espacio vectorial sobre \mathbb{R} , b una forma bilineal simétrica en U y Q la forma cuadrática asociada a b. Decimos que U es un espacio hiperbólico si b es no degenerada y si signatura tiene igual cantidad de 1 que de -1. En particular, esto implica que $\dim(U) = 2p$ y que la signatura de b es (2p,p). Si la dimensión de U es 2, decimos que U es un plano hiperbólico.

Quiero descomponer un espacio hiperbólico en una suma de planos hiperbólicos ortogonales entre sí. Acá voy a usar que b es una forma bilineal simétrica no degenerada. Por lo tanto existe una base ortonormal $\mathcal{B} = \{x_1, \ldots, x_{2p}\}$ de \mathcal{U} tal que la matriz asociada a b es de la siguiente manera.

$$[b]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \\ 0 & 0 & \dots & -1 & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 & -1 \end{bmatrix}.$$

Como los autovectores son ortogonales entre sí, los espacios generados por ellos mismos también van a ser ortogonales entre sí y de esa manera descomponen al espacio hiperbólico en una suma ortogonal.

$$\mathcal{U} = \langle x_1 \rangle \oplus \cdots \oplus \langle x_{2n} \rangle.$$

Afirmo que sabiendo esto puedo juntar de a pares los espacios generados por los autovectores, ya que la cantidad de autovectores es 2p. Los pares los elijo de manera que un autovector le corresponda el autovalor +1 y al otro autovector le corresponda el autovalor -1. Tomo como candidato $H_i = \langle x_i \rangle \oplus \langle x_{i+p} \rangle$. Veamos que éste es un plano hiperbólico.

Para eso tendría que ver que la forma bilineal b al restringirse es no degenerada y en la signatura tiene la misma cantidad de +1 que de -1.

$$[b]|_{H_i} = \begin{bmatrix} b(x_i, x_i) & \frac{b(x_{p+i}, x_i)}{2} \\ \frac{b(x_{p+i}, x_i)}{2} & b(x_{p+i}, x_{p+i}) \end{bmatrix}.$$

Y dado que por cómo los elegí antes de manera que b(v,w)=0 para todo $v\in H_i, w\in H_j$ con $j\neq i$, la matriz asociada resulta ser

$$[b]|_{H_i} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}.$$

Tenemos finalmente una descomposición de $\mathcal U$ en suma directa de planos hiperbólicos de la siguiente manera

$$\mathcal{U} = H_1 \oplus \cdots \oplus H_p$$
.

(b)

Un vector v en U se dice isotrópico si es ortogonal a si mismo, es decir, si b(v,v) = 0. Probar que en un plano hiperbólico los vectores isotrópicos son la unión de dos rectas que pasan por el origen.

Queremos caracterizar a los vectores isotrópicos de los planos hiperbólicos. Sea H un plano hiperbólico. Considero la base $\mathcal{B} = \{v_1, v_2\}$ que hace que la matriz asociada a la forma bilineal b sea de la siguiente forma

$$[b]_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}.$$

Un vector $v \in H$ genérico se escribe como $v = rv_1 + sv_2$. Por definición de isotrópico cumple que

$$b(v, v) = 0$$
 sí y solo si $v_{\mathcal{B}}^t[b]_{\mathcal{B}}v_{\mathcal{B}} = 0.$

Expandiendo esto es lo mismo que ver que

$$r^2 - s^2 = 0.$$

Esto dice que los módulos deben ser iguales, es decir que |r| = |s|. Nos definidas dos rectas L_1, L_2 que son

$$L_1 = \{ u \in \mathcal{U} : u = \lambda(v_1 + v_2), \lambda \in \mathbb{R} \}$$

$$L_2 = \{ u \in \mathcal{U} : u = \lambda(v_1 - v_2), \lambda \in \mathbb{R} \}.$$

(c)

Un subespacio S se dice isotrópico si está formado por vectores isotrópicos. Probar que en todo espacio hiperbólico de dimensión 2p existen subespacios isotrópicos de dimensión p.

Buscamos un subespacio de dimensión p tal que esté formado por vectores isotrópicos. Para eso voy a construir explicitamente este subespacio usando del resultado anterior que puedo descomponer al espacio como una suma directa de planos hiperbólicos.

$$\mathcal{U} = H_1 \oplus \cdots \oplus H_n$$

De cada plano hiperbólico puedo obtener una recta isotrópica que es un subespacio vectorial de dimensión 1. Si tomo la suma de todas estas rectas obtengo un subespacio de \mathcal{U} de dimensión p. Tendría que chequear que realmente es un subespacio de vectores isotrópicos (dado que claramente es un subespacio). Para eso si defino como $\langle v_i \rangle \subset H_i$ la recta de vectores isotrópicos dentro del i-ésimo espacio hiperbólico. Lo que afirmaba antes es que el siguiente subespacio S cumple lo pedido.

$$S := \langle v_1 \rangle \oplus \cdots \oplus \langle v_n \rangle$$

Sea $v = \sum_{i=1}^{p} \lambda_i v_i$ un vector genérico del subespacio S en la escritura de la suma directa. Veamos que b(v, v) = 0.

$$b(v,v) = b\left(\sum_{i=1}^{p} \lambda_i v_i, \sum_{i=1}^{p} \lambda_i v_i\right)$$
$$= \sum_{i=1}^{p} \lambda_i^2 b(v_i, v_i) + \sum_{i < j, i=1}^{j=p} \lambda_i \lambda_j b(v_j, v_i)$$
$$= 0$$

Porque los vectores v_i son isotrópicos y son ortogonales con los v_j por estar en distintos planos hiperbólicos que ya son ortogonales entre sí. Por lo tanto el subespacio S es un subespacio isotrópico de dimensión p.

Ejercicio 2

Determinar la ecuación normal euclídea de la siguiente cuádrica en \mathbb{R}^3 , especificando la transformación ortogonal afín que actúa sobre ella para obtenerla.

$$x_1^2 + 2x_1x_2 + 2x_1x_3 + 6x_1 + 2x_2 + 8x_3 - 1 = 0. (1)$$

Busco la ecuación normal euclídea de la siguiente cuádrica de \mathbb{R}^3 .

$$F(x) = x_1^2 + 2x_1x_2 + 2x_1x_3 + 6x_1 + 2x_2 + 8x_3 - 1 = 0$$

La matriz asociada a la forma bilineal β_f es la siguiente.

$$\beta_f = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Tal que si calculo sus autovalores factorizando el polinomio característico de la matriz $XI - \beta_f$ y los autovectores calculando el núcleo de $\lambda I - \beta_f$, donde λ es un autovalor, obtengo los siguientes resultados

•
$$\lambda_1 = 2, v_1 = \frac{1}{\sqrt{6}}(2, 1, 1)$$

•
$$\lambda_2 = -1, v_2 = \frac{1}{\sqrt{3}}(-1, 1, 1)$$

•
$$\lambda_3 = 0, v_3 = \frac{1}{\sqrt{2}}(0, 1, -1).$$

Llamaré O a la matriz ortonormal que tiene como columnas a los autovectores de la forma bilineal y D la matriz diagonal que tiene los autovalores λ_i . Entonces la forma cuadrática la puedo escribir de la siguiente manera.

$$F(x) = x^t ODO^t x + b^t OO^t x - 1 \tag{2}$$

Calculo $\tilde{x} = O^t x$ que me va a dar mis nuevas coordenadas. En este caso me queda,

$$O^{t}x = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{6}} (2x_1 + x_2 + x_3) \\ \frac{1}{\sqrt{3}} (-x_1 + x_2 + x_3) \\ \frac{1}{\sqrt{2}} (x_2 - x_3) \end{bmatrix}$$

En este caso la parte lineal de la cuádrica nos queda lo siguiente.

$$b^t O(\tilde{x_1}, \tilde{x_2}, \tilde{x_3})^t = \left(\frac{22}{\sqrt{6}}, \frac{4}{\sqrt{3}}, \frac{6}{\sqrt{2}}\right) (\tilde{x_1}, \tilde{x_2}, \tilde{x_3})^t$$

Desarrollando y completando cuadrados nos queda la expresión

$$F(x) = x^t O D O^t x + b^t O O^t x - 1 = 2x_1^2 - x_2^2 + \frac{22}{\sqrt{6}} x_1 - \frac{4}{\sqrt{3}} x_2 - \frac{6}{\sqrt{2}} x_3 - 1 =$$

$$= (\sqrt{2}x_1 + \frac{11}{2\sqrt{3}})^2 - (x_2 + \frac{2}{\sqrt{3}})^2 - 3\sqrt{2}(x_3 + \frac{13}{4\sqrt{2}})$$

En este caso se corresponde a una $C_{(2,-1,0),3\sqrt{2}}$.

$$F \sim 2x_1^2 - x_2^2 - 3\sqrt{2}x_3$$

Definimos la transformación ortogonal afín f que manda la base que hace que la cuádrica esté en su forma canónica a la base estándar de \mathbb{R}^3 de la siguiente manera.

$$f(\tilde{x_1}) = \frac{1}{\sqrt{6}} (2x_1 + x_2 + x_3) - \frac{11}{\sqrt{6}}$$
$$f(\tilde{x_2}) = \frac{1}{\sqrt{3}} (-x_1 + x_2 + x_3) - \frac{2}{\sqrt{3}}$$
$$f(\tilde{x_3}) = \frac{1}{\sqrt{2}} \left(x_2 - x_3 - \frac{13}{4\sqrt{2}} \right)$$

Ésta nos va a mandar la base canónica de \mathbb{R}^3 en la base tal que la cuádrica tiene la forma canónica. Esta transformación afín ortogonal f es la que hace que nos quede

$$G(x) := F(f(x)) \sim 2x_1^2 - x_2^2 + x_3$$