## Stożkowe

## Rafał Grot

## December 4, 2022

## Contents

$$Q(\vec{x}) = a_{11}x_1^2 + 2a_{12}x_1x_2 + a_{22}x_2 \to M = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

 $\det M$  – wyróżnik formy kwadratowej  $Q(\vec{x})$ 

$\det M > 0$	forma kwadratowa typu eliptycznego
$\det M = 0$	forma kwadratowa typu parabolicznego
$\det M < 0$	forma kwadratowa typu hiperbolicznego

Sprowadzanie formy kwadratowej do postaci kwadratowej

$$Q(\vec{x}) = a_{11}x_1^2 + 2a_{12}x_1x_2 + a_{22}x_2 \to Q(\vec{x}) = a_1\hat{x}_1^2 + a_2\hat{x}_2^2$$

, gdzie  $a_1,a_2$  – wartości własne macierzy  ${\cal M}$ 

 $\hat{x}_1, \hat{x}_2$  – współ<br/>żędne wektora  $\vec{x}$  w nowej baze ortonormalnej  $\vec{v_1}, \vec{v_2}$  złożonej z wersorów własnych macierzy<br/> M.

wersor własny – wektor własny o długości 1.