

$g: \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}, g(x, y) = x_1 y_1 + x_3 y_3 + x_2 y_1 + x_2 y_3 + x_3 y_2$
 a) Să se arate că g este formă biliniară simetrică
 b) Să se determine o bază în \mathbb{R}^3/\mathbb{R} în care matricea asociată lui g are formă diagonală și să se precizeze această matrice.

c) $g(e_1, e_1) = 1 \neq 0$
 $e_1^\perp = \{x \in \mathbb{R}^3 \mid g(x, e_1) = 0\} = \{x_1, x_2, -x_1 \mid x_1, x_2 \in \mathbb{R}\}$
 $g(x, e_1) = 0 \Leftrightarrow x_1 + x_3 = 0 \Rightarrow x_3 = -x_1$
 $e_1^\perp = \{x_1(1, 0, -1) + x_2(0, 1, 0) \mid x_1, x_2 \in \mathbb{R}\}$
 $g(e_2, e_2) = 0$
 $g(u, u) = 1 + 1 - 1 + 0 + 0 = 0$
 $g(u, e_2) = 0 + 0 + 0 + 0 + 0 = -1 \neq 0$
 $g(u + e_2, u + e_2) = g(u, u) + g(e_2, e_2) + g(u, e_2) + g(e_2, u) = -2 \neq 0$
 $v = u + e_2 = (1, 1, -1)$
 $g(v, v) = -2$
 $v^\perp = \{x \in e_1^\perp \mid g(x, x) = 0\}$
 $g(x, x) = 0 \Leftrightarrow x_1^2 - x_2^2 - x_1 + x_3 - x_2 + x_3 = 0 \Leftrightarrow -x_2 + x_3 = 0 \Rightarrow x_3 = x_2$
 $x \in e_1^\perp \Rightarrow \exists \alpha, \beta \in \mathbb{R}$ astfel încât $x = (\alpha, \beta, -\alpha)$
 $\Rightarrow \beta = -\alpha$
 $v^\perp = \{(-\beta, \beta, \beta) \mid \beta \in \mathbb{R}\} = \mathbb{R} \cdot (-1, 1, 1)$
 $b = \{e_1, v, w\}$
 $g(w, w) = 1 + 1 - 1 - 1 + 1 + 1 = 2$

$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ **FORME PATRATICE**

Definiție
 Să V/K ϕ vectorial, K corp comutativ, $\text{car } K \neq 2$,
 $Q: V \rightarrow K$ se numește formă patratice dacă există $g: V \times V \rightarrow K$ biliniară și simetrică
 $Q(x) = g(x, x)$

OBSERVAȚIE g este unică
 $x, y \in V \quad Q(x+y) = g(x+y, x+y) = g(x, x) + g(x, y) + g(y, x) + g(y, y) = Q(x) + Q(y) + 2g(x, y)$
 $2g(x, y) = Q(x+y) - Q(x) - Q(y)$
 $g(x, y) = \frac{1}{2}(Q(x+y) - Q(x) - Q(y))$
 $Q: V \rightarrow K$ formă patratice $\Rightarrow \exists! g: V \times V \rightarrow K$ bil și sim

a) $\forall x \in V \quad Q(x) = g(x, x)$
 Să $B = \{e_1, \dots, e_n\}$ bază în V/K $g \xrightarrow{B} A \quad a_{ij} = g(e_i, e_j), i, j \in \overline{1, n}$
 Vom spune că matricea asociată lui Q în baza B este A .
 Să $x \in V$ Notăm cu x_1, \dots, x_n coordonatele lui x în B
 $Q(x) = g(x, x) = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i x_j = \sum_{i=1}^n a_{ii} x_i^2 + \sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{ij} x_i x_j + \sum_{1 \leq j < i \leq n} a_{ji} x_j x_i =$
 $* g(x, y) = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i y_j$

$$= \sum_{i=1}^n a_{ii} x_i^2 + \sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{ij} x_i x_j + \sum_{1 \leq j < i \leq n} a_{ji} x_j x_i =$$

$$= \sum_{i=1}^n a_{ii} x_i^2 + 2 \sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{ij} x_i x_j$$

• Să $Q: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}, Q(x) = x_1^2 + 2x_2^2 - x_3^2 + 2x_1x_2 - 4x_1x_3 + 6x_2x_3$

a) Să se arate că Q este formă patratice
 b) Să se determine matricea asociată lui Q în B

c) Să se determine o bază în \mathbb{R}^3 în care matricea asociată lui Q are formă diagonală și să se scrie expresia lui Q în această bază

a) $a_{ii} x_i^2 \rightarrow a_{ii} x_i y_i$
 $x_i = y_i \quad a_{ij} x_i x_j \rightarrow \frac{1}{2}(a_{ij} x_i y_j + a_{ji} x_j y_i)$
 $g: \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$
 $g(x, y) = x_1 y_1 + 2x_2 y_2 - x_3 y_3 + x_1 y_2 + x_2 y_1 - 2x_1 y_3 - 2x_3 y_1 + 3x_2 y_3 + 3x_3 y_2$

este biliniară și simetrică și $\forall x \in \mathbb{R}^3 \quad g(x, x) = Q(x)$

b) $Q \xrightarrow{B} A$
 $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -2 \\ 1 & 2 & 3 \\ -2 & 3 & -1 \end{pmatrix}$

c) $Q(x) = (x_1^2 + 2x_2^2 - 4x_1x_3 + x_3^2 + (2x_3)^2 - 4x_2x_3) - x_2^2 - 4x_3^2 + 4x_2x_3 + 2x_2^2 - x_3^2 + 6x_2x_3$
 $Q(x) = (x_1 + x_2 - 2x_3)^2 + x_2^2 + 10x_2x_3 - 5x_3^2$
 $Q(x) = \underbrace{(x_1 + x_2 - 2x_3)^2}_{y_1} + \underbrace{(x_2 + 5x_3)^2}_{y_2} - 30x_3^2_{y_3}$

$B \xrightarrow{A} C = \{y_1, y_2, y_3\}$
 $\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$
 $x_3 = y_3$
 $x_2 + 5y_3 = y_2 \Rightarrow x_2 = y_2 - 5y_3$
 $x_1 + y_2 - 5y_3 - 2y_3 = y_1$
 $x_1 = y_1 - y_2 + 7y_3$

$u_1 = (1, 0, 0)$
 $u_2 = (-1, 1, 0)$
 $u_3 = (4, -5, 1)$
 $Q(x) = y_1^2 + y_2^2 - 30y_3^2$
 $x = y_1 u_1 + y_2 u_2 + y_3 u_3$
 $Q(x) \xrightarrow{B} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -30 \end{pmatrix}$