

Wo haben Sie quadratische Formen /  
symmetrische Bilinearformen  
bisher gesehen?

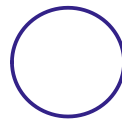
① Lineare Algebra:  
Quadriken / Hauptachsentransformation

Def: Sei  $p = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i x_j \in \mathbb{R}[x_1, \dots, x_n]$   
Polynom vom Grad 2.

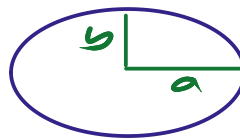
affine Quadrik

$$Q(p) := \{x \in \mathbb{R}^n \mid p(x) = 1\}$$

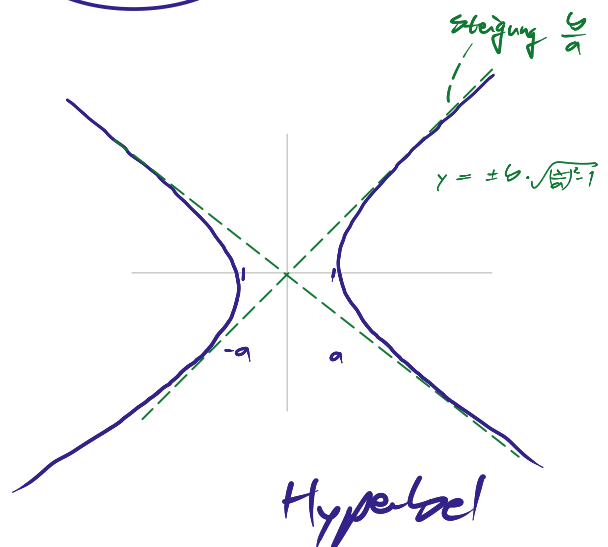
z.B.  $Q(x_1^2 + x_2^2)$



$Q\left(\frac{1}{a^2}x_1^2 + \frac{1}{b^2}x_2^2\right)$



$Q\left(\frac{1}{a^2}x_1^2 - \frac{1}{b^2}x_2^2\right)$



Satz (Hauptachsentransformation,  
geometrische Variante):

Bis auf Rotation & Spiegelung  
ist jede affine Quadrik von  
der Form  $Q\left(\sum_{i=1}^n a_i x_i^2\right)$ .

Was hat das mit quadratischen  
Formen zu tun?

Satz (Hauptachsentransformation für  
quadratische Formen):

Sei  $V$  ein endlich-dim. eukl. VR,

$$q: V \longrightarrow \mathbb{R}$$

eine quadratische Form.

$$(z.B. V = \mathbb{R}^n, \quad q(x) = \sum_{i \leq j} a_{ij} x_i x_j)$$

Es gibt eine ON-Basis  $v_1, \dots, v_n$   
von  $V$ , in der  $q$  gegeben ist durch

$$q: V \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$\sum x_i v_i \longmapsto \sum_{i=1}^n a_i x_i^2$$

Satz (Hauptachsentransformation für symmetrische Matrizen):

Sei  $A$  symmetrische reelle  $n \times n$ -Matrix.

(also  $A = (a_{ij})_{\substack{i=1, \dots, n \\ j=1, \dots, n}}$  mit  $a_{ij} = a_{ji} \in \mathbb{R}$ ).

Es gibt eine Matrix  $T \in O(n)$ ,  
für die gilt:

$${}^t T \cdot A \cdot T = \begin{pmatrix} a_1 & & & 0 \\ & \ddots & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & a_n \end{pmatrix}$$

für gewisse  $a_i \in \mathbb{R}$ .

(Insbesondere ist  $A$  diagonalisierbar, denn für  $T \in O(n)$  ist  ${}^t T = \tilde{T}$ .)

Vortrag 2: quadratische Polynome  
vs. Quadratformen  
vs. symmetrische Matrizen  
vs. symmetrische Bilinearformen

Vortrag 3: Für symmetrische Matrix  $A$   
über beliebigem Körper  $F$   
 $\exists T \in GL_n(F)$  mit  
 ${}^t T A T$  Diagonalmatrix



Beweis:

Laut Hauptsatz  $\exists T \in O(n)$ :

$${}^t T \cdot A \cdot T = \begin{pmatrix} a_1 & & & & & & & & \\ & \dots & & & & & & & \\ & & a_k & & & & & & \\ & & & \gamma_1 & & & & & \\ & & & & \dots & & & & \\ & & & & & \gamma_l & & & \\ & & & & & & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

mit  $a_i > 0$ ,  $\gamma_i < 0$ .

Hier ist

$k =$  Anzahl pos. EW von  $A$

$l =$  Anzahl neg. EW von  $A$

$$\begin{array}{l} \boxed{{}^t T \cdot A \cdot T \cdot \underline{e}_i = a_i \cdot \underline{e}_i} \\ A \cdot (T \cdot \underline{e}_i) = a_i \cdot (T \cdot \underline{e}_i) \end{array} \quad \begin{array}{l} \downarrow \\ \text{multipl.} \\ \text{links} \\ \text{mit } T \end{array}$$

$\rightarrow T \cdot \underline{e}_1, \dots, T \cdot \underline{e}_k$  EV zu den EW  $a_1, \dots, a_k$  von  $A$

Analog:

$T \cdot \underline{e}_{k+1}, \dots, T \cdot \underline{e}_{k+l}$  EV zu den EW  $\gamma_1, \dots, \gamma_l$  von  $A$

(S)

Wähle

$$S := \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{|a_1|}} & & & \\ & \dots & & \\ & & \frac{1}{\sqrt{|a_k|}} & \\ & & & \dots \\ & & & & \dots & \dots & \dots \end{pmatrix}$$

Dann ist  ${}^t S = S$ , und

$$\underbrace{{}^t S}_{\underbrace{{}^t(TS)}} \underbrace{TS} = \begin{pmatrix} \overbrace{+1}^k & & & \\ & \dots & & \\ & & +1 & \\ & & & \dots \\ & & & & -1 & \\ & & & & & \dots \\ & & & & & & -1 & \\ & & & & & & & \dots \\ & & & & & & & & 0 & \\ & & & & & & & & & \dots \\ & & & & & & & & & & 0 & \\ & & & & & & & & & & & \dots \end{pmatrix} \quad \square$$

## Trägheitssatz:

Sei  $A$  symmetrische reelle  $n \times n$ -Matrix.

Seien  $n_+, n_-, n_0 \in \mathbb{N}_0$  mit  $n = n_+ + n_- + n_0$ .

Es gibt genau dann eine reelle  $n \times n$ -Matrix  $T$ , für die gilt

$${}^t T \cdot A \cdot T = \begin{pmatrix} \underbrace{+1 \dots +1}_{n_+} & & \\ & \underbrace{-1 \dots -1}_{n_-} & \\ & & \underbrace{0 \dots 0}_{n_0} \end{pmatrix},$$

wenn gilt:

$n_+ =$  Anzahl pos. EW von  $A$  } jeweils  
 $n_- =$  Anzahl neg. EW von  $A$  } mit  
 $n_0 =$  Vielfachheit des } Vielfachheit  
EW 0

Nach Vortrag 6:

Trägheitssatz lässt sich formulieren  
als:  $\exists$  wohldefinierte Abb.

$$\begin{array}{ccc} & \text{signature} & \\ & \xrightarrow{\quad} & \\ \text{symmetrische} & \text{GW}(\mathbb{R}) & \mathbb{Z} \\ \text{reelle Matrizen} & A & n_+ - n_- \\ \text{von vollem Rang} & \mapsto & \\ \sim & & \end{array}$$



### ③ Analysis I: Extrema von Funktionen

$$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \quad (\text{glatt})$$

Def: Hesssche Matrix

$$H(f) := \left( \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right)_{\substack{i=1, \dots, n \\ j=1, \dots, n}}$$

$H(f)$  ist symmetrisch ✓

Satz: Sei  $f$  wie oben

$\pm \in \mathbb{R}^n$  derart, dass  $\frac{\partial f}{\partial x_i}(\pm) = 0 \quad \forall i$

① Sind alle EW von  $H(f)(\pm)$  negativ, ist  $\pm$  ein lokales Maximum von  $f$

② Sind alle EW von  $H(f)(\pm)$  positiv, ist  $\pm$  ein lokales Minimum von  $f$ .

Allgemeiner wird lokales

Verhalten von  $f$  um  $\pm$

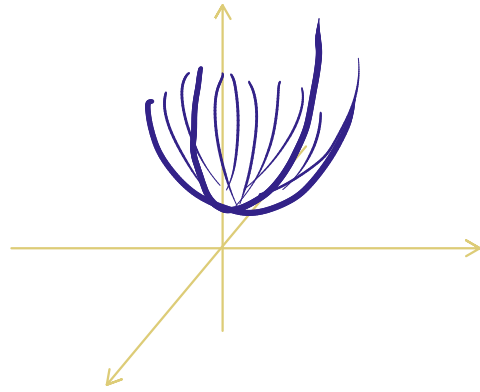
bestimmt durch die Invarianten

$\mu_+, \mu_-, \mu_0$  von  $H(f)(\pm)$ . ⑧

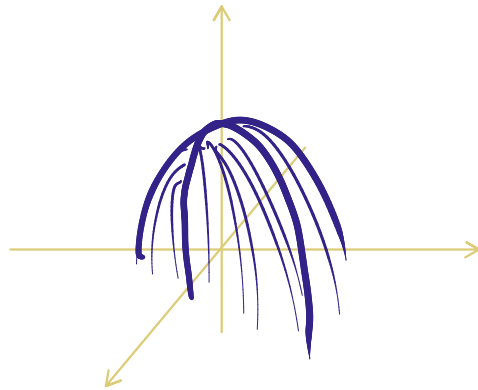
$n=2$ :

$$(u_1, u_2, u_3)$$

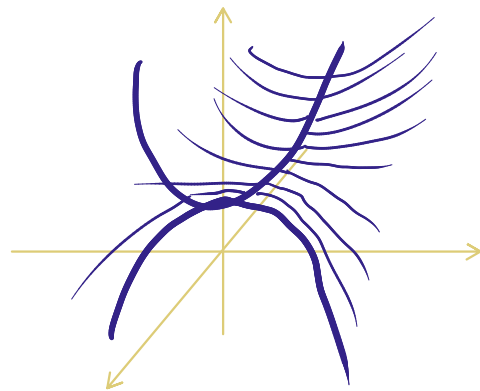
$(2, 0, 0)$ : lokales Minimum



$(0, 2, 0)$ : lokales Maximum



$(1, 1, 0)$ : Sattelpunkt



$$\left. \begin{array}{l} (1, 0, 1) \\ (0, 1, 1) \\ (0, 0, 2) \end{array} \right\} \text{unklar}$$