

December 7, 2016. Föreläsning 24
Tillämpad linjär algebra

Innehållet:

- Symmetriska matriser
- Kvadratiska former

1. **Proposition.** Låt A vara $n \times n$ matris. Följande är ekvivalenta:

- (1) A är symmetrisk ($A = A^T$).
- (2) Det finns en ortonormal bas som består av egenvektorer
- (3) Det finns en ortogonal matris S så att $S^T A S$ är diagonal.

2. **Proposition.** En symmetrisk matris A kan alltid diagonaliseras. Eigenvektorerna till en symmetrisk matris som motsvarar olika egenvärden är ortogonala till varandra.

3. **Proposition.** Låt:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

- (1) Kan A diagonaliseras?
- (2) Bestäm en bas som består av egenvektorerna till A .
- (3) Bestäm en ortonormal bas som består av egenvektorerna till A .
- (4) Beräkna A^{100} .

4. **Proposition.** Låt:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 2 \end{bmatrix}$$

- (1) Kan A diagonaliseras?
- (2) Bestäm en bas som består av egenvektorerna till A .
- (3) Bestäm en ortonormal bas som består av egenvektorerna till A .
- (4) Beräkna A^{100} .

5. **Definition.** Betrakta en $n \times n$ symmetrisk matris:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}$$

Följande funktion $Q: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ kallas för en kvadratisk form:

$$\begin{aligned} Q(\vec{x}) &= (\vec{x})^T A \vec{x} = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i x_j = \\ &= a_{11} x_1^2 + a_{22} x_2^2 + \cdots + a_{nn} x_n^2 + \sum_{i < j} 2a_{ij} x_i x_j \end{aligned}$$

och A kallas för standardmatrisen till kvadratisk formen Q .

- Formen Q kallas för diagonal om $a_{ij} = 0$ för alla $i \neq j$, dvs, om:

$$Q(\vec{x}) = a_{11}x_1^2 + a_{22}x_2^2 + \cdots + a_{nn}x_n^2$$

- Formen Q kallas för positive definite om $Q(\vec{x}) > 0$ för alla \vec{x} i \mathbb{R}^n .
- Formen Q kallas för negative definite om $Q(\vec{x}) < 0$ för alla \vec{x} i \mathbb{R}^n .
- Formen Q kallas för indefinite om $Q(\vec{x}) < 0$ för någon \vec{x} och $Q(\vec{y}) > 0$ för någon \vec{y} .

6. **Uppgift.** Bestäm matriser till följande kvadratiske former och undersök om de är positive definite, negative definite eller indefinite:

- $3x_1^2 + 5x_1x_2 + x_2^2$.
- $2x_1^2 - x_2^2 + 5x_3^2 + 2x_1x_2 - 5x_1x_3 + 7x_2x_3$.
- $3x_1^2 - 2x_2^2 + 9x_3^2$.

7. **Definition.** Låt β vara en bas i \mathbb{R}^n . Betrakta en kvadratisk form Q . Matrisen till Q i bas β är en unik symmetrisk matris M så att:

$$Q(\vec{x}) = [\vec{x}]_{\beta}^T M [\vec{x}]_{\beta}$$

Om M är matrisen till q i bas β , då funktionen $\vec{x} \mapsto \vec{x}^T M \vec{x}$ kallas för kvadratiske formen Q i bas β .

8. **Proposition.** Låt A vara standardmatrisen till kvadratiske formen Q och β vara en bas till \mathbb{R}^n . Då matrisen till Q i bas β är lika med:

$$T_{\beta \rightarrow E}^T A T_{\beta \rightarrow E}$$

Anledningen till detta är likheten $T_{\beta \rightarrow E} [\vec{x}]_{\beta} = \vec{x}$ som ger:

$$\begin{aligned} Q(\vec{x}) &= (\vec{x})^T A \vec{x} = (T_{\beta \rightarrow E} [\vec{x}]_{\beta})^T A T_{\beta \rightarrow E} [\vec{x}]_{\beta} = [\vec{x}]_{\beta}^T T_{\beta \rightarrow E}^T A T_{\beta \rightarrow E} [\vec{x}]_{\beta} = \\ &= [\vec{x}]_{\beta}^T (T_{\beta \rightarrow E}^T A T_{\beta \rightarrow E}) [\vec{x}]_{\beta} \end{aligned}$$

9. **Uppgift.** Betrakta en kvadratisk form $Q = 3x_1^2 + 5x_1x_2 + 1x_2^2$ och en bas $\beta = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix} \right\}$. Bestäm matrisen till Q i bas β . Bestäm Q i bas β .

10. **Proposition.** Låt A vara en $n \times n$ symmetrisk matris och Q symmetriske formen ges av A . Låt β vara en ortonormal bas som består av egenvektorer till A med egenvärden $\lambda_1, \dots, \lambda_n$. Då $T_{\beta \rightarrow E}$ är ortogonal matris (dvs. $T_{\beta \rightarrow E}^T = T_{\beta \rightarrow E}^{-1}$) och därför matrisen till Q med avseende på β ges av:

$$T_{\beta \rightarrow E}^T A T_{\beta \rightarrow E} = T_{\beta \rightarrow E}^{-1} A T_{\beta \rightarrow E} = [A]_{\beta} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_n \end{bmatrix}$$

Altså alla kvadratiske former kan diagonaliseras och

- Q är positive definite om och endast om $\lambda_i > 0$ för alla egenvärden till A .

- Q är negative definite om och endast om $\lambda_i < 0$ för alla eigenvärden till A .
- Q är indefinite om det finns ett eigenvärde $\lambda_i < 0$ och ett eigenvärde $\lambda_j > 0$.

11. **Uppgift.** Betrakta följande symmetriska matriser:

$$A = \begin{bmatrix} 4 & -1 \\ -1 & 4 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 4 & 3 \end{bmatrix}$$

Bestäm kvadriska former som ges av matriser A och B . Bestäm om formerna är positive definite eller negative definite eller indefinite. Diagonalisera formerna.