

Lineare Algebra 2

9. Tutorium

Normalformen quadratischer Polynome



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

Prof. Dr. A. Kollross
K. Schwieger, T. Felber

Fachbereich Mathematik
15./16. Juni 2010

Lösung 1 Quadratische Polynome in mehreren Variablen

c) Eine Basis von $\mathcal{P}_2(\mathbb{R}^3)$ ist z.B. gegeben durch die Monome

$$p_0(x) := 1, \quad p_1(x) := x_1, \quad p_2(x) := x_2, \quad p_3(x) := x_3, \\ p_4(x) := x_1^2, \quad p_5(x) := x_1x_2, \quad p_6(x) := x_1x_3, \quad p_7(x) := x_2^2, \quad p_8(x) := x_2x_3, \quad p_9(x) := x_3^2.$$

Für den Raum der homogenen Polynome vom Grad 2 sind p_4, \dots, p_9 eine Basis.

d) Aus der Vorlesung ist bekannt, dass alle quadratischen Formen auf \mathbb{R}^n von der Form $Q(x) = x^T Ax$ mit einer quadratischen Matrix sind. Durch ausmultiplizieren sieht man sofort, dass Q ein quadratisches, homogenes Polynom vom Grad 2 ist. Umgekehrt zeigen wir, dass jedes Polynom $f \in \mathcal{P}_2(\mathbb{R}^n)$ nur dann homogen vom Grad 2, wenn es von der Form

$$f(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i_1 + \dots + i_n = 2} a_{i_1, \dots, i_n} x_1^{i_1} \dots x_n^{i_n}$$

ist. Jeder Summand $x_1^{i_1} \dots x_n^{i_n}$ ist dann eine quadratische Form, und somit ist auch f eine quadratische Form. Sei also $f \in \mathcal{P}_2(\mathbb{R}^n)$ homogen vom Grad 2, $f(x) := \sum_{i_1, \dots, i_n} a_{i_1, \dots, i_n} x_1^{i_1} \dots x_n^{i_n}$. Wir wollen zeigen, dass alle Koeffizienten a_{i_1, \dots, i_n} mit $i_1 + \dots + i_n \neq 2$ verschwinden. Weil die Polynome $x_1^{i_1} \dots x_n^{i_n}$ mit $i_1 + \dots + i_n = 2$ homogen vom Grad 2 sind, können wir o.B.d.A. annehmen, dass die entsprechenden Koeffizienten verschwinden, d.h. f ist o.B.d.A. von der Form

$$f(x_1, \dots, x_n) = a_0 + a_1x_1 + a_2x_2 + \dots + a_nx_n$$

mit Koeffizienten $a_i \in \mathbb{R}$. Wegen $f(\lambda x) = \lambda^2 f(x)$ gilt insbesondere $f(0) = 0$, also $a_0 = 0$. Für das Polynom $f(x) = a_1x_1 + \dots + a_nx_n$ gilt dann $f(\lambda x) = \lambda f(x)$. Wäre $f \neq 0$ widerspricht dies der Homogenität vom Grad 2 für $\lambda \neq 0, 1$. Es muss also $f = 0$ gelten.

Lösung 2 Orthogonale Äquivalenz

a) Wir zeigen, dass für jedes quadratische Polynom $f \in \mathcal{P}_2(\mathbb{R}^n)$ auch $f \circ \varphi^{-1}$ wieder ein quadratisches Polynom ist. Hierzu reicht es sich auf ein Erzeugersystem von $\mathcal{P}_2(\mathbb{R}^n)$ zu beschränken, d.h. können o.B.d.A. $f(x_1, \dots, x_n) = x_1^{i_1} \cdot x_n^{i_n}$ mit $i_1 + \dots + i_n \leq 2$ annehmen. Sei φ eine orthogonale Abbildung auf \mathbb{R}^n . Sei $Q = (q_{i,j})_{i,j}$ die Matrix der Inversen φ^{-1} bzgl. der Standardbasis. Dann gilt

$$(f \circ \varphi^{-1})(x_1, \dots, x_n) = (q_{1,1}x_1 + \dots + q_{1,n}x_n)^{i_1} \dots (q_{n,1}x_1 + \dots + q_{n,n}x_n)^{i_n}.$$

Durch Ausmultiplizieren sieht man sofort, dass auch $f \circ \varphi^{-1}$ wieder ein quadratisches Polynom ist.

c) Die Polynome $f(x) = 0$ und $g(x) = 1$ sind nicht orthogonal äquivalent, in der Äquivalenzklasse von f bzw. g liegt nur f bzw. g selbst. Allgemeiner sind alle konstanten Funktionen Fixpunkte der Darstellung. Insbesondere ist auch kein konstantes Polynom zu einem nicht-konstanten Polynom orthogonal äquivalent.

d) Bis auf unären Basiswechsel sind f , g und h die gleiche quadratische Form.

e) Wir haben bereits gezeigt, dass es sich bei den betreffenden Polynomen genau um die quadratischen Formen handelt. Sei also $f(x) = x^T Ax$ eine quadratische Form mit o.B.d.A. symmetrischer Matrix A . Dann gibt es eine orthogonale Matrix Q , so dass $D := Q^T A Q$ eine Diagonalmatrix ist. Bezeichne mit $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ die Diagonaleinträge von D und setze $\varphi(x) := Q^T x$. Dann ist φ eine orthogonale Abbildung mit $\varphi^{-1}(x) = Qx$ und somit

$$f \circ \varphi^{-1}(x) = (Qx)^T A (Qx) = x^T D x = \lambda_1 x_1^2 + \dots + \lambda_n x_n^2.$$

Lösung 4 Die Gruppe der Affinitäten

- a) Die Translation um den Vektor a ist eine Bijektion. Somit ist ψ genau dann bijektiv, wenn auch $\psi - a = \varphi$ bijektiv ist. Die Umkehrabbildung ist durch $\psi^{-1}(x) = \varphi^{-1}(x) - \varphi^{-1}(a)$ gegeben, insbesondere ist ψ^{-1} wieder eine affine Abbildung.
- b) Die Gruppe der invertierbaren, linearen Abbildungen $\text{Aut}(\mathbb{R}^n)$ ist eine Untergruppe von $\text{Aff}(\mathbb{R}^n)$. Auch die hier relevante Menge der orthogonalen Abbildungen auf \mathbb{R}^n ist eine Untergruppe von $\text{Aff}(\mathbb{R}^n)$. Eine andere Untergruppe bilden die Isometrien von \mathbb{R}^n (vgl. 5. Tutorium), insbesondere bilden die Translationen eine Untergruppe.

Lösung 5 Affine Äquivalenz

Die meisten Teilaufgaben lassen sich analog zu Aufgabe 2 bearbeiten.

- d) Zur besseren Übersichtlichkeit erläutern wir hier nur die elementaren Schritte, um die gewünschte Normalform zu erhalten.

Weil jede der Abbildungen $\varphi(x_1, \dots, x_n) := (\lambda_1 x_1, \dots, \lambda_n x_n)$ mit $\lambda_1, \dots, \lambda_n \neq 0$ in $\text{Aff}(\mathbb{R}^n)$ liegt, erhalten wir durch Skalieren der Variablen x_i stets ein affin äquivalentes Polynom. Analog sind alle Translationen $\psi(x_1, \dots, x_n) := (x_1 + c_1, \dots, x_n + c_n)$ mit $c_1, \dots, c_n \in \mathbb{R}$ in $\text{Aff}(\mathbb{R}^n)$. Durch Verschieben der Variablen x_i erhalten wir also stets ein affin äquivalentes Polynom. Ebenso erhalten wir durch Vertauschen von Variablen stets ein affin äquivalentes Polynom.

Es gilt $x_i^2 + 2x_i x_j = (x_i + x_j)^2 - x_j^2$. Die Abbildung

$$\varphi(x_1, \dots, x_i, \dots, x_j, \dots, x_n) := (x_1, \dots, x_i + x_j, \dots, x_j, \dots, x_n)$$

ist in $\text{Aff}(\mathbb{R}^n)$. Ersetzen wir $x_i + x_j$ durch x_i erhalten wir also ein affin äquivalentes Polynom. Auf diese Weise lassen sich die „gemischten“ quadratischen Terme, zu denen auch ein „rein“ quadratischer Term existiert, eliminieren.

Weiter gilt $4x_i x_j = (x_i + x_j)^2 - (x_i - x_j)^2$. Weil die Abbildung

$$\varphi(x_1, \dots, x_i, \dots, x_j, \dots, x_n) = (x_1, \dots, x_i + x_j, \dots, x_i - x_j, \dots, x_n)$$

in $\text{Aff}(\mathbb{R}^n)$ liegt, erhalten wir ein affin äquivalentes Polynom, wenn wir $x_i + x_j$ durch x_i und $x_i - x_j$ durch x_j ersetzen. Auf diese Weise lassen sich (zusammen mit der vorherigen Ersetzung) alle gemischten quadratischen Terme $x_i x_j$ beseitigen.

Weiter gilt $x_i^2 + 2ax_i = (x_i + a)^2 - a^2$. Durch Translation von x_i erhält man ein so affin äquivalentes Polynom, in welchem x_i nur quadratisch oder nur linear auftritt.

Insgesamt erhält man durch all diese Umformungen ein affin äquivalentes Polynom der Form

$$f(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^{n_1} x_i^2 - \sum_{i=n_1+1}^{n_2} x_i^2 + \sum_{i=n_2+1}^{n_3} x_i + c$$

mit $0 \leq n_1 \leq n_2 \leq n_3 \leq n$ und einer Konstanten $c \in \mathbb{R}$. Gibt es keinen linearen Term ($n_2 = n_3$), so haben wir die untere der gewünschten Formen erreicht. Gibt es einen linearen Term ($n_2 < n_3$), so erhält man durch Translation von x_{n_3} um c die obere gewünschte Form.