

# RIDUZIONE DI GAUSS

Sfrutteremo le formule algebriche di riduzione ai quadrati:

$$\textcircled{1} \quad x^2 + 2axy = (x+ay)^2 - a^2y^2 \quad \text{compaiono i quadrati dei termini.}$$

$$\textcircled{2} \quad 4xy = (x+y)^2 - (x-y)^2$$

Metodo di Gauss di riduzione di una forma quadratica a forma canonica.

Operiamo per induzione sul numero delle variabili (dim. dello spazio ambiente in cui lavoriamo).

$$\textcircled{1} \quad n=1 : \text{ ovvio } q(x) = ax^2 \quad a \in \mathbb{R}$$

\textcircled{2} Supponiamo dimostrata la proposizione ~~per~~ fino ad un numero  $n-1$  di variabili e dimostriamola per  $n$  variabili, cioè  $q(x_1, \dots, x_{n-1}) = \sum_{j=1}^{n-1} a_{jj} x_j^2$  considero ~~una~~

$$q(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n a_{ii} x_i^2 + \sum_{i \neq j} a_{ij} x_i x_j \quad \text{in modo da dare un polinomio di 2° grado omogeneo.}$$

Supponiamo che esista  $a_{ii} \neq 0$  per almeno un indice  $i$  che poniamo  $i=1$ .

$$\Rightarrow q(x_1, \dots, x_n) = a_{11} x_1^2 + \underbrace{R(x_2, \dots, x_n)}_{\text{la riduzione ai quadrati}} x_1 + S(x_2, \dots, x_n)$$

con  $R$  polinomio omogeneo di 1° grado nelle variabili  $x_2, \dots, x_n$ , e  $S$  polinomio omogeneo di 2° grado nelle variabili  $x_2, \dots, x_n$ .

$$\Rightarrow q(x_1, \dots, x_n) = a_{11} \left[ \left( x_1 + \frac{R(x_2, \dots, x_n)}{2a_{11}} \right)^2 - \frac{R(x_2, \dots, x_n)^2}{4a_{11}^2} \right] + S(x_2, \dots, x_n)$$

non compare più  $x_1$

Faccio un cambio di variabile:

$$\begin{cases} y_1 = x_1 + \frac{R(x_2, \dots, x_n)}{2a_{11}} \\ y_2 = x_2 \\ \vdots \\ y_n = x_n \end{cases} \Rightarrow q(y_1, \dots, y_n) = a_{11} y_1^2 + T(y_2, \dots, y_n)$$

con  $T$  polinomio di 2° grado omogeneo.

$$\Rightarrow \text{per ipotesi induttiva } T(y_2, \dots, y_n) = \sum_{i=2}^n b_{ii} y_i^2$$

per tanto ~~quindi~~  $\Rightarrow q(y_1, \dots, y_n) = a_{11} y_1^2 + \sum_{i=2}^n b_{ii} y_i^2$  COME VOLEVAMO

Supponiamo che non ci siano quadrati:

Supponiamo che inizialmente non compaiono  $x_i^2$  e  $x_j^2$  ma ci sia un termine con  $x_i x_j$ . Pongo  $i=1$  e  $j=2$ , cioè

$$q(x_1, \dots, x_n) = a_{12} x_1 x_2 + R(x_3, \dots, x_n) x_1 + S(x_3, \dots, x_n) x_2 + T(x_3, \dots, x_n)$$

dove  $R$  e  $S$  sono forme lineari e  $T$  è forma quadratica nelle variabili  $x_3, \dots, x_n$ , cioè è una

**Forma quadratica in  $n-2$  variabili**, così come è la forma

$$\Rightarrow q(x) = a_{12} \left( x_1 + \frac{S(x_3, \dots, x_n)}{a_{12}} \right) \left( x_2 + \frac{R(x_3, \dots, x_n)}{a_{12}} \right) - \frac{SR}{a_{12}} + T(x_3, \dots, x_n)$$

qui andrò applicata l'ipotesi induttiva.

Cambio le variabili ponendo:

$$\begin{cases} y_1 = x_1 + \frac{S}{a_{12}} \\ y_2 = x_2 + \frac{R}{a_{12}} \\ y_3 = x_3 \\ y_4 = x_4 \end{cases} \Rightarrow q(y_1, \dots, y_n) = a_{12} y_1 y_2 + T(y_3, \dots, y_n) - \frac{SR}{a_{12}}(y_3, \dots, y_n)$$

Ora so che  $a_{12} y_1 y_2 = a_{12} \frac{(y_1 + y_2)^2 - (y_1 - y_2)^2}{4} \Rightarrow$  PERTANTO  $q(y_1, \dots, y_n) \in$

$$q(y_1, \dots, y_n) = a_{12} \frac{(y_1 + y_2)^2 - (y_1 - y_2)^2}{4} + T(y_3, \dots, y_n) - \frac{SR(y_3, \dots, y_n)}{a_{12}}$$

ora pongo

$$\begin{cases} z_1 = y_1 + y_2 \\ z_2 = y_1 - y_2 \\ z_3 = y_3 \\ \vdots \\ z_n = y_n \end{cases} \Rightarrow q(z) = \frac{a_{12}}{4} z_1^2 - \frac{a_{12}}{4} z_2^2 + T(z_3, \dots, z_n) - \frac{SR}{a_{12}}(z_3, \dots, z_n)$$

Per ipotesi induttiva  $T(z_3, \dots, z_n) - \frac{SR}{a_{12}}(z_3, \dots, z_n) = \sum_{j=3}^n \alpha_j z_j^2$

$$\Rightarrow q(z) = \frac{a_{12}}{4} z_1^2 - \frac{a_{12}}{4} z_2^2 + \sum_{j=3}^n \alpha_j z_j^2 \quad \text{forma canonica.}$$

**ESEMPIO:**

$$q(x_1, x_2, x_3) = x_1^2 - 4x_1 x_2 + 2x_1 x_3 + 4x_2^2 + x_3^2 \quad \left( \begin{array}{l} \text{supponiamo la} \\ \text{base canonica} \\ \text{in } \mathbb{R}^3. \end{array} \right)$$

studiarla e ridurla a forma canonica con il metodo di Gauss.

$$\begin{aligned} q(x) &= x_1^2 + 2x_1(-2x_2 + x_3) + 4x_2^2 + x_3^2 = [x_1 + (-2x_2 + x_3)]^2 - (-2x_2 + x_3)^2 + 4x_2^2 + x_3^2 \\ &= (x_1 - 2x_2 + x_3)^2 + 4x_2 x_3. \quad \text{Ora cambio le variabili} \end{aligned}$$

$$\begin{cases} y_1 = x_1 - 2x_2 + x_3 \\ y_2 = x_2 \\ y_3 = x_3 \end{cases}$$

$$\Rightarrow q(y) = y_1^2 + 4y_2y_3 = y_1^2 + (y_2 + y_3)^2 - (y_2 - y_3)^2$$

Cambio le variabili

$$\begin{cases} z_1 = y_1 \\ z_2 = y_2 + y_3 \\ z_3 = y_2 - y_3 \end{cases} \Rightarrow q(z_1, z_2, z_3) = z_1^2 + z_2^2 - z_3^2$$

sono riuscito a scriverlo  
come somma di quadrati.

non degenera e la sua segnatura è 2 e 1.  
(quindi  $\text{rg} = 3$ )

(la matrice nella diagonale ha 1, 1, -1)

Alla fine:

$$\begin{cases} z_1 = x_1 - 2x_2 + x_3 \\ z_2 = x_2 + x_3 \\ z_3 = x_2 - x_3 \end{cases}$$

Determinare la base "finale".

$$B = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1/2 \\ 1/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3/2 \\ 1/2 \\ -1/2 \end{pmatrix} \right\}$$