

Нуцубидзе Давид Вахтангович

канд. физ.-мат. наук, доцент

Труб Наталья Васильевна

старший преподаватель

ФГБОУ ВО «Московский государственный
гуманитарно-экономический университет»

г. Москва

О МЕТОДИКЕ ОБУЧЕНИЯ ПРИВЕДЕНИЮ КВАДРАТИЧНОЙ ФОРМЫ К ГЛАВНЫМ ОСЯМ ДЛЯ ЛИЦ С ОВЗ

***Аннотация:** в работе решена задача приведения квадратичной формы к главным осям двумя способами. Особое внимание уделяется методическому аспекту данной задачи с учетом ограниченных возможностей здоровья обучающихся.*

***Ключевые слова:** приведение квадратичной формы к главным осям, собственные значения, метод Лагранжа, методика преподавания, лица с ОВЗ.*

Рассмотренная задача приведения квадратичной формы к главным осям служит для обобщения и систематизации пройденного материала и является наглядной демонстрацией возможностей методов всего курса «Линейной алгебры». Особенность этой задачи состоит в том, что для данной квадратичной формы собственные значения могут быть как различными, так и кратными, что вызывает затруднения при решении такого вида задач. Особенно это касается лиц с ограниченными возможностями здоровья, т.к. им нелегко проделать все выкладки и разобраться в нюансах задачи самостоятельно. Наличие опорного решения с квалифицированными объяснениями значительно облегчает практическое освоение этого материала.

Авторы статьи во многом опираются на собственный позитивный опыт проведения занятий с инвалидами на базе ФГБОУ ВО «Московского государственного гуманитарно-экономического университета». На кафедре информационных

технологий и прикладной математики разработаны методические рекомендации по избранным темам курса. Авторы считают полезным рассмотреть решение двумя способами.

Первый способ: приведение квадратичной формы к главным осям методом собственных значений

Рассмотрим квадратичную форму

$$w(x) = x_1^2 - 2x_1x_2 - 2x_1x_3 - 2x_2x_3 + x_2^2 + x_3^2 = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - 2x_1x_2 - 2x_1x_3 - 2x_2x_3$$

Матрица заданной квадратичной формы имеет вид:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Заданную квадратичную форму можно записать в матричной форме следующим образом:

$$W = (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}.$$

Приведем квадратичную форму к главным осям и к диагональному виду методом ортогональных преобразований. Имеем:

$$A\lambda E = \begin{pmatrix} 1-\lambda & -1 & -1 \\ -1 & 1-\lambda & -1 \\ -1 & -1 & 1-\lambda \end{pmatrix}$$

Характеристическое уравнение заданной квадратичной формы имеет вид:

$$A - \lambda E = O.$$

Так, как

$$\begin{aligned} \begin{vmatrix} 1-\lambda & -1 & -1 \\ -1 & 1-\lambda & -1 \\ -1 & -1 & 1-\lambda \end{vmatrix} &= (1-\lambda) \cdot \begin{vmatrix} 1-\lambda & -1 \\ -1 & 1-\lambda \end{vmatrix} - (-1) \cdot \begin{vmatrix} -1 & -1 \\ -1 & 1-\lambda \end{vmatrix} - 1 \cdot \begin{vmatrix} -1 & 1-\lambda \\ -1 & -1 \end{vmatrix} = \\ &= (\lambda-1)(\lambda^2 - 2\lambda + 1 - 1) + (\lambda-1-1) - (1+1-\lambda) = \\ &= (\lambda-1)(\lambda^2 - 2\lambda) + (\lambda-2) + (\lambda-2) = (\lambda-2)((1-\lambda)\lambda + 2) = \\ &= (\lambda-2)(\lambda - \lambda^2 + 2) = -(\lambda-2)(\lambda^2 - \lambda - 2) = -(\lambda-2)(\lambda-2)(\lambda+1) \end{aligned}$$

то характеристическое уравнение имеет вид:
 $= -(\lambda - 2)(\lambda - 2)(\lambda + 1) = 0.$

Следовательно, корни характеристического уравнения или собственные значения данной квадратичной формы, суть числа: $\lambda_1 = -1$; $\lambda_2 = \lambda_3 = 2$.

Найдем собственные векторы квадратичной формы соответствующие найденным собственным значениям. Пусть $\lambda_1 = -1$.

Тогда для нахождения соответствующего собственного вектора имеем уравнение:

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{или} \begin{cases} 2x_1 - x_2 - x_3 = 0 \\ -x_1 + 2x_2 - x_3 = 0 \\ -x_1 - x_2 + 2x_3 = 0 \end{cases} \text{ или} \begin{cases} x_1 - \frac{1}{2}x_2 - \frac{1}{2}x_3 = 0 \\ -x_1 + 2x_2 - x_3 = 0 \\ -x_1 - x_2 + 2x_3 = 0 \end{cases}$$

$$\text{или} \begin{cases} x_1 - \frac{1}{2}x_2 - \frac{1}{2}x_3 = 0 \\ \frac{3}{2}x_2 - \frac{3}{2}x_3 = 0 \\ -\frac{3}{2}x_2 + \frac{3}{2}x_3 = 0 \end{cases} \text{ или} \begin{cases} x_1 - \frac{1}{2}x_2 - \frac{1}{2}x_3 = 0 \\ x_2 - x_3 = 0 \end{cases}.$$

Полученная система линейных уравнений при $n = 3$ неизвестных имеет ранг $r = 2$. Следовательно размерность собственного подпространства, соответствующее собственному значению $\lambda_1 = -1$, $k = nr = 3$. Это значит, что собственному значению $\lambda_1 = -1$ соответствует собственный вектор с координатами: $x_1 = 1; x_2 = 1; x_3 = 1$.

То есть собственному значению $\lambda_1 = -1$ соответствует собственный вектор $|e'_2| = \sqrt{2}$. Так как $|e'_1| = \sqrt{3}$ то, пронормировав вектор e'_1 , имеем, что собственному значению $\lambda_1 = -1$ соответствует собственный вектор

$$e'_1 = \left(\frac{1}{\sqrt{3}}; \frac{1}{\sqrt{3}}; \frac{1}{\sqrt{3}} \right).$$

Пусть $\lambda_2 = \lambda_3 = 2$. Тогда для нахождения соответствующего собственного

вектора имеем уравнение: $\begin{pmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ или $x_1 + x_2 + x_3 = 0$.

Полученная система линейных уравнений при $n = 3$ неизвестных имеет ранг $r = 1$. Следовательно, размерность собственного подпространства, соответствующее собственному значению $\lambda_2 = \lambda_3 = 2$ $k = n - r = 3 - 1 = 2$. Это означает, что собственному значению $\lambda_2 = \lambda_3 = 2$ соответствуют 2 собственных вектора с координатами: $e'_2 = (1; 0; -1)$ и $e'_3 = (1; -1; 0)$.

Так, как $|e'_2| = \sqrt{2}$ и $|e'_3| = \sqrt{2}$ то нормируя векторы e'_2 и e'_3 получим, что собственному значению $\lambda_2 = \lambda_3 = 2$ соответствуют собственные векторы:

$$e'_2 = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}; 0; -\frac{1}{\sqrt{2}} \right) \text{ и } e'_3 = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}; -\frac{1}{\sqrt{2}}; 0 \right).$$

Скалярные произведения $(e'_1; e'_2)$ и $(e'_1; e'_3)$ векторов e'_1 и e'_2 , и векторов e'_1 и e'_3 соответственно равны нулю, а скалярное произведение $(e'_2; e'_3)$ векторов e'_2 и e'_3 отлично от нуля. Ортогонализируем векторы e'_2 и e'_3 . Будем искать вектор e''_3 в виде: $e''_3 = e'_3 + \alpha e'_2$. И подберем коэффициент α таким образом, чтобы выполнялось равенство: $e''_3 * e'_2 = 0$. Имеем: $\frac{1}{2} + \alpha = 0$ или $\alpha = -\frac{1}{2}$.

Таким образом: $e''_3 = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}; -\frac{1}{\sqrt{2}}; 0 \right) - \frac{1}{2} \left(\frac{1}{\sqrt{2}}; 0; -\frac{1}{\sqrt{2}} \right) = \left(\frac{1}{2\sqrt{2}}; -\frac{1}{\sqrt{2}}; \frac{1}{2\sqrt{2}} \right)$.

Так, как длина вектора e''_3 равна $\frac{\sqrt{3}}{2}$ то система векторов: $\left(\frac{1}{\sqrt{3}}; \frac{1}{\sqrt{3}}; \frac{1}{\sqrt{3}} \right)$, $\left(\frac{1}{\sqrt{2}}; 0; -\frac{1}{\sqrt{2}} \right)$ и $\left(\frac{1}{\sqrt{6}}; -\frac{2}{\sqrt{6}}; \frac{1}{\sqrt{6}} \right)$ образует ортонормированный базис в трехмерном пространстве. Итак, новый базис: $e'_1 = \frac{1}{\sqrt{3}} \bar{i} + \frac{1}{\sqrt{3}} \bar{j} + \frac{1}{\sqrt{3}} \bar{k}$

$$e'_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \bar{i} + 0 \bar{j} - \frac{1}{\sqrt{2}} \bar{k}$$

$$e''_3 = \frac{1}{\sqrt{6}} \bar{i} - \frac{2}{\sqrt{6}} \bar{j} + \frac{1}{\sqrt{6}} \bar{k}.$$

Матрица перехода имеет вид: $B = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$

Проведем некоторые проверочные вычисления. Определитель матрицы В равняется:

$$|B| = \frac{1}{\sqrt{3}} \left(-\frac{2}{\sqrt{12}} \right) - \frac{1}{\sqrt{2}} \left(\frac{1}{\sqrt{18}} + \frac{2}{\sqrt{18}} \right) + \frac{1}{\sqrt{6}} \left(-\frac{1}{\sqrt{6}} \right) = -\frac{2}{6} - \frac{3}{6} - \frac{1}{6} = -1.$$

Далее: $\begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{3}} \\ -\frac{1}{\sqrt{3}} \\ -\frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix} = -1 \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ 0 \\ -\sqrt{2} \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{2}{\sqrt{6}} \\ -\frac{4}{\sqrt{6}} \\ \frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$$

Далее: $(e'_1; e'_2; e'_3) = (\bar{i}; \bar{j}; \bar{k}) \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}.$

Методом элементарных преобразований найдем матрицу, обратную к матрице В. Имеем:

$$\begin{aligned}
 & \left(\begin{array}{ccc|ccc} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} & 1 & 0 & 0 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} & 0 & 1 & 0 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{3}{\sqrt{6}} & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -\frac{2}{\sqrt{2}} & 0 & -1 & 0 & 1 \end{array} \right) \sim \\
 & \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{3}{\sqrt{6}} & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{6}{\sqrt{6}} & 1 & -2 & 1 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & \frac{5}{6} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{6} \\ 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & \sqrt{6} & 1 & -2 & 1 \end{array} \right) \sim \\
 & \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & 0 & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & \sqrt{6} & 1 & -2 & 1 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{array} \right) \sim
 \end{aligned}$$

Таким образом: $B^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} = B^T$

Действительно:

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Далее, т.к.:

$$(x_1, x_2, x_3) = (x_1' \quad x_2' \quad x_3') \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} = (x_1', x_2', x_3') B^{-1}$$

$$\begin{aligned}
\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} &= (B^{-1})^T \begin{pmatrix} x_1' \\ x_2' \\ x_3' \end{pmatrix} = B \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \\
w(x) &= (x_1' \quad x_2' \quad x_3') \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1' \\ x_2' \\ x_3' \end{pmatrix} = \\
&= (x_1' \quad x_2' \quad x_3') \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{2}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{2}} \\ \frac{2}{\sqrt{6}} & -\frac{4}{\sqrt{6}} & \frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1' \\ x_2' \\ x_3' \end{pmatrix} = \\
&= (x_1' \quad x_2' \quad x_3') \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1' \\ x_2' \\ x_3' \end{pmatrix} = (-x_1' + 2x_2' + 2x_3') \begin{pmatrix} x_1' \\ x_2' \\ x_3' \end{pmatrix} = -x_1'^2 + 2x_2'^2 + 2x_3'^2 \\
&\begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}^{-1} = -\begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{3}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{2}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} \\
A_{11} &= -\frac{2}{\sqrt{12}} = -\frac{1}{\sqrt{3}} & A_{21} &= -\frac{2}{\sqrt{12}} = -\frac{1}{\sqrt{3}} & A_{31} &= -\frac{2}{\sqrt{12}} = -\frac{1}{\sqrt{3}} \\
A_{12} &= -\left(\frac{1}{\sqrt{18}} + \frac{2}{\sqrt{18}}\right) = -\frac{1}{\sqrt{2}} & A_{22} &= \frac{1}{\sqrt{18}} & A_{32} &= -\left(-\frac{2}{\sqrt{18}} - \frac{1}{\sqrt{18}}\right) = \frac{1}{\sqrt{2}} \\
A_{13} &= -\frac{1}{\sqrt{6}} & A_{23} &= -\left(-\frac{1}{\sqrt{6}} - \frac{1}{\sqrt{6}}\right) = \frac{2}{\sqrt{6}} & A_{33} &= -\frac{1}{\sqrt{6}}
\end{aligned}$$

Второй способ решения: методом Лагранжа.

Рассмотрим квадратичную форму: $w = x_1^2 - 2x_1x_2 - 2x_1x_3 + x_2^2 + x_3^2 - 2x_2x_3$

Заданную квадратичную форму можно записать в матричной форме следу-

ющим образом:
$$W = (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

Матрица $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$ это матрица заданной квадратичной формы.

Приведем заданную квадратичную форму к диагональному виду или к главным осям методом Лагранжа. Имеем: $w = x_1^2 - 2x_1x_2 - 2x_1x_3 + x_2^2 + x_3^2 - 2x_2x_3 =$

$$= x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - 2x_1x_2 - 2x_1x_3 + 2x_1x_3 - 4x_2x_3 = (x_1 - x_2 - x_3)^2 - 4x_2x_3$$

Введем новые переменные: $x'_1 = x_1 - x_2 - x_3$, а $x'_2 = x_2$ и $x'_3 = x_3$

Тогда квадратичная форма примет вид: $w(x) = x_1'^2 - 4x_2'x_3'$

Введем новые переменные: $x''_1 = x'_1$, а $x''_2 = x'_2 + x'_3$ и $x''_3 = x'_2 - x'_3$

Тогда, так как $x'_1 = x''_1$, и $x'_2 = \frac{1}{2}(x''_2 + x''_3)$, и $x'_3 = \frac{1}{2}(x''_2 - x''_3)$,

то квадратичная форма примет вид:

$$w(x) = x_1''^2 - 4 \cdot \frac{1}{2} \cdot (x''_2 + x''_3) \cdot \frac{1}{2} \cdot (x''_2 - x''_3) = x_1''^2 - x_2''^2 + x_3''^2$$

Найдем такое линейное преобразование, которое приводит заданную квадратичную форму к диагональному виду. Имеем: $x'_1 = x_1 - x_2 - x_3$, а $x'_2 = x_2$ и $x'_3 = x_3$.

Или $x_1 = x'_1 + x'_2 + x'_3$, а $x_2 = x'_2$ и $x_3 = x'_3$. Учитывая, что $x'_1 = x''_1$

$$x'_2 = \frac{1}{2}(x''_2 + x''_3)$$

$$x'_3 = \frac{1}{2}(x''_2 - x''_3)$$

Получим: $x_1 = x''_1 + x''_2$

$$x_2 = \frac{1}{2}x''_2 + \frac{1}{2}x''_3$$

$$x_3 = \frac{1}{2}x''_2 - \frac{1}{2}x''_3$$

То есть матрица перехода от базиса (i, j, k) к базису (e''_1, e''_2, e''_3) имеем вид:

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

Это означает, что координаты (x_1, x_2, x_3) и (x_1'', x_2'', x_3'') связаны соотношением:

$$(x_1, x_2, x_3) = (x_1'', x_2'', x_3'') \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \text{ или } \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1'' \\ x_2'' \\ x_3'' \end{pmatrix} \text{ где матрица}$$

$$B^T = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \text{ транспонированная к матрице B.}$$

$$e_1'' = a_{11}e_1 + a_{21}e_2 + a_{31}e_3$$

$$e_2'' = a_{12}e_1 + a_{22}e_2 + a_{32}e_3$$

$$e_3'' = a_{13}e_1 + a_{23}e_2 + a_{33}e_3$$

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix}$$

$$(e_1'', e_2'', e_3'') = (e_1, e_2, e_3) * A$$

$$\bar{x} = x_1e_1 + x_2e_2 + x_3e_3$$

$$\bar{x} = x_1''e_1'' + x_2''e_2'' + x_3''e_3''$$

$$x_1e_1 + x_2e_2 + x_3e_3 =$$

$$= x_1''a_{11}e_1 + x_1''a_{21}e_2 + x_1''a_{31}e_3 + x_2''a_{12}e_1 + x_2''a_{22}e_2 + x_2''a_{32}e_3 + x_3''a_{13}e_1 + x_3''a_{23}e_2 + x_3''a_{33}e_3 =$$

$$= (x_1''a_{11} + x_2''a_{12} + x_3''a_{13})e_1 + (x_1''a_{21} + x_2''a_{22} + x_3''a_{23})e_2 + (x_1''a_{31} + x_2''a_{32} + x_3''a_{33})e_3 =$$

$$= (e_1, e_2, e_3) \cdot A^{-1} \cdot \begin{pmatrix} x_1'' \\ x_2'' \\ x_3'' \end{pmatrix}$$

$$x_1 = a_{11}x_1'' + a_{12}x_2'' + a_{13}x_3''$$

$$x_2 = a_{21}x_1'' + a_{22}x_2'' + a_{23}x_3''$$

$$x_3 = a_{31}x_1'' + a_{32}x_2'' + a_{33}x_3''$$

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

$$x_1^2 = x_1^2 + 2x_1x_2 + x_2^2$$

$$x_2^2 = \frac{1}{4}x_2^2 + \frac{1}{2}x_2x_3 + \frac{1}{4}x_3^2$$

$$x_3^2 = \frac{1}{4}x_2^2 - \frac{1}{2}x_2x_3 + \frac{1}{4}x_3^2$$

$$x_1^2 + \frac{3}{2}x_2^2 + \frac{1}{2}x_3^2 + 2x_1x_2$$

$$-2x_1x_2 = -x_1x_2 - x_1x_3 - x_2^2 - x_2x_3$$

$$-2x_1x_3 = -x_1x_2 + x_1x_3 - x_2^2 + x_2x_3$$

$$-2x_2x_3 + \frac{1}{2}(-x_2^2 + x_3^2)$$

$$-\frac{1}{2}x_2^2 + \frac{1}{2}x_3^2 + 2x_1x_2$$

$$w = x_1^2 - x_2^2 + x_3^2$$

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \quad |A^{-1}| = -\frac{1}{2}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 0 & 1 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & -1 \end{array} \right) \sim$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & -1 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 2 & -2 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & -1 \end{array} \right)$$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -2 & -1 \\ -1 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad |A| = -2$$

$$\begin{aligned}
w &= x_1^2 - 2x_1x_2 - 2x_1x_3 + x_2^2 + x_3^2 - 2x_2x_3 = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - 2x_1x_2 - 2x_1x_3 - x_2x_3 = \\
&= (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = x_1^2 - x_1x_2 - x_1x_3 - x_1x_2 + x_2^2 - x_2x_1 - x_1x_1 - x_2x_1 + x_3^2 = \\
&= x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - 2x_1x_1 - 2x_1x_1 - 2x_2x_3 \\
w &= (x_1, x_2, x_3) \cdot A \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \\
w &= (x_1'', x_2'', x_3'') \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1'' \\ x_2'' \\ x_3'' \end{pmatrix} = \\
&= (x_1'', x_2'', x_3'') \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1'' \\ x_2'' \\ x_3'' \end{pmatrix} = \\
&= (x_1'', x_2'', x_3'') \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1'' \\ x_2'' \\ x_3'' \end{pmatrix} = (x_1'', -x_2'', x_3'') \begin{pmatrix} x_1'' \\ x_2'' \\ x_3'' \end{pmatrix} = x_1''^2 - x_2''^2 + x_3''^2
\end{aligned}$$

Вывод: метод Лагранжа позволяет получить канонический вид квадратичной формы над тем же множеством R , над которым рассматривается исходная форма – например, если коэффициенты формы f являются рациональными, то и коэффициенты ее канонического вида будут также рациональными.

Список литературы

1. Проскуряков И.В. Сборник задач по линейной алгебре: учебное пособие. 13-е изд., стер. – СПб.: Лань, 2010. – 480 с.
2. Нуцубидзе Д.В. Поведение одного решения уравнения теплопроводности на бесконечности / Д.В. Нуцубидзе, Н.В. Труб // Человек. Общество. Инклюзия. – 2018. – №1 (33). – С. 125–128.

3. Нуцубидзе Д.В. Концепция контекстно-обучающей игры для лиц с ДЦП / Д.В. Нуцубидзе, Н.В. Труб // Интеллектуальные технологии и средства реабилитации и абилитации людей с ограниченными возможностями (ИТСР-2018): труды III межд. конф. (г. Москва, 29–30 ноября 2018 г.). – М.: МГГЭУ, 2018. – С. 283–288.