

Marko Roczen und Helmut Wolter  
unter Mitarbeit von  
Wilfred Pohl, Dorin Popescu, Radu Laza

## Aufgabensammlung<sup>1</sup>

### Lineare Algebra individuell

◁ zur Fundstelle

#### Aufgabe 6/3/290

(S: Varianten)

Quadriken (9), hyperbolisches Paraboloid

**Index:** Quadrik, metrische Hauptachsengleichungen für Quadriken

**Stoffeinheiten:** 6/3/18 - 6/3/20 Metrische Hauptachsengleichungen für Quadriken

Geben Sie für das quadratische Polynom  $f \in \mathbb{R}[X_1, X_2, X_3]$ ,

$$f = \frac{4}{9}X_1^2 - \frac{4}{9}X_1X_2 - \frac{8}{9}X_2^2 - \frac{10}{9}X_1X_3 - \frac{4}{9}X_2X_3 + \frac{4}{9}X_3^2 + X_1 - X_2 - 2X_3 + 1$$

eine Bewegung des affinen euklidischen dreidimensionalen Raumes an, so dass nach der entsprechenden Koordinatentransformation und Multiplikation mit einer von Null verschiedenen Konstanten eine metrische Hauptachsenform entsteht. Bestimmen Sie  $f$  im neuen Koordinatensystem.

**Lösung.** Wir schreiben das Polynom  $f$  in der Form

$$f = \begin{pmatrix} X_1 & X_2 & X_3 \end{pmatrix} \cdot A \cdot \begin{pmatrix} X_1 \\ X_2 \\ X_3 \end{pmatrix} + a_1X_1 + a_2X_2 + a_3X_3 + a_0$$

mit der symmetrischen Matrix

$$A = \frac{1}{9} \begin{pmatrix} 4 & -2 & -5 \\ -2 & -8 & -2 \\ -5 & -2 & 4 \end{pmatrix},$$

sowie  $a_1 = 1$ ,  $a_2 = -1$ ,  $a_3 = -2$ ,  $a_0 = 1$ .

Zunächst wird eine orthogonale Koordinatentransformation ausgeführt, nach der  $A$  Diagonalgestalt hat (Spektralzerlegung). Dazu bestimmen wir die Nullstellen des charakteristischen Polynoms  $\chi_A = \det(X \cdot E_3 - A) = X^3 - X$  und erhalten die Eigenwerte  $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = -1$  und  $\lambda_3 = 0$  der Matrix  $A$ . Zur Bestimmung einer Basis aus Eigenvektoren lösen wir zunächst das lineare Gleichungssystem

$$\begin{pmatrix} 5 & 2 & 5 \\ 2 & 17 & 2 \\ 5 & 2 & 5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Der Lösungsraum ist offensichtlich von dem Vektor  $(-1, 0, 1)$  erzeugt, und Fortsetzung des Verfahrens ergibt nach Normierung eine Basis  $\mathcal{B} = (\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \mathbf{v}_3)$  des euklidischen Standardraumes  $\mathbb{R}^3$  mit

$$\mathbf{v}_1 = \frac{1}{(-\sqrt{2})}(-1, 0, 1),$$

<sup>1</sup> Ver. 0.51 (Juli 2004), Institut für Mathematik an der Mathematisch-Naturwissenschaftlichen Fakultät II der Humboldt-Universität zu Berlin, 2004 (Preprint; 2004-17), ISSN 1439-9679

Diese Aufgabensammlung entstand mit teilweiser Förderung durch das Bundesministerium für Bildung und Forschung unter dem Kennzeichen 01NM075D; die Verantwortung für den Inhalt liegt bei den Autoren.

Ähnliche Aufgaben finden Sie im gleichnamigen Internetprojekt [Lineare Algebra individuell](#); als registrierter Nutzer können Sie dort online Aufgaben erzeugen und Lehrstoff nach eigenem Wunsch zusammenstellen lassen.

$$\mathbf{v}_2 = \frac{1}{(3 \cdot \sqrt{2})}(1, 4, 1),$$

$$\mathbf{v}_3 = \frac{1}{3}(2, -1, 2).$$

Mit der Übergangsmatrix  $U$ , deren Spalten durch die Vektoren  $\mathbf{v}_1$ ,  $\mathbf{v}_2$  und  $\mathbf{v}_3$  gebildet werden, erhalten wir die Transformation

$$\begin{pmatrix} X_1 \\ X_2 \\ X_3 \end{pmatrix} = U \cdot \begin{pmatrix} Y_1 \\ Y_2 \\ Y_3 \end{pmatrix}, \quad U = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 3\sqrt{2} & \sqrt{2} & 4 \\ 0 & 4\sqrt{2} & -2 \\ -3\sqrt{2} & \sqrt{2} & 4 \end{pmatrix},$$

durch die das gegebene Polynom in

$$f = Y_1^2 - Y_2^2 + \frac{3}{2}\sqrt{2}Y_1 - \frac{5}{6}\sqrt{2}Y_2 - \frac{1}{3}Y_3 + 1$$

überführt wird (natürlich ist die Substitution nur für den linearen Anteil explizit auszuführen, denn die quadratischen Terme entsprechen der Diagonalmatrix  ${}^tU A U = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3)$ ).

Durch quadratische Ergänzung wird  $f$  in die Form

$$1 \cdot (Y_1 + \frac{3}{4}\sqrt{2})^2 - 1 \cdot (Y_2 + \frac{5}{12}\sqrt{2})^2 + (-\frac{1}{3}Y_3 + \frac{2}{9})$$

transformiert. Nach Verschiebung des Koordinatenursprungs mittels

$$Y_1 = Z_1 - \frac{3}{4}\sqrt{2}$$

$$Y_2 = Z_2 - \frac{5}{12}\sqrt{2}$$

$$Y_3 = 6Z_3 + \frac{2}{3}$$

erhalten wir

$$f = Z_1^2 - Z_2^2 - 2Z_3;$$

dies ist die Hauptachsenform für ein hyperbolisches Paraboloid.

Als zugehörige Koordinatentransformation entsteht durch schrittweises Einsetzen die Substitution

$$X_1 = \frac{1}{2}\sqrt{2}Z_1 + \frac{1}{6}\sqrt{2}Z_2 + 4Z_3 - \frac{4}{9},$$

$$X_2 = \frac{2}{3}\sqrt{2}Z_2 - 2Z_3 - \frac{7}{9},$$

$$X_3 = -\frac{1}{2}\sqrt{2}Z_1 + \frac{1}{6}\sqrt{2}Z_2 + 4Z_3 + \frac{19}{18}.$$