

CMM 031

Álgebra Linear

S1 - 2025

Prof. Fernando de Ávila Silva
Dep. de Matemática - UFPR



FORMA QUADRÁTICA

DEFINIÇÃO

Uma equação quadrática, nas variáveis x, y , é uma equação da forma

$$ax^2 + 2bxy + cy^2 + dx + ey + f = 0. \quad (1)$$

Associada a esta equação, temos a forma quadrática $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$,

$$f(x, y) = ax^2 + 2bxy + cy^2 = \langle (x, y), A(x, y) \rangle, \quad (2)$$

em que

$$A = \begin{bmatrix} a & b \\ b & c \end{bmatrix}.$$

RECONHECIMENTO DE QUÁDRICAS: UM PRIMEIRO EXEMPLO

EXEMPLO

Determinar qual é a quádrlica definida pela equação

$$9x^2 + 4y^2 - 18x + 16y - 11 = 0$$

- Como não temos o termo xy , então basta completarmos quadrados!

PROBLEMA

Como trabalhar quando temos o termo xy ?

IDEIA

Note que o termo xy equivale a existência de uma rotação dos eixos! Assim, queremos obter uma matriz de rotação

$$Q = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \text{sen}(\theta) \\ -\text{sen}(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix}$$

de tal forma que a mudança de variáveis

$$(x, y) = Q(\eta, \xi), \text{ ou equivalentemente, } (\eta, \xi) = Q^t(x, y)$$

nos leve a uma equação quadrática sem o termo $\eta\xi$.

IDEIA

Note que o termo xy equivale a existência de uma rotação dos eixos! Assim, queremos obter uma matriz de rotação

$$Q = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \text{sen}(\theta) \\ -\text{sen}(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix}$$

de tal forma que a mudança de variáveis

$$(x, y) = Q(\eta, \xi), \text{ ou equivalentemente, } (\eta, \xi) = Q^t(x, y)$$

nos leve a uma equação quadrática sem o termo $\eta\xi$.

- Note que neste caso, teremos

$$\begin{aligned} f(x, y) &= \langle (x, y), A(x, y) \rangle = \langle Q(\eta, \xi), AQ(\eta, \xi) \rangle \\ &= \langle (\eta, \xi), Q^tAQ(\eta, \xi) \rangle \end{aligned} \quad (3)$$

- Assim, não teremos o termo $\eta\xi$ se, e somente se, Q^tAQ for diagonalizável.
- Como A é simétrica, então é diagonalizável e portanto Q^tAQ .

- Assim, sejam λ_1 e λ_2 autovalores de A e $v_1 = (w_1, w_2)$, $v_2 = (z_1, z_2)$ respectivos autovetores (ortonormais).

- Assim, sejam λ_1 e λ_2 autovalores de A e $v_1 = (w_1, w_2)$, $v_2 = (z_1, z_2)$ respectivos autovetores (ortonormais).
- Definindo

$$Q = \begin{bmatrix} w_1 & z_1 \\ w_2 & z_2 \end{bmatrix}$$

obtemos

$$\begin{aligned} f(x, y) &= \langle (x, y), A(x, y) \rangle = \langle Q(\eta, \xi), AQ(\eta, \xi) \rangle \\ &= \langle (\eta, \xi), Q^t A Q(\eta, \xi) \rangle \\ &= \lambda_1 \eta^2 + \lambda_2 \xi^2. \end{aligned}$$

- Finalmente, a equação quadrática (1) se torna

$$\lambda_1 \eta^2 + \lambda_2 \xi^2 + d' \eta + e' \xi + f = 0,$$

sendo $[d \ e]Q = (d', e')$.

EXEMPLOS

EXEMPLO 1

$$3x^2 + 2xy + 3y^2 - 8 = 0.$$

EXEMPLO 2

$$3x^2 + 2xy + 3y^2 + 8\sqrt{2}y - 8 = 0.$$