

İkilineer Formlar (Bicimler):

Tanım: V sonlu boyutlu bir vektör uzayı olsun. V üzerinde bir ikilineer form aşağıdaki özellikleri sağlayan bir

$$f: V \times V \longrightarrow \mathbb{R}$$

fonksiyondur.

1) $u, v, w, z \in V$ ve $k \in \mathbb{R}$ için

$$f(u+v, w) = f(u, w) + f(v, w) \text{ ve}$$

$$f(k \cdot u, w) = k \cdot f(u, w)$$

2) $f(u, w+z) = f(u, w) + f(u, z)$ ve

$$f(u, k \cdot w) = k \cdot f(u, w)$$

(1) ve (2) no. lu şartlara sırasıyla 1. ve 2. değişkenlere göre lineerlik şartları denir.

Örnek: ϕ ve σ V üzerinde birer lineer form ise

$$f: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$$

$$f(\underline{u}, \underline{v}) = \phi(u) \cdot \sigma(v)$$

fonksiyonu V üzerinde bir ikilineer biçimdir.

$$\begin{aligned} 1) \quad f(u+v, w) &= \phi(u+v) \cdot \sigma(w) \\ &= (\phi(u) + \phi(v)) \cdot \sigma(w) \\ &= \phi(u) \cdot \sigma(w) + \phi(v) \cdot \sigma(w) \\ &= f(u, w) + f(v, w) \quad \checkmark \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} f(k.u, v) &= \phi(k.u) \cdot \sigma(v) = k \cdot \phi(u) \cdot \sigma(v) \\ &= k \cdot f(u, v) \end{aligned}$$

Benzer şekilde 2. değişkene göre lineerlik şartlarının sağlandığı gösterilebilir.

Örnek: f, \mathbb{R}^n üzerinde standart iç çarpım olsun.

$$f(u, v) = u_1 v_1 + u_2 v_2 + \dots + u_n v_n$$

fonksiyonu bir ikilineer formdur.

Örnek: $A = [a_{ij}]$ $n \times n$ tipinde bir matris olsun. \mathbb{R}^n de A ile bir ikilineer form şu şekilde tanımlanabilir:

$x, y \in \mathbb{R}^n$ is in $(\mathbb{R}^n = n \times 1 \text{ vektörler})$

$$\begin{aligned} f(x, y) &= x^T A \cdot y \\ &= (x_1, \dots, x_n) \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$= \sum_{i, j=1}^n a_{ij} x_i y_j$$

Bir ikiliner formdur:

1) $x_1, x_2, y \in \mathbb{R}^n$

$$\begin{aligned} f(x_1 + x_2, y) &= (x_1 + x_2)^T A \cdot y \\ &= (x_1^T + x_2^T) \cdot A \cdot y \\ &= x_1^T A y + x_2^T A y \\ &= f(x_1, y) + f(x_2, y) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 f(kx, y) &= (kx)^T \cdot A \cdot y \\
 &= k \cdot x^T \cdot A \cdot y \\
 &= k \cdot f(x, y)
 \end{aligned}$$

2. değişkene göre lineerlik benzer.

Örnek: $u = (x_1, x_2, x_3), \quad v = (y_1, y_2, y_3)$

olmak üzere

$$\begin{aligned}
 f(u, v) &= 3x_1y_1 - 2x_1y_2 + 5x_2y_1 + 7x_2y_2 - 8x_2y_3 \\
 &\quad + 4x_3y_2 - x_3y_3
 \end{aligned}$$

bilineer formunun matrix gösterimini bulunuz:

$$f(u,v) = 3x_1y_1 - 2x_1y_2 + 5x_2y_1 + 7x_2y_2 - 8x_2y_3 + 4x_3y_2 - x_3y_3$$

$$f(u,v) = \sum_{i,j=1}^3 a_{ij} x_i y_j$$

$$= (x_1, x_2, x_3) \underbrace{\begin{bmatrix} 3 & -2 & 0 \\ 5 & 7 & -8 \\ 0 & 4 & -1 \end{bmatrix}} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix}$$

V üzerindeki ikilineer formlar $B(V)$ ile gösterilir. $B(V)$ üzerinde toplama ve skalarla çarpma aşağıdaki gibi tanımlanır:

1) $f, g \in B(V)$ ise her $(u, v) \in V \times V$ için

$$(f+g)(u, v) := f(u, v) + g(u, v)$$

2) $k \in \mathbb{R}$ için

$$(k \cdot f)(u, v) := k \cdot [f(u, v)]$$

Bu toplama ve skalarla çarpma işlemleriyle $B(V)$ bir vektör uzayıdır.

Teorem: V n boyutlu bir vektör uzayı olsun.
 $\{\phi_1, \phi_2, \dots, \phi_n\}$ V^* in bir bazı olsun.

Bu durumda

$$f_{ij} := \phi_i \cdot \phi_j$$

olmak üzere $\{f_{ij} : 1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq n\}$ kümesi

$B(V)$ nin bir bazıdır. $\dim B(V) = n^2$.

İspat: $\{u_1, u_2, \dots, u_n\}$; $\{\phi_1, \phi_2, \dots, \phi_n\}$ in
dual olduğuna V bazı olsun.

$\{f_{ij}\}_{i,j=1}^n$ kümesi $B(V)$ yi gerer.

$f \in B(V)$ alalım. $f(u_i, u_j) = a_{ij}$ olsun.

$$\underline{f} = \sum a_{ij} \underline{f_{ij}} \text{ dir.}$$

$$\hookrightarrow \underline{f(u_s, u_t)} = \underline{a_{st}}$$

$$\sum_{i,j=1}^n a_{ij} f_{ij}(u_s, u_t) = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} \cdot \underbrace{\phi_i(u_s)}_{\delta_{is}} \underbrace{\phi_j(u_t)}_{\delta_{jt}}$$

$$= \sum_{i,j} a_{ij} \cdot \underset{\substack{i=s \\ j=t}}{\delta_{is} \delta_{jt}} = a_{s,t} \delta_{ss} \delta_{tt} = \underline{\underline{a_{st}}}$$

$\{f_{ij}\}$ kümesi $B(V)$ yi gerer.

$\{f_{ij}\}$ linear bağımsızdır:



$$\sum \underline{a_{ij}} f_{ij} = 0 \quad \text{olsun.}$$

$$0 = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} f_{ij}(u_s, u_t)$$

$$= \sum_{i,j} a_{ij} \delta_{is} \delta_{jt}$$

$$= \underline{a_{st}} = 0$$

$\{f_{ij}\}$ linear bağımsızdır.

$$|\{f_{ij}\}| = n^2 \Rightarrow \text{boy } B(V) = n^2.$$

İkiliner Formlar ve Matrisler:

f , V üzerinde bir ikiliner form ve $S = \{u_1, u_2, \dots, u_n\}$ V 'nin bir bazı olsun.

$$u, v \in V \text{ için}$$

$$u = a_1 u_1 + a_2 u_2 + \dots + a_n u_n \text{ ve}$$

$$v = b_1 u_1 + b_2 u_2 + \dots + b_n u_n \text{ olsun.}$$

$$\begin{aligned} f(u, v) &= f(a_1 \underline{u_1} + \dots + a_n u_n, b_1 u_1 + \dots + b_n u_n) \\ &= a_1 b_1 f(u_1, u_1) + a_1 b_2 f(u_1, u_2) + \dots + a_1 b_n f(u_1, u_n) \\ &\quad + \dots + \\ &\quad a_n b_1 f(u_n, u_1) + a_n b_2 f(u_n, u_2) + \dots + a_n b_n f(u_n, u_n) \end{aligned}$$

$$= \sum_{\substack{i=1 \\ j=1}}^n \underline{a_i} \underline{b_j} \underline{f(u_i, u_j)}$$

Böylece f , n^2 adet $f(u_i, u_j)$ değeriyle tamamen belirlenir.

$a_{ij} := f(u_i, u_j)$ ile tanımlar ve

$A = [a_{ij}]$ matrisini oluşturursak

f ,

$$f(u, v) = \underbrace{[u]_s}_{a_1, \dots, a_n}^T \cdot A \cdot \underbrace{[v]_s}_{b_1, \dots, b_n}$$

$A = [a_{ij}]$ matrisine f in S bazına göre temsilcisi denir.

Örnek: \mathbb{R}^2 üzerinde bir ikilineer form; $\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$

$$f((x_1, x_2), (y_1, y_2)) = 2x_1y_1 - 3x_1y_2 + x_2y_2$$

olsun.

a) f in $\{u_1 = (1, 0), u_2 = (1, 1)\}$ bazına

göre temsilcisini bulunuz.

$$a_{21} = f(u_2, u_1) = 2$$

$$A = [a_{ij}]$$

$$2 \times 2$$

$$a_{ij} = f(u_i, u_j)$$

$$a_{11} = f(u_1, u_1) = 2$$

$$a_{12} = f(u_1, u_2) = 2 - 3 = -1$$

$$a_{22} = f(u_2, u_2) = 2 - 3 + 1 = 0$$

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} \text{ buluyoruz. (} f \text{ in } S \text{ bazına göre temsili.)}$$

b) f in $T = \{ v_1 = (2, 1), v_2 = (1, -1) \}$ bazına göre temsili. bulunur.

$$A = [a_{ij}] , \quad a_{ij} = f(v_i, v_j) \quad ; \quad 1 \leq i, j \leq 2$$

$$a_{11} = f(v_1, v_1) = 8 - 6 + 1 = 3$$

$$a_{12} = f(v_1, v_2) = 4 + 6 - 1 = 9$$

$$a_{21} = f(v_2, v_1) = 4 - 3 - 1 = 0$$

$$a_{22} = f(v_2, v_2) = 2 + 3 + 1 = 6$$

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 9 \\ 0 & 6 \end{bmatrix}, \quad f \text{ in } T \text{ bazına göre temsili.}$$

$f(u, v)$ değerini: A nın T bazına göre temsilcisi kullanarak bulunuz.

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 9 \\ 0 & 6 \end{bmatrix}$$

$$f(u, v) = [u]_T^T A \cdot [v]_T$$

$$\begin{cases} [u]_T = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = v_1 + v_2 \\ [v]_T = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} = -v_1 + v_2 \end{cases} \quad \left\{ \begin{array}{l} f(u, v) = [1 \ 1] A \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} \\ = [2 \ 15] \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{12}{\sqrt{2}} \end{array} \right.$$

$$f((3, 0), (-1, -2)) = -6 + 18 + 0 = \frac{12}{\sqrt{2}}$$

$$2x_1y_1 - 3x_1y_2 + x_2y_2$$

