

## **HUKUM SYLVESTER INERSIA**

**R. Heru Tjahjana**

Jurusan Matematika FMIPA UNDIP

### **Abstrak**

Matriks representasi suatu bentuk kuadrat dapat disajikan sebagai matriks diagonal. Elemen pada diagonal utama matriks representasi tersebut dapat dipandang sebagai fungsi linear yang tidak tunggal. Karena tidak tunggal maka diperlukan teorema atau hukum yang mengatur karakterisasi representasi yang dapat disajikan dengan tidak tunggal. Hukum inilah yang dikenal sebagai hukum Sylvester Inersia. Hukum Sylvester tentang Inersia menyatakan bila  $U$  ruang produk dalam real dan  $\phi(x,y)$  form bilinear simetri di  $U$  maka terdapatlah suatu basis  $B = \{f_1, \dots, f_n\}$  dari  $U$  sedemikian hingga  $[\phi]_B^B$  adalah matriks diagonal dengan  $\phi(f_i, f_j) = \epsilon_i \delta_{ij}$ , dengan  $\epsilon_i = 1$ , jika  $0 \leq i \leq k$ ,  $\epsilon_i = -1$ , jika  $k < i \leq r$ , dan  $\epsilon_i = 0$ , jika  $r < i \leq n$ , lebih lanjut  $k$  dan  $r$  tertentu dengan tunggal oleh  $\phi$ .

Kata kunci: Ruang produk dalam, form bilinear simetri, matriks diagonal

### **1. PENDAHULUAN**

Bentuk kuadrat dalam suatu produk dalam dapat direpresentasikan oleh matriks representasi. Matriks representasi tersebut dapat disajikan sebagai matriks diagonal. Elemen-elemen non diagonal utama adalah elemen nol sedangkan elemen-elemen diagonal utama pada matriks diagonal itu dapat dipandang sebagai fungsi linear. Permasalahannya adalah fungsi linear yang terdapat dalam diagonal utama dapat disajikan secara tidak tunggal. Karena penyajiannya tidak tunggal maka diperlukan aturan atau hukum yang mengatur bilamana suatu representasi dapat disajikan dengan tidak tunggal. Hukum Sylvester Inersia akan menjawab permasalahan tersebut dengan mengatur karakter representasi yang dapat disajikan secara tidak tunggal.

### **2. PEMBAHASAN**

Agar dalam membaca tulisan selanjutnya tidak dijumpai salah pengertian berikut ini akan ditulis dulu beberapa definisi yang perlu diketahui.

**Definisi 2.1.1**(Fuhrmann,1996)

1. Misalkan  $U$  ruang Vektor atas lapangan bilangan kompleks  $K$ . Produk dalam  $U$  adalah fungsi  $\langle \bullet, \bullet \rangle: U \times U \rightarrow K$  yang memenuhi  $\langle x, x \rangle \geq 0$  dan  $\langle x, x \rangle = 0$  jika

dan hanya jika  $x=0$ ,  $\langle \alpha x + \beta y, z \rangle = \alpha \langle x, z \rangle + \beta \langle y, z \rangle$ ,  $\langle x, y \rangle = \overline{\langle y, x \rangle}$ , untuk setiap  $x, y \in U$ , untuk setiap  $\alpha, \beta \in K$  dan ruang vektor  $U$  atas  $K$  dengan produk dalam disebut ruang produk dalam.

2. Diberikan transformasi linear  $T$  dalam ruang produk dalam  $U$  atas lapangan  $K$ , didefinisikan *field-valued function*  $\phi$  pada  $U \times U \rightarrow K$  dengan  $\phi(x, y) = \langle Tx, y \rangle$ . Jika memenuhi  $\langle \alpha x_1 + \beta x_2, y \rangle = \alpha \langle x_1, y \rangle + \beta \langle x_2, y \rangle$  maka  $\phi$  dikatakan linear terhadap  $x$ . Jika memenuhi  $\langle x, \alpha y_1 + \beta y_2 \rangle = \alpha \langle x, y_1 \rangle + \beta \langle x, y_2 \rangle$  maka  $\phi$  dikatakan linear terhadap  $y$ . Jika memenuhi  $\langle x, \alpha y_1 + \beta y_2 \rangle = \overline{\alpha} \langle x, y_1 \rangle + \overline{\beta} \langle x, y_2 \rangle$  maka  $\phi$  dikatakan antilinear terhadap  $y$ . Jika  $\phi$  linear terhadap  $x$  dan  $\phi$  antilinear terhadap  $y$  maka  $\phi$  disebut fungsi *sesquilinear* atau *form*. Jika  $\phi$  linear terhadap  $x$  dan  $y$  maka  $\phi$  disebut fungsi bilinear.
3. Bentuk kuadrat dalam ruang produk dalam  $U$  adalah suatu fungsi berbentuk  $\hat{\phi}(x) = \phi(x, x)$ , dengan  $\phi(x, y)$  memenuhi  $\phi(x, y) = \langle Tx, y \rangle = \langle y, Tx \rangle$ .
4. Jika  $B = \{f_1, \dots, f_n\}$  basis ruang produk dalam  $U$  yang berdimensi hingga,  $T$  transformasi linear di  $U$ . Didefinisikan  $\phi_{ij} = \langle Tf_i, f_j \rangle$ , maka matriks  $(\phi_{ij})$  disebut matriks representasi dari *form*  $\phi$  terhadap basis  $B$ , matriks ini diberi notasi  $[\phi]_B^B$ .

**Catatan 2.1.1** (Catatan untuk Teorema Spektral, Setiadji, 1999)

Jika semua nilai karakteristik  $\lambda_1, \dots, \lambda_r \neq 0$  maka  $T = \lambda_1 E_1 + \lambda_2 E_2 + \dots + \lambda_r E_r \cong$  matriks  $A$  yang

similar dengan matriks 
$$\begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & & \lambda_r \end{pmatrix}.$$

Selanjutnya jika  $\phi$  bentuk kuadrat pada ruang produk dalam  $U$  maka terdapatlah suatu basis

$B = \{f_1, \dots, f_n\}$  sedemikian hingga matriks representasi terhadap basis  $B$  tersebut adalah matriks diagonal, hal ini disajikan dalam teorema 3.1.1 berikut.

**Teorema 2.1.1**

Jika  $\phi$  bentuk kuadrat pada ruang produk dalam  $U$  maka terdapat basis  $B=\{f_1, \dots, f_n\}$  sedemikian hingga  $[\phi]_B^B$  diagonal

Bukti :

Misalkan  $\phi(x,y)$  bentuk kuadrat pada  $U$ . Teorema akan dibuktikan dengan induksi.

Misalkan lagi  $\dim(U)=n$ . Jika  $n=1$  maka  $[\phi]_B^B$  adalah matriks bertipe  $1 \times 1$  yang merupakan matriks diagonal. Misalkan teorema terbukti untuk ruang berdimensi  $\leq n-1$  dan misalkan lagi  $\phi$  bentuk kuadrat berdimensi  $n$ , dan  $B=\{f_1, \dots, f_n\}$  basis di  $U$ . Akan terdapat dua kasus.

Kasus pertama dimisalkan tidak semua elemen-elemen pada matriks  $[\phi]_B^B$  adalah nol, artinya terdapat indeks  $i$  sedemikian hingga  $\phi(f_i, f_i) \neq 0$ .

Tanpa kehilangan umumnya bukti didefinisikan basis baru  $B'=\{f_1', \dots, f_n'\}$  dengan

$$f_i' = \begin{cases} f_1 & , i = 1 \\ f_i - \frac{\phi(f_1, f_i)}{\phi(f_1, f_1)} f_1 & , 1 < i \leq n \end{cases} . B' \text{ merupakan basis karena } B' \text{ bebas linear,}$$

karena

$$f_1' = f_1, \text{ artinya } f_1' \text{ sebagai kombinasi linear dari } f_1$$

$$f_2' = f_2 - \frac{\phi(f_1, f_2)}{\phi(f_1, f_1)} f_1, \text{ artinya } f_2' \text{ sebagai kombinasi linear dari } f_2 \text{ dan } f_1$$

$$f_3' = f_3 - \frac{\phi(f_1, f_3)}{\phi(f_1, f_1)} f_1, \text{ artinya } f_3' \text{ sebagai kombinasi linear dari } f_3 \text{ dan } f_1$$

$$f_n' = f_n - \frac{\phi(f_1, f_n)}{\phi(f_1, f_1)} f_1, \text{ artinya } f_n' \text{ sebagai kombinasi linear dari } f_n \text{ dan } f_1$$

Perhatikan bahwa kombinasi linear dari  $\{f_1', \dots, f_n'\}$  dapat disajikan sebagai kombinasi linear  $\{f_1, \dots, f_n\}$  yang bebas linear. Akibatnya  $\{f_1', \dots, f_n'\}$  bebas linear.

Selanjutnya

$$[\phi]_{B'}^{B'} = \begin{bmatrix} \phi(f_1', f_1') & \phi(f_1', f_2') & \dots & \phi(f_1', f_n') \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ \phi(f_n', f_1') & \phi(f_n', f_2') & \dots & \phi(f_n', f_n') \end{bmatrix}. \text{ Berikutnya perhatikan}$$

$$\begin{aligned} \phi(f_1', f_2') &= \phi(f_1, f_2) - \frac{\phi(f_1, f_2)}{\phi(f_1, f_1)} \phi(f_1, f_1) = \phi(f_1, f_2) - \phi(f_1, f_1) \frac{\phi(f_1, f_2)}{\phi(f_1, f_1)} \\ &= \phi(f_1, f_2) - \frac{\phi(f_1, f_2)}{\phi(f_1, f_1)} \phi(f_1, f_1) = \phi(f_1, f_2) - \phi(f_1, f_2) = 0 \end{aligned}$$

Secara analog  $\phi(f_1', f_3') = \phi(f_1', f_4') = \dots = \phi(f_1', f_n') = 0$

$$\phi(f_2', f_1') = \phi(f_3', f_1') = \dots = \phi(f_n', f_1') = 0$$

Akibatnya  $[\phi]_{B'}^{B'} = \begin{pmatrix} \phi(f_1', f_1') & 0 \\ 0 & [\phi | M]_{B_o'}^{B_o'} \end{pmatrix}$  dengan  $M = L(f_1', \dots, f_n')$  dan

$B_o' = \{f_2', \dots, f_n'\}$ . Berdasarkan hipotesa induksi  $[\phi | M]_{B_o'}^{B_o'}$  merupakan matriks diagonal maka seluruh  $[\phi]_{B'}^{B'}$  terbukti matriks diagonal.

Kasus kedua dimisalkan semua elemen-elemen pada matriks  $[\phi]_B^B$  adalah nol, artinya untuk semua indeks  $i$   $\phi(f_i, f_i) = 0$ .

Misalkan  $\phi(f_i, f_i) = 0, \forall i$ . Jika  $\phi(f_i, f_j) = 0, \forall i, j$  maka  $\phi$  adalah *form* nol disini  $[\phi]_B^B$  adalah matriks nol, dan matriks nol pasti matriks diagonal. Kita misalkan terdapat pasangan  $i, j$  sedemikian hingga  $\phi(f_i, f_j) \neq 0$ . Tanpa kehilangan umumnya bukti, kita misalkan  $i=1$  dan  $j=2$ . Untuk penyederhanaan notasi ditulis  $a = \phi(f_1, f_2)$ . Tulis  $f_1' = (f_1 + f_2)/2$  dan  $f_2' = (f_1 - f_2)/2$ , maka  $\phi(f_1', f_1') = a/2, \phi(f_1', f_2') = 0, \phi(f_2', f_2') = -a/2$ . Selanjutnya dipilih vektor-vektor lain pada basis-basis baru menjadi bentuk

$$f_i' = f_1 - \alpha_i f_1 - \beta_i f_2 \text{ untuk } i=3,4,5, \dots, n, \text{ diperoleh } \phi(f_1', f_i') = \phi(f_2', f_i') = 0, \text{ sehingga}$$

$$\text{didapat pasangan persamaan (sistem persamaan) sebagai berikut}$$

$$0 = \phi(f_1 + f_2, f_1 - \alpha_i f_1 - \beta_i f_2) = \phi(f_1, f_1) + \phi(f_2, f_1) - \alpha_i \phi(f_2, f_1) - \beta_i \phi(f_2, f_1)$$

$$0 = \phi(f_1 - f_2, f_1 - \alpha_i f_1 - \beta_i f_2) = \phi(f_1, f_1) + \phi(f_2, f_1) + \alpha_i \phi(f_2, f_1) - \beta_i \phi(f_2, f_1)$$

Sistem ini mempunyai solusi  $\alpha_i = \phi(f_2, f_i) / \alpha$  dan  $\beta_i = \phi(f_1, f_i) / a$ . Sekarang didefinisikan  $B' = \{f_1', \dots, f_n'\}$  dengan  $f_1' = (f_1 + f_2) / 2$ ,  $f_2' = (f_1 - f_2) / 2$ , dan

$$f_i' = f_i - \frac{\phi(f_2, f_i)}{a} f_1 - \frac{\phi(f_1, f_i)}{a} f_2, i=3,4,\dots,n$$

$B'$  basis  $U$  sebab untuk setiap  $f_i' \in B'$  dapat dinyatakan secara tunggal sebagai kombinasi linier dari  $f_i, f_1, f_2, i=3,4,\dots,n$ . Perhatikan bahwa

$$[\phi]_{B'}^{B'} = \begin{bmatrix} \phi(f_1', f_1') & \phi(f_1', f_2') & \dots & \phi(f_1', f_n') \\ \dots & & & \\ \dots & & & \\ \phi(f_n', f_1') & \phi(f_n', f_2') & \dots & \phi(f_n', f_n') \end{bmatrix}$$

$$[\phi]_{B'}^{B'} = \begin{pmatrix} \frac{a}{2} & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{a}{2} & \\ 0 & & [\phi | M]_{Bo'}^{Bo'} \end{pmatrix} \text{ dengan } Bo' = \{f_3', \dots, f_n'\} \text{ dan } M = L(f_3', \dots, f_n').$$

Berdasarkan hipotesa induksi  $[\phi | M]_{Bo'}^{Bo'}$  merupakan matriks diagonal maka seluruh  $[\phi]_{B'}^{B'}$  terbukti matriks diagonal.

**Akibat 2.1.1**

Misalkan  $\phi$  bentuk kuadrat yang terdefinisi pada ruang produk dalam  $U$ ,  $B = \{f_1, \dots, f_n\}$  adalah sebarang basis  $U$ ,  $B' = \{g_1, \dots, g_n\}$  adalah basis yang mendiagonalkan  $\phi$ . Misalkan  $\phi_i = \phi(g_i, g_i) = \phi(I(g_i), g_i)$ , jika

$$[x]^B = \begin{pmatrix} \zeta_1 \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ \zeta_n \end{pmatrix}, [x]^{B'} = \begin{pmatrix} \eta_1 \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ \eta_n \end{pmatrix}, \text{ dan } [I]_B^{B'} = (a_{ij}) \text{ maka } \phi(x, x) = \sum_{i=1}^n \phi_i \left( \sum_{j=1}^n a_{ij} \zeta_j \right)^2$$

Bukti :

$$\phi(x,x) = \langle Tx, x \rangle = \langle [\phi]_B^B [x]^B, [x]^B \rangle = \langle [\phi]_B^{B'} [x]^{B'}, [x]^{B'} \rangle = \langle (\phi_{ij}) [x]^{B'}, [x]^{B'} \rangle =$$

$$\left\langle \begin{pmatrix} \phi_{11} \\ \vdots \\ \phi_{ij} \\ \vdots \\ \phi_{nn} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \eta_1 \\ \vdots \\ \eta_j \\ \vdots \\ \eta_n \end{pmatrix} \right\rangle = \begin{pmatrix} \phi_{11} \\ \vdots \\ \phi_{ij} \\ \vdots \\ \phi_{nn} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \eta_1 \\ \vdots \\ \eta_j \\ \vdots \\ \eta_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \phi_{11} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \phi_{22} & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \phi_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \eta_1 \\ \vdots \\ \eta_j \\ \vdots \\ \eta_n \end{pmatrix} =$$

$$\begin{pmatrix} \phi_{11}\eta_1 \\ \phi_{22}\eta_2 \\ \vdots \\ \phi_{nn}\eta_n \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \eta_1 \\ \vdots \\ \eta_j \\ \vdots \\ \eta_n \end{pmatrix} = \sum_{i=1}^n \phi_i \eta_i^2.$$

Perhatikan bahwa  $[x]^{B'} = [I]_B^{B'} [x]^B$

$$\begin{pmatrix} \eta_1 \\ \vdots \\ \eta_j \\ \vdots \\ \eta_n \end{pmatrix} = (a_{ij}) \begin{pmatrix} \zeta_1 \\ \vdots \\ \zeta_j \\ \vdots \\ \zeta_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \zeta_1 \\ \vdots \\ \zeta_j \\ \vdots \\ \zeta_n \end{pmatrix}. \text{ Didapat}$$

$$\eta_1 = \sum_{i=1}^n a_{1i} \zeta_i$$

$$\eta_2 = \sum_{i=1}^n a_{2i} \zeta_i, \dots,$$

$$\eta_n = \sum_{i=1}^n a_{ni} \zeta_i \text{ maka } \eta_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} \zeta_j.$$

$$\text{Akibatnya } \phi(x,x) = \sum_{i=1}^n \phi_i \eta_i^2 = \sum_{i=1}^n \phi_i \left( \sum_{j=1}^n a_{ij} \zeta_j \right)^2.$$

Selanjutnya jika teorema 2.1.1 dipenuhi maka hasil  $\phi(f_i, f_j)$  untuk setiap  $f_i \in B$  akan dituliskan dalam teorema 2.1.2. Teorema 2.1.2 berikut merupakan

**Hukum Sylvester inersia.**







Dalam teorema 2.1.3 berikut akan ditulis suatu sifat yang berlaku untuk sebarang matriks simetri  $A$  bertipe  $m \times m$  dan  $X$  matriks bertipe  $m \times n$  yang mempunyai rank baris penuh, untuk suatu  $B$  matriks simetri  $n \times n$  yang didefinisikan  $B=X^*AX$  maka rank dan *signature*  $A$  dan  $B$  tepat sama.

**Teorema 2.1.3**

Misalkan  $A$  matriks simetri  $m \times m$ ,  $X$  matriks bertipe  $m \times n$  yang mempunyai rank baris penuh,  $B$  matriks simetri  $n \times n$  yang didefinisikan  $B=X^*AX$  maka rank dan *signature*  $A$  dan  $B$  tepat sama

Bukti:

Perhatikan bahwa dari  $B=X^*AX$  didapat  $\text{Ker } X \subseteq \text{Ker } B$ , alasannya:

Ambil sebarang  $Y \in \text{Ker } X$ , maka  $XY=0$

$BY=(X^*AX)Y=X^*A(XY)=X^*A0=0$ . Karena  $BY=0$  maka  $Y \in \text{Ker } B$ .

Lagi perhatikan dari  $B=X^*AX$  didapat  $\text{Im } B \subseteq \text{Im } X^*$ , alasannya:

Ambil sebarang  $Y \in \text{Im } B$  maka ada  $Z \in \mathbb{R}^n$  sedemikian hingga

$BZ=Y$ .

$(X^*AX)Z=Y$

$X^*(AXZ)=Y$

Jadi  $Y \in \text{Im } X^*$ .

Selanjutnya matriks  $X$  dapat disajikan sebagai  $X=[A_1 \ X_1]$ , dengan  $A_1$  bertipe  $m \times (n-m)$  dan  $X_1$  bertipe  $m \times m$  sehingga ada basis  $C$  sedemikian hingga  $X=[0 \ X_1]$  invertibel.

$$X^*AX = \begin{bmatrix} 0 \\ X_1^* \end{bmatrix} A \begin{bmatrix} 0 & X_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & B_1 \end{bmatrix}, \text{ dengan } A \text{ bertipe } m \times m$$

Perhatikan dulu

$$\begin{bmatrix} 0 \\ X_1^* \end{bmatrix} [A] \begin{bmatrix} 0 & X_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ X_1^* \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & AX_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & X_1^*AX_1 \end{bmatrix}, \text{ sehingga } B_1=X_1^*AX_1,$$

akibatnya rank  $B_1 = \text{rank } A$ .

Dari  $B = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & B_1 \end{bmatrix} = X_1^* A X_1$  didapat  $\text{rank } B = \text{rank } B_1 = \text{rank } A$ .

Akibatnya diperoleh  $\sigma(B) = \sigma(B_1) = \sigma(A)$  artinya teorema terbukti.

Selanjutnya untuk  $v_1, \dots, v_n \in C^n$ ,  $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in R$  dan  $A = \sum_{i=1}^k \lambda_i v_i v_i^*$  maka A matriks Hermitian yang kongruen dengan  $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_k, \dots, 0)$ , juga untuk  $A_1, A_2$  Hermitian yang memenuhi  $\text{rank}(A_1 + A_2) = \text{rank}(A_1) + \text{rank}(A_2)$  maka  $\sigma(A_1 + A_2) = \sigma(A_1) + \sigma(A_2)$ . Hal ini disajikan dalam teorema 2.1.4 berikut.

**Teorema 2.1.4**

1. Jika  $v_1, \dots, v_n \in C^n$ ,  $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in R$  dan  $A = \sum_{i=1}^k \lambda_i v_i v_i^*$ , maka A matriks Hermitian dan A kongruen dengan  $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_k, \dots, 0)$
2. Jika  $A_1$  dan  $A_2$  Hermitian dan  $\text{rank}(A_1 + A_2) = \text{rank}(A_1) + \text{rank}(A_2)$  maka  $\sigma(A_1 + A_2) = \sigma(A_1) + \sigma(A_2)$

Bukti :

1.  $A = \sum_{i=1}^k \lambda_i v_i v_i^*$  hermitian sebab

$$\left( \sum_{i=1}^k \lambda_i v_i v_i^* \right)^* = \sum_{i=1}^k (\lambda_i v_i v_i^*)^* = \sum_{i=1}^k (v_i v_i^* \lambda_i)^* = \sum_{i=1}^k \lambda_i v_i v_i^* . \text{ Jadi } A^* = A$$

Perhatikan bahwa matriks dapat dipartisi atas baris-barisnya atau kolom-kolomnya (Brown,1993), hal ini nanti akan dipakai dalam langkah pembuktian selanjutnya .

$$\begin{aligned} A &= \sum_{i=1}^k \lambda_i v_i v_i^* = \lambda_1 v_1 v_1^* + \lambda_2 v_2 v_2^* + \dots + \lambda_k v_k v_k^* \\ &= \lambda_1 \begin{bmatrix} v_{11} \\ v_{21} \\ \vdots \\ v_{n1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \overline{v_{11}} & \overline{v_{21}} & \dots & \overline{v_{n1}} \end{bmatrix} + \dots + \lambda_k \begin{bmatrix} v_{1k} \\ v_{2k} \\ \vdots \\ v_{nk} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \overline{v_{1k}} & \overline{v_{2k}} & \dots & \overline{v_{nk}} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &= \lambda_1 \begin{bmatrix} |v_{11}|^2 & v_{11} \overline{v_{21}} & \cdots & v_{11} \overline{v_{n1}} \\ v_{21} \overline{v_{11}} & |v_{21}|^2 & \cdots & v_{21} \overline{v_{n1}} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ v_{n1} \overline{v_{11}} & v_{n1} \overline{v_{21}} & \cdots & |v_{n1}|^2 \end{bmatrix} + \dots + \lambda_k \begin{bmatrix} |v_{1k}|^2 & v_{1k} \overline{v_{2k}} & \cdots & v_{1k} \overline{v_{nk}} \\ v_{2k} \overline{v_{1k}} & |v_{2k}|^2 & \cdots & v_{2k} \overline{v_{nk}} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ v_{nk} \overline{v_{1k}} & v_{nk} \overline{v_{2k}} & \cdots & |v_{nk}|^2 \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} \lambda_1 |v_{11}|^2 + \lambda_2 |v_{12}|^2 + \dots + \lambda_k |v_{1k}|^2 & \cdots & \lambda_1 v_{11} \overline{v_{n1}} + \lambda_2 v_{12} \overline{v_{n2}} + \dots + \lambda_k v_{1k} \overline{v_{nk}} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \lambda_1 v_{n1} \overline{v_{11}} + \lambda_2 v_{n2} \overline{v_{12}} + \dots + \lambda_k v_{nk} \overline{v_{1k}} & \cdots & \lambda_1 |v_{n1}|^2 + \lambda_2 |v_{n2}|^2 + \dots + \lambda_k |v_{nk}|^2 \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} \lambda_1 v_{11} & \lambda_2 v_{12} & \cdots & \lambda_k v_{1k} & 0 & \cdots & 0 \\ \lambda_1 v_{21} & \lambda_2 v_{22} & \cdots & \lambda_k v_{2k} & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \lambda_1 v_{n1} & \lambda_2 v_{n2} & \cdots & \lambda_k v_{nk} & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \overline{v_{11}} & \overline{v_{21}} & \cdots & \overline{v_{n1}} \\ \overline{v_{12}} & \overline{v_{22}} & \cdots & \overline{v_{n2}} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \overline{v_{1k}} & \overline{v_{2k}} & \cdots & \overline{v_{nk}} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \overline{v_{1n}} & \overline{v_{2n}} & \cdots & \overline{v_{nn}} \end{bmatrix} \\
 &= [\lambda_1 v_1 \quad \lambda_2 v_2 \quad \cdots \quad \lambda_k v_k \quad 0 \quad \cdots \quad 0] \begin{bmatrix} \overline{v_1} \\ \overline{v_2} \\ \vdots \\ \overline{v_n} \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} \lambda_1 & & & & & & \\ & \lambda_2 & & & & & \\ & & \ddots & & & & \\ & & & \lambda_k & & & \\ & & & & 0 & & \\ & & & & & \ddots & \\ & & & & & & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \overline{v_1} \\ \overline{v_2} \\ \vdots \\ \overline{v_n} \end{bmatrix} = \mathbf{V} \mathbf{\Lambda} \mathbf{V}^*
 \end{aligned}$$

Karena  $A = \mathbf{V} \mathbf{\Lambda} \mathbf{V}^*$  maka disimpulkan  $A$  kongruen dengan  $\mathbf{\Lambda}$

- Misalkan  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k$  nilai-nilai karakteristik yang tidak nol dari  $A_1$  yang berhubungan dengan vektor karakteristik  $v_1, v_2, \dots, v_k$  dan misalkan  $\lambda_{k+1}, \lambda_{k+2}, \dots, \lambda_{k+1}$  nilai-nilai karakteristik yang tidak nol dari  $A_2$  yang berhubungan dengan vektor karakteristik  $v_{k+1}, v_{k+2}, \dots, v_{k+1}$  maka menurut teorema spektral



### 3. KESIMPULAN

Berikut akan dituliskan kesimpulan sebagai hasil penelitian.

Jika  $U$  ruang produk dalam real dan  $\phi(x,y)$  fungsi bilinear simetri dalam  $U$  maka terdapat suatu basis  $B=\{f_i, \dots, f_j\}$  yaitu basis  $U$  sedemikian hingga adalah matriks

diagonal dan  $\phi(f_i, f_j) = \epsilon_i \delta_{ij}$ , dengan  $\epsilon_i = \begin{cases} 1 & 0 \leq i \leq k \\ -1 & k \leq i \leq r \\ 0 & r \leq i \leq n \end{cases}$ . Lebih lanjut  $k$  dan  $r$  tertentu

dengan tunggal oleh  $\phi$ .

### DAFTAR PUSTAKA

1. Brown, W.C., *Matrices Over Commutative Rings*, Marcel Dekker, New York. 1993
2. Fuhrmann, A, *Polynomial Approach to Linear Algebra*, Springer-Verlag, New York. 1996
3. Setiadji, *Diktat Aljabar Linear Lanjut*, F MIPA Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta. 1999