

| | | | |
|------|--|----|--|
| 在籍番号 | | 氏名 | |
|------|--|----|--|

[1] (定義) $v_1, \dots, v_n \in \mathbb{R}^n$ が \mathbb{R}^n の であるとは、すべての $a \in \mathbb{R}^n$ が

$a = b_1 v_1 + \dots + b_n v_n$ ($b_i \in \mathbb{R}$) と一意的に表せること。このとき、 $\begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$ を v_1, \dots, v_n に関する a の座標という。

[2] (定義) 写像 $y = f(x) : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, $y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_1(x_1, \dots, x_n) \\ \vdots \\ f_m(x_1, \dots, x_n) \end{pmatrix}$ の各 $f_i(x_1, \dots, x_n)$ が

x_1, \dots, x_n の同次 1 次式するとき、 $y = f(x)$ を という。

特に、 $m = n$ のとき、線形変換という。

[3] 行列 $A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & 1 \\ 1 & 1 & 3 \end{pmatrix}$ とする。 A の固有多項式は (1) である。

A の固有値は、 $\lambda_1 = \input{width=2em}{}$ (2) と $\lambda_2 = \input{width=2em}{}$ (3) (2 重解) の 2 つである。

A の λ_1 に対する固有ベクトルとして、 $p_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \input{width=2em}{}$ (4) がとれ、

λ_2 に対する固有ベクトルとして、 $p_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $p_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ がとれる。

但し、 3×3 行列 $P = (p_1 \ p_2 \ p_3)$ が正則行列になるようにとる。

行列 P の逆行列は $P^{-1} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 \\ 1 & 1 & \input{width=2em}{}$ (5), $P^{-1}AP = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & \input{width=2em}{}$ (6) となる。

さらに、 A を直交対角化するには、グラム・シュミットの正規直交化法を用いて、行列

$P = (p_1 \ p_2 \ p_3)$ から直交行列 $Q = (q_1 \ q_2 \ q_3) = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & \input{width=2em}{}$ (7) を作ればよい。

応用として、 $A^n = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 5^n + 2 \cdot 2^n & 5^n - 2 \cdot 2^n + 2^n & 5^n + 2^n - 2 \cdot 2^n \\ 5^n - 2^n & 5^n + 2 \cdot 2^n & 5^n - 2^n \\ 5^n - 2^n & 5^n - 2^n & \input{width=2em}{}$ (8) がえられる。