

H14問1

(1) $x_i = R e_i$ とおくと、 $(i=1, \dots, n)$

$$\begin{aligned} Ax_i &= R \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) R^T R e_i \\ &= R \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) e_i \quad (\because \text{直交行列の性質}) \\ &= R(\lambda_i e_i) \\ &= \lambda_i R e_i \\ &= \lambda_i x_i \end{aligned}$$

従って、 $\forall i=1, \dots, n$ に對して、 λ_i は A の固有値、 $R e_i$ はその固有ベクトルになっている。

(2) $B^2 = R \operatorname{diag}(\sqrt{\lambda_1}, \dots, \sqrt{\lambda_n}) R^T R \operatorname{diag}(\sqrt{\lambda_1}, \dots, \sqrt{\lambda_n}) R^T$

$$= R \operatorname{diag}(\sqrt{\lambda_1}, \dots, \sqrt{\lambda_n}) \operatorname{diag}(\sqrt{\lambda_1}, \dots, \sqrt{\lambda_n}) R^T \quad (\because R^T R = I)$$

$$= R \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) R^T$$

$$= A$$

(3) $AA^T = R \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) R^T R \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) R^T$

$$= R \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) R^T \quad (\because R^T R = I)$$

$$= R \operatorname{diag}(\lambda_1 \lambda_1, \dots, \lambda_n \lambda_n) R^T \quad (*)$$

ここで、 $\lambda_i \lambda_i = \begin{cases} 0 & \text{if } \lambda_i = 0 \\ \lambda_i \cdot \frac{1}{\lambda_i} \cdot \lambda_i & \text{if } \lambda_i \neq 0 \end{cases} = \lambda_i \quad (*)$

$$\begin{aligned} (*) &= R \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) R^T \\ &= A \end{aligned}$$

全ての λ_i が "零" ではないとき、

$$A^T A = R \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) R^T R \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) R^T$$

$$= R \operatorname{diag}(\lambda_1 \lambda_1, \dots, \lambda_n \lambda_n) R^T \quad (\because R^T R = I)$$

$$= R \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) R^T$$

$$= R I R^T$$

$$= R R^T$$

$$= I$$

$\therefore A^T$ は A の逆行列