線形代数学・同演習 B

演習問題 12

- 1. $(x\cos\theta y\sin\theta)^2 + (x\sin\theta + y\cos\theta)^2 = x^2 + y^2$ を確かめればよい.
- 2^{\dagger} (1) \times (固有値は 1,2,-1) (2) \bigcirc (固有値は 4,4,1) (3) \times (固有値は 7,-2,-2) 下の問題 5 より,正定値ならば対角成分は常に正になることがわかるので,対角成分が負ならば正定値にはなれない.
- 3.~(1) エルミート内積を $(\cdot|\cdot)$ とする.交代行列 X の固有値を μ , 固有ベクトルを x と すれば ,

$$\mu(\boldsymbol{x}|\boldsymbol{x}) = (X\boldsymbol{x}|\boldsymbol{x}) = (\boldsymbol{x}|^t X \boldsymbol{x}) = (\boldsymbol{x}|-X\boldsymbol{x}) = -\overline{\mu}(\boldsymbol{x}|\boldsymbol{x})$$

なので $\mu = -\overline{\mu}$, つまり μ は純虚数 (もしくは 0) である.

(2) λi に対応する固有ベクトルを x とすると $Xx=\lambda ix$ であり,この式の両辺の複素 共役をとることにより

$$\overline{X}\overline{x} = \overline{\lambda i}\overline{x} \quad \Leftrightarrow \quad X\overline{x} = -\lambda i\overline{x}.$$

- (3) (1) より交代行列の固有値は純虚数か 0 であるが,(2) より 0 でない純虚数は \pm が必ず対となる.したがって,n が奇数ならば少なくとも 1 つは固有値 0 を持つことになる.一方,行列式は固有値の積として得られるので,奇数次の交代行列の行列式は必ず 0 になる.
- 4. (1) \Rightarrow (2) A の固有多項式は $g_A(t)=t^2-(a+c)t+(ac-b^2)$ であるので , 固有値は

$$\lambda = \frac{(a+c) \pm \sqrt{(a-c)^2 + 4b^2}}{2} \tag{1}$$

となる、これが正なのだから

$$(a+c)^2 - ((a-c)^2 + 4b^2) = 4(ac - b^2) > 0,$$

つまり $ac-b^2>0$ を得る.これより特に a と c は同符号であるが,式 (1) より a>0 がわかる.(2) \Rightarrow (1) は逆を辿ればよい.

5.†
$$L = \begin{pmatrix} \sqrt{a} & 0 \\ b/\sqrt{a} & \sqrt{(ac-b^2)/a} \end{pmatrix}$$
.

 $L=\begin{pmatrix}x&0\\y&z\end{pmatrix}$ とおいたとき, $L^tL=\begin{pmatrix}x^2&xy\\xy&y^2+z^2\end{pmatrix}=\begin{pmatrix}a&b\\b&c\end{pmatrix}$ なので,x,y,z を a,b,c で表せばよい.問題 4 より $a>0,\ ac-b^2>0$ なので根号を取れることに注意.

 $6. \ ^t(AX) = {}^tX\,^tA = -XA$ であることより

$$\operatorname{tr}(AX) = \operatorname{tr}(^{t}(AX)) = -\operatorname{tr}(XA).$$

ここで $\operatorname{tr}(AX) = \operatorname{tr}(XA)$ であることを用いると , $2\operatorname{tr}(AX) = 0$ を得る .

- 7* (1) 例題 10.3 とほぼ同様.正値性条件も $\langle {m x}|{m x}
 angle_0=\lambda x^2+\mu y^2$ であることより明らかであろう.
 - (2) $\widetilde{X} = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{pmatrix}^{-1} {}^{t}X \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{pmatrix}$.

 $D=\left(egin{array}{cc} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{array}
ight)$ とおいたとき , $\langle m{x}\,|\,m{y}
angle = (x,y)D\left(m{x} \\ y \end{array}
ight)$ とかけることより

$$\langle X \boldsymbol{x} \, | \, \boldsymbol{y} \, \rangle = (x,y)^t X D \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = (x,y) D \cdot \underline{D^{-1}\,^t\! X D} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}.$$

 $(3) {}^{t}P\left(\begin{smallmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{smallmatrix}\right)P = \left(\begin{smallmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{smallmatrix}\right).$

条件は $\widetilde{P}P=E_2$ であるが , (2) よりこれは $D^{-1\,t}PD\cdot P=E_2$ となるので .

8.* Jacobian を J とすれば, $J = |\det A|$ となる.したがって,A が直交行列ならば J = 1 である.