

線形代数学・同演習 B

1 月 24 日分 演習問題^{*1}

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.[†] (1) 正定値ではない (固有値は 1, 2, -1)

(2) 正定値 (固有値は 4, 4, 1)

(3) 正定値ではない (固有値は 7, -2, -2)

3. (1) エルミート内積を $\langle \cdot | \cdot \rangle$ 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,

$$\mu \langle x | x \rangle = \langle Xx | x \rangle = \langle x | {}^t Xx \rangle = \langle x | -Xx \rangle = -\bar{\mu} \langle x | x \rangle$$

なので $\mu = -\bar{\mu}$, 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 $Xx = \lambda i x$ であり, この式の両辺の複素共役をとることにより

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

(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

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

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, $L^t L = \begin{pmatrix} x^2 & xy \\ xy & y^2 + z^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ b & c \end{pmatrix}$ 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. ヒントが間違っていました. 正しくは $\text{tr}(M) = \text{tr}({}^t M)$ です.

${}^t(AX) = {}^t X {}^t A = -XA$ であることより

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

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

7.* (1) 例題 10.3 とほぼ同様. 正值性条件も $(x|x)_0 = \lambda x^2 + \mu y^2$ であることより明らかである.

^{*1} 凡例: 無印は基本問題, [†] は特に解いてほしい問題, * は応用問題.

$$(2) \quad \tilde{X} = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{pmatrix}^{-1} {}^t X \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{pmatrix}.$$

$D = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{pmatrix}$ とおいたとき, $(x|\mathbf{y}) = (x, y)D \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ とかけることより

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

$$(3) \quad {}^t P \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{pmatrix} P = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{pmatrix}.$$

条件は $\tilde{P}P = E_2$ であるが, (2) よりこれは $D^{-1} {}^t P D \cdot P = E_2$ 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.

$$9.* \quad (1) \begin{pmatrix} e^a & 0 \\ 0 & e^b \end{pmatrix} \quad (2) \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \quad (3) \begin{pmatrix} \cosh x & \sinh x \\ \sinh x & \cosh x \end{pmatrix}$$