① (1) 行列 $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 0 & 3 & -1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ の固有多項式 $g_A(t) = |tE - A|$ を計算し, A の固有値 λ を全て求めよ.

解答) Aの固有多項式は,

$$g_A(t) = |tE - A| = \begin{vmatrix} t - 2 & 1 & -1 \\ 0 & t - 3 & 1 \\ 0 & 0 & t - 2 \end{vmatrix} = (t - 2)^2 (t - 3).$$

従って, Aの固有値は $\lambda = 2,3$ である.

(2) A のそれぞれの固有値 λ に対し、固有空間 $W(\lambda;A)$ を求めよ. (3点)

解答)

• $\lambda = 2 \mathcal{O} \mathcal{E} \mathcal{F}$,

$$A - 2E = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{\text{\text{\text{\text{\text{\text{\text{\text{\text{\text{0}}}}}}}}} \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

従って $\lambda = 2$ に対する固有空間は

$$W(2; A) = \left\{ \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mid (A - 2E)\mathbf{x} = 0 \right\} = \left\{ t_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \middle| t_1, t_2 \in \mathbb{R} \right\}.$$

• $\lambda = 3 \mathcal{O} \mathcal{E} \mathcal{E}$,

$$A - 3E = \begin{pmatrix} -1 & -1 & 1\\ 0 & 0 & -1\\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{finite}} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0\\ 0 & 0 & 1\\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

従って $\lambda = 3$ に対する固有空間は

$$W(3; A) = \left\{ \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mid (A - 3E)\mathbf{x} = 0 \right\} = \left\{ t \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \middle| t \in \mathbb{R} \right\}.$$

- ② 2次以下の実係数多項式のなすベクトル空間 $V=\mathbb{R}[x]_2$ 上の線形変換 T を T(f(x))=f(1-2x) により定める.
 - (1) V の基底 $\{1,x,x^2\}$ に関する T の表現行列 A を求め, T の固有値 λ を全て求めよ. (表現行列 A: 1 点, 固有値 λ : 3 点)

解答)
$$T(1) = 1$$
, $T(x) = 1 - 2x$, $T(x^2) = (1 - 2x)^2 = 1 - 4x + 4x^2$ より,

$$(T(1) \ T(x) \ T(x^2)) = (1 \ x \ x^2) \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & -4 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}.$$

よって, 求める T の表現行列は $A=\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & -4 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$ である. A の固有多項式は,

$$g_A(t) = |tE - A| = \begin{vmatrix} t - 1 & -1 & -1 \\ 0 & t + 2 & 4 \\ 0 & 0 & t - 4 \end{vmatrix} = (t - 1)(t + 2)(t - 4).$$

従ってTの固有値は $\lambda = 1, -2, 4$ である.

(2) T の各固有値 λ に対する固有ベクトルを求めよ. (3点)

解答)

• $\lambda = 1 \mathcal{O} \mathcal{E}$,

 $(A-E)\mathbf{x} = 0$ を解けば、 $\mathbf{x}_1 = t_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ $(t_1 \in \mathbb{R})$. 従って、固有ベクトルは $f_1(x) = t_1$ $(t_1 \neq 0)$.

• $\lambda = -2 \mathcal{O} \ \xi \ \xi$.

$$A + 2E = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -4 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{$\underline{\pm}$-$$$$$\underline{\pm}$-$}} \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

 $(A+2E)\mathbf{x}=0$ を解けば、 $\mathbf{x}_2=t_2\begin{pmatrix}1\\-3\\0\end{pmatrix}$ $(t_2\in\mathbb{R})$. 従って、固有ベクトルは $f_2(x)=t_2(1-3x)$ $(t_2\neq 0)$.

λ = 4のとき、

$$A - 4E = \begin{pmatrix} -3 & 1 & 1 \\ 0 & -6 & -4 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{\sharp-$$} \times \text{\sharp}} \begin{pmatrix} 9 & 0 & -1 \\ 0 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$(A-4E)\mathbf{x}=0$$
を解けば、 $\mathbf{x}_3=t_3\begin{pmatrix}1\\-6\\9\end{pmatrix}$ $(t_3\in\mathbb{R})$. 従って、固有ベクトルは $f_3(x)=t_3(1-6x+9x^2)=t_3(1-3x)^2$ $(t_3\neq0)$.

^{1※}この講義に関する情報はホームページを参照. http://fuji.ss.u-tokai.ac.jp/nasu/2023/la2.html