

数学演習2 第14回

2023 1/10

行列の対角化

$K = \mathbb{R}, \mathbb{C}$ とおく。

n 次正方行列 A に対して n 次正則行列 P が存在して $P^{-1}AP$ が対角行列になるとき A は対角化可能であるという。

A が n 次正方実行列のとき P を実行列にとれるならば A は \mathbb{R} 上対角化可能であるという。

定理1 T が K 上の有限次元ベクトル空間 V の線形変換、 $\lambda_1, \dots, \lambda_r$ を T の相異なる固有値全体とすると

$$\sum_{i=1}^r \dim W(\lambda_i; T) \leq \dim V$$

また各 $W(\lambda_i; T)$ の基 u_{i1}, \dots, u_{in_i} をとるとき

$u_{11}, \dots, u_{1n_1}, \dots, u_{r1}, \dots, u_{rn_r}$ は1次独立である。

証明) u_1, \dots, u_k を u_i が λ_i の固有ベクトルにとるとき1次独立を示す。 k に関する帰納法。 $k=1$ のとき成立つ。 $k-1$ のとき成立つとすると u_1, \dots, u_{k-1} が1次従属

なら、 u_1, \dots, u_{k-1} は1次独立より $c_1 u_1 + \dots + c_k u_k = 0$ を自明でない1次関係とすると $c_k = 0$ なる $c_1 u_1 + \dots + c_{k-1} u_{k-1} = 0$ が自明でない1次関係で矛盾だから $c_k \neq 0$ となり、 $u_k = d_1 u_1 + \dots + d_{k-1} u_{k-1}$ と表せる。 T を施すと

$$\lambda_k u_k = T u_k = d_1 T u_1 + \dots + d_{k-1} T u_{k-1} = d_1 \lambda_1 u_1 + \dots + d_{k-1} \lambda_{k-1} u_{k-1}$$

これと $\lambda_k u_k = d_1 \lambda_k u_1 + \dots + d_{k-1} \lambda_k u_{k-1}$ を引くと

$$d_1 (\lambda_1 - \lambda_k) u_1 + \dots + d_{k-1} (\lambda_{k-1} - \lambda_k) u_{k-1} = 0$$

$$u_1, \dots, u_{k-1} \text{ が1次独立より } d_1 (\lambda_1 - \lambda_k) = 0, \dots, d_{k-1} (\lambda_{k-1} - \lambda_k) = 0$$

$\lambda_1, \dots, \lambda_k$ は異なるから $d_1 = 0, \dots, d_{k-1} = 0$ かつ $u_k = 0$ となり u_k が固有ベクトルに矛盾する。 よって k のとき成立つ。

次に u_{i1}, \dots, u_{in_i} を上のとおりとすると $\sum_{i=1}^r \sum_{j=1}^{n_i} c_{ij} u_j = 0$ とし、 $v_i = \sum_{j=1}^{n_i} c_{ij} u_j$ とおくと $v_1 + \dots + v_r = 0$

もしある $v_i \neq 0$ ならば v_1, \dots, v_r の内 $\neq 0$ なものを v_{i_1}, \dots, v_{i_k} とするとこれは $\lambda_{i_1}, \dots, \lambda_{i_k}$ の固有ベクトルより1次独立で、 $v_{i_1} + \dots + v_{i_k} \neq 0 \therefore v_1 + \dots + v_r \neq 0$ となり矛盾。 $\therefore v_1 = 0, \dots, v_r = 0 \therefore \sum_{j=1}^{n_i} c_{ij} u_j = 0$ より $c_{ij} = 0$ ($j=1, \dots, n_i$)

故に u_{ij} ($1 \leq i \leq r, 1 \leq j \leq n_i$) は1次独立。 $\therefore n_1 + \dots + n_r \leq \dim V$

$n_i = \dim W(\lambda_i; T)$ であるから定理が成立つ。 \square

定理2 A を実 n 次正方行列 (または n 次正方行列)、 A の相異なる実固有値全体 (または 相異なる固有値全体) を $\lambda_1, \dots, \lambda_r$ とするとき A が " \mathbb{R} 上 対角化可能 (または 対角化可能)" であるための必要十分条件は $TA(x) = Ax : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ (または $\mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}^n$) に対し

$$\sum_{i=1}^r \dim W(\lambda_i; TA) = n$$

証明 (必要性) $P = [p_1 \dots p_n]$, $P^{-1}AP = \begin{bmatrix} \mu_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \mu_n \end{bmatrix}$ とすると

$$AP = [Ap_1 \dots Ap_n] = P [\mu_1 e_1 \dots \mu_n e_n] = [\mu_1 p_1 \dots \mu_n p_n]$$

$\therefore Ap_i = \mu_i p_i$ かつ p_i は TA の固有ベクトル μ_i は固有値

μ_1, \dots, μ_n の内 λ_i であるものの個数を k_i とすると $k_1 + \dots + k_r = n$ かつ

$$k_i \leq \dim W(\lambda_i; TA) \text{ より } n \leq \sum_{i=1}^r \dim W(\lambda_i; TA) \quad \text{ここで定理1より}$$

右辺 $\leq n$ かつ等号が成立つ。

(十分性) 各 $W(\lambda_i; TA)$ の基 u_{i1}, \dots, u_{in_i} をとると u_{i1}, \dots, u_{in_i} ($1 \leq i \leq r, 1 \leq j \leq n_i$)

は1次独立より $n_1 + \dots + n_r = n$ かつあるから $P = [u_{11} \dots u_{1n_1} \dots u_{r1} \dots u_{rn_r}]$ は正則で

$$\begin{aligned} AP &= [Au_{11} \dots Au_{1n_1} \dots Au_{r1} \dots Au_{rn_r}] = [\lambda_1 u_{11} \dots \lambda_1 u_{1n_1} \dots \lambda_r u_{r1} \dots \lambda_r u_{rn_r}] \\ &= P [\lambda_1 e_1 \dots \lambda_1 e_{n_1} \dots \lambda_r e_{n-n_r+1} \dots \lambda_r e_n] = P \begin{bmatrix} \lambda_1 & & & 0 \\ & \ddots & & \\ 0 & & \lambda_r & \\ & & & \ddots \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$\therefore P^{-1}AP = \begin{bmatrix} \lambda_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_r & \\ & & & \ddots \end{bmatrix} \quad \square$$

問題5.4

1. 次の行列 A は対角化できるか調べ、対角化できれば対角化せよ。

$$(1) \begin{bmatrix} 7 & -6 \\ 3 & -2 \end{bmatrix} \quad (4) \begin{bmatrix} -3 & -2 & -2 \\ 4 & 3 & 2 \\ 8 & 4 & 5 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} \text{解) (1) } g_A(t) &= \det(tE - A) = \begin{vmatrix} t-7 & 6 \\ -3 & t+2 \end{vmatrix} = (t-7)(t+2) + 18 \\ &= t^2 - 5t + 4 = (t-1)(t-4) \end{aligned}$$

TA の固有値は $\lambda = 1, 4$

各固有値の固有空間を求めると、 $W(\lambda; TA) = \{x \in \mathbb{R}^2 \mid (\lambda E - A)x = 0\}$ より

$\lambda = 1$ のとき $(E-A)x = 0$ を解くと、 $E-A = \begin{bmatrix} -6 & 6 \\ -3 & 3 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ より $x_1 - x_2 = 0$
 $x = c \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \therefore W(1; TA) = \left\{ c \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \mid c \in \mathbb{R} \right\}$

$\lambda = 4$ のとき $(4E-A)x = 0$ を解くと $4E-A = \begin{bmatrix} -3 & 6 \\ -3 & 6 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ より $x_1 - 2x_2 = 0$
 $x = c \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \therefore W(4; TA) = \left\{ c \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \mid c \in \mathbb{R} \right\}$

$\dim W(1; TA) + \dim W(4; TA) = 1 + 1 = 2$ より A は対角化可能
 各固有空間の基 $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$ をとり $P = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$ とおくと

$$AP = [A \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, A \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}] = \begin{bmatrix} 1 & 8 \\ 1 & 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} & 4 \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \end{bmatrix} = P \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$$

$$\therefore P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$$

(4) $g_A(t) = \det(tE-A) = \begin{vmatrix} t+3 & 2 & 2 \\ -4 & t-3 & -2 \\ -8 & -4 & t-5 \end{vmatrix} = (t+3)(t-3)(t-5) + 32 + 32 + 8(t-5)$
 $= t^3 - 5t^2 + 7t - 3 = (t-1)(t^2 - 4t + 3) = (t-1)^2(t-3)$

よって TA の固有値は $\lambda = 1, 3$

固有ベクトルは、 $\lambda = 1$ のとき $(E-A)x = 0$ を解くと $E-A = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 2 \\ -4 & -2 & -2 \\ -8 & -4 & -4 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1/2 & 1/2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$
 より $x_1 + \frac{1}{2}x_2 + \frac{1}{2}x_3 = 0$ $x_2 = c_1, x_3 = c_2$ とおくと $x = \begin{bmatrix} -\frac{c_1}{2} - \frac{c_2}{2} \\ c_1 \\ c_2 \end{bmatrix}$

$$W(1; TA) = \left\{ c_1 \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \mid c_1, c_2 \in \mathbb{R} \right\}$$

$\lambda = 3$ のとき $(3E-A)x = 0$ を解くと $3E-A = \begin{bmatrix} 6 & 2 & 2 \\ -4 & 0 & -2 \\ -8 & -4 & -2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 0 & 2 & -1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 0 & -4 & 2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & -1/2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$
 $\therefore x_1 + \frac{1}{2}x_3 = 0$ $x_2 - \frac{1}{2}x_3 = 0$ $x = c \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{bmatrix}$ $W(3; TA) = \left\{ c \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{bmatrix} \mid c \in \mathbb{R} \right\}$

$\dim W(1; TA) + \dim W(3; TA) = 2 + 1 = 3$ より A は対角化可能
 各固有空間の基をとり $W(1; TA)$ の基 $\left\{ \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$, $W(3; TA)$ の基 $\left\{ \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$

から $P = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -2 & 0 & -1 \\ 0 & -2 & -2 \end{bmatrix}$ とおくと $AP = [A \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, A \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, A \begin{bmatrix} -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{bmatrix}] = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 3 \\ -2 & 0 & -3 \\ 0 & -2 & -6 \end{bmatrix}$

$$= P \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \therefore P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \quad \square$$