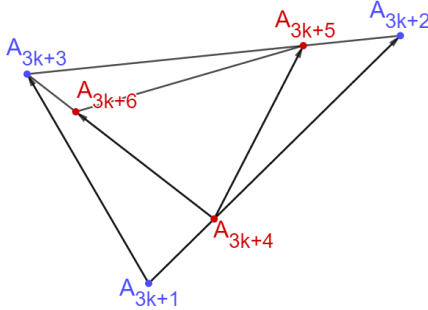


## Q.091 ★10 学コン 2017-11-6

$0 < t < 1$  を満たす定数  $t$  と、 $\triangle A_1 A_2 A_3$  に対して、線分  $A_n A_{n+1}$  を  $t : (1-t)$  に内分する点を  $A_{n+3}$  とする ( $n = 1, 2, 3, \dots$ )。  $\lim_{n \rightarrow \infty} KA_n = 0$  となるような、 $n$  によらない点  $K$  は存在するか。存在するならば、 $\overrightarrow{A_1 A_2} = \vec{p}$ ,  $\overrightarrow{A_1 A_3} = \vec{q}$  として、 $\overrightarrow{A_1 K}$  を  $\vec{p}$ ,  $\vec{q}$ ,  $t$  で表せ。



$k$  を 0 以上の整数として、 $\vec{p}_k = \overrightarrow{A_{3k+1} A_{3k+2}}$ ,  $\vec{q}_k = \overrightarrow{A_{3k+1} A_{3k+3}}$  とおく。なお、 $\vec{p}_0 = \vec{p}$ ,  $\vec{q}_0 = \vec{q}$  である。点の取り方から、

$$\vec{p}_{k+1} = (1-2t)\vec{p}_k + t\vec{q}_k$$

$$\vec{q}_{k+1} = -t(1-t)\vec{p}_k + (1-t)\vec{q}_k$$

が成り立つ。これから  $\vec{p}_k$  の 3 項間漸化式が次のように得られる。

$$\vec{p}_{k+2} - (2-3t)\vec{p}_{k+1} + (1-t)^3\vec{p}_k = \vec{0}$$

特性方程式  $x^2 - (2-3t)x + (1-t)^3 = 0$  の解は、

$$x = \frac{(2-3t) \pm t\sqrt{4t-3}}{2}$$

である。符号が負のものを  $\alpha$ 、正のものを  $\beta$  とおく。これらを用いて、 $\vec{p}_k$  について次のように書ける。

$$\begin{cases} \vec{p}_{k+2} - \alpha\vec{p}_{k+1} = \beta(\vec{p}_{k+1} - \alpha\vec{p}_k) \\ \vec{p}_{k+2} - \beta\vec{p}_{k+1} = \alpha(\vec{p}_{k+1} - \beta\vec{p}_k) \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \vec{p}_{k+1} - \alpha\vec{p}_k = \beta^k(\vec{p}_1 - \alpha\vec{p}_0) \\ \vec{p}_{k+1} - \beta\vec{p}_k = \alpha^k(\vec{p}_1 - \beta\vec{p}_0) \end{cases}$$

$\frac{3}{4} < t < 1$  の場合、 $\alpha, \beta$  は相異なる実数で、

$$\vec{p}_k = \frac{\beta^k - \alpha^k}{\beta - \alpha}\vec{p}_1 - \frac{\alpha\beta^k - \beta\alpha^k}{\beta - \alpha}\vec{p}_0$$

と解ける。 $\alpha$  は明らかに  $t$  について単調減少だから、 $-1 < \alpha < -\frac{1}{8}$  が成り立つ。続いて  $\beta$  については、 $-3 < \sqrt{4t-3} - 3 < -1$  に注意すれば、 $-1 < \beta < 1$  であることはわかる。よって、

$$\alpha^k, \beta^k \rightarrow 0 \quad (k \rightarrow \infty)$$

となるから、 $\vec{p}_k \rightarrow \vec{0} \quad (k \rightarrow \infty)$  を得る。

$t = \frac{3}{4}$  の場合、 $\alpha = \beta = -\frac{1}{8}$  となり、漸化式は

$$\vec{p}_{k+1} + \frac{1}{8}\vec{p}_k = \left(-\frac{1}{8}\right)^k \left(\vec{p}_1 + \frac{1}{8}\vec{p}_0\right)$$

である。 $\vec{p}_1 + \frac{1}{8}\vec{p}_0$  は  $\vec{p}, \vec{q}$  のみで表され  $k$  によらないことに注意すると、これは次のように解ける。

$$\vec{p}_k = \left(-\frac{1}{8}\right)^k (\vec{p}_0 - k(8\vec{p}_1 + \vec{p}_0))$$

ここで  $k \rightarrow \infty$  の極限を考える。 $\left|k\left(-\frac{1}{8}\right)^k\right| = \frac{k}{8^k} \rightarrow 0$  より、

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \vec{p}_k = \left(-\frac{1}{8}\right)^k \lim_{k \rightarrow \infty} k \left(-\frac{1}{8}\right)^k = 0$$

とわかる。したがって、 $\vec{p}_k \rightarrow \vec{0} \quad (k \rightarrow \infty)$ 。

$0 < t < \frac{3}{4}$  の場合、 $\alpha, \beta$  は共役な虚数となる。これらは絶対値が等しく、それを  $r$  とする。また、 $\beta$  の偏角を  $\theta$  とするとき、 $\alpha$  の偏角は  $-\theta$

となる。なお、明らかに  $\sin \theta \neq 0$  である。

$$r^2 = \left(\frac{2-3t}{2}\right)^2 + \left(\frac{t\sqrt{3-4t}}{2}\right)^2 = (1-t)^3$$

$$\beta = r \cos \theta + ir \sin \theta, \quad \alpha = r \cos \theta - ir \sin \theta$$

この場合も、漸化式は同様に解ける。

$$\vec{p}_k = \frac{\beta^k - \alpha^k}{\beta - \alpha}\vec{p}_1 - \alpha\beta \frac{\beta^{k-1} - \alpha^{k-1}}{\beta - \alpha}\vec{p}_0$$

この  $k \rightarrow \infty$  の極限を考えたい。

$$\frac{\beta^k - \alpha^k}{\beta - \alpha} = \frac{2ir^k \sin k\theta}{2ir \sin \theta} = r^{k-1} \frac{\sin k\theta}{\sin \theta}$$

$$\alpha\beta \frac{\beta^{k-1} - \alpha^{k-1}}{\beta - \alpha} = (1-t)^3 r^{k-2} \frac{\sin(k-1)\theta}{\sin \theta}$$

であるから、 $\lim_{k \rightarrow \infty} r^{k-1} \sin k\theta$  が分かればよい。 $\sin k\theta$  は  $-1$  から  $1$  まで

を振動し、 $r^2 = (1-t)^3$  より  $0 < t < \frac{3}{4}$  の範囲では  $r < 1$  である。したがって、 $\lim_{k \rightarrow \infty} r^{k-1} \sin k\theta = 0$ 。これによって  $\vec{p}_k \rightarrow \vec{0} \quad (k \rightarrow \infty)$ 。

以上より、任意の  $0 < t < 1$  について  $\vec{p}_k \rightarrow \vec{0}$  が成り立つ。漸化式、

$$\vec{p}_{k+1} = (1-2t)\vec{p}_k + t\vec{q}_k$$

について両辺の  $k \rightarrow \infty$  の極限を考えれば、 $\vec{q}_k \rightarrow \vec{0} \quad (k \rightarrow \infty)$  もわかる。このことは、 $k \rightarrow \infty$  の極限において、3 点  $A_{3k+1}, A_{3k+2}, A_{3k+3}$  は同じ点に収束することを意味する。続いて、初めの漸化式について、

$$\vec{p}_{k+1} + \vec{q}_{k+1} = \vec{p}_k + \vec{q}_k + (t^2 - 3t)\vec{p}_k$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{3-t}(\vec{p}_{k+1} + \vec{q}_{k+1}) + t\vec{p}_k = \frac{1}{3-t}(\vec{p}_k + \vec{q}_k)$$

と整理できる。 $t\vec{p}_k = \overrightarrow{A_{3k+1} A_{3k+4}}$  であることに注意すると、これは任意の  $k$  について、点  $A_{3k+1}$  を始点とするベクトル  $\frac{1}{3-t}(\vec{p}_k + \vec{q}_k)$  が指す点は常に等しいことを意味する。この点を  $X$  とし、 $\overrightarrow{A_{3k+1} X}$  を  $\vec{d}_k$  とおく。すると

$$\vec{d}_k = \frac{1}{3-t}(\vec{p}_k + \vec{q}_k) \rightarrow \vec{0} \quad (k \rightarrow \infty)$$

が成り立っている。このことは、 $k \rightarrow \infty$  の極限において、2 点  $A_{3k+1}, X$  は同じ点に収束することを意味する。したがって、この点  $X$  を点  $K$  とすれば、 $\lim_{n \rightarrow \infty} KA_n = 0$  とできる。 $\overrightarrow{A_1 K}$  は  $\vec{d}_0$  にあたるから、

$$\overrightarrow{A_1 K} = \frac{1}{3-t}(\vec{p} + \vec{q})$$