問題2解答編

経済動学 2016Q1 資料番号: 16EDP2S

mail@kenjisato.jp

2016年5月3日

問題1 次の行列のジョルダン標準形を求めよ:

$$A_3 = \begin{bmatrix} 1 & j \\ j & -1 \end{bmatrix} \qquad A_4 = \begin{bmatrix} 2 & -3 & 2 \\ -5 & 8 & -6 \\ -8 & 12 & -9 \end{bmatrix}.$$

 A_3 のジョルダン分解 固有値は

$$\det \begin{bmatrix} \lambda - 1 & -j \\ -j & \lambda + 1 \end{bmatrix} = \lambda^2 = 0$$

の解である. したがって, $\lambda=0$ (2 重根). 固有ベクトル p_1 は

$$\left(\begin{bmatrix} 1 & j \\ j & -1 \end{bmatrix} - 0I \right) p_1 = \begin{bmatrix} 1 & j \\ j & -1 \end{bmatrix} p_1 = 0$$

の解である. 同値な変形 (行基本変形) を施すと、

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ j & -1 \end{bmatrix} p_1 = 0.$$

これを満たす非ゼロベクトルは例えば

$$p_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ j \end{bmatrix}$$
.

一般固有ベクトル p_2 を

$$\begin{bmatrix} 1 & j \\ j & -1 \end{bmatrix} p_2 = p_1$$

によって求める.

$$\begin{bmatrix} 1 & j \\ j & -1 \end{bmatrix} p_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ j \end{bmatrix}$$

に行基本変形を施して,

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ j & -1 \end{bmatrix} p_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ j \end{bmatrix}.$$

これを満たす非ゼロベクトルは例えば

$$p_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

である.

$$P = \begin{bmatrix} p_1 & p_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ j & 0 \end{bmatrix}$$

とすれば.

$$P^{-1} = \frac{1}{-j} \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ -j & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -j \\ 1 & j \end{bmatrix}.$$

$$P^{-1}A_3P = \begin{bmatrix} 0 & -j \\ 1 & j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & j \\ j & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ j & 0 \end{bmatrix}$$
$$= \begin{bmatrix} 1 & j \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ j & 0 \end{bmatrix}$$
$$= \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

A_4 のジョルダン分解 固有値は

$$A_4 = \begin{bmatrix} 2 & -3 & 2 \\ -5 & 8 & -6 \\ -8 & 12 & -9 \end{bmatrix}$$

$$\phi_{A_3}(\lambda) = \det \begin{bmatrix} \lambda - 2 & 3 & -2 \\ 5 & \lambda - 8 & 6 \\ 8 & -12 & \lambda + 9 \end{bmatrix} = 0$$

の解である.

$$(\lambda - 2)(\lambda - 8)(\lambda + 9) = \lambda^{3} - \lambda^{2} - 74\lambda + 144$$

$$3 \cdot 6 \cdot 8 = 144$$

$$(-2) \cdot 5 \cdot (-12) = 120$$

$$-(-2) \cdot (\lambda - 8) \cdot 8 = 16\lambda - 128$$

$$-3 \cdot 5 \cdot (\lambda + 9) = -15\lambda - 135$$

$$-(\lambda - 2) \cdot 6 \cdot (-12) = 72\lambda - 144$$

$$\phi_{A_{3}}(\lambda) = \lambda^{3} - \lambda^{2} - \lambda + 1$$

$$\phi_{A_3}(\lambda) = \lambda^2(\lambda - 1) - (\lambda - 1)$$
$$= (\lambda + 1)(\lambda - 1)^2.$$

 $\lambda = -1$ に対応する固有ベクトル p_{-1} は

$$\begin{bmatrix} 2+1 & -3 & 2 \\ -5 & 8+1 & -6 \\ -8 & 12 & -9+1 \end{bmatrix} p_{-1} = \begin{bmatrix} 3 & -3 & 2 \\ -5 & 9 & -6 \\ -8 & 12 & -8 \end{bmatrix} p_{-1} = 0$$

の解である. 行変形を施して、

$$\begin{bmatrix} 0 & -3 & 2 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} p_{-1} = 0$$

を得る. したがって,

$$p_{-1} = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}$$

は固有値の1つである.

 $\lambda = 1 \ (2 重根)$ に対応する固有ベクトル p_1 は

$$\begin{bmatrix} 2-1 & -3 & 2 \\ -5 & 8-1 & -6 \\ -8 & 12 & -9-1 \end{bmatrix} p_1 = \begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ -5 & 7 & -6 \\ -8 & 12 & -10 \end{bmatrix} p_1 = 0$$

の解である. 行変更を施して、

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} p_1 = 0$$

を得る.解の自由度は1であり、

$$p_1 = \begin{bmatrix} -1\\1\\2 \end{bmatrix}$$

が解の1つ.一般固有ベクトルを求めるために、

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ -5 & 7 & -6 \\ -8 & 12 & -10 \end{bmatrix} p_2 = p_1 = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

を p_2 について解く. 行変換を施して,

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} p_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

解の1つは

$$p_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

変換行列

$$P = \begin{bmatrix} p_{-1} & p_1 & p_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 \end{bmatrix},$$

$$P^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 0 \\ -1 & 3 & -2 \end{bmatrix}$$

$$P^{-1}A_4P = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 0 \\ -1 & 3 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -3 & 2 \\ -5 & 8 & -6 \\ -8 & 12 & -9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$
$$= \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 \\ -2 & 3 & -2 \\ -1 & 3 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$
$$= \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

一般固有ベクトルの順序について

$$\bar{P} = \begin{bmatrix} p_1 & p_2 & p_{-1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & 3 \end{bmatrix}$$

とすると,

$$\bar{P}^{-1}A_4\bar{P} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

となる. あるいは、一般固有空間の基底を降順に並び替えると

$$\bar{\bar{P}} = \begin{bmatrix} p_2 & p_1 & p_{-1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}$$

下三角のジョルダン細胞が並ぶようになる.

$$\bar{\bar{P}}^{-1}A_4\bar{\bar{P}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}.$$

問題2 ジョルダン細胞のべき乗

$$J_r(\lambda)^t, \quad t \in \mathbb{N}$$

を計算せよ. (ヒント:

$$J_r(\lambda) = \lambda I_r + N_r$$

$$=: \begin{bmatrix} \lambda & & & \\ & \lambda & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 1 & & \\ & 0 & \ddots & \\ & & \ddots & 1 \\ & & & 0 \end{bmatrix}$$

と分解したとき,

$$(\lambda I_r)N_r = N_r(\lambda I_r), \qquad (N_r)^r = 0$$

が成り立つことに注意せよ.)

解答 λI_r と N_r の可換性により、2 項定理が使えるので

$$J_r(\lambda)^t = (\lambda I_r + N_r)^t$$

$$= \sum_{k=0}^t {t \choose k} \lambda^{t-k} N_r^k$$

$$= \sum_{k=0}^{\min\{t,r-1\}} {t \choose k} \lambda^{t-k} N_r^k$$

が成り立つ. ただし, $\binom{t}{k} = \frac{t!}{k!(t-k)!}$. N_r のべき乗は次のように, 1 の並びが1 つずつ右上に上がっていくことを確認せよ:

したがって.

$$J_{r}(\lambda)^{t} = \begin{bmatrix} \lambda^{t} & t\lambda^{t-1} & \frac{t(t-1)}{2}\lambda^{t-2} & \ddots & \binom{t}{r-2}\lambda^{t-r+2} & \binom{t}{r-1}\lambda^{t-r+1} \\ \lambda^{t} & t\lambda^{t-1} & \frac{t(t-1)}{2}\lambda^{t-2} & \ddots & \binom{t}{r-2}\lambda^{t-r+2} \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \\ & & \ddots & t\lambda^{t-1} & \frac{t(t-1)}{2}\lambda^{t-2} \\ & & \lambda^{t} & t\lambda^{t-1} \\ & & & \lambda^{t} \end{bmatrix}.$$

問題 3 任意の行列 $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ に対し、適当な正則行列 P を選べば $P^{-1}AP$ が Jordan 標準形をもつようにできる.この定理を用いて A の固有値 λ がすべて $|\lambda| < 1$ を満たすとき

$$A^t \to 0, \quad t \to \infty$$

が成り立つことを示せ、収束は要素ごとの収束を考えてよい.

解答 p(t) を t の多項式, $|\lambda| < 1$ とすると,

$$p(t)\lambda^t \to 0, \quad t \to \infty$$

が成り立つことを確認しておく. これには任意の n について

$$t^n \lambda^t = \frac{t^n}{(1/\lambda)^t} \to 0$$

が成り立つことを見れば十分である. ロピタルの定理より

$$\lim_{t \to \infty} \frac{t^n}{(1/\lambda)^t} = \lim_{t \to \infty} \frac{nt^{n-1}}{(1/\lambda)^t (-\log \lambda)}$$

$$= \cdots$$

$$= \lim_{t \to \infty} \frac{n(n-1)\cdots 2\cdot 1}{(1/\lambda)^t (-\log \lambda)^n}$$

$$= 0.$$

したがって、任意の $r \in \mathbb{N}$, $|\lambda| < 1$ について

$$J_r(\lambda)^t \to 0$$

が成り立つ. A のジョルダン分解

$$A = P \begin{bmatrix} J_{r_1}(\lambda_1) & & & \\ & \ddots & & \\ & & J_{r_k}(\lambda_k) \end{bmatrix} P^{-1}$$

により,

$$A^{t} = P \begin{bmatrix} J_{r_{1}}(\lambda_{1})^{t} & & & \\ & \ddots & & \\ & & J_{r_{k}}(\lambda_{k})^{t} \end{bmatrix} P^{-1} \to 0, \quad t \to \infty$$

が分かる.

<u>行列指数関数</u> 連続時間のシステムを分析する場合, べきではなく指数関数が中心的な役割を果たす. 行列指数関数 e^{At} が次のように定義される.

$$e^{At} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} A^n.$$

 $A = PJP^{-1}$ とジョルダン分解されるとき,

$$e^{At} = e^{PJP^{-1}t} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} \left(PJP^{-1} \right)^n = P\left(\sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} J^n \right) P^{-1} = Pe^{Jt} P^{-1}.$$

したがって、ジョルダン細胞の指数関数を計算しさえすればよい.

$$J_r(\lambda)^n = \sum_{k=0}^{\min\{n,r-1\}} \binom{n}{k} \lambda^{n-k} N_r^k$$

より,

$$e^{J_r(\lambda)t} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} \left(\sum_{k=0}^{r-1} \frac{n!}{k!(n-k)!} \lambda^{n-k} N_r^k \right).$$

成分 $\left[e^{J_r(\lambda)t}\right]_{ij}$, j=i,i+1,i+r-1 は次のように計算できる.

$$\left[e^{J_r(\lambda)t}\right]_{ij} = \begin{cases} e^{\lambda t} & \text{if } i = j\\ \frac{t^k}{k!}e^{\lambda t} & \text{if } i + k = j \end{cases}$$

ただしk = 1, 2, ..., r - 1. まとめると,

$$e^{J_r(\lambda)t} = e^{\lambda t} \begin{bmatrix} 1 & t & \frac{t^2}{2!} & \ddots & \frac{t^{r-2}}{(r-2)!} & \frac{t^{r-1}}{(r-1)!} \\ & 1 & t & \frac{t^2}{2!} & \ddots & \frac{t^{r-2}}{(r-2)!} \\ & & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \\ & & & \ddots & t & \frac{t^2}{2!} \\ & & & 1 & t \\ & & & & 1 \end{bmatrix}.$$

全ての固有値の実部が負であれば、連続時間線形システム $\dot{x}=Ax$ が安定である. この事実は $\lambda=a+bj$ としたとき, a<0 であれば

$$|e^{\lambda t}| = |e^{at}e^{btj}| = e^{at} \to 0$$

が成り立つからである. $(t^{r-1}e^{at} \rightarrow 0$ が成り立つことは確認しておくこと).