

--	--	--	--	--	--	--

1 ある直交座標系において方程式 $x^2 - 2x - y^2 - 3y - 1 = 0$ で表される図形 (曲線) を C とする. 原点の移動 (座標の平行移動) によって座標変換したら, C の方程式が $aX^2 + bY^2 = c$ になったとする. このときの以下の間に答えなさい.

- (1) (x, y) と (X, Y) の関係式を答えなさい. (3 点)
- (2) XY -座標系における C の方程式 $aX^2 + bY^2 = c$ の定数 a, b, c を求めなさい. (4 点)

2 $\{O, \vec{e}_1, \vec{e}_2\}$ を平面の直交座標系とする. 次の間に答えなさい. (各 3 点)

- (1) $\vec{e}'_1 = \frac{1}{2}\vec{e}_1 - \frac{\sqrt{3}}{2}\vec{e}_2, \vec{e}'_2 = p\vec{e}_1 + q\vec{e}_2$ と基底を変換するとき,

$$\begin{pmatrix} \vec{e}'_1 & \vec{e}'_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 \end{pmatrix} A$$

を満たす行列 A (変換行列) を求めなさい.

- (2) $\{O, \vec{e}_1, \vec{e}_2\}$ -座標系における点 P の座標を (x, y) , $\{O, \vec{e}'_1, \vec{e}'_2\}$ -座標系における点 P の座標を (x', y') とする. このとき, (x, y) と (x', y') の関係式 (変換式) を答えなさい.
- (3) $\{O, \vec{e}'_1, \vec{e}'_2\}$ が定める座標系も直交座標系となるとき, p, q の値を求めなさい. ただし, A の行列式の値は正であるとする.

3 行列 $A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}, A_2 = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$, ベクトル $\vec{d}_1 = \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{d}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ に対し, 点変換 f_1, f_2 を

$$f_1(\vec{p}) = A_1\vec{p} + \vec{d}_1, \quad f_2(\vec{p}) = A_2\vec{p} + \vec{d}_2$$

点/40 点

で定義する. 以下の間に答えなさい. (各 4 点)

- (1) f_1 と f_2 の合成を $f_1 \circ f_2(\vec{p}) = B_1\vec{p} + \vec{v}_1$ とする. このとき, 行列 B_1 とベクトル \vec{v}_1 を求めなさい.
- (2) f_1 の逆変換を $f_1^{-1}(\vec{p}) = B_2\vec{p} + \vec{v}_2$ とする. このとき, 行列 B_2 とベクトル \vec{v}_2 を求めなさい.
- (3) $f_2 = f_1 \circ g$ を満たす点変換 g を $g(\vec{p}) = B_3\vec{p} + \vec{v}_3$ とする. このとき, 行列 B_3 とベクトル \vec{v}_3 を求めなさい.

4 行列 $R_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}, S_\phi = \begin{pmatrix} \cos \phi & \sin \phi \\ \sin \phi & -\cos \phi \end{pmatrix}$ に対し, 次の間に答えなさい. (各 4 点)

- (1) $R_\theta R_\phi = R_{\theta+\phi}$ が成り立つことを示しなさい.
- (2) R_θ^{-1} を求めなさい.
- (3) $S_\theta = AR_\theta$ を満たす行列 A を求めなさい.