

1 ベクトル  $\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{b} = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$  に対し, 以下の問に答えなさい.

- (1) ベクトル  $\vec{u} = \vec{a} - \vec{b}$ ,  $\vec{v} = 3\vec{a} + 2\vec{b}$  を成分表示しなさい. (各 4 点)  $\vec{u} = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ -4 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{v} = \begin{pmatrix} -1 \\ 4 \\ -7 \end{pmatrix}$
- (2) 長さ  $|\vec{u}|$ ,  $|\vec{v}|$  を求めなさい. (各 4 点)  $|\vec{u}| = \sqrt{34}$ ,  $|\vec{v}| = \sqrt{66}$
- (3) 内積  $\vec{u} \cdot \vec{v}$  を求めなさい. (5 点)  $\vec{u} \cdot \vec{v} = 37$
- (4) ベクトル  $\vec{u}, \vec{v}$  のなす角  $\theta$  の余弦  $\cos \theta$  を求めなさい. (8 点)  $\cos \theta = \frac{37}{2\sqrt{561}}$

2 ベクトル  $\vec{a} = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}$  に直交するベクトルを ひとつ 答えなさい. ただし, 零ベクトル以外とする. (15 点)

$\vec{a}$  との内積が 0 にすればいいんで.  
無数にある。たとえば  $\begin{pmatrix} 0 \\ -4 \\ 1 \end{pmatrix}$

3 ベクトル  $\vec{a} = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$  に対し, 以下の問に答えなさい. (各 12 点)

- (1) 外積  $\vec{a} \times \vec{b}$  を求めなさい.
- (2)  $\vec{a}$  と  $\vec{b}$  の両方に直交する長さが 1 のベクトルを ひとつ 答えなさい.

$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} 4 \\ 7 \\ 2 \end{pmatrix}$

4 ベクトル  $\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$  と  $\vec{b} = \begin{pmatrix} -2 \\ k \\ 4 \end{pmatrix}$  に対し, 外積  $\vec{a} \times \vec{b}$  が零ベクトルとなるときの実数  $k$  の値を求めなさい. (20 点)

$k = 0$

5 ベクトル  $\vec{a}$  に対し, ベクトル  $\vec{b}$  と  $\vec{c}$  は

$\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \cdot \vec{c}$  かつ  $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{a} \times \vec{c}$  — (※)

を満たしているとする. このとき,  $\vec{b} = \vec{c}$  が成り立つかどうか考察し, その理由を説明 (証明) しなさい. ただし,  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  はどれも零ベクトルでないとする. (12 点)

ヒント 内積、外積、線形性より (※) かつ

$\vec{a} \cdot (\vec{b} - \vec{c}) = 0$  かつ  $\vec{a} \times (\vec{b} - \vec{c}) = \vec{0}$  — (※')

と書き換えると  $\vec{d} = \vec{b} - \vec{c}$  とおくと, (※') は

$\vec{a} \cdot \vec{d} = 0$  かつ  $\vec{a} \times \vec{d} = \vec{0}$  — (※'')

となる. (※'') を満たす  $\vec{d}$  は  $\vec{d} = \vec{0}$  しか考えられない.

1 1 次独立

2

(1) 媒介変数表示は一意的ではない. 配布したプリントに従うと

$$\begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

(2) (ア) と (ウ)

3

(1) 媒介変数表示は一意的ではない. 配布したプリントに従うと

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

(2)  $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$  (の実数倍)

(3) (ウ) と (エ)

1 \*1\*2

- (1) 拡大変換: (イ) \*3  
 (2) 縮小変換: (エ)  
 (3) 鏡映変換: (オ) と (カ)  
 (4) 回転変換: (ウ) と (ク)

2  $A_l$  による  $\vec{p} \in \mathbf{R}^2$  の像  $A_l \vec{p}$  は,  $\vec{p}$  を通り  $l$  と (1) 直交 する直線  $l'$  上の点であり,  $l$  と  $l'$  との交点は  $\vec{p}$  と  $A_l \vec{p}$  を結ぶ線分の (2) 中点 である.

3

$$(1) \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1-t \\ -1+3t \\ -t \end{pmatrix}$$

$$(2) \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix} \text{ (の実数倍)}$$

$$(3) A\vec{a} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}, A\vec{b} = \begin{pmatrix} 4 \\ -4 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$(4) A \begin{pmatrix} 1-t \\ -1+3t \\ -t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1+5t \\ 2-6t \\ -3+6t \end{pmatrix}. \text{ したがって, } l' \text{ の 方向ベクトルは } \begin{pmatrix} 5 \\ -6 \\ 6 \end{pmatrix} \text{ (の実数倍).}$$

この授業に関する情報 <http://www.math.sie.dendai.ac.jp/hiroyasu/2010/im3.html>

\*1 (ア) と (キ) はせん断とよばれる線形変換.

\*2 レポート作成の注意点: (i) (オ) はある直線  $l$  に関する鏡映変換である. その直線  $l$  は何か? (ii) (ク) が表す回転変換の回転角を求めなさい.

\*3 厳密な意味での (縦横比を保持する) 拡大変換と縮小変換を表す行列は  $\begin{pmatrix} k & 0 \\ 0 & k \end{pmatrix}$  である ( $k$  は正の実数).

1

- $n$  次正方行列  $A$  に対し,  $(1) \quad A\vec{v} = k\vec{v}$  を満たす数  $k$  を  $A$  の固有値とよび, ベクトル  $\vec{v}$  を固有値  $k$  に関する固有ベクトルとよぶ.
- 固有値  $k$  に関する固有ベクトルは連立方程式

$$(kE_n - A)\vec{x} = \vec{0}$$

の  $(2) \quad \text{非自明 (な) 解, または } \vec{0} \text{ でない解}$  である.

- この事実から固有値  $k$  に対し, 行列  $(kE_n - A)$  の  $(3) \quad \text{行列式}$  は 0 となる.

**2** 各ベクトル  $\vec{v}$  に行列  $A$  をかけて,  $A\vec{v} = k\vec{v}$  となるかどうか確かめればよい. 答えは (ア) と (エ).

レポート作成のポイント: すべてのベクトルに  $A$  をかけて, 固有ベクトルになっているかどうか確かめなさい. (ア) と (エ) については固有値も答えなさい.

3

(1)  $\Phi_A(t) = t^2 + 3t - 4 = (t - 1)(t + 4)$

(2)  $-4, 1$

(3)  $-4$  に関する固有ベクトルは  $c \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $1$  に関する固有ベクトルは  $c \begin{pmatrix} -6 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

(ただし,  $c$  は 0 でない実数)

**1**

- $n$  次直交行列とは  $(1) \quad {}^t A \cdot A = A \cdot {}^t A = E_n$  を満たす行列  $A$  のことである.
- 直交変換  $A$  は任意のベクトル  $\vec{u}, \vec{v}$  に対し,  $(A\vec{u}) \cdot (A\vec{v}) = (2) \quad \vec{u} \cdot \vec{v}$  を満たす. つまり, 直交変換とは内積を保存する (内積の値を変えない) 変換である.
- 直交行列の行列式の値は  $(3) \quad \pm 1$  に等しい.

**2**

- (1)  $k = \frac{1}{\sqrt{2}}$
- (2)  $k = 0$
- (3)  $k = -\frac{\sqrt{3}}{2}$
- (4) 任意の実数  $k$  に対して直交行列となる.

**3**

- (1) 平面  $x - y + 3z = 2$  の法線ベクトル  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}$  に直交するベクトルならなんでもよ

い. 例えば,  $\vec{v} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

- (2)  $\vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ -\frac{1}{3} \\ 1 \end{pmatrix}$

**4**  $2x^2 - y^2 - z^2 = 1$

1 2 次式  $x^2 + 4xy + y^2 = 1$  は行列を用いて

$$\begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 1$$

と表すことができる. 2 次式の係数行列  $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$  の固有値は 3 と  $-1$  であるから, 適当な直交行列  $P$  を用いて

$$3X^2 - Y^2 = 1$$

と変換できる.

(1) 固有ベクトルを長さが 1 になるように正規化し, それらを並べて直交行列  $P$  をつくればよい. 固有値 3 の固有ベクトルは  $c \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ , 固有値  $-1$  の固有ベクトルは

$$c \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}. \text{したがって, たとえば, } P = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}.^{*1}$$

(2) 上に挙げた行列  $P$  に対して,  $a = 3, b = -1$ .<sup>\*2</sup>

(3) 双曲線

---

この授業に関する情報

<http://www.math.sie.dendai.ac.jp/hiroyasu/2010/im3.html>

\*1 一意的には決まらない.

\*2 直交行列  $P$  の選び方によっては  $a = -1, b = 3$  となることもある.

2 平面  $x + 2y - 3z = 4$  の法線ベクトルを  $\vec{n} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}$  とし,  $\vec{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  とおく

と平面の方程式は

$${}^t\vec{x} \vec{n} = 4 \quad (\vec{x} \cdot \vec{n} = 4) \quad (\#)$$

と書ける.  $\vec{x} = P\vec{X} + \vec{v}$  と座標変換すると  $(\#)$  は  ${}^t\vec{X} ({}^tP \vec{n}) + {}^t\vec{v} \vec{n} = 4$  となる. したがって, これが方程式  $cZ = 0$  となるためには

$${}^tP \vec{n} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ c \end{pmatrix}, \quad \text{かつ} \quad {}^t\vec{v} \vec{n} = 4$$

となるように  $P$  と  $\vec{v}$  を定めればよい.

(1)  $P = (\vec{p}_1 \ \vec{p}_2 \ \vec{p}_3)$  とおくと  $P$  に関する条件は

$$\vec{p}_1 \cdot \vec{n} = 0, \ \vec{p}_2 \cdot \vec{n} = 0, \ \vec{p}_3 \cdot \vec{n} = c$$

と同値である. 直交行列  $P$  の列ベクトル  $\vec{p}_i$  達 ( $i = 1, 2, 3$ ) は互いに直交するので,  $\vec{p}_3$  と  $\vec{n}$  は平行でなければならない. したがって, たとえば,

$$\vec{p}_3 = \frac{1}{|\vec{n}|} \vec{n} = \frac{1}{\sqrt{14}} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}.$$

(2)  $P$  の各列ベクトルは互いに直交してなければならないので, たとえば,

$$\vec{p}_1 = \vec{p}_2 \times \vec{p}_3 = \frac{1}{\sqrt{42}} \begin{pmatrix} -5 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}.^{*3}$$

(3)  $\vec{v}$  に関する条件は「 $\vec{v}$  と  $\vec{n}$  の内積の値が 4」であることと同値. したがって,  $v_2 = -\frac{3}{2}$

---

\*3 直交行列  $P$  の選び方は一意的ではない. (1)(2) の解はこれらの  $(-1)$  倍でもよい.

$$\boxed{1} \quad P_{\vec{v}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & v_1 \\ 0 & 1 & 0 & v_2 \\ 0 & 0 & 1 & v_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\boxed{2} \quad \text{視点を同次座標で } S = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 10 \\ 1 \end{bmatrix} \text{ と表すと, } \varphi_S \text{ は } P_S = \begin{pmatrix} -10 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & -10 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -10 \end{pmatrix}$$

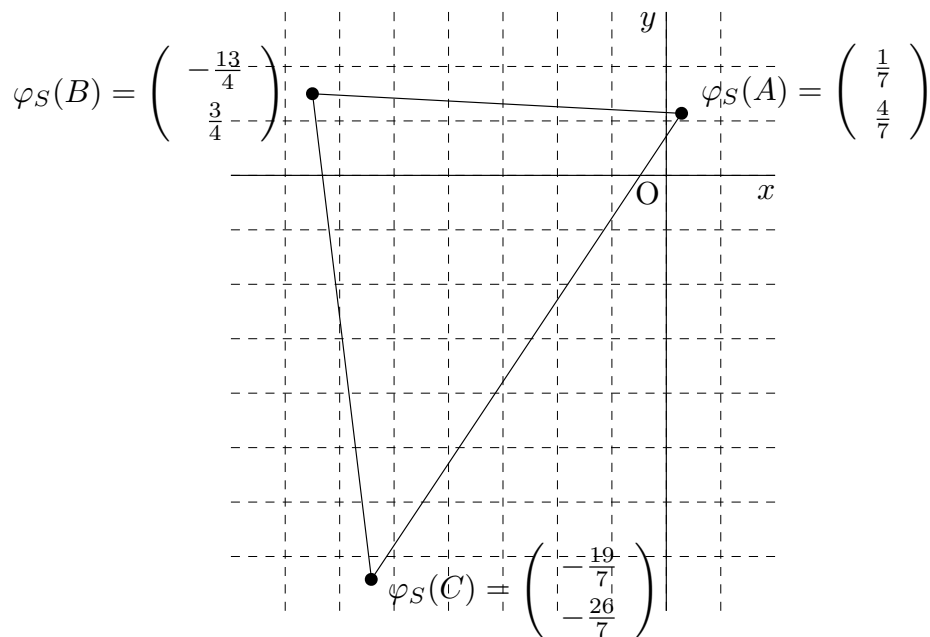
の積として表すことができる. 3 点  $A, B, C$  をそれぞれ同次座標で

$$A = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}$$

と表し, 行列  $P_S$  の積を計算し, それを直交座標に書き直すと

$$\varphi_S(A) = \begin{pmatrix} \frac{1}{7} \\ \frac{4}{7} \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \varphi_S(B) = \begin{pmatrix} -\frac{13}{4} \\ \frac{3}{4} \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \varphi_S(C) = \begin{pmatrix} -\frac{19}{7} \\ -\frac{26}{7} \\ 0 \end{pmatrix}$$

となる. これを  $xy$ -平面にプロットし, ワイヤーフレームを描くと以下の図のようになる.





3 視点を同次座標で  $S = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 8 \\ 1 \end{bmatrix}$  と表すと,  $\varphi_S$  は  $P_S = \begin{pmatrix} -8 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -8 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -8 \end{pmatrix}$

の積として表すことができる. 点  $A$  は平面  $z = 1$  上の点だから直交座標で  $\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ 1 \end{pmatrix}$  と表

すことができる. これをさらに同次座標で  $\begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$  と表し,  $P_S$  をかけると

$$\begin{bmatrix} -8a_1 + 2 \\ -8a_2 - 1 \\ 0 \\ -7 \end{bmatrix}$$

となる. これが原点となるための  $a_1, a_2$  の条件は

$$a_1 = \frac{1}{4}, \quad a_2 = -\frac{1}{8}$$

となる. つまり,  $A$  の座標は  $\begin{pmatrix} \frac{1}{4} \\ -\frac{1}{8} \\ 1 \end{pmatrix}$  である.