

1

$$(1) \Phi_A(t) = \det(tE_3 - A) = \det \begin{pmatrix} t & -1 & -1 \\ -1 & t & -1 \\ -1 & -1 & t \end{pmatrix} = \underline{t^3 - 3t - 2}.$$

$$(2) \Phi_A(t) = t^3 + 3t - 2 = (t+1)^2(t-2) \text{ より, 固有値は } \underline{-1, 2}.$$

(3) (固有値 -1)

$$(-1)E_3 - A = \begin{pmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{行基本変形}} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

$$\text{したがって, 固有値 } -1 \text{ に関する固有ベクトルは, } c_1 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (\text{ただし, } c_1, c_2 \neq 0)$$

(固有値 2)

$$2E_3 - A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{行基本変形}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

$$\text{したがって, 固有値 } 2 \text{ に関する固有ベクトルは, } c \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (\text{ただし, } c \neq 0)$$

2 $\varphi(x, y) = \begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1/2 \\ 1/2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + 5x + y + 6. \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 1/2 \\ 1/2 & 1 \end{pmatrix}$ とおく.

$$(1) \det(A) = \frac{3}{4} \neq 0. \text{ したがって, 2 次曲線 } \varphi(x, y) = 0 \text{ は } \underline{\text{有心 2 次曲線}} \text{ である.}$$

$$(2) \varphi(\bar{x} + \lambda, \bar{y} + \mu) = \bar{x}^2 + \bar{x}\bar{y} + \bar{y}^2 + (2\lambda + \mu + 5)\bar{x} + (\lambda + 2\mu + 1)\bar{y} + \lambda^2 + \lambda\mu + \mu^2 + 5\lambda + \mu + 6.$$

したがって, \bar{x} の係数は $\underline{2\lambda + \mu + 5}$, \bar{y} の係数は $\underline{\lambda + 2\mu + 1}$.

$$(3) \text{連立 1 次方程式 } \begin{cases} 2\lambda + \mu + 5 = 0 \\ \lambda + 2\mu + 1 = 0 \end{cases} \text{ の解を求めればよい. } \underline{\lambda = -3, \mu = 1}.$$

(4) $\underline{-1}$

$$(5) \text{行列 } A \text{ の固有多項式は } t^2 - 2t + \frac{3}{4} = \frac{1}{4}(2t-1)(2t-3). \text{ したがって, 固有値は } \frac{1}{2}, \frac{3}{2}. \text{ 固有ベクトルは}$$

$$\text{それぞれ, } c \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, c \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}. \text{ 各固有ベクトルを長さが 1 になるように正規化し, それらを並べた}$$

$$\text{ベクトルを } P \text{ とすればよい. たとえば, } P = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}.$$

$$(6) (5) \text{ の直交行列 } P \text{ に対し, } \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix} \text{ と座標変換すると, } \varphi(x, y) = 0 \text{ は最終的に } \frac{\tilde{x}^2}{2} + \frac{3\tilde{y}^2}{2} = 1$$

と変換される. これは 楕円 である.