

1

(1) 空間内の 2 つの平面

$$2x + 3y - 4z = -3, \quad x + 2y - 3z = -3$$

の交線の 方向ベクトル を求めなさい. (5 点)

(解) 連立 1 次方程式

$$\begin{cases} 2x + 3y - 4z = -3 \\ x + 2y - 3z = -3 \end{cases}$$

の解の全体が, 上記の 2 平面の交点全体の集合である. 連立方程式の拡大係数行列は, 行基本変形により

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 3 & -4 & -3 \\ 1 & 2 & -3 & -3 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & -2 & -3 \end{array} \right)$$

と簡約階段行列に変形できるので, 解は

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

と書くことができる (ただし, t は任意の実数). これは空間内の直線を表し, その方向ベクトルは $(-1, 2, 1)$ (またはその実数倍) である.

- 方向ベクトルを明示していなくても, 連立方程式が解けていれば 3 点.

(2) 2 次曲線 $2x^2 - xy + by^2 + 3x - 2y - 1 = 0$ が無心 2 次曲線であるとする. このとき, b の値 を求めなさい. (5 点)

(解) 問題の 2 次曲線は

$$\begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & b \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + 3x - 2y - 1 = 0$$

と書ける. これが無心 2 次曲線であるから, 2 次の項の係数行列は

$$\det \begin{pmatrix} 2 & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & b \end{pmatrix} = 0$$

を満たす. つまり, $2b - \frac{1}{4} = 0$ であるから, $b = \frac{1}{8}$ である.

(3) 2 次曲線 $x^2 - 4xy - 2y^2 = 1$ をある直交行列 P を用いて $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix}$ と座標変換したら $\alpha\bar{x}^2 + \beta\bar{y}^2 = 1$ となった. このときの 直交行列 P を求めなさい. (7 点)

(解) 問題の 2 次曲線は

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

と書ける. 2 次の項の係数行列を $A = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -2 & -2 \end{pmatrix}$ とおき,

A の固有値と固有ベクトルを求める. A の固有多項式は

$$\begin{aligned} \Phi_A(t) &= \det(tE_2 - A) = \det \begin{pmatrix} t-1 & 2 \\ 2 & t+2 \end{pmatrix} \\ &= t^2 + t - 6 = (t-2)(t+3) \end{aligned}$$

であるから, A の固有値は 2 と -3 である.

固有値 2 のとき,

$$2E_2 - A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{行基本変形}} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

であるから, 固有ベクトルは $c \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$ と書ける.

固有値 -3 のとき,

$$2E_2 - A = \begin{pmatrix} -4 & 2 \\ 2 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{行基本変形}} \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

であるから, 固有ベクトルは $c \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ と書ける.

A は対称行列であるから, 異なる固有値に対する固有ベクトルは直交する. 上で求めた固有ベクトルをそれぞれノルムが 1 になるように定数倍し, それを並べて行列 P をつくる. 例えば $P = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$ とおくと, ${}^tPAP = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -3 \end{pmatrix}$ となり, $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix}$ と座標変換すると,

$$\begin{aligned} 1 &= \begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -2 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \bar{x} & \bar{y} \end{pmatrix} {}^tPAP \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \bar{x} & \bar{y} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} \\ &= 2\bar{x}^2 - 3\bar{y}^2 \end{aligned}$$

となる. つまり, 求める行列 P は $\frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$ など.

- この問題の解は一意的に定まるものではないことに注意せよ.
- 行列 A の固有値を求めていれば 1 点.
- 行列 A の各固有値に関する固有ベクトルを求めていれば, 各 2 点.

(4) ベクトル $\begin{pmatrix} -1 \\ 5 \\ 2 \end{pmatrix}$ が行列 $\begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & k & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$ の固有ベクトルであるとする. このとき, k の値 を求めなさい. (5 点)

(解) 仮定から

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & k & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 5 \\ 2 \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} -1 \\ 5 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\alpha \\ 5\alpha \\ 2\alpha \end{pmatrix}$$

を満たす α (固有値) が存在する. 上式の左辺を計算すると $\begin{pmatrix} 2 \\ 5k \\ -4 \end{pmatrix}$ であるから, これが $\begin{pmatrix} -\alpha \\ 5\alpha \\ 2\alpha \end{pmatrix}$ と等しくなるために $\alpha = -2$ でなければならない. したがって, 第 2 成分を比較すると $5k = 5\alpha = -10$ であるから $k = -2$ である.

2 空間の同次座標系において、行列 $\begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 & 3 \\ 0 & -2 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ の

積として表されるアフィン変換を φ とする。

このとき点 $P(1, 2, 3)$ に対し、 $\varphi(P)$ の座標を直交座標で答えなさい。(5点)

(解) $f(\vec{p}) = A\vec{p} + \vec{v}$ で与えられるアフィン変換は同次座標系では
行列 $\left(\begin{array}{ccc|c} A & \vec{v} \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$ の積として表される。したがって、問題の

4次正方行列が与えるアフィン変換は直交座標系では

$$\varphi(\vec{p}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & -2 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \vec{p} + \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$$

と表されるので、点 P の像は

$$\varphi(P) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & -2 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

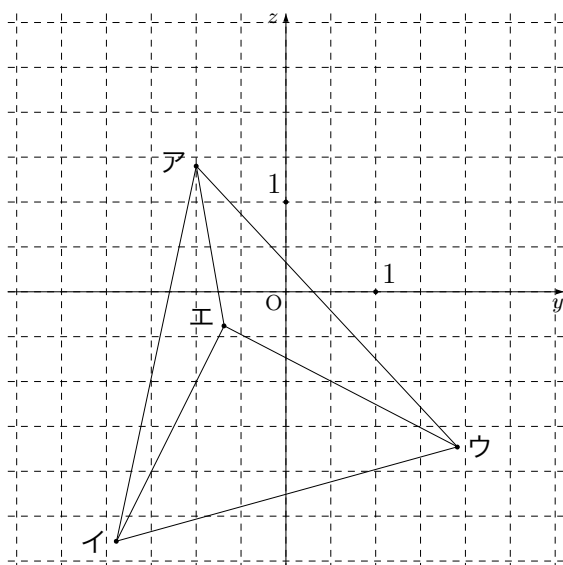
である。もちろん、点 P を同次座標で $(1:2:3:1)$ と表し

$$\varphi(P) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 & 3 \\ 0 & -2 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

と求めてもよい。

- 点 P を同次座標で表し、アフィン変換を与える4次正方行列との積を計算していれば(結果が正しくなくても)1点。

3 視点が $V(8, -1, -1)$ 、投影面が yz -平面 ($x = 0$) である透視投影を Φ_V とする。右下の図は、4点 $A(-1, a, -3)$ 、 $B(-2, -1, 2)$ 、 $C(-3, 3, -2)$ 、 $D(-5, -\frac{1}{2}, 0)$ を頂点とする四面体を Φ_V で投影した像のワイヤフレームである。このとき、以下の問に答えなさい。



(1) 点 B, C, D の各像が図中のア～エのどの点に対応するか答えなさい。(各5点)

(解) 視点 V を同次座標で $(8:-1:-1:1)$ と表すと、透視投影 Φ_V は同次座標系において行列

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 8 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 8 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 8 \end{pmatrix}$$

の積として表される。点 B, C, D を同次座標でそれぞれ $(-2:-1:2:1)$ 、 $(-3:3:-2:1)$ 、 $(-10:-1:0:2)$ と表すと

$$\Phi_V(B) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 8 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 8 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 8 \end{pmatrix} \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -10 \\ 14 \\ 10 \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ \frac{7}{5} \end{pmatrix}$$

$$\Phi_V(C) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 8 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 8 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 8 \end{pmatrix} \begin{bmatrix} -3 \\ 3 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 21 \\ -19 \\ 11 \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{21}{11} \\ -\frac{19}{11} \end{pmatrix}$$

$$\Phi_V(D) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 8 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 8 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 8 \end{pmatrix} \begin{bmatrix} -10 \\ -1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -18 \\ -10 \\ 26 \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -\frac{9}{13} \\ \frac{13}{5} \end{pmatrix}$$

となる。計算結果と図中の点の位置を比較することにより $\Phi_V(B)$ は (ア)、 $\Phi_V(C)$ は (ウ)、 $\Phi_V(D)$ は (エ) であることがわかる。

(2) a の値としてもっとも近いものは (i) -1 と (ii) -2 のどちらか答えなさい。(5点)

(解) (1) 結果から、 $\Phi_V(A)$ が (イ) である。点 A を同次座標で $(-1:a:-3:1)$ と表すと

$$\Phi_V(A) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 8 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 8 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 8 \end{pmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ a \\ -3 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 8a-1 \\ -25 \\ 9 \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{8a-1}{9} \\ -\frac{25}{9} \end{pmatrix}$$

となる。ここで、図より (イ) の y 座標は $-2 < y < -\frac{3}{2}$ を満たすことがわかる。 $a = -1$ のときは $\Phi_V(A)$ の y 座標は -1 となるので、不適である。 $a = -2$ のとき、 $\Phi_V(A)$ の y 座標は $-\frac{17}{9}$ となり、これは $-2 < y < -\frac{3}{2}$ を満たす。よって、 a の値としては -2 の方が近い。