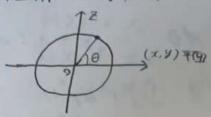
口 基本度 数学

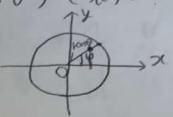
につ

(1) 座標(ズ,み,を)は (ト,4,日)で表すと



Z= VsinD,

アータ平面に投影される。 原点からの距离後は、 トcos も



つまり

x = r cost cost

J= rcost sinf.

よって まとめると

$$(x, y, z) = (r\cos\theta\cos\theta, r\cos\theta\sin\theta, r\sin\theta)$$

(2) 写像M:(r,4,8)→(x,4,2)のヤコピアンを丁とすると

$$J = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial r} & \frac{\partial x}{\partial \varphi} & \frac{\partial x}{\partial \theta} \\ \frac{\partial y}{\partial r} & \frac{\partial y}{\partial \varphi} & \frac{\partial y}{\partial \theta} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \cos \theta \cos \varphi & -r \cos \theta \sin \varphi & -r \sin \theta \cos \varphi \\ \cos \theta \sin \varphi & r \cos \theta \cos \varphi & -r \sin \theta \sin \varphi \\ \frac{\partial z}{\partial r} & \frac{\partial z}{\partial \varphi} & \frac{\partial z}{\partial \theta} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \sin \theta \cos \varphi & \cos \varphi & -r \sin \theta \sin \varphi \\ \sin \theta & \cos \varphi & -r \sin \theta \sin \varphi \end{vmatrix}$$

= $r^2\cos^3\theta\cos^2\theta + r^2\sin^2\theta\cos\theta\sin^2\theta$ $-(-r^2\sin^2\theta\cos\theta\cos^2\theta - r^2\cos^3\theta\sin^2\theta)$ = $r^2\cos^3\theta + r^2\sin^2\theta\cos\theta$ = $r^2\cos\theta + r^2\sin\theta\cos\theta$ (3) できあがる回転体の領域をDとするとまめる体積ひとい TI = SSID 1 dxdydz 2tx3.

== TO E = {(r, e, a) | D = r = 1, D = 4 = 27, T = D = 3} とするとしいでもはたヤコセリアン丁を用いて

V= SSSE IJI drdedo . Evitsor.

= JE cost do Jade Sirdr

= [$sin\theta \int_{\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \times \left[\psi \right]_{0}^{2n} \times \left[\frac{1}{3} \right]_{0}^{3}$

 $= \frac{1}{3} \times 2\pi \times \frac{1}{2}$

= 1 (3)

H=H* Hはエルニート行列. *は次奏素共役転置 [2] Hの固有値をえ、対応なの団育でクトルセスとかべ (1)

> 円立の複素共役較置 Hz = lx

(Hx)* = (1x)*

x*H* = x*1

 $\chi^* H^* \chi = \chi^* \bar{\lambda} \chi$

XHX = xxix

X + 0 511 メキスス = スキスス スキス = |x|2より |x120

1= え

つまり入は実教である。入は任意の固有値より 全ての固有値は果数となる。

```
111 [2]
```

(2) Vij∈Z |≤i≤n, |≤j≤n, i≠j とする.

Ha相果你3 国有值飞入i,入j , 元九元九广对成于3 団有べクトルも又は、スケンカイと、

(1-1xi) · xi

= (HXi)* Xi

= xi* H* xj

= xi*(Hxi)

= Xi·(HXj)

For (HXi). Xj = Xi. (HXj) (えええ)・ガ= バ・(なる)

ルズi·スj = Zj ズi·スj

==で えきスラより

xi. Zj = 0

よって相果かり固有値に対応する 固有でクトル同士は直交する、

(3) (3) 生ての目有値が異なる場合、固有かりたた機は生か 左行列 1=

U= (x1, x, ..., xn) 7.51.

U*U = E Eti300 U* = U-1 viss.

D= 12 とするとも UHU=D

H= UDUX と表すことができる。

X* HX

= XUDU*X

 $= (U^*x)^* D (U^*x)$

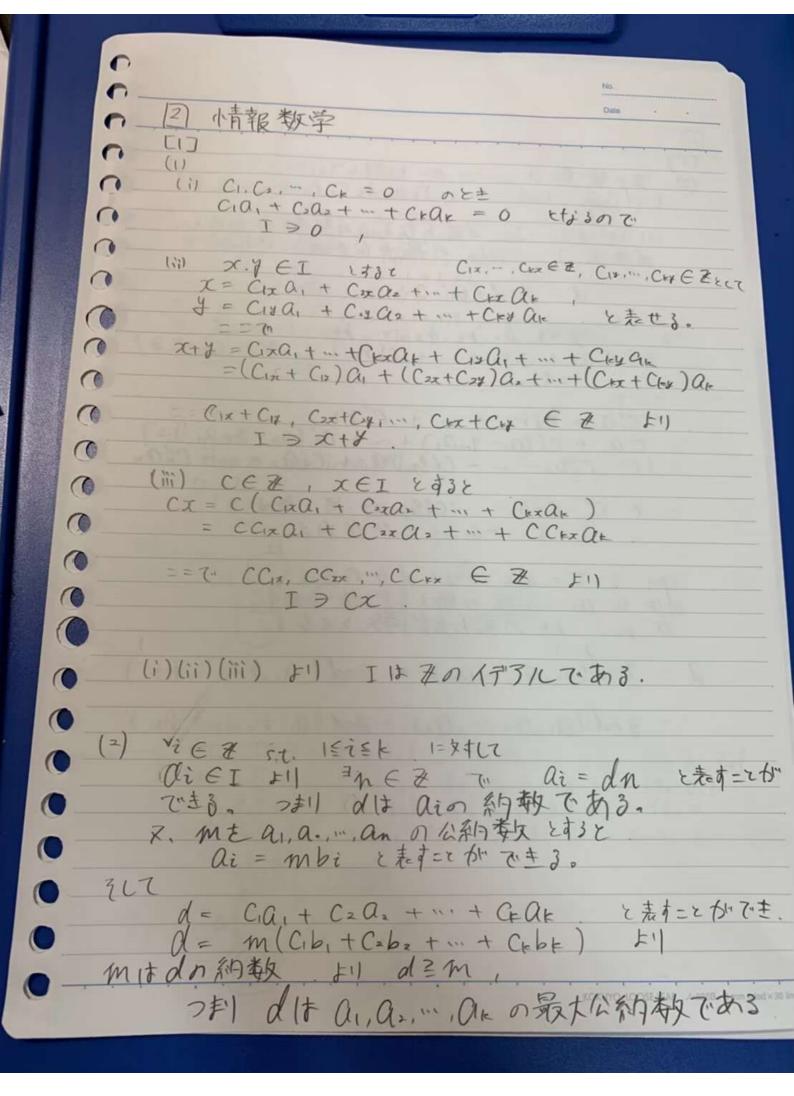
りは対角行列より

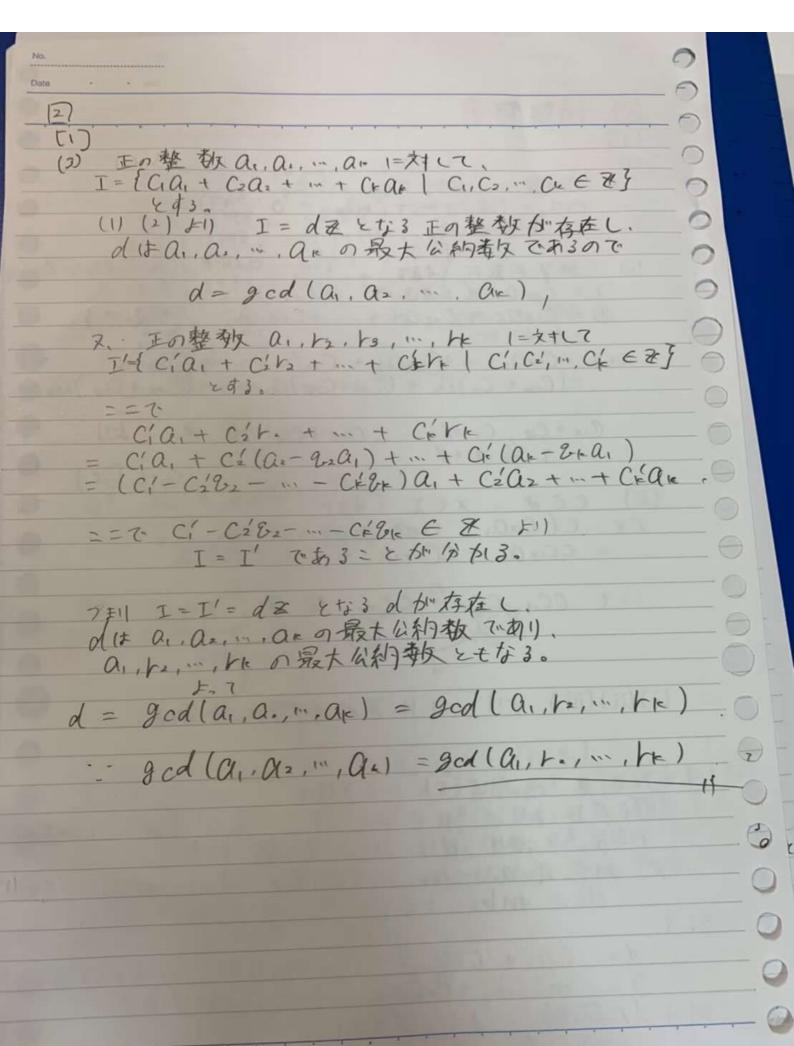
= 芝ルギュ (知はひれのう行成的).

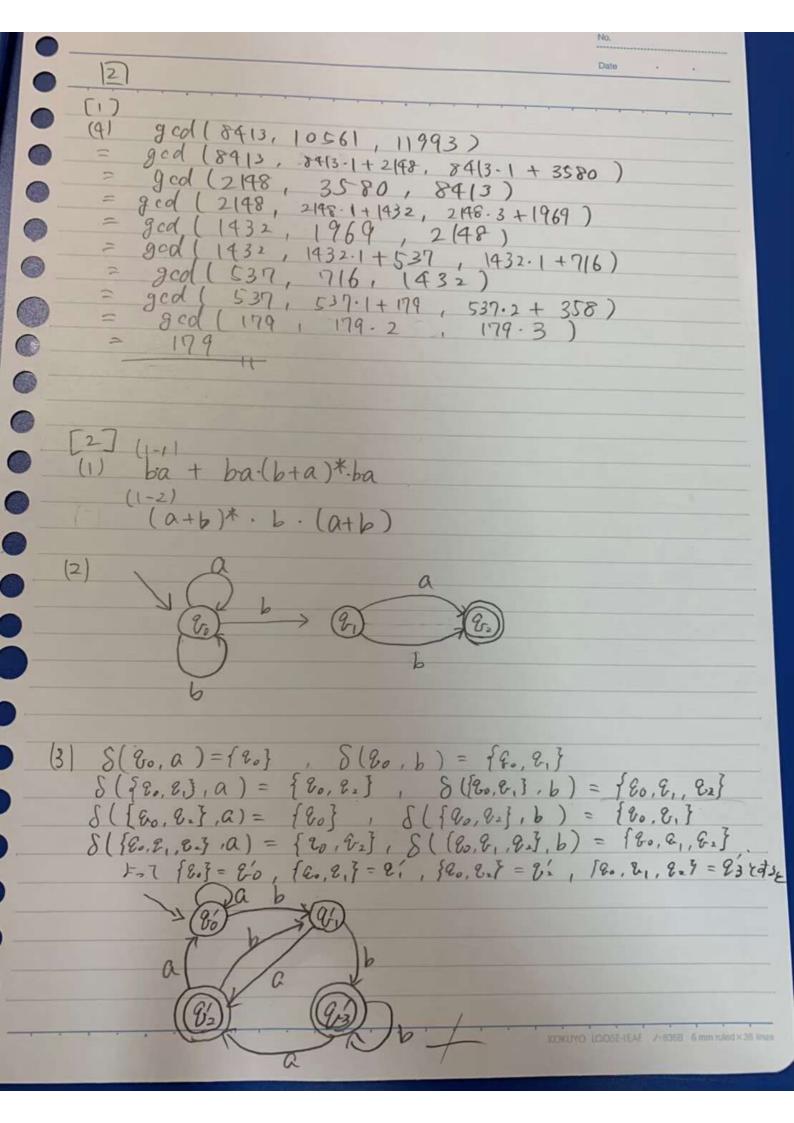
==でいしいよりえうつ、スレキストラのであるので

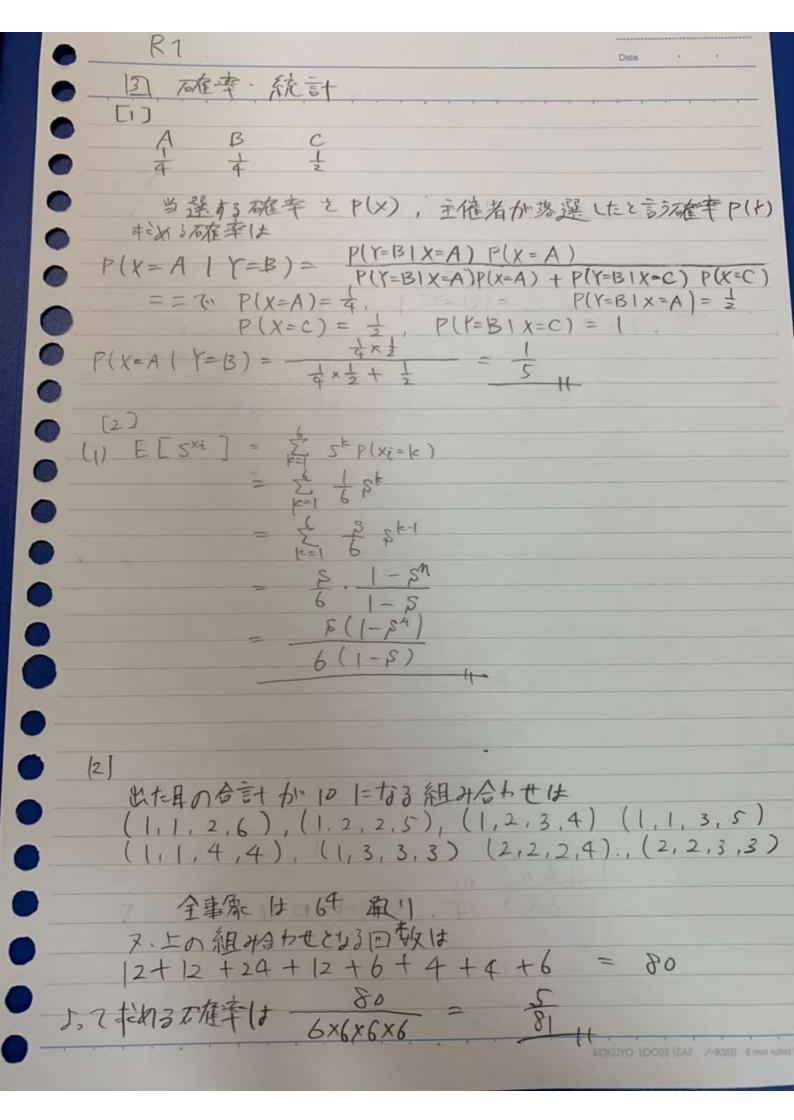
は京まれる X*/-1× >0

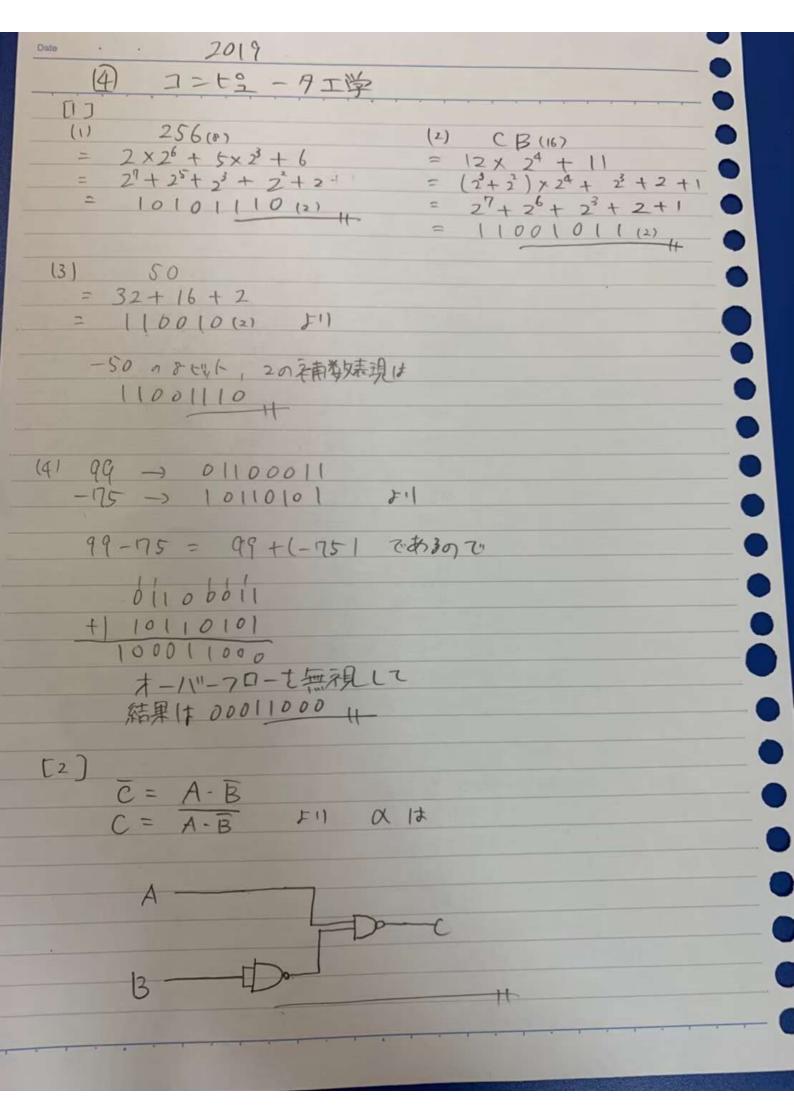
 $H' = UD'U^* + H = UDU^*$ $H' = UD'U^* + H = UDU^*$ $= (U^*x)^* D'U^*x$ $= (U^*x)^* D$

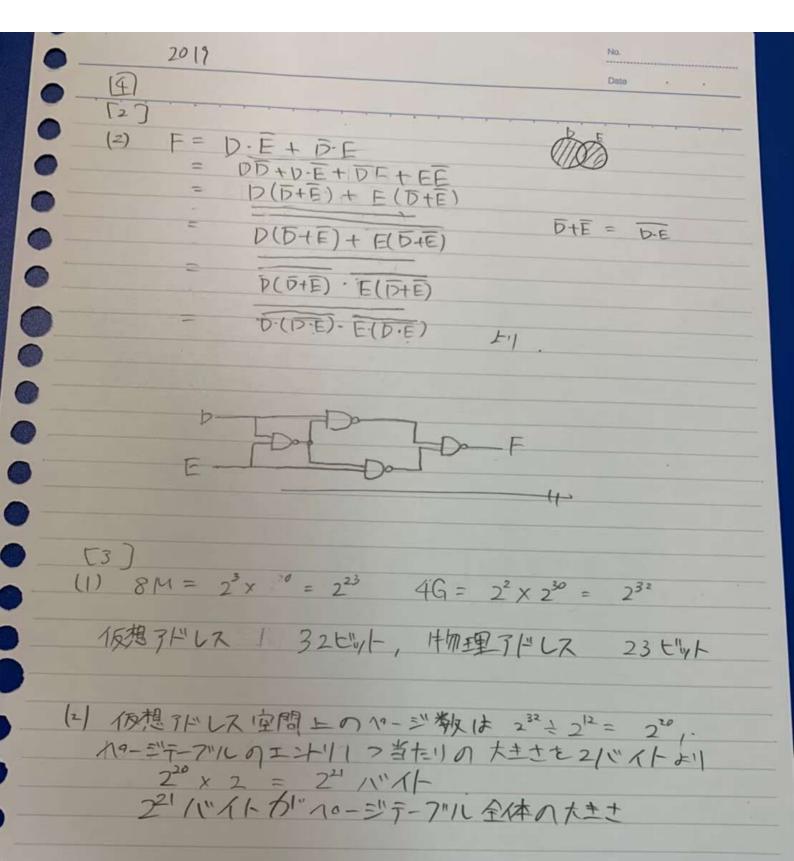












(3) 9月重レハリレハロージョンルが考えられる。 短所はハロージテーフッル参照の回転が出答3ので Xモリアクセスが生き大する。

(4) 主記順客量が十分でなりとハロージの入れ替えが頻繁に発生するため、処理速度が低下すること。

