

2003年度基礎数学講義ノート(2-1組)

2003年12月20日分

対角化の図形的意味

$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$ の固有値は $\lambda = -1, 4$

固有ベクトルはそれぞれ

$$\mathbf{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$P = (\mathbf{a} \ \mathbf{b}) = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}$ とおくと

$$P^{-1} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ で } P^{-1}AP = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}$$

となった(前回参照)。

$$\therefore A = P \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} P^{-1} \dots (*)$$

$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix}$ のとき

$$A\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \end{pmatrix}$$

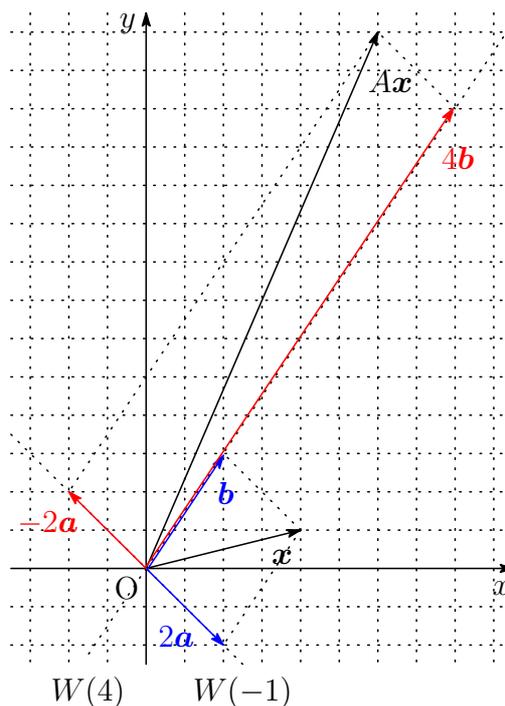
であるが,これを(*)で理解してみよう。

$$(1) P^{-1}\mathbf{x} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\therefore \mathbf{x} = P \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = (\mathbf{a} \ \mathbf{b}) \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = 2\mathbf{a} + \mathbf{b}$$

$$(2) \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} P^{-1}\mathbf{x} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \\ = \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$(3) A\mathbf{x} = P \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} P^{-1}\mathbf{x} = P \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \end{pmatrix} \\ = (\mathbf{a} \ \mathbf{b}) \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \end{pmatrix} = -2\mathbf{a} + 4\mathbf{b}$$



$W(-1)$: $\lambda = -1$ に対する固有空間

$W(4)$: $\lambda = 4$ に対する固有空間

作図の方法

(1) \mathbf{x} を $W(-1)$ と $W(4)$ に分解する。

$$\mathbf{x} = 2\mathbf{a} + \mathbf{b}$$

(2) $W(-1)$ と $W(4)$ に分解したベクトルを,それぞれ(固有値) $-1, 4$ 倍する。

$$2\mathbf{a} \rightarrow -2\mathbf{a}, \quad \mathbf{b} \rightarrow 4\mathbf{b}$$

(3) (2) のベクトルを合成したものが $A\mathbf{x}$ となる。

$$A\mathbf{x} = -2\mathbf{a} + 4\mathbf{b}$$

専門的に述べると, $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$ により定まる \mathbb{R}^2 の一次変換の標準基底 $\{e_1, e_2\}$ に対する表現行列が A であって,別の基底 $\{\mathbf{a}, \mathbf{b}\}$ に対する表現行列が $\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}$ となる(基底を変換すると,表現行列が簡単になる)。

後期試験(1/10の授業時に実施)

- 1 3次正方行列の逆行列(10/11の例題参照)
- 2 2次正方行列 A を, 固有値と固有ベクトルから決定する問題
- 3 \mathbb{R}^3 における内積とノルム(内積とノルムの定義, 直交条件を確認しておくこと)
- 4 $\boldsymbol{x} \in \mathbb{R}^3$ を $\boldsymbol{a}, \boldsymbol{b}, \boldsymbol{c} \in \mathbb{R}^3$ の1次結合で表す問題(11/15の例題参照)
- 5 3次正方行列の対角化(12/6, 12/13の例題(3)参照)