

1

(1) $f_A(t) = \det(tE_2 - A) = \det \begin{pmatrix} t-1 & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & t-1 \end{pmatrix} = \underline{t^2 - 2t + \frac{3}{4}}$.

(2) $f_A(t) = (t - \frac{1}{2})(t - \frac{3}{2})$. 固有値は $f_A(t) = 0$ の解なので, $\underline{\frac{1}{2}}$ と $\underline{\frac{3}{2}}$.

(3) (固有値 $\frac{3}{2}$ のついて)

$$\frac{3}{2}E_2 - A = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}. \text{したがって, 固有ベクトルは, } \underline{k \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}}.$$

(固有値 $\frac{1}{2}$ のついて)

$$\frac{1}{2}E_2 - A = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}. \text{したがって, 固有ベクトルは, } \underline{k \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}}.$$

(4) 例えば, $\begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$ と $\begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$.

(5) $P = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$ とおけば, ${}^tPP = E_2$ を満たす.

(6) 上記の P に対して, ${}^tPAP = \begin{pmatrix} \frac{3}{2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$.

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

(1) $\varphi(\bar{x} + \lambda, \bar{y} + \mu) = \bar{x}^2 + \bar{x}\bar{y} + \bar{y}^2 + (2\lambda + \mu + 5)\bar{x} + (\lambda + 2\mu + 1)\bar{y} + \lambda^2 + \lambda\mu + \mu^2 + 5\lambda + \mu + 6$.
したがって, \bar{x} の係数は $\underline{2\lambda + \mu + 5}$, \bar{y} の係数は $\underline{\lambda + 2\mu + 1}$.

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

また, $\lambda = -3, \mu = 1$ を $\varphi(\bar{x} + \lambda, \bar{y} + \mu)$ の定数項 $\lambda^2 + \lambda\mu + \mu^2 + 5\lambda + \mu + 6$ に代入すると, $\underline{-1}$ となる.

(3) 1の結果から行列 A は $P = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ によって, ${}^tPAP = \begin{pmatrix} \frac{3}{2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$ と対角化さ

れる. この直交行列 P に対して, $\begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix}$ と座標変換すると, $\varphi(x, y) = 0$ は

最終的に $\frac{3\tilde{x}^2}{2} + \frac{\tilde{y}^2}{2} = 1$ となる. つまり, $\underline{\alpha, \beta}$ は $\underline{\frac{3}{2}, \frac{1}{2}}$.

(4) これは 楕円 である.

3

- (1) 3(4) での議論から，2次の項は $\frac{3\tilde{x}^2}{2} + \frac{\tilde{y}^2}{2}$ となる．1次の項は

$$\begin{aligned} 5x + y &= \begin{pmatrix} 5 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 & 1 \end{pmatrix} P \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 5 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 6 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix} \\ &= \frac{6}{\sqrt{2}}x - \frac{4}{\sqrt{2}}y. \end{aligned}$$

したがって， $\varphi(x, y)$ は

$$\frac{3\tilde{x}^2}{2} + \frac{\tilde{y}^2}{2} + \frac{6}{\sqrt{2}}x - \frac{4}{\sqrt{2}}y + 6$$

となる．

- (2) 各変数に関して平方完成する．

$$\begin{aligned} \tilde{\varphi}(\tilde{x}, \tilde{y}) &= \frac{3\tilde{x}^2}{2} + \frac{\tilde{y}^2}{2} + \frac{6}{\sqrt{2}}x - \frac{4}{\sqrt{2}}y + 6 \\ &= \frac{3}{2}(\tilde{x}^2 + 2\sqrt{2}x) + \frac{1}{2}(\tilde{y}^2 - 4\sqrt{2}y) + 6 \\ &= \frac{3}{2}(\tilde{x} + \sqrt{2})^2 - 3 + \frac{1}{2}(\tilde{y} - 2\sqrt{2}y)^2 - 4 + 6 \\ &= \frac{3}{2}(\tilde{x} + \sqrt{2})^2 + \frac{1}{2}(\tilde{y} - 2\sqrt{2}y)^2 - 1. \end{aligned}$$

したがって， $\tilde{\lambda} = -\sqrt{2}, \tilde{\mu} = 2\sqrt{2}$ ，および $\alpha = \frac{3}{2}, \beta = \frac{1}{2}, \tilde{c} = -1$ である．

- (3) (2) で求めた $\tilde{\lambda}, \tilde{\mu}$ に対し， $\begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \tilde{\lambda} \\ \tilde{\mu} \end{pmatrix}$ と座標変換すると， $\tilde{\varphi}(\tilde{x}, \tilde{y})$ は $\frac{3}{2}\bar{x}^2 + \frac{1}{2}\bar{y}^2 - 1$ となり，2(3) で求めた2次多項式と等しい．

注意. **2**では $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \end{pmatrix}$ と原点の平行移動をした後, $\begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix}$ と基底を変換しているのので, これは

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

と座標変換していることと同じである.

一方, **3**では $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix}$ と変換した後, $\begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -\sqrt{2} \\ 2\sqrt{2} \end{pmatrix}$ と原点を平行移動しているのので, 結局これも

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} &= P \left(\begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -\sqrt{2} \\ 2\sqrt{2} \end{pmatrix} \right) \\ &= P \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} + \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\sqrt{2} \\ 2\sqrt{2} \end{pmatrix} \\ &= P \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

と座標変換している. 以上のことから, **2**と**3**の結果が同じになることがわかる.