

問題 2.1.  $y = 2x^2 + 3x + 1$  の右辺を平方完成すると  $y = 2\left(x + \frac{3}{4}\right)^2 - \frac{1}{8}$  となるので,

$$x + \frac{3}{4} = X, \quad y + \frac{1}{8} = Y$$

と原点を移動すれば,  $Y = 2X^2$  となる.

問題 2.2.

- (1)  $\{O; \vec{e}_1, \vec{e}_2\}$  座標系の単位点をそれぞれ  $E_1, E_2$  とする. つまり,  $\vec{e}_1 = \overrightarrow{OE_1}$ ,  $\vec{e}_2 = \overrightarrow{OE_2}$ . さらに,  $\vec{e}_1, \vec{e}_2$  を原点を中心に回転したベクトル  $\vec{e}'_1, \vec{e}'_2$  に対し, 点  $E'_1, E'_2$  を  $\vec{e}'_1 = \overrightarrow{OE'_1}$ ,  $\vec{e}'_2 = \overrightarrow{OE'_2}$  となるように定める (下図を参照). 点  $E_1, E_2, E'_1, E'_2$  は原点を中心とする円周上にあり, 下図のように  $\angle E_1OE'_1 = \angle E_2OE'_2 = \frac{\pi}{4}$  であるから, 三角関数の定義から,

$$E'_1 = \left( \cos \frac{\pi}{4}, \sin \frac{\pi}{4} \right) = \left( \frac{\sqrt{2}}{2}, \frac{\sqrt{2}}{2} \right),$$

$$E'_2 = \left( \cos\left(\frac{\pi}{4} + \frac{\pi}{2}\right), \sin\left(\frac{\pi}{4} + \frac{\pi}{2}\right) \right) = \left( -\frac{\sqrt{2}}{2}, \frac{\sqrt{2}}{2} \right).$$

したがって,

$$\vec{e}'_1 = \overrightarrow{OE'_1} = \frac{\sqrt{2}}{2} \vec{e}_1 + \frac{\sqrt{2}}{2} \vec{e}_2,$$

$$\vec{e}'_2 = \overrightarrow{OE'_2} = -\frac{\sqrt{2}}{2} \vec{e}_1 + \frac{\sqrt{2}}{2} \vec{e}_2.$$

または

$$(\vec{e}'_1 \ \vec{e}'_2) = (\vec{e}_1 \ \vec{e}_2)A, \quad A = \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}$$

- (2) 基底の変換行列が上の  $A$  するとき, 上記のように変換されるとき,  $\{O; \vec{e}_1, \vec{e}_2\}$  座標系の座標  $(x, y)$  と  $\{O; \vec{e}'_1, \vec{e}'_2\}$  座標系の座標  $(X, Y)$  との関係は

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix}, \quad \text{つまり} \quad \begin{cases} x = \frac{\sqrt{2}}{2}X - \frac{\sqrt{2}}{2}Y \\ y = \frac{\sqrt{2}}{2}X + \frac{\sqrt{2}}{2}Y \end{cases}$$

これを  $x^2 - y^2 = 1$  に代入すると  $\underline{XY = -\frac{1}{2}}$  となる.

