

問題 7.1.

- (1) l' の傾きは $-\frac{a}{b}$ であるから, $y = -\frac{a}{b}(x - X) + Y$.
- (2) 方程式 $\frac{b}{a}x = -\frac{a}{b}(x - X) + Y$ の解が点 H の x 座標である. H の座標は $\left(\frac{a}{a^2 + b^2}(aX + bY), \frac{b}{a^2 + b^2}(aX + bY)\right)$.
- (3) 定義にしたがって $|PH|$ を計算すればよい. 式変形の過程で

$$bX - aY = \frac{a^2b^2}{bX + aY}$$

を用いるが, これは $\frac{X^2}{a^2} - \frac{Y^2}{b^2} = 1$ より, $b^2X^2 - a^2Y^2 = a^2b^2$ の左辺を因数分解した式

$$(bX - aY)(bX + aY) = a^2b^2$$

から得られる.

問題 7.2.

- (1) $Y = \frac{b}{a}\sqrt{X^2 - a^2}$
- (2) $(X, 0)$
- (3) $y = m(x - X)$
- (4) x に関する 2 次方程式

$$x^2 + m^2(x - X)^2 = a^2$$

が重解を持つときの m の条件を求めればよい. $m = \frac{a}{\sqrt{X^2 - a^2}}$.

- (5) m が (3) で求めた値のときの 2 次方程式 (4) の解が R の x 座標である. R の座標は $\left(\frac{a^2}{X}, \frac{a^2}{X}\sqrt{X^2 - 1}\right)$.
- (6) $\frac{a^2}{X} = a \cos \theta$ より, $X = \frac{a}{\cos \theta}$. これを (1) の式に代入すると $Y = b \tan \theta$.

問題 7.3. 行列の計算を実行し, 右辺と左辺が等しいことを確かめよ (計算の詳細は省略する).

問題 7.4.

(1) $A = \begin{pmatrix} 3 & -6 \\ -6 & -6 \end{pmatrix}$

$$(2) A = \begin{pmatrix} 3 & -6 & -3 \\ -6 & -6 & -6 \\ -3 & -6 & 13 \end{pmatrix}$$

$$(3) \Delta = \det(A) = -54, \Delta_0 = \det(A_0) = -972$$

(4) $\det(A) \neq 0$ より, 適当に座標の平行移動をすることにより, $\varphi(x, y) = 0$ は $a\bar{x}^2 + 2h\bar{x}\bar{y} + b\bar{y}^2 + \bar{c} = 0$ と表すことができる. 実際に $x = \bar{x} - \frac{1}{3}, y = \bar{y} - \frac{2}{3}$ とすると, $3\bar{x}^2 - 12\bar{x}\bar{y} - 6\bar{y}^2 + 18 = 0$ となる (定数項は $\det(A_0)/\det(A)$ に等しいことに注意).

問題 7.5.

$$(1) x^2 - xy + y^2 + 2x + 2y - 1 = 0$$

$\Delta = \frac{3}{4} \neq 0$ であるから, 有心 2 次曲線である. 実際に, $x = \bar{x} - 2, y = \bar{y} - 2$ と座標変換すると, $\bar{x}^2 - \bar{x}\bar{y} + \bar{y}^2 - 5 = 0$ となる.

$$(2) 16x^2 - 24xy + 9y^2 + 5x - 10y + 5 = 0$$

$\Delta = 0$ であるから, 無心 2 次曲線である. 実際に, $\varphi(x, y) = 16x^2 - 24xy + 9y^2 + 5x - 10y + 5$ とおくと, $\varphi(\bar{x} + \lambda, \bar{y} + \mu)$ の 1 次の項は

$$8 \left(4\lambda - 3\mu + \frac{5}{8} \right) \bar{x} - 6 \left(4\lambda - 3\mu + \frac{5}{3} \right) \bar{y}$$

となり, \bar{x}, \bar{y} の係数がともに 0 となることはない. しかし,

問題 7.6.

$$(1) \bar{A} = \begin{pmatrix} 3 & -6 \\ -6 & -6 \end{pmatrix}$$

$$(2) \bar{A}_0 = \begin{pmatrix} 3 & -6 & 0 \\ -6 & -6 & 0 \\ 0 & 0 & 18 \end{pmatrix}$$

$$(3) \det(\bar{A}) = -54, \det(\bar{A}_0) = -972.$$

(4) \bar{A} の固有値は -9 と 6 .

-9 に対する固有ベクトルは $c \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$. 6 に対する固有ベクトルは $c \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$.

$$(5) \text{例えば, } \vec{p}_1 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{5}} \\ \frac{2}{\sqrt{5}} \end{pmatrix}, \vec{p}_2 = \begin{pmatrix} -\frac{2}{\sqrt{5}} \\ \frac{2}{\sqrt{5}} \end{pmatrix}.$$

(6) (5) の \vec{p}_1, \vec{p}_2 に対して, $P = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{5}} & -\frac{2}{\sqrt{5}} \\ \frac{2}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{5}} \end{pmatrix}$.

(7) $-9\tilde{x}^2 + 6\tilde{y}^2 + 18 = 0$, つまり, $\frac{\tilde{x}^2}{2} - \frac{\tilde{y}^2}{3} = 1$ となり, これは双曲線である.

問題 7.7. $\bar{x}^2 - \bar{x}\bar{y} + \bar{y}^2 - 5 = 0$ は座標変換 (基底の変換) により, $\frac{3}{2}\tilde{x}^2 + \frac{1}{2}\tilde{y}^2 = 5$ となる. これは楕円である.

問題 7.8.

(1) 直交行列 $P = \begin{pmatrix} \frac{3}{5} & -\frac{4}{5} \\ \frac{4}{5} & \frac{3}{5} \end{pmatrix}$ によって $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix}$ と座標変換すると, 上の方程式は $-5\bar{x} + 25\bar{y}^2 - 10\bar{y} + 5 = 0$ となる.

(2) (1) の方程式を \bar{y} について平方完成すると, $-5\bar{x} + 25(\bar{y} - \frac{1}{5})^2 + 4 = 0$. したがって, $\bar{x} - \frac{4}{5} = \tilde{x}$, $\bar{y} - \frac{1}{5} = \tilde{y}$ と座標を平行移動すると, $-5\tilde{x} + 25\tilde{y}^2 = 0$ となる.

(3) $\tilde{x} = 5\tilde{y}^2$ であるから, これは放物線である.