

一 解答例 -

- (ア)-1), (イ)-2), (ウ)-6), (エ)-8), (オ)-12), (カ)-13), (キ)-14), (ク)-15) < 13)~15) は入札替わってもよい>, (ケ)-23) (コ)-16), (サ)-17) < 16), 17) は入札替わってもよい>.

2. 固有値を求めよ.

$$\begin{vmatrix} 1-\lambda & -2 \\ 3 & -4-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)(-4-\lambda) + 6 = (\lambda+4)(\lambda-1) + 6 \\ = \lambda^2 + 3\lambda + 2 = (\lambda+2)(\lambda+1) = 0 \text{ となり} \\ \lambda_1 = -2, \lambda_2 = -1 \rightarrow \sqrt{\lambda_1} = \sqrt{2}i, \sqrt{\lambda_2} = i$$

固有ベクトルを求めよ.

$$\begin{bmatrix} 1+2 & -2 \\ 3 & -4+2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ v_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & -2 \\ 3 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ v_1 \end{bmatrix} \therefore x_1 = \begin{bmatrix} u_1 \\ v_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} 1+1 & -2 \\ 3 & -4+1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_2 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & -2 \\ 3 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_2 \\ v_2 \end{bmatrix} \therefore x_2 = \begin{bmatrix} u_2 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

一般解は次のように表される.

$$u(t) = (c_1 e^{\sqrt{2}it} + d_1 e^{-\sqrt{2}it}) \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} + (c_2 e^{it} + d_2 e^{-it}) \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

初期値の条件より,

$$u(0) = (c_1 + d_1) \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} + (c_2 + d_2) \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2(c_1+d_1) + (c_2+d_2) \\ 3(c_1+d_1) + (c_2+d_2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ ---- (1)} \\ \frac{du(t)}{dt} = i\sqrt{2}(c_1 - d_1) \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} + i(c_2 - d_2) \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \\ = i \begin{bmatrix} 2\sqrt{2}(c_1 - d_1) + (c_2 - d_2) \\ 3\sqrt{2}(c_1 - d_1) + (c_2 - d_2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ ---- (2)}$$

(2) より,  $c_1 = d_1, c_2 = d_2$  を得る. これを (1) に代入すると

$$\begin{cases} 4c_1 + 2c_2 = 1 \\ 6c_1 + 2c_2 = 0 \end{cases} \text{ となり, } c_1 = d_1 = -\frac{1}{2} \\ c_2 = d_2 = \frac{3}{2}$$

$$u(t) = -\frac{1}{2} (e^{\sqrt{2}it} + e^{-\sqrt{2}it}) \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} + \frac{3}{2} (e^{it} + e^{-it}) \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \\ = -\cos\sqrt{2}t \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} + 3\cos t \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} //$$

安定性: 2階の微分方程式の場合は  $\text{Re}[\sqrt{\lambda_i}]$  の正負で判定される.

$$\text{Re}[\sqrt{\lambda_1}] = \text{Re}[\sqrt{2}i] = 0 \\ \text{Re}[\sqrt{\lambda_2}] = \text{Re}[i] = 0$$

であるから, 臨界安定である. //

3. (a) 固有値を求めよ.

$$\begin{vmatrix} 5-\lambda & 4 \\ 4 & 5-\lambda \end{vmatrix} = (5-\lambda)^2 - 16 = \lambda^2 - 10\lambda + 9 = (\lambda-9)(\lambda-1) = 0 \\ \lambda_1 = 9, \lambda_2 = 1$$

固有ベクトルを求めよ.

$$\begin{bmatrix} 5-9 & 4 \\ 4 & 5-9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ v_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 & 4 \\ 4 & -4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ v_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ となり } x_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} 5-1 & 4 \\ 4 & 5-1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_2 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 4 \\ 4 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_2 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ となり } x_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ -1/\sqrt{2} \end{bmatrix}$$

正規化

スเปクトル定理より,

$$A = \lambda_1 x_1 x_1^T + \lambda_2 x_2 x_2^T \text{ ---- (1)} \\ = 9 \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} + 1 \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \\ = \frac{9}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} + \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} //$$

$\rightarrow \begin{bmatrix} 5 & 4 \\ 4 & 5 \end{bmatrix}$  は等しくなること  
も確かめられる.

(b)  $\lambda_1 > \lambda_2$  であるから, (1) の第1項を用いて表わす.

$$A = \begin{bmatrix} 4.5 & 4.5 \\ 4.5 & 4.5 \end{bmatrix} \quad \dots \text{元の} \begin{bmatrix} 5 & 4 \\ 4 & 5 \end{bmatrix} \text{に近しい値が} \text{確定される.}$$

4. (a)

$$\det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} - \lambda \end{vmatrix} \quad \dots (1)$$

$$\det(A - \lambda I) = (\lambda_1 - \lambda)(\lambda_2 - \lambda) \dots (\lambda_n - \lambda) \quad \dots (2)$$

(1), (2)において  $(-\lambda)^{n-1}$  の係数は着目する。(1)において余因子展開を考へる。第1行において、 $a_{1i}, i \neq 1$  について展開すると  $(a_{11} - \lambda)$  と  $(a_{21} - \lambda)$  が除かれりため最高次係数は  $n-2$  次となり  $(-\lambda)^{n-1}$  を含まない。行列式は要素の積の和であり  $(-\lambda)^{n-1}$  を含む要素の積は

$$(a_{11} - \lambda)(a_{22} - \lambda) \dots (a_{nn} - \lambda) \quad \dots (3)$$

となる。この式で  $(-\lambda)^{n-1}$  の係数は  $a_{11} + a_{22} + \dots + a_{nn}$  である。

一方、(2)における  $(-\lambda)^{n-1}$  の係数は  $\lambda_1 + \lambda_2 + \dots + \lambda_n$  である。

$$\lambda_1 + \lambda_2 + \dots + \lambda_n \quad \dots (5)$$

(1)と(2)は同じであるから(4), (5)より、

$$\lambda_1 + \lambda_2 + \dots + \lambda_n = a_{11} + a_{22} + \dots + a_{nn} //$$

(b) (2)は  $\lambda$  の恒等式であるから、 $\lambda = 0$  とおく。

$$\det A = \lambda_1 \lambda_2 \dots \lambda_n //$$

を得る。

$$5. (a) \begin{cases} A x_1 = \lambda_1 x_1 & \dots (i) \\ A x_2 = \lambda_2 x_2 & \dots (ii) \end{cases}$$

$c_1 x_1 + c_2 x_2 = 0$  を満たす  $c_1, c_2$  を求める。  $\dots (1)$

(1)に左から  $A$  を掛ける。

$$c_1 A x_1 + c_2 A x_2 = c_1 \lambda_1 x_1 + c_2 \lambda_2 x_2 = 0 \quad \dots (2)$$

(1)に  $\lambda_2$  を掛ける。

$$c_1 \lambda_2 x_1 + c_2 \lambda_2 x_2 = 0 \quad \dots (3)$$

(2)-(3)を求めらる。

$$c_1 (\lambda_1 - \lambda_2) x_1 = 0$$

これより、 $\lambda_1 \neq \lambda_2$ ,  $x_1 \neq 0$  であるから、 $c_1 = 0$

これを(1)に代入して  $c_2 = 0$  を得る。

また、(1)を満たす  $c_1, c_2$  は零でない限り、 $x_1, x_2$  は線形独立となる。 //

(b) (i)を転置して右から  $x_2^T$  を掛ける。

$$x_1^T A x_2 = \lambda_1 x_1^T x_2 \quad \dots (4) \quad \leftarrow A^T = A \text{ を利用}$$

(ii)に左から  $x_1^T$  を掛ける。

$$x_1^T A x_2 = \lambda_2 x_1^T x_2 \quad \dots (5)$$

(4)-(5)を求めらる。

$$(\lambda_1 - \lambda_2) x_1^T x_2 = 0$$

$\lambda_1 \neq \lambda_2$  であるから  $x_1^T x_2 = 0 \dots$  直交する。 //

\* 転置 (T) の代わりにエルミット共転置 (H) を使う。

6.

$$e^{At} = e^{\lambda_1 t} e^{-\lambda_2 t} \quad \dots (1)$$

$$e^{At} = \begin{bmatrix} e^{\lambda_1 t} & & \\ & e^{\lambda_2 t} & \\ & & \dots & e^{\lambda_n t} \end{bmatrix} \quad \dots (2)$$

を利用して計算する。また、固有値を計算する。

$$\begin{vmatrix} 3-\lambda & 1 \\ 1 & 3-\lambda \end{vmatrix} = (3-\lambda)^2 - 1 = \lambda^2 - 6\lambda + 8 = (\lambda-4)(\lambda-2) = 0$$

$$\lambda_1 = 4, \lambda_2 = 2$$

固有ベクトルを計算する。

$$\begin{bmatrix} 3-4 & 1 \\ 1 & 3-4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ v_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ v_1 \end{bmatrix} \quad \therefore x_1 = \begin{bmatrix} u_1 \\ v_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 3-2 & 1 \\ 1 & 3-2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_2 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_2 \\ v_2 \end{bmatrix} \quad \therefore x_2 = \begin{bmatrix} u_2 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

(1), (2)に代入する。

$$\dot{x} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}, \quad \dot{x}^{-1} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} e^{At} &= \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e^{4t} & 0 \\ 0 & e^{2t} \end{bmatrix} \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} e^{4t} & e^{2t} \\ e^{4t} & -e^{2t} \end{bmatrix} \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} e^{4t} + e^{2t} & e^{4t} - e^{2t} \\ e^{4t} - e^{2t} & e^{4t} + e^{2t} \end{bmatrix} // \end{aligned}$$

7. 一般に行列  $A$  は次のように分解できる。

$$A = L D U \quad \dots (1)$$

(1)を転置する。

$$A^T = U^T D^T L^T \quad \dots (2)$$

$A^T = A, D^T = D$  であるから, (1), (2)より

$$L D U = U^T D L^T$$

$L D U$  分解は唯一である(分解の仕事は一通りである)から,

$$U = U^T \quad \dots (3)$$

となる。(3)を(1)に代入して2次形式を求めよう。

$$x^T A x = x^T L D L^T x \quad \dots (4)$$

$x = z$ ,  $y = L^T x$  とおく。(4)は次のように変形できる。

$$x^T A x = y^T D y = d_1 y_1^2 + d_2 y_2^2 + \dots + d_n y_n^2$$

ここで  $d_k$  が正であるならば,  $y_k^2 > 0$  であるから  $x^T A x > 0$  とある。