

固有値や固有ベクトル、固有空間に関する問題のおそらく答案に書く上でもっとも楽な解法を先に書いておく。

まず、固有方程式 $\det(\lambda E_n - A) = 0$ を解く。次に、 $(\lambda E_n - A)\mathbf{x} = \mathbf{0}$ に、先ほど求めた $\lambda$ を一つずつ代入する。重解から代入するとよい。 $(\lambda E_n - A)$ に行基本変形を行うとこれをなす行ベクトルの中に零ベクトルが出てくる。この零ベクトルの個数が固有空間の次元である( $\because \dim(\text{Ker}F) = \dim V - \dim(\text{Im}F)$ で表される)。 $\lambda$ の重複度と固有空間の次元が一致しない場合、その時点で対角化不可能と判定できる( $\because$  レジューメでいうところの定理 4.4.5)。また、固有方程式に重解がなければその時点で対角化可能である。

固有ベクトルも求める際は、固有ベクトルの成分の間の条件を使って文字を可能な限り減らし、残った成分を係数とするベクトルの線形結合が解となる。簡単な(1)で具体例を示す。

この問題以降も固有値を $\lambda$ とおく。また $x_1, x_2, x_3, x_4 \in \mathbb{C}$ とする。

(1)

$$\text{固有方程式は } \begin{vmatrix} \lambda & 0 & -1 \\ 0 & \lambda - 1 & 0 \\ -1 & 0 & \lambda \end{vmatrix} = 0 \because (\lambda - 1)^2(\lambda + 1) = 0 \because \lambda = \pm 1$$

$$\lambda = 1 \text{ のとき行基本変形により } \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ よ}$$

って固有空間の次元は  $3 - 1 = 2$ 。

(実際に固有ベクトルを  $\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$  としてかけてみると  $\begin{pmatrix} x_1 - x_3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \mathbf{0} \because x_1 = x_3$  よって解は

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ なので、二つのベクトルが固有空間の}$$

基底であること、つまり次元が2であることがわかる。)

$$\lambda = -1; \begin{pmatrix} -1 & 0 & -1 \\ 0 & -2 & 0 \\ -1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ よって次元は } 1.$$

固有値 1 で次元2、固有値-1で次元2

$$(2) \begin{vmatrix} \lambda - 2 & -1 & 0 & -1 \\ 0 & \lambda - 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda - 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda + 2 \end{vmatrix} = (\lambda - 2)^3(\lambda + 2) \text{ よって固有値は } \lambda = \pm 2$$

$$\lambda = 2 \text{ のとき } \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ よって次元は } 2.$$

$$\lambda = -2 \text{ のとき } \begin{pmatrix} -4 & -1 & 0 & -1 \\ 0 & -4 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -4 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ よって次元は1.}$$

$\lambda = 2$  で次元2、 $\lambda = -2$  で次元1

(3)

$$\begin{vmatrix} \lambda - 2 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda - 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda - 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda - 2 \end{vmatrix} = (\lambda - 2)^4 \therefore \text{固有値は } \lambda = 2$$

$$\lambda = 2 \text{ を代入して } \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ よって次元は1.}$$

$\lambda = 2$  で次元1

61. 「ベクトル  $\mathbf{a}$  を転置したベクトル」を、 $\mathbf{a}^\top$  と表記することにする (word の入力では無理なのです)。

固有ベクトルを  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}_{\setminus \{0\}}$  とおく。

$$\mathbf{a}\mathbf{a}^\top \mathbf{x} = \lambda \mathbf{x} \text{ から、} \langle \mathbf{a}, \mathbf{x} \rangle = \lambda \mathbf{x}$$

$$\lambda = 0 \text{ のとき } \mathbf{a} \neq \mathbf{0} \text{ から、} \langle \mathbf{a}, \mathbf{x} \rangle = 0 \text{ このとき } \mathbf{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}, \mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \quad (a_1, \dots, a_n, x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R})$$

$$\text{とすると、} \langle \mathbf{a}, \mathbf{x} \rangle = a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = 0$$

よって  $a_k \neq 0$  なる整数  $k$  が 1 以上  $n$  以下に存在するので、移項して  $x_k$  を消去できる。よって次元は  $n - 1$

$$\lambda \neq 0 \text{ のとき } \mathbf{x} = \frac{\langle \mathbf{a}, \mathbf{x} \rangle}{\lambda} \mathbf{a} \text{ よって } \mathbf{x} = k \mathbf{a} \quad (k \in \mathbb{R}_{\setminus \{0\}}) \text{ と表せるので次元は1で、} \lambda k = \langle \mathbf{a}, k \mathbf{a} \rangle \therefore$$

$$\lambda = |\mathbf{a}|^2$$

なお  $\mathbf{x} \in \mathbb{C}$  の場合を考えなくてよい理由はわからなかった。

$\lambda = 0$  で次元  $n - 1$ 、 $\lambda = |\mathbf{a}|^2$  で次元は1

62. (1)

$$\begin{vmatrix} \lambda + 4 & -4 \\ 9 & \lambda - 8 \end{vmatrix} = (\lambda - 2)^2 \text{ よって固有値は } \lambda = 2$$

$$\begin{pmatrix} 6 & -4 \\ 9 & -6 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ 固有空間の次元は } 1 \neq 2, \text{ よって対角化不可能.}$$

不可能

(2)

$$\begin{vmatrix} \lambda - 7 & \sqrt{3} \\ -\sqrt{3} & \lambda - 5 \end{vmatrix} = (\lambda - 8)(\lambda - 4) \text{ よって固有値は } \lambda = 4, 8$$

$\begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 8 \end{pmatrix}$ に対角化可能

(3)

$$\begin{vmatrix} \lambda - 2 & 1 & -1 \\ 2 & \lambda & -4 \\ 1 & 1 & \lambda - 4 \end{vmatrix} = (\lambda - 1)(\lambda - 2)(\lambda - 3) \text{ よって固有値は } \lambda = 1, 2, 3$$

$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$ に対角化可能

(4)

$$\begin{vmatrix} \lambda & -2 & 1 \\ 1 & \lambda - 1 & -1 \\ 1 & -2 & \lambda \end{vmatrix} = (\lambda - 1)^2(\lambda + 1) \text{ よって固有値は } \lambda = \pm 1$$

$\lambda = 1$  のとき  $\begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  固有空間の次元は  $1 \neq 2$ 、よって対角化不可

能。

対角化不可能

(5)

$$\begin{vmatrix} \lambda - 5 & 2 & -4 \\ -2 & \lambda & -2 \\ 2 & -1 & \lambda + 1 \end{vmatrix} = (\lambda - 1)^2(\lambda - 2) \text{ よって固有値は } \lambda = 1, 2$$

$\lambda = 1$ ;  $\begin{pmatrix} -4 & 2 & -4 \\ -2 & 1 & -2 \\ 2 & -1 & 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  固有空間の次元は  $2$ 、よって対角化可能。

$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ に対角化可能

63.固有方程式、固有ベクトル、基底変換行列の逆行列を求める。計算ミスとの戦い。なお模範解答と多少異なる。

(1)

$$\text{固有方程式は } \begin{vmatrix} \lambda - 2 & 0 \\ 2 & \lambda - 1 \end{vmatrix} = (\lambda - 2)(\lambda - 1) = 0 \therefore \lambda = 1, 2$$

$\lambda = 1$ ;  $\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbf{0} \therefore x_1 = 0$ , すべての解は  $x_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  の形で記述される。

$$\lambda = 2; \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{解は } x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\text{対角化後} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}; P = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}, P^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

(2)

$$\begin{vmatrix} \lambda - 1 & 4 \\ -1 & \lambda - 1 \end{vmatrix} = (\lambda - 1)^2 + 4 = 0 \therefore \lambda = 1 \pm 2i$$

$$\lambda = 1 + 2i; \begin{pmatrix} 2i & 4 \\ -1 & 2i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -1 & 2i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{解は } x_2 \begin{pmatrix} 2i \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = 1 - 2i; \begin{pmatrix} -2i & 4 \\ -1 & -2i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 2i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{解は } x_2 \begin{pmatrix} -2i \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{対角化後} \begin{pmatrix} 1 + 2i & 0 \\ 0 & 1 - 2i \end{pmatrix}; P = \begin{pmatrix} 2i & -2i \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, P^{-1} = -\frac{1}{4} \begin{pmatrix} i & -2 \\ i & -2 \end{pmatrix}$$

(3)

$$\begin{vmatrix} \lambda - 8 & 6 \\ -15 & \lambda + 11 \end{vmatrix} = (\lambda + 2)(\lambda + 1) = 0 \therefore \lambda = -1, -2$$

$$\lambda = -1; \begin{pmatrix} -9 & 6 \\ -15 & 10 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = -2; \begin{pmatrix} -10 & 6 \\ -15 & 9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 5 & -3 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$\text{対角化後} \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}; P = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 5 \end{pmatrix}, P^{-1} = \begin{pmatrix} 5 & -3 \\ -3 & 2 \end{pmatrix}$$

(4)

$$\begin{vmatrix} \lambda - 4 & 9 & 6 \\ 2 & \lambda - 5 & -2 \\ -6 & 15 & \lambda + 8 \end{vmatrix} = (\lambda - 1)(\lambda - 2)(\lambda + 2) = 0 \therefore \lambda = 1, \pm 2$$

$$\lambda = 1; \begin{pmatrix} -3 & 9 & 6 \\ 2 & -4 & -2 \\ -6 & 15 & 9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = 2; \begin{pmatrix} -2 & 9 & 6 \\ 2 & -3 & -2 \\ -6 & 15 & 10 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = -2; \begin{pmatrix} -6 & 9 & 6 \\ 2 & -7 & -2 \\ -6 & 15 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{対角化後} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}; P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \\ -1 & -3 & 1 \end{pmatrix}, P^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -3 & -2 \\ -1 & 2 & 1 \\ -1 & 3 & 2 \end{pmatrix}$$

$n$ 乗を求める際はレジュメ 4.6.1 の  $(P^{-1}AP)^n = P^{-1}A^nP \therefore A^n = P(P^{-1}AP)^nP^{-1}$  を用いる。

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 4 & -9 & -6 \\ -2 & 5 & 2 \\ 6 & -15 & -8 \end{pmatrix}^n &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \\ -1 & -3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}^n \begin{pmatrix} 2 & -3 & -2 \\ -1 & 2 & 1 \\ -1 & 3 & 2 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 2 - (-2)^n & -3 + 3(-2)^n & -2 + 2(-2)^n \\ 2 - 2^{n+1} & -3 + 2^{n+2} & -2 + 2^{n+1} \\ -2 + 3 \cdot 2^n - (-2)^n & 3 - 3 \cdot 2^{n+1} + 3(-2)^n & 2 - 3 \cdot 2^n + 2(-2)^n \end{pmatrix} \end{aligned}$$

(5)

$$\begin{vmatrix} \lambda - 6 & 14 & -20 \\ 3 & \lambda - 3 & 6 \\ 3 & -7 & \lambda + 10 \end{vmatrix} = \lambda(\lambda + 4)(\lambda - 3) = 0 \therefore \lambda = 0, 3, -4$$

$$\lambda = 0; \begin{pmatrix} -6 & 14 & -20 \\ 3 & -3 & 6 \\ 3 & -7 & 10 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = 3; \begin{pmatrix} -3 & 14 & -20 \\ 3 & 0 & 6 \\ 3 & -7 & 13 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = -4; \begin{pmatrix} -10 & 14 & -20 \\ 3 & -7 & 6 \\ 3 & -7 & \lambda + 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{対角化後} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -4 \end{pmatrix}; P = \begin{pmatrix} -1 & -2 & -2 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}, P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

(6)

$$\begin{vmatrix} \lambda & 3 & -4 \\ -2 & \lambda - 7 & 8 \\ -1 & -3 & \lambda + 3 \end{vmatrix} = (\lambda - 1)^2(\lambda - 2) = 0 \therefore \lambda = 1, 2$$

$$\lambda = 1; \begin{pmatrix} 1 & 3 & -4 \\ -2 & -6 & 8 \\ -1 & -3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 1 & 3 & -4 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \text{と} \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = 2; \begin{pmatrix} 2 & 14 & -20 \\ 3 & -5 & 6 \\ 3 & -7 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{対角化後} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}; P = \begin{pmatrix} -3 & 4 & -1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}, P^{-1} = \begin{pmatrix} -2 & -5 & 8 \\ -1 & -3 & 5 \\ 1 & 3 & -4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 0 & -3 & 4 \\ 2 & 7 & -8 \\ 1 & 3 & -3 \end{pmatrix}^n &= \begin{pmatrix} -3 & 4 & -1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}^n \begin{pmatrix} -2 & -5 & 8 \\ -1 & -3 & 5 \\ 1 & 3 & -4 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 2 - 2^n & 3 - 3 \cdot 2^n & 2^{n+2} - 4 \\ 2^{n+1} - 2 & 3 \cdot 2^{n+1} - 5 & 8 - 2^{n+3} \\ 2^n - 1 & 3 \cdot 2^n - 3 & 5 - 2^{n+2} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

64. (1)

固有値の定義により  $A\mathbf{v} = \lambda\mathbf{v}$

ここで、 $A^n\mathbf{v} = \lambda^n\mathbf{v}$ なる  $n \in \mathbb{N}$ が存在すれば、 $A^{n+1}\mathbf{v} = A(A^n\mathbf{v}) = A\lambda^n\mathbf{v} = \lambda^n A\mathbf{v} = \lambda^{n+1}\mathbf{v}$   
ゆえに帰納的に  $\lambda^k$ は  $A^k$ の固有値であることが示せる。

(2)

$$\begin{vmatrix} \lambda - 2 & -1 \\ -1 & \lambda - 2 \end{vmatrix} = (\lambda - 1)(\lambda - 3) = 0 \therefore \lambda = 1, 3$$

$$\lambda = 1; \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbf{0} \therefore \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbf{0} \therefore \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = 3; \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbf{0} \therefore \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbf{0} \therefore \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

固有値1で固有ベクトル  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ , 固有値3<sup>100</sup>で固有ベクトル  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

65.

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 5 \end{pmatrix}^{-1} = -\begin{pmatrix} 5 & -3 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \text{である。}$$

$$P^{-1}AP = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} \text{から、} A = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -5 & 3 \\ 2 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -10 & 6 \\ 6 & -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 & -3 \\ 10 & -3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 8 & -3 \\ 10 & -3 \end{pmatrix}$$

66. レジユメの 4.6.2 の結論 (右辺の係数行列の固有値と固有ベクトルを求めれば一般解を求められる) を用いる。4.6.2 を実際の計算でどう使うかという問題。

(1)

$$\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} \lambda & -2 \\ -1 & \lambda - 1 \end{vmatrix} = (\lambda - 2)(\lambda + 1) = 0 \therefore \lambda = -1, 2$$

$$\lambda = -1; \begin{pmatrix} -1 & -2 \\ -1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \mathbf{0} \quad \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = 2; \begin{pmatrix} 2 & -2 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \mathbf{0} \quad \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\therefore \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^{-t} & 0 \\ 0 & e^{2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} k_1 \\ k_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2k_1e^{-t} + k_2e^{2t} \\ k_1e^{-t} + k_2e^{2t} \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} x = -2k_1e^{-t} + k_2e^{2t} \\ y = k_1e^{-t} + k_2e^{2t} \end{cases}$$

(2)

$$\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 4 \\ -2 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} \lambda + 1 & -4 \\ 2 & \lambda - 5 \end{vmatrix} = (\lambda - 1)(\lambda - 3) = 0 \therefore \lambda = 1, 3$$

$$\lambda = 1; \begin{pmatrix} 2 & -4 \\ 2 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \mathbb{O} \quad \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = 3; \begin{pmatrix} 4 & -4 \\ 2 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \mathbb{O} \quad \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\therefore \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^t & 0 \\ 0 & e^{3t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} k_1 \\ k_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2k_1e^t + k_2e^{3t} \\ k_1e^t + k_2e^{3t} \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} x = 2k_1e^t + k_2e^{3t} \\ y = k_1e^t + k_2e^{3t} \end{cases}$$

(3)

$$\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 & 2 & 2 \\ 2 & -2 & -1 \\ -8 & 6 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} \lambda + 3 & -2 & -2 \\ -2 & \lambda + 2 & 1 \\ 8 & -6 & \lambda - 5 \end{vmatrix} = \lambda(\lambda + 1)(\lambda - 1) = 0 \therefore 0, \pm 1$$

$$\lambda = 0; \begin{pmatrix} 3 & -2 & -2 \\ -2 & 2 & 1 \\ 8 & -6 & -5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} -1 & 2 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \quad \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = 1; \begin{pmatrix} 4 & -2 & -2 \\ -2 & 3 & 1 \\ 8 & -6 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \quad \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\lambda = 0; \begin{pmatrix} 2 & -2 & -2 \\ -2 & 1 & 1 \\ 8 & -6 & -6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \mathbb{O} \therefore \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \mathbb{O} \quad \text{固有ベクトルは} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\therefore \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 2 & 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & e^t & 0 \\ 0 & 0 & e^{-t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} k_1 \\ k_2 \\ k_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2k_1 + k_2e^t \\ k_1 + k_3e^{-t} \\ 2k_1 + 2k_2e^t - k_3e^{-t} \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} x = 2k_1 + k_2e^t \\ y = k_1 + k_3e^{-t} \\ z = 2k_1 + 2k_2e^t - k_3e^{-t} \end{cases}$$

67. 4.6.3 をどう使うかという問題。

(1)

固有方程式は $\lambda^2 - 2\lambda - 3 = 0 \therefore (\lambda - 3)(\lambda + 1) = 0 \therefore \lambda = 3, -1$

よって一般項は $x_n = 3^{n-1}c_1 + (-1)^{n-1}c_2$

$$x_1 = 5, x_2 = 3 \text{ から、} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 3 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \end{pmatrix} \therefore \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$x_n = 2 \cdot 3^{n-1} + 3(-1)^{n-1}$$

(2)

固有方程式は $\lambda^2 - 4\lambda + 3 = 0 \therefore (\lambda - 3)(\lambda - 1) = 0 \therefore \lambda = 3, 1$

よって一般項は $x_n = 3^{n-1}c_1 + c_2$

$$x_1 = 2, x_2 = -2 \text{ から、} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \end{pmatrix} \therefore \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$x_n = -2 \cdot 3^{n-1} + 4$$

(3)

$\lambda^3 - 3\lambda^2 - 4\lambda + 12 = (\lambda - 2)(\lambda - 3)(\lambda + 2)$

$\therefore x_n = 2^{n-1}c_1 + 3^{n-1}c_2 + (-2)^{n-1}c_3$

$$x_1 = 2, x_2 = -10, x_3 = -2 \text{ から、} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & -2 \\ 4 & 9 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -10 \\ -2 \end{pmatrix} \therefore \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$x_n = 2^{n-1} - 2 \cdot 3^{n-1}c_2 + 3(-2)^{n-1}$$

68. 61 に疑問符。誰かわかったら教えてください ()