

線形代数II演習

担当 丹下 基生：研究室 (D506) mail(tange@math.tsukuba.ac.jp)

第13回 ('16年1月27日：Keywords・・・対角化可能、対称行列の対角化)

まとめ.

13-1. 対角化可能・・・正方形行列 A が対角可能であるとは、ある正則行列 P が存在して、 $P^{-1}AP$ が対角行列であることである.

13-2. 対角化可能のための必要十分条件・・・対角化可能であるための必要十分条件は、 $\lambda_1, \dots, \lambda_r$ を $n \times n$ 行列 A の固有値とし、 W_{λ_i} を λ_i の固有空間としたとき、

$$\mathbb{C}^n = W_{\lambda_1} \oplus W_{\lambda_2} \oplus \dots \oplus W_{\lambda_r}$$

が成り立つことである. これは、 \mathbb{C}^n において固有ベクトルからなる基底が存在することと同値である.

13-3. 対角化可能であるための十分条件・・・ $n \times n$ 正方形行列 A の固有値がちょうど n 個あるとき、 A は対角化可能である. つまり、固有多項式からすぐに対角化可能であることが判別できる.

13-4. 最小多項式・・・ $m_A(t)$ を $f(A) = 0$ となる多項式 $f(t)$ のうち最小次数かつ最高次の係数が 1 である多項式のこととして定義する. A が対角化可能であるための必要十分条件は $m_A(t)$ が $(t - \lambda_1)(t - \lambda_2) \dots (t - \lambda_r)$ と 1 次の式に分解できることである.

13-5. 対角化可能性と最小多項式・・・行列 A が対角化可能であるための必要十分条件は、最小多項式が一次式の積 (つまり重根を持たない式) となることである.

13-6. 正規行列・・・正方形行列 A が $AA^* = A^*A$ となるもの.

直交行列・・・実正方形行列 A が $A^t A = E$ となること.

エルミート行列・・・ $A^* = A$ となる行列.

13-7. ユニタリー行列・・・ $AA^* = E$ となる行列. つまり、 A の列ベクトルが行ベクトルが正規直交基底であること. 実ユニタリー行列は直交行列のことである.

13-8. 正規行列の対角化・・・正規行列はユニタリー行列によって対角化できる. つまり、正規行列の固有空間は互いに直交する. よって、対称行列、直交行列、ユニタリー行列、エルミート行列はユニタリー行列によって対角化できる.

13-9. 直交行列による対角化・・・実対称行列の固有値は実数なので、任意の実対称行列は直交行列によって対角化できる.

今日の課題.

1. 行列の対角化可能かどうか判定できるようにする. 2. 対称行列の対角化について. 3. 最小多項式について

A-13-1. [対角化可能性]

次の行列は対角化可能か? 対称行列の場合は、直交行列によって対角化せよ.

(1) $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

(2) $\begin{pmatrix} 1 & a \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

(3) $\begin{pmatrix} 1 & a \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$

(4) $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$

(5) $\begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 4 & 3 \end{pmatrix}$

$$(6) \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & -2 & 2 \\ -1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$(7) \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ -1 & 4 & 1 \\ 2 & -4 & 0 \end{pmatrix}$$

$$(8) \begin{pmatrix} 3 & 0 & -2 \\ -2 & 1 & 2 \\ 4 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

$$(9) \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 \\ -2 & -3 & -2 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$(10) \begin{pmatrix} 2 & -2 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}$$

$$(11) \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

B-13-1. [最小多項式]

次の行列の最小多項式 $M_A(t)$ を求め、次の行列が対角化可能かどうか判定せよ。

$$(1) \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$(2) \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$(3) \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

$$(4) \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

C-13-1. [対角化可能]

次の行列を A とする。

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

このとき、以下の問題に答えよ。

- (1) 固有値とその固有値に関する固有空間を求めよ。
- (2) この行列が対角化できるかどうか判定せよ。

C-13-2. [対角化可能性と正則行列 P]

行列 A を $A = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$ とおく。このとき、以下の問題に答えよ。

- (1) A の固有値を求めよ。
- (2) 行列 A が対角化可能かどうか判定し、もし可能であれば $P^{-1}AP$ を対角行列とする正則行列 P を一つ求めよ。

C-13-3. [2×2 直交行列]

2×2 の直交行列 A はある実数 θ を用いて、 $\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$ もしくは $\begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ \sin \theta & -\cos \theta \end{pmatrix}$ と書ける

ことを示せ。

前者は θ 回転、後者は傾き $\theta/2$ の直線に関する線対称移動を表す。

HP : <http://www.math.tsukuba.ac.jp/~tange/jugyo/15/sen.html>

Blog : (<http://mochans.blogspot.jp/>)

相談、質問などいつでも承ります。アドレスはプリント1ページ目上部。