

【問題】  $V$  を高々 2 次の実多項式全体からなる  $\mathbb{R}[x]$  の線形部分空間とする。実数  $p$  を固定して、 $f(x) \in V$  に対し多項式  $Tf(x)$  を

$$Tf(x) = f(px+1)$$

で定める。  $f(x)$  に  $Tf(x)$  を対応させる写像が  $V$  の線形変換である事は認めてよい。この線形変換を  $T$  と書く。以下の問いに答えよ。

- (1)  $V$  の基底  $\{1, x, x^2\}$  に関する  $T$  の表現行列  $A$  を求めよ。
- (2)  $T$  が単射でないとき  $p$  の値を求めよ。
- (3)  $T$  が単射である場合、(1) の  $A$  の Jordan 標準形  $J$  を  $p$  の値で場合分けをして求めよ。ただし Jordan 細胞を並べる順序は問わない。

(H29 首都大学東京理工学研究科数理情報)

【解答】 (1)  $T(1) = 1$ ,  $T(x) = 1 + px$ ,  $T(x^2) = (px+1)^2 = 1 + 2px + p^2x^2$  より基底  $\{1, x, x^2\}$  に関する  $T$  の表現行列は

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & p & 2p \\ 0 & 0 & p^2 \end{bmatrix}.$$

(2)  $|A| = p^3$  より  $p = 0$  ならば  $T$  は単射ではない。

(3) (2) より  $p \neq 0$  である。

(i)  $p \neq \pm 1$  の場合、 $A$  の固有値  $1, p, p^2$  と相異なるから対角化可能。

$$A - E_3 \rightarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad A - pE_3 \rightarrow \begin{bmatrix} 1-p & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad A - p^2E_3 \rightarrow \begin{bmatrix} (1-p)^2 & 0 & -1 \\ 0 & 1-p & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

より  $P = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & p-1 & 2(p-1) \\ 0 & 0 & (p-1)^2 \end{bmatrix}$  とすれば  $P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & p & 0 \\ 0 & 0 & p^2 \end{bmatrix}$  となる。

(ii)  $p = -1$  の場合、 $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$  だから  $A$  の固有多項式は  $\phi_A(t) = (t-1)^2(t+1)$ 。更に

$$(A - E_3)(A + E_3) = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} = O$$

より  $A$  の最小多項式は  $m_A(t) = (t-1)(t+1)$ 。特に  $m_A(t)$  は重根を持たないので  $A$  は対角化可能。

$$A - E_3 \rightarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad A + E_3 \rightarrow \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

より  $P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$  とすれば  $P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$  となる。この場合の標準形は (i) の場合に含まれる。

(iii)  $p = 1$  の場合、 $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$  だから  $A$  の固有多項式は  $\phi_A(t) = (t-1)^3$ 。更に

$$A - E_3 = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad (A - E_3)^2 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad (A - E_3)^3 = O$$

より  $A$  の最小多項式は  $m_A(t) = (t-1)^3$ 。特に  $m_A(t)$  は重根を持ち、 $A$  は対角化できない。上の計算より  $P = [p_1, p_2, p_3] =$

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ とすれば}$$

$$(A - E_3)p_3 = p_2, \quad (A - E_3)p_2 = p_2, \quad (A - E_3)p_1 = 0, \quad (A - E_3)P = P \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

従って  $P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$  となる。

(i) (ii) (iii) の議論を纏めれば,  $A$  の Jordan 標準形は次の通り :

$$J = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & p & 0 \\ 0 & 0 & p^2 \end{bmatrix} (p \neq 1), \quad \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} (p = 1).$$

□

【問題】  $A_n$  ( $n \geq 3$ ) は  $n$  次正方形行列で、対角成分が 2,  $(i, i+1)$  及び  $(i+1, i)$  成分 ( $1 \leq i \leq n-1$ ) が  $-1$ , 他の成分は全て 0 となるような行列とする.

- (1)  $\det A_3, \det A_4$  を求めよ.
- (2)  $\det A_{n+2}$  を  $\det A_{n+1}$  と  $\det A_n$  を用いて表せ.
- (3)  $\det A_n$  を求めよ.

(H28 首都大学東京理工学研究科数理情報)

【解答】 (1)  $\det A_3 = \begin{vmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{vmatrix} = 4$ . 次に  $\det A_4$  を第 4 列に関して余因子展開すると

$$\det A_4 = \begin{vmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \end{vmatrix} = (-1)(-1)^{3+4} \begin{vmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & -1 \end{vmatrix} + 2 \det A_3 = - \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} + 2 \det A_3 = -3 + 8 = 5.$$

(2)  $\det A_{n+2}$  の第  $n+2$  列に関する余因子展開より

$$\det A_{n+2} = (-1)(-1)^{n+1+n+2} \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \\ & \ddots \\ & & 2 & -1 \\ & & & 0 & -1 \end{vmatrix} + 2(-1)^{2n+4} \det A_{n+1}.$$

右辺第 1 項に現れる  $n-1$  次行列式を第  $n+1$  行に関し余因子展開すれば  $\det A_{n+2} = -\det A_n + 2 \det A_{n+1}$ .

(3)  $a_n = \det A_{n+1} - \det A_n$  と置けば

$$\det A_{n+2} - \det A_{n+1} = \det A_{n+1} - \det A_n, \quad \therefore a_{n+1} = a_n.$$

(1) の結果より  $a_3 = \det A_4 - \det A_3 = 5 - 4 = 1$  だから  $a_n = 1$  ( $n = 3, 4, \dots$ ).

$$\det A_n - \det A_3 = \sum_{k=3}^{n-1} (\det A_{k+1} - \det A_k) = n - 3, \quad \therefore \det A_n = \underline{n+1}.$$

□

【問題】  $\mathbb{R}^4$  の部分空間  $V$  とベクトル  $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^4$  を

$$V = \left\{ \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^4 : x + y + z + w = 0 \right\}, \quad \mathbf{w} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

で定める.  $f$  は  $\mathbb{R}^4$  の線形変換で, 全ての  $\mathbf{v} \in V$  に対して  $f(\mathbf{v}) = \mathbf{v}$  であり,  $f(\mathbf{w}) = \mathbf{o}$  であるとする. 以下の問いに答えよ.

- (1)  $V$  の基底を一組求めよ.
- (2) (1) で求めた  $V$  の基底に  $\mathbf{w}$  を付け加えたものを  $\mathcal{B}$  とする.  $\mathcal{B}$  が  $\mathbb{R}^4$  の基底である事を示せ.
- (3) (2) の基底  $\mathcal{B}$  に関する  $f$  の表現行列を求めよ.
- (4)  $\mathbb{R}^4$  の標準基底  $\mathcal{B}_0 = \{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$  に関する  $f$  の表現行列を求めよ.

(H28 首都大学東京理工学研究科数理情報)

【解答】 (1)  $\mathbf{v} = {}^t[x, y, z, w] \in V$  について  $x = -y - z - w$  より

$$\begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -y \\ y \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -z \\ 0 \\ z \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -w \\ 0 \\ 0 \\ w \end{bmatrix} = c_1 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + c_3 \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (y = c_1, z = c_2, w = c_3)$$

より  $\mathbf{b}_1 = {}^t[-1, 1, 0, 0]$ ,  $\mathbf{b}_2 = {}^t[-1, 0, 1, 0]$ ,  $\mathbf{b}_3 = {}^t[-1, 0, 0, 1]$  とすれば  $\{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2, \mathbf{b}_3\}$  が  $V$  の基底となる.

(2)  $\mathcal{B}$  に属すベクトルを並べた行列式は

$$\begin{aligned} |\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{w}| &= \begin{vmatrix} -1 & -1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} \\ &= - \begin{vmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -1 & 0 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = -1 \neq 0 \end{aligned}$$

となるから  $\mathcal{B}$  は  $\mathbb{R}^4$  の基底となる.

(3)  $f(\mathbf{b}_i) = \mathbf{b}_i$  ( $i = 1, 2, 3$ ), かつ  $f(\mathbf{w}) = \mathbf{o}$  だから  $f$  の  $\mathcal{B}$  に関する表現行列は  $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ .

(4)  $f$  の標準基底  $\mathcal{B}_0$  に関する表現行列を  $B$ , また  $\mathcal{B}_0$  から  $\mathcal{B}$  への変換行列を  $P$  (即ち  $(\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{w}) = (\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_4)P$ ) とする.

$$\begin{aligned} f(\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_4) &= f((\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{w})P^{-1}) = f(\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{w})P^{-1} \\ &= (\mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{w})AP^{-1} = (\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_4)PAP^{-1} \end{aligned}$$

より  $PAP^{-1} = B$  となる.

$$P = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad P^{-1} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & -1 & -1 \\ 1 & 1 & 2 & 1 \\ -1 & -1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\therefore B = PAP^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & -1 & -1 \\ 1 & 1 & 2 & 1 \\ -1 & -1 & -1 & 0 \end{bmatrix}.$$

□

【問題】 行列  $A = \begin{bmatrix} 5 & 2 & 4 \\ -4 & 3 & -8 \\ -2 & -1 & -1 \end{bmatrix}$  について以下の問いに答えよ.

- (1)  $A$  の固有値を全て求めよ. それぞれの固有空間の基底を一組ずつ求めよ.
- (2)  $A$  の Jordan 標準形を求めよ.
- (3)  $A$  の最小多項式を求めよ. それが最小多項式である事も証明せよ.
- (4)  $A^6 - 34A^4 + 96A^3 - 60A^2$  を計算せよ.

(H28 首都大学東京理工学研究科数理情報)

【解答】 (1)  $A$  の固有多項式は

$$\begin{aligned} \phi_A(t) &= \begin{vmatrix} t-5 & -2 & -4 \\ 4 & t-3 & 8 \\ 2 & -1 & t+1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} t-1 & 0 & 2t-2 \\ 4 & t-3 & 8 \\ 2 & 1 & t+1 \end{vmatrix} = (t-1) \begin{vmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & t-3 & 0 \\ 2 & 1 & t+1 \end{vmatrix} \\ &= (t-1) \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & t-3 & 0 \\ 2 & 1 & t-3 \end{vmatrix} = (t-1)(t-3)^2 \end{aligned}$$

となるから, 固有値は 1, 3 (重根).

$$A - E_3 = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 4 \\ -4 & 2 & -8 \\ -2 & -1 & -2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 2 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad A - 3E_3 = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 4 \\ -4 & 0 & -8 \\ -2 & -1 & -4 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

より固有値 1 に対する固有空間の基底として  $\left\{ \underline{\mathbf{p}_1 = \begin{bmatrix} -3 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}} \right\}$ , 固有値 3 に対する固有空間の基底として  $\left\{ \underline{\mathbf{p}_2 = \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}} \right\}$  がとれる.

(2) 連立一次方程式  $(A - 3E_3)\mathbf{p}_3 = \mathbf{p}_2$  を解くと

$$[A - 3E_3|\mathbf{p}_2] = \left[ \begin{array}{ccc|c} 2 & 2 & 4 & -2 \\ -4 & 0 & -8 & 0 \\ -2 & -1 & -4 & 1 \end{array} \right] \rightarrow \left[ \begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

ここで  $\mathbf{p}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}$  とすれば

$$A\mathbf{p}_1 = \mathbf{p}_1, \quad A\mathbf{p}_2 = 3\mathbf{p}_2, \quad A\mathbf{p}_3 = \mathbf{p}_2 + 3\mathbf{p}_3$$

となる. 従って  $P = [\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \mathbf{p}_3]$  と置けば  $A$  の Jordan 標準形は  $\underline{P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}}$  となる.

(3) 固有多項式の形より,  $A$  の最小多項式  $m_A(t)$  は  $m_A(t) = (t-1)(t-3)^a$  ( $a = 1, 2$ ) という形になる.  $a = 1$  だとすると  $A$  は対角化可能であるが, (2) の結果に反する. 従って  $\underline{m_A(t) = (t-1)(t-3)^2}$ .

(4) (3) の結果より  $m_A(A) = A^3 - 7A^2 + 15A - 9E_3 = O$  となる.  $t^6 - 34t^4 + 96t^3 - 60t^2 = (t^3 + 7t^2)m_A(t) + 3t^2$  より

$$A^6 - 34A^4 + 96A^3 - 60A^2 = 3A^2 = \underline{\underline{\begin{bmatrix} 27 & 36 & 0 \\ -48 & 27 & -96 \\ -12 & -18 & 3 \end{bmatrix}}}.$$

□