

線形代数I 演習問題の答え (1)

by K. Asai

1. (1) $S = (x, y, z)$ とおく. $\overrightarrow{PQ} = \overrightarrow{RS}$ より $\begin{pmatrix} 4-1 \\ -4+2 \\ 1-3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x-1 \\ y \\ z-2 \end{pmatrix}$. ゆえに $x = 4$, $y = -2$, $z = 0$. すなわち $S = (4, -2, 0)$.

(2) 原点を O とする. $\overrightarrow{OG} = \frac{1}{3}(\overrightarrow{OP} + \overrightarrow{OQ} + \overrightarrow{OR}) = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}$. ゆえに $G = (2, -2, 2)$.

(3)

$$\begin{aligned} \overrightarrow{GH} &= \overrightarrow{OH} - \overrightarrow{OG} = \frac{1}{3}(\overrightarrow{OQ} + \overrightarrow{OR} + \overrightarrow{OS}) - \frac{1}{3}(\overrightarrow{OP} + \overrightarrow{OQ} + \overrightarrow{OR}) = \frac{1}{3}(\overrightarrow{OS} - \overrightarrow{OP}) \\ &= \frac{1}{3}\overrightarrow{PS} = \frac{1}{3}\begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

1.1* $\triangle ABC$, $\triangle OBC$ の重心をそれぞれ E , F とし, $\overrightarrow{OA} = \mathbf{a}$, $\overrightarrow{OB} = \mathbf{b}$, $\overrightarrow{OC} = \mathbf{c}$ とおく.

$$t\overrightarrow{OE} = \overrightarrow{OA} + u\overrightarrow{AF} \quad (11)$$

となるような, $0 \leq t, u \leq 1$ なる t, u があれば, 2つの線分 OE と AF は交わる. そこでこのような t, u を見つけてみる.

$$t\overrightarrow{OE} = \frac{t}{3}(\mathbf{a} + \mathbf{b} + \mathbf{c}), \quad \overrightarrow{OA} + u\overrightarrow{AF} = \mathbf{a} + u(\overrightarrow{OF} - \overrightarrow{OA}) = \mathbf{a} + u\left[\frac{1}{3}(\mathbf{b} + \mathbf{c}) - \mathbf{a}\right]$$

なので, (11) より,

$$\begin{aligned} \frac{t}{3}(\mathbf{a} + \mathbf{b} + \mathbf{c}) &= \mathbf{a} + u\left[\frac{1}{3}(\mathbf{b} + \mathbf{c}) - \mathbf{a}\right] \\ \iff \left(\frac{t}{3} - 1 + u\right)\mathbf{a} + \left(\frac{t}{3} - \frac{u}{3}\right)\mathbf{b} + \left(\frac{t}{3} - \frac{u}{3}\right)\mathbf{c} &= \mathbf{0} \\ \iff \frac{t}{3} - 1 + u = 0, \frac{t}{3} - \frac{u}{3} = 0 &\iff t = u = \frac{3}{4}. \end{aligned}$$

したがって, OE と AF は1点で交わる. その点を G とすると, $\overrightarrow{OG} = \frac{1}{4}(\mathbf{a} + \mathbf{b} + \mathbf{c})$. この式は $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ について対称的になっているので, OE と他の (重心と頂点を結ぶ) 線分も全く同じ点 G で交わることは明らかである. ゆえに題意の線分は1点 G で交わる. (q.e.d.)

2. (1) $\|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\| - |(\mathbf{a}, \mathbf{b})| = \|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\| - \|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\| \cdot \cos \theta = \|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\| (1 - |\cos \theta|) = \|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\| (1 - \cos \theta) \geq 0$. $\therefore |(\mathbf{a}, \mathbf{b})| \leq \|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\|$. (q.e.d.)

(2) $\|\mathbf{a} + \mathbf{b}\|^2 - \|\mathbf{a} - \mathbf{b}\|^2 = (\mathbf{a} + \mathbf{b}, \mathbf{a} + \mathbf{b}) - (\mathbf{a} - \mathbf{b}, \mathbf{a} - \mathbf{b}) = (\mathbf{a}, \mathbf{a}) + 2(\mathbf{a}, \mathbf{b}) + (\mathbf{b}, \mathbf{b}) - [(\mathbf{a}, \mathbf{a}) - 2(\mathbf{a}, \mathbf{b}) + (\mathbf{b}, \mathbf{b})] = 4(\mathbf{a}, \mathbf{b})$. (q.e.d.)

(3) $\|k\mathbf{a}\|^2 = (k\mathbf{a}, k\mathbf{a}) = k^2(\mathbf{a}, \mathbf{a}) = k^2\|\mathbf{a}\|^2$. ゆえに $\|k\mathbf{a}\| = |k|\|\mathbf{a}\|$. (q.e.d.)

(別解) $\mathbf{a} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ とおくと, $\|k\mathbf{a}\| = \sqrt{(ka)^2 + (kb)^2 + (kc)^2} = |k|\sqrt{a^2 + b^2 + c^2} = |k|\|\mathbf{a}\|$.

(q.e.d.)

(4) 両辺とも非負なので, 両辺を2乗して $\|\mathbf{a} + \mathbf{b}\|^2 \leq (\|\mathbf{a}\| + \|\mathbf{b}\|)^2$ を示せばよい.

$$\begin{aligned} (\|\mathbf{a}\| + \|\mathbf{b}\|)^2 - \|\mathbf{a} + \mathbf{b}\|^2 &= (\|\mathbf{a}\| + \|\mathbf{b}\|)^2 - (\mathbf{a} + \mathbf{b}, \mathbf{a} + \mathbf{b}) \\ &= \|\mathbf{a}\|^2 + 2\|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\| + \|\mathbf{b}\|^2 - [\|\mathbf{a}\|^2 + 2(\mathbf{a}, \mathbf{b}) + \|\mathbf{b}\|^2] = 2[\|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\| - (\mathbf{a}, \mathbf{b})] \\ &= 2(\|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\| - \|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\| \cos \theta) = 2\|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\|(1 - \cos \theta) \geq 0. \quad (\text{q.e.d.}) \end{aligned}$$

(5) $\|\mathbf{a} + \mathbf{b} + \mathbf{c}\|^2 - \|\mathbf{a}\|^2 - \|\mathbf{b}\|^2 - \|\mathbf{c}\|^2 = (\mathbf{a} + \mathbf{b} + \mathbf{c}, \mathbf{a} + \mathbf{b} + \mathbf{c}) - \|\mathbf{a}\|^2 - \|\mathbf{b}\|^2 - \|\mathbf{c}\|^2 = \|\mathbf{a}\|^2 + \|\mathbf{b}\|^2 + \|\mathbf{c}\|^2 + 2(\mathbf{a}, \mathbf{b}) + 2(\mathbf{b}, \mathbf{c}) + 2(\mathbf{c}, \mathbf{a}) - \|\mathbf{a}\|^2 - \|\mathbf{b}\|^2 - \|\mathbf{c}\|^2 = 2[(\mathbf{a}, \mathbf{b}) + (\mathbf{b}, \mathbf{c}) + (\mathbf{c}, \mathbf{a})]$.
(q.e.d.)

3. (1) $\begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} = -\frac{3}{2} \left[\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \right] = -\frac{3}{2} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} - \frac{3}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$.

これは, 与えられたベクトルが同一平面内にあることを示す. ゆえに線形従属.

(別解) 与えられたベクトルが張る平行6面体の体積 V を計算すると, $V = \begin{vmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 3 \\ -1 & 1 & 0 \end{vmatrix} =$

0. ゆえに線形従属.

(2) 与えられたベクトルが張る平行6面体の体積 V を計算すると, $V = \begin{vmatrix} -2 & 1 & 0 \\ 2 & 2 & 1 \\ 3 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 5 \neq 0$.

ゆえに線形独立.

4. $\mathbf{e}_1 = \mathbf{a} + \mathbf{c}$, $\mathbf{e}_2 = -\mathbf{b} - \mathbf{c}$, $\mathbf{e}_3 = -\mathbf{b} - 2\mathbf{c}$ なので,

(1) $\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = 3(\mathbf{a} + \mathbf{c}) + 2(-\mathbf{b} - \mathbf{c}) + (-\mathbf{b} - 2\mathbf{c}) = 3\mathbf{a} - 3\mathbf{b} - \mathbf{c}$. (2) $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} = \mathbf{a}$.

(3) $\begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} = \mathbf{a} + \mathbf{c} - 3(-\mathbf{b} - \mathbf{c}) + 2(-\mathbf{b} - 2\mathbf{c}) = \mathbf{a} + \mathbf{b}$. (4) $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \mathbf{0}$ (0ベクトル).

4.1 $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + v \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ とおくと, t, u, v についての1次方程式系:

$$\begin{cases} t + u + v = x \\ 2t + u = y \\ 3t + u + v = z \end{cases}$$

が得られる. これを解いて, $t = \frac{z-x}{2}$, $u = y - (z-x) = x + y - z$, $v = x - t - u = x - \frac{z-x}{2} - (x + y - z) = \frac{x-2y+z}{2}$. ゆえに, $\mathbf{x} = \frac{z-x}{2}\mathbf{a} + (x + y - z)\mathbf{b} + \frac{x-2y+z}{2}\mathbf{c}$.

(別解) $\mathbf{e}_1 = -\frac{1}{2}(\mathbf{a} - 2(\mathbf{b} - \mathbf{c}) - 3\mathbf{c})$, $\mathbf{e}_2 = \mathbf{b} - \mathbf{c}$, $\mathbf{e}_3 = \frac{1}{2}(\mathbf{a} - 2(\mathbf{b} - \mathbf{c}) - \mathbf{c})$. これより,

$$\begin{aligned} \mathbf{x} &= \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = x\mathbf{e}_1 + y\mathbf{e}_2 + z\mathbf{e}_3 = -x\frac{1}{2}(\mathbf{a} - 2(\mathbf{b} - \mathbf{c}) - 3\mathbf{c}) + y(\mathbf{b} - \mathbf{c}) + z\frac{1}{2}(\mathbf{a} - 2(\mathbf{b} - \mathbf{c}) - \mathbf{c}) \\ &= \frac{z-x}{2}\mathbf{a} + (x + y - z)\mathbf{b} + \frac{x-2y+z}{2}\mathbf{c}. \end{aligned}$$

5. (1) 与式を変形して $9x = 5 - 4y$. この式を t とおけば, $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{t}{9} \\ -\frac{t}{4} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{5}{4} \end{pmatrix} +$

$$t \begin{pmatrix} \frac{1}{9} \\ -\frac{1}{4} \end{pmatrix}. \quad (t \rightarrow 36t \text{ とおきかえて, } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{5}{4} \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 4 \\ -9 \end{pmatrix}.)$$

$$(2) -x-3=2y=z=t \text{ において, } \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -t-3 \\ \frac{t}{2} \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -1 \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix}. \quad (t \rightarrow 2t$$

$$\text{とおきかえて, } \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}.)$$

$$(3) 4x+3=6y+5=-2z+1=t \text{ において, } \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{t}{4}-\frac{3}{4} \\ \frac{t}{6}-\frac{5}{6} \\ -\frac{t}{2}+\frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{3}{4} \\ -\frac{5}{6} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} \frac{1}{4} \\ \frac{1}{6} \\ -\frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

$$(t \rightarrow 12t \text{ とおきかえて, } \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{3}{4} \\ -\frac{5}{6} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ -6 \end{pmatrix}.)$$

6. 1つ1つの方程式で表される各平面の法線ベクトルはそれぞれ $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}$ であり, これらに垂直なベクトル \mathbf{v} は, 与えられた直線 l の方向ベクトルである. \mathbf{v} を求めると $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -5 \\ -2 \end{pmatrix}$. あとは l 上の点 P を1つ求めるためにたとえば $P = (x, y, 0)$ とおけば $x = 3$, $y = 2$. よって l のベクトル表示は $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ -5 \\ -2 \end{pmatrix}$.

7. 2平面の法線ベクトル \mathbf{u} , \mathbf{v} の交角 θ に対し, $0 \leq \theta \leq \pi$ となるから, $\sin \theta \geq 0$. そこで, $\sin^2 \theta$ を求めると,

$$\sin^2 \theta = 1 - \cos^2 \theta = 1 - \frac{\|\mathbf{u}\|^2 \|\mathbf{v}\|^2 \cos^2 \phi}{\|\mathbf{u}\|^2 \|\mathbf{v}\|^2} = 1 - \frac{(\mathbf{u}, \mathbf{v})^2}{\|\mathbf{u}\|^2 \|\mathbf{v}\|^2} = \frac{13}{28}.$$

$$\therefore \sin \theta = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{13}{7}}.$$

8. (1) 平面の法線ベクトルは $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ に垂直なので, $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -4 \end{pmatrix}$ と求まる. またこの平面は原点を通る. これより平面の方程式は, $2x + y - 4z = 0$.

(2) 平面の法線ベクトルは $\begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 5 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ に垂直なので, $\begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -8 \\ 17 \\ -6 \end{pmatrix}$. またこの平面は $(-1, 1, 3)$ を通るので, 平面の方程式は, $-8(x+1) + 17(y-1) - 6(z-3) = 0$. すなわち, $-8x + 17y - 6z = 7$.

(3) $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2t \\ t \\ 4t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1+2t \\ 1+t \\ 2+4t \end{pmatrix}$. ゆえに $t = \frac{x+1}{2}$, $t = y-1$, $t = \frac{z-2}{4}$. これより求める方程式は, $\frac{x+1}{2} = y-1 = \frac{z-2}{4}$.

(4) $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ -3 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 9 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1+t \\ -2 \\ -3+9t \end{pmatrix}$. t を消去して $x-1 = \frac{z+3}{9}$, $y = -2$. (このように, 方向ベクトルに0が含まれているときは, 式が2つに分かれるので注意)

(5) 平面の法線ベクトルは $\begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 0 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}$ に垂直なので, $\begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -10 \\ -15 \end{pmatrix}$. またこの平面は $(3, 4, 5)$ を通るので, 平面の方程式は, $3(x-3) - 10(y-4) - 15(z-5) = 0$. すなわち, $3x - 10y - 15z = -106$.

9. (1) 平面の法線ベクトルは $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ で, これに垂直なベクトルとして, たとえば $\begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ を取ることができる.(それらは1通りには決まらない) またこの平面は $(1, 1, 0)$ を通る. これらより平面のベクトル表示 $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ を得る.

(2) 平面の法線ベクトルは $\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ で, これに垂直なベクトルとして, $\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$ を取れる. またこの平面は原点を通る. これらより平面のベクトル表示 $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$ を得る.

(3) 平面の法線ベクトルは $\begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ -8 \end{pmatrix}$ で, これに垂直なベクトルとして, $\begin{pmatrix} 8 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ を取れる. またこの平面は $(5, 0, 0)$ を通る. これらより平面のベクトル表示 $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 8 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ を得る.

10. (1) $\begin{pmatrix} 5 & 15 & 10 \\ -2 & 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 2 & -1 \\ -2 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 & 0 \\ 0 & 5 \end{pmatrix}$.

(2) $\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} d & e & f \\ a & b & c \\ g & h & i \end{pmatrix}$. (行の入れ替え)

(3) $\begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b & a & c \\ e & d & f \\ h & g & i \end{pmatrix}$. (列の入れ替え)

11.* 空間ベクトル \mathbf{a}, \mathbf{a}' の張る平行四辺形 P の面積 S は, $S = \|\mathbf{a} \times \mathbf{a}'\|$ で表される. したがって

$$S^2 = (bc' - b'c)^2 + (ca' - c'a)^2 + (ab' - a'b)^2 \quad (12)$$

となる. 一方 P の xy 平面への正射影 P_1 は $\begin{pmatrix} a \\ b \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} a' \\ b' \\ 0 \end{pmatrix}$ で張られる平行四辺形となる.

その面積は $S_1 = |ab' - a'b|$ となる. 同様に $S_2 = |bc' - b'c|$, $S_3 = |ca' - c'a|$ を得る. このことと (12) より $S^2 = S_1^2 + S_2^2 + S_3^2$ を得る. (q.e.d.)

12. (1) $\begin{pmatrix} y \\ z \\ x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ (*) である. $\therefore A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$. (*) より,

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} z \\ x \\ y \end{pmatrix} = A^2 \begin{pmatrix} y \\ z \\ x \end{pmatrix} = A^3 \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}. \quad (13)$$

(13) において $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ は任意のベクトルなので, $A^3 = E_3$ であることがわかる. 同様にし
て, $A^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ を得る. ゆえに,

$$A^{3m} = E_3, \quad A^{3m+1} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad A^{3m+2} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad (m = 0, 1, 2, \dots).$$

メモ: A^2, A^3 を直接計算してももちろんよい.

(2)

$$T\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 5x - 2y + 3z \\ 3x + 5y - 2z \\ -2x + 3y + 5z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 & -2 & 3 \\ 3 & 5 & -2 \\ -2 & 3 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = A\mathbf{x}. \quad \therefore A = \begin{pmatrix} 5 & -2 & 3 \\ 3 & 5 & -2 \\ -2 & 3 & 5 \end{pmatrix}.$$

(3)

$$T\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 2x - y - z \\ -x + 2y - z \\ -x - y + 2z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = A\mathbf{x}. \quad \therefore A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{pmatrix}.$$

$$A^2 = \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{pmatrix}^2 = \begin{pmatrix} 6 & -3 & -3 \\ -3 & 6 & -3 \\ -3 & -3 & 6 \end{pmatrix} = 3A.$$

$$\therefore A^n = 3A^{n-1} = 3^2A^{n-2} = \dots = 3^{n-1}A = 3^{n-1} \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{pmatrix}.$$

13. (1) $T\mathbf{x} = P\mathbf{x}$ とおくと, $P = \begin{pmatrix} 3 & -2 & -3 \\ 1 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & -3 \end{pmatrix}$ となり, $S\mathbf{x} = Q\mathbf{x}$ とおくと,

$Q = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 1 \\ 1 & -2 & 2 \\ 2 & 2 & -1 \end{pmatrix}$ となる. $\therefore (ST)\mathbf{x} = S(T\mathbf{x}) = Q(P\mathbf{x}) = (QP)\mathbf{x} = A\mathbf{x}$.

$$\therefore A = QP = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 1 \\ 1 & -2 & 2 \\ 2 & 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & -2 & -3 \\ 1 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 & -9 & -13 \\ 5 & -8 & -13 \\ 6 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

(2) $(TS)\mathbf{x} = T(S\mathbf{x}) = P(Q\mathbf{x}) = (PQ)\mathbf{x} = B\mathbf{x}$.

$$\therefore B = PQ = \begin{pmatrix} 3 & -2 & -3 \\ 1 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & -2 & 1 \\ 1 & -2 & 2 \\ 2 & 2 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & -8 & 2 \\ 8 & -2 & 3 \\ -3 & -8 & 3 \end{pmatrix}.$$

14. (1) $\frac{x}{3} = -y - 2 = \frac{z+1}{2} = t$ とおけば, l のベクトル表示は,

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 3t \\ -t-2 \\ 2t-1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

ゆえに, l' のベクトル表示は,

$$\mathbf{x}' = A\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix} \left[\begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right] = \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \\ -5 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 14 \\ 12 \\ 9 \end{pmatrix}.$$

ここから t を消去して, l' の方程式: $\frac{x-1}{14} = \frac{y+4}{12} = \frac{z+5}{9}$ を得る.

(2) $-\frac{x+2}{10} = \frac{y-3}{3} = \frac{z-3}{12} = t$ とおけば, l のベクトル表示は,

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} -10t-2 \\ 3t+3 \\ 12t+3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -10 \\ 3 \\ 12 \end{pmatrix}.$$

ゆえに, l' のベクトル表示は,

$$\mathbf{x}' = A\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix} \left[\begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -10 \\ 3 \\ 12 \end{pmatrix} \right] = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 10 \\ -3 \\ -12 \end{pmatrix}.$$

これより l' の方程式は, $\frac{x+1}{10} = -\frac{y-3}{3} = -\frac{z-3}{12}$.

(3) S の法線ベクトルは $\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -4 \end{pmatrix}$ で, これに垂直なベクトルとして, $\begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$ を取れる. また S は $(1, -1, 0)$ を通る. ゆえに S のベクトル表示は,

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

ゆえに, S' のベクトル表示は,

$$\mathbf{x}' = A\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix} \left[\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \right] = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -8 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} 17 \\ 18 \\ 15 \end{pmatrix}.$$

これを方程式に直す. S' の法線ベクトルは $\begin{pmatrix} -8 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 17 \\ 18 \\ 15 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \times 18 \\ 3 \times 57 \\ -8 \times 18 \end{pmatrix} \xrightarrow{\times(-1/9)} \begin{pmatrix} 6 \\ -19 \\ 16 \end{pmatrix}$ とできる. また S' は $(4, 2, 1)$ を通る. ゆえに, S' の方程式は $6(x-4) - 19(y-2) + 16(z-1) = 0$, すなわち, $6x - 19y + 16z = 2$.

(4) S の法線ベクトルは $\begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 3 \end{pmatrix}$ で, これに垂直なベクトルとして, $\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$ を取れる. また S は $(0, 0, 1)$ を通る. ゆえに S のベクトル表示は,

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

ゆえに, S' のベクトル表示は,

$$\mathbf{x}' = A\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix} \left[\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \right] = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ 11 \\ 13 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} 0 \\ -5 \\ -7 \end{pmatrix}.$$

これを方程式に直す. S' の法線ベクトルは, $\begin{pmatrix} 2 \\ 11 \\ 13 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 \\ -14 \\ 10 \end{pmatrix} \xrightarrow{\times 1/2} \begin{pmatrix} 6 \\ -7 \\ 5 \end{pmatrix}$. また S' は $(3, 2, 1)$ を通る. ゆえに, S' の方程式は $6(x-3) - 7(y-2) + 5(z-1) = 0$, すなわち, $6x - 7y + 5z = 9$.

(5) S の法線ベクトルは $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ で、これに垂直なベクトルとして、 $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ を取る。また S は $(0, d, 0)$ を通る。ゆえに S のベクトル表示は、

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 0 \\ d \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

ゆえに、 S' のベクトル表示は、

$$\mathbf{x}' = A\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix} \left[\begin{pmatrix} 0 \\ d \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right] = \begin{pmatrix} -2d \\ d \\ 2d \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

これを方程式に直す。 S' の法線ベクトルは、 $\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -3 \\ 3 \end{pmatrix} \xrightarrow{\times(-1/3)} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ 。 S' が $(-2d, d, 2d)$ を通ることに注意すれば、 S' の方程式は $y - d - (z - 2d) = 0$, すなわち、 $y - z = -d$ 。(これは原点に関して S と対称な平面になる)

15. メモ: [14.] と同様ですが、本問では直線、平面とも原点を通っているので、これらはどんな行列を使ったとしても必ず原点を通る像に移されることに注意します。また、一般に元の図形が原点を通るかどうかにかかわらず、直線が点に、平面が直線や点に移ってしまうこともあります。(2) 参照。

15. (1) $2x = -y = 3z = t$ において、直線 l のベクトル表示 $\mathbf{x} = \begin{pmatrix} t/2 \\ -t \\ t/3 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1/2 \\ -1 \\ 1/3 \end{pmatrix}$ を得る。ここで t を $6t$ とおき直せば $\mathbf{x} = t \begin{pmatrix} 3 \\ -6 \\ 2 \end{pmatrix}$ のように分母を払える。ゆえに、 l' のベクトル表示は、

$$\mathbf{x}' = A\mathbf{x} = t \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ -6 \\ 2 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 5 \\ -15 \\ -10 \end{pmatrix} = t' \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ -2 \end{pmatrix}. \quad (5t = t' \text{ とおいた})$$

これより l' の方程式は、 $x = -\frac{y}{3} = -\frac{z}{2}$ 。

(2) 平面 S の法線ベクトルは $\begin{pmatrix} 5 \\ 2 \\ 6 \end{pmatrix}$ で、これに垂直なベクトルとして、 $\begin{pmatrix} -2 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} -6 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix}$ を取る。また S は原点を通る。これらより S のベクトル表示 $\mathbf{x} = t \begin{pmatrix} -2 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} -6 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix}$ を得る。ゆえに S' のベクトル表示は

$$\mathbf{x}' = A\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} \left[t \begin{pmatrix} -2 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} -6 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix} \right] = t \begin{pmatrix} -2 \\ 12 \\ 10 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} -1 \\ 6 \\ 5 \end{pmatrix}.$$

これらのベクトルは平行だから $2t + u = t'$ とおくとまとめることができ、

$\mathbf{x}' = t' \begin{pmatrix} -1 \\ 6 \\ 5 \end{pmatrix}$ (*)。これより S' は直線となることがわかる。(*) を方程式に直すと $-x = y/6 = z/5$ 。

16. 平面 S_d の法線ベクトルは $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ で、これに垂直なベクトルとして、 $\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

を取れる. また S_d は $(d, 0, 0)$ を通る. ゆえに S_d のベクトル表示は,

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} d \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

ゆえに, $T_A(S_d) = S'_d$ のベクトル表示は,

$$\begin{aligned} \mathbf{x}' &= A\mathbf{x} = k \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} \left[\begin{pmatrix} d \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right] \\ &= k \begin{pmatrix} 2d \\ d \\ d \end{pmatrix} + kt \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + ku \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

これを方程式に直す. S'_d の法線ベクトルは明らかに $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ であり, S'_d が $(2kd, kd, kd)$ を通ることに注意すれば, S'_d の方程式は $x - 2kd + y - kd + z - kd = 0$, すなわち $x + y + z = 4kd$. これが S_d の方程式と一致するので, $k = \frac{1}{4}$ となる.

17. (1) は (2) の特別な場合なので, (2) の解を示す. (2) 特殊な点を T_A で移した結果を式にすれば A を求められる. まず T_A は $l: y = mx$ に関する折り返しをあらわすのだから l 上の点の位置ベクトル $\begin{pmatrix} 1 \\ m \end{pmatrix}$ は T_A によって動かない. また $\begin{pmatrix} m \\ -1 \end{pmatrix}$ を l に関して折り返すと $\begin{pmatrix} -m \\ 1 \end{pmatrix}$ に移る. よって $A \begin{pmatrix} 1 & m \\ m & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -m \\ m & 1 \end{pmatrix}$. これを解いて $A = \frac{1}{m^2+1} \begin{pmatrix} 1-m^2 & 2m \\ 2m & m^2-1 \end{pmatrix}$. (1) は $m = 2$ の場合だから $A = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} -3 & 4 \\ 4 & 3 \end{pmatrix}$.

(別解) (2) 平面上の点 P の位置ベクトルを $\mathbf{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$, $l: y = mx$ に関して P と対称の位置にある点 P' の位置ベクトルを $\mathbf{x}' = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ とおく. すると, P と P' の中点は l 上にあるので, $(\mathbf{x} + \mathbf{x}')/2 = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$ とすれば $y_0 = mx_0$. すなわち, $\frac{y+y'}{2} = m\frac{x+x'}{2}$.
 $\therefore y + y' = m(x + x')$ (*). 線分 PP' は l と直交するから, $\frac{y'-y}{x'-x} = -\frac{1}{m}$ (**). (*), (**) を連立させて解くと,

$$\begin{aligned} x' &= \frac{1}{m^2+1}[(1-m^2)x + 2my], \quad y' = \frac{1}{m^2+1}[2mx + (m^2-1)y]. \quad \text{すなわち,} \\ \mathbf{x}' &= \frac{1}{m^2+1} \begin{pmatrix} 1-m^2 & 2m \\ 2m & m^2-1 \end{pmatrix} \mathbf{x}. \quad \text{ゆえに, } A = \frac{1}{m^2+1} \begin{pmatrix} 1-m^2 & 2m \\ 2m & m^2-1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

18. (1) 2次行列のときに示す. $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$, $B = \begin{pmatrix} p & q \\ r & s \end{pmatrix}$ とおく.

$$\begin{aligned} |AB| &= \begin{vmatrix} ap+br & aq+bs \\ cp+dr & cq+ds \end{vmatrix} = (ap+br)(cq+ds) - (aq+bs)(cp+dr) \\ &= apds + brcq - aqdr - bscp. \\ |A||B| &= (ad-bc)(ps-qr) = adps - adqr - bcps + bcqr. \\ \therefore |AB| &= |A||B|. \end{aligned}$$

(2) 3次行列のときに示す. $A = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix}$ とおく. サラスの公式より,

$$|A| = \begin{vmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{vmatrix} = aei + bfg + cdh - afh - bdi - ceg.$$

$${}^tA = \begin{vmatrix} a & d & g \\ b & e & h \\ c & f & i \end{vmatrix} = aei + dhc + gbh - ahf - dbi - gec.$$

$\therefore |A| = |{}^tA|.$

メモ: [18.](1)(2)の公式は, n 次行列でもなりたつ.

$$19. \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x & y \\ z & w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x & y \\ z & w \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ より } \begin{pmatrix} x & y \\ x+z & y+w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+y & y \\ z+w & w \end{pmatrix}.$$

ゆえに次の1次方程式系をみたすことが必要十分である: $\begin{cases} y=0 \\ x=w \end{cases}$. この条件より求める

行列は $\begin{pmatrix} x & 0 \\ z & x \end{pmatrix}$ (x, z は任意).

$$20. (1) (\text{左辺}) = yz^2 + zx^2 + xy^2 - zy^2 - xz^2 - yx^2.$$

$$(\text{右辺}) = -(x-y)(z^2 - xz - yz + xy) = -xz^2 + x^2z + xyz - x^2y + yz^2 - xyz - y^2z + xy^2 = -xz^2 + x^2z - x^2y + yz^2 - y^2z + xy^2. \text{ ゆえに } (\text{左辺}) = (\text{右辺}). \text{ (q.e.d.)}$$

$$(\text{別解 I}) (\text{左辺}) = yz^2 + zx^2 + xy^2 - zy^2 - xz^2 - yx^2 = (z-y)x^2 + (y^2 - z^2)x + yz^2 - zy^2 = -(y-z)[x^2 - (y+z)x + yz] = -(y-z)(x-y)(x-z) = (\text{右辺}). \text{ (q.e.d.)}$$

(別解 II) 両辺を x についての多項式と思って等式を示す. まず左辺は x については2次式であり x^2 の係数は $(z-y)$ である. 次に左辺において $x=y$, $x=z$ を各々代入すると0になる. このことから因数定理より左辺は $(x-y)$, $(x-z)$ で割り切れるので, 結局 (左辺) = $(z-y)(x-y)(x-z)$ = (右辺). (q.e.d.)

(2) $\omega^3 = 1$, $\omega + \omega^2 = -1$ に注意しながら両辺を計算すれば

$$(\text{左辺}) = a^3 + b^3 + c^3 - 3abc = (a+b+c)(a^2 + b^2 + c^2 - ab - bc - ca),$$

$$(\text{右辺}) = (a+b+c)[a^2 + (\omega b + \omega^2 c + \omega^2 b + \omega c)a + (\omega b + \omega^2 c)(\omega^2 b + \omega c)]$$

$$= (a+b+c)[a^2 + (-b-c)a + (b^2 - bc + c^2)] = (a+b+c)(a^2 + b^2 + c^2 - ab - bc - ca).$$

ゆえに (左辺) = (右辺). (q.e.d.)

(別解) 両辺を a についての多項式と思って等式を示す. まず左辺は a については3次式であり a^3 の係数は1である. 次に左辺において $a = -b-c$, $a = -\omega b - \omega^2 c$, $a = -\omega^2 b - \omega c$ を各々代入する. $a = -b-c$ を代入した場合は2行と3行を1行に加えることで1行が0ベクトルになり, 行列式 = 0 がわかる. $a = -\omega b - \omega^2 c$ の場合は $\omega^2 \times$ (2行) と $\omega \times$ (3行) を1行に加えることで1行が0ベクトルになり, 行列式 = 0 がわかる. $a = -\omega^2 b - \omega c$ の場合は $\omega \times$ (2行) と $\omega^2 \times$ (3行) を1行に加えることで1行が0ベクトルになり, 行列式 = 0 がわかる. したがって, 因数定理より行列式は右辺のように分解される. (q.e.d.)

$$21. (1) \mathbf{x}^t \mathbf{y} = (1+2t+3t^2+\dots+nt^{n-1}) (*). \text{ ゆえに } t \neq 1 \text{ のとき } (*) = ((t+t^2+\dots+t^n)') = \left(\frac{t-t^{n+1}}{1-t} \right)' = \left(\frac{1-(n+1)t^n+nt^{n+1}}{(1-t)^2} \right). \text{ } t=1 \text{ のとき } (*) = \left(\frac{n(n+1)}{2} \right).$$

$$(2) {}^t \mathbf{x} \mathbf{y} = \begin{pmatrix} 1 & t & \dots & t^{n-1} \\ 2 & 2t & \dots & 2t^{n-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ n & nt & \dots & nt^{n-1} \end{pmatrix}. \quad (3) \mathbf{x}^t \mathbf{x} = (1^2 + 2^2 + 3^2 + \dots + n^2) = \left(\frac{n(n+1)(2n+1)}{6} \right).$$

$$(4) {}^t \mathbf{y} \mathbf{y} = \begin{pmatrix} 1 & t & \dots & t^{n-1} \\ t & t^2 & \dots & t^n \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ t^{n-1} & t^n & \dots & t^{2n-2} \end{pmatrix}.$$

(5) 素直に計算してもよいが, ここでは以下のように変形する. ${}^t \mathbf{x} \mathbf{y}^t ({}^t \mathbf{x} \mathbf{y}) = {}^t \mathbf{x} \mathbf{y} ({}^t \mathbf{y} \mathbf{x}) =$

$${}^t\mathbf{x}(\mathbf{y}^t\mathbf{y})\mathbf{x} = (\mathbf{y}^t\mathbf{y} \text{ はスカラーゆえ}) = (\mathbf{y}^t\mathbf{y})({}^t\mathbf{x}\mathbf{x}) = (1+t^2+\dots+t^{2n-2}) \begin{pmatrix} 1 & 2 & \dots & n \\ 2 & 4 & \dots & 2n \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ n & 2n & \dots & n^2 \end{pmatrix} (*).$$

$$t \neq \pm 1 \text{ ならば } (*) = \frac{1-t^{2n}}{1-t^2} \begin{pmatrix} 1 & 2 & \dots & n \\ 2 & 4 & \dots & 2n \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ n & 2n & \dots & n^2 \end{pmatrix}. \quad t = \pm 1 \text{ ならば } (*) = n \begin{pmatrix} 1 & 2 & \dots & n \\ 2 & 4 & \dots & 2n \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ n & 2n & \dots & n^2 \end{pmatrix}.$$

21.1 $({}^t\mathbf{a}\mathbf{b})^n = \underbrace{({}^t\mathbf{a}\mathbf{b})({}^t\mathbf{a}\mathbf{b})\dots({}^t\mathbf{a}\mathbf{b})}_n = {}^t\mathbf{a} \underbrace{(\mathbf{b}^t\mathbf{a})(\mathbf{b}^t\mathbf{a})\dots(\mathbf{b}^t\mathbf{a})}_{n-1} \mathbf{b} (*)$. ここで $(\mathbf{b}^t\mathbf{a})$ はスカラーだ

$$\text{から, } (*) = (\mathbf{b}^t\mathbf{a})^{n-1}({}^t\mathbf{a}\mathbf{b}) = (a_1b_1 + a_2b_2 + \dots + a_nb_n)^{n-1} \begin{pmatrix} a_1b_1 & a_1b_2 & \dots & a_1b_n \\ a_2b_1 & a_2b_2 & \dots & a_2b_n \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_nb_1 & a_nb_2 & \dots & a_nb_n \end{pmatrix}.$$

$$22. (1) \left(\begin{array}{|cc|c|} \hline 1 & 2 & 0 \\ \hline 3 & 4 & 0 \\ \hline 0 & 0 & -1 \\ \hline \end{array} \right) \left(\begin{array}{|cc|c|} \hline 1 & 2 & 0 \\ \hline 3 & 4 & 0 \\ \hline 0 & 0 & -1 \\ \hline \end{array} \right)$$

$$= \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \end{pmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 & 10 & 0 \\ 15 & 22 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

$$(2) \left(\begin{array}{|ccc|c|} \hline 3 & 2 & 1 & 0 \\ \hline 1 & 0 & 1 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 2 \\ \hline \end{array} \right) \left(\begin{array}{|ccc|c|} \hline 2 & 0 & 0 & 1 \\ \hline 0 & 2 & 0 & 2 \\ \hline 0 & 0 & 2 & 1 \\ \hline 1 & 1 & 1 & 2 \\ \hline \end{array} \right)$$

$$= \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \end{pmatrix} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 6 & 4 & 2 & 8 \\ 2 & 0 & 2 & 2 \\ 2 & 2 & 2 & 4 \end{pmatrix}.$$

$$(3) \begin{pmatrix} A & -E \\ E & A^{-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A^{-1} & E - A^{-1} & -E \\ -E & E + A & -A \end{pmatrix} =$$

$$\begin{pmatrix} AA^{-1} + E & A(E - A^{-1}) - (E + A) & -A + A \\ A^{-1} - A^{-1} & E - A^{-1} + A^{-1}(E + A) & -E - A^{-1}A \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2E & -2E & O \\ O & 2E & -2E \end{pmatrix}.$$

23.* $A = (a_{ij})$, $B = (b_{ij})$ とする. ${}^t(AB)$ の (i, j) 成分は AB の (j, i) 成分であり, それは

$$\sum_{k=1}^m a_{jk}b_{ki} \tag{14}$$

で表される. 一方, ${}^tA = (\tilde{a}_{ij})$, ${}^tB = (\tilde{b}_{ij})$ とおくと, ${}^tB{}^tA$ の (i, j) 成分は

$$\sum_{k=1}^m \tilde{b}_{ik}\tilde{a}_{kj} = \sum_{k=1}^m b_{ki}a_{jk}. \tag{15}$$

(14),(15) より, ${}^t(AB)$ と ${}^tB{}^tA$ の各成分が一致したから, ${}^t(AB) = {}^tB{}^tA$. (q.e.d.)

24. メモ: [24.] の証明では, “正方行列 M に対して X が存在して $MX = E$ または $XM = E$ のどちらか一方がなりたてば M は正則になる” という定理をつかっています.

24. (必要性) $A = \begin{pmatrix} P & Q \\ O & S \end{pmatrix}$ が正則であるとする, 逆行列 $X = \begin{pmatrix} X_{11} & X_{12} \\ X_{21} & X_{22} \end{pmatrix}$ を持つ.
(ただし X_{11}, X_{22} はそれぞれ r, s 次行列とする.) ここで

$$AX = \begin{pmatrix} PX_{11} + QX_{21} & PX_{12} + QX_{22} \\ SX_{21} & SX_{22} \end{pmatrix} = E$$

より $SX_{22} = E_s$ を得て, S は正則となる. そのことと $SX_{21} = O$ より, 左から S^{-1} をかけて $X_{21} = O$ を得る. これを $PX_{11} + QX_{21} = E_r$ に代入して $PX_{11} = E_r$ を得る. よって P も正則である. ゆえに P, S は共に正則となる. ($XA = \begin{pmatrix} X_{11}P & X_{11}Q + X_{12}S \\ X_{21}P & X_{21}Q + X_{22}S \end{pmatrix} = E$ を用いれば $X_{11}P = E_r, X_{22}S = E_s$ が得られる.)

(十分性) P, S が共に正則とする. このとき $X = \begin{pmatrix} P^{-1} & -P^{-1}QS^{-1} \\ O & S^{-1} \end{pmatrix}$ とおくと $AX = XA = E$ がなりたち, X は A の逆行列となる. ゆえに A は正則となる. (q.e.d.)

$$25.* \Theta_\theta \Theta_\phi = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \phi & -\sin \phi \\ \sin \phi & \cos \phi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta \cos \phi - \sin \theta \sin \phi & -\cos \theta \sin \phi - \sin \theta \cos \phi \\ \sin \theta \cos \phi + \cos \theta \sin \phi & -\sin \theta \sin \phi + \cos \theta \cos \phi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\theta + \phi) & -\sin(\theta + \phi) \\ \sin(\theta + \phi) & \cos(\theta + \phi) \end{pmatrix} = \Theta_{\theta + \phi}$$

となることに注意すると,

$$\begin{aligned} \text{与式} &= \begin{pmatrix} (\cos \alpha \cos \beta) \Theta_\theta \Theta_\phi - (\sin \alpha \sin \beta) \Theta_\theta \Theta_\phi & -(\cos \alpha \sin \beta) \Theta_\theta \Theta_\phi - (\sin \alpha \cos \beta) \Theta_\theta \Theta_\phi \\ (\sin \alpha \cos \beta) \Theta_\theta \Theta_\phi + (\cos \alpha \sin \beta) \Theta_\theta \Theta_\phi & -(\sin \alpha \sin \beta) \Theta_\theta \Theta_\phi + (\cos \alpha \cos \beta) \Theta_\theta \Theta_\phi \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} (\cos(\alpha + \beta)) \Theta_\theta \Theta_\phi & -(\sin(\alpha + \beta)) \Theta_\theta \Theta_\phi \\ (\sin(\alpha + \beta)) \Theta_\theta \Theta_\phi & (\cos(\alpha + \beta)) \Theta_\theta \Theta_\phi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (\cos(\alpha + \beta)) \Theta_{\theta + \phi} & -(\sin(\alpha + \beta)) \Theta_{\theta + \phi} \\ (\sin(\alpha + \beta)) \Theta_{\theta + \phi} & (\cos(\alpha + \beta)) \Theta_{\theta + \phi} \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

26. 各行列を A とおく. 以下, いくつかの基本変形をまとめて行っているところもある. はじめのうちは, 変形の内容も簡潔に矢印に付記することが望ましい.

$$(1) \begin{pmatrix} 6 & -1 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 8 & 1 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 6 & -1 & -1 \\ 8 & 1 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -7 & -7 \\ 0 & -7 & -7 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -7 & -7 \\ 0 & -7 & -7 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}. \quad \therefore r(A) = 2.$$

$$(2) \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 1 \\ -1 & -1 & -1 & 1 \\ 2 & 3 & 4 & 5 \\ 9 & 8 & 7 & 6 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 2 & 3 \\ 0 & -10 & -2 & -3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 2 & 3 \\ 0 & -10 & -2 & -3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 2 & 5 \\ 0 & 0 & -2 & 17 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 5 \\ 0 & 0 & -2 & 17 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 22 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 22 \end{pmatrix} \rightarrow E_4. \quad \therefore r(A) = 4.$$

$$(3) \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 3 & 5 \\ 2 & 4 & 6 & 8 \\ 1 & 2 & 5 & 5 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 5 & 5 \\ 0 & 0 & 3 & 5 \\ 2 & 4 & 6 & 8 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 5 & 5 \\ 0 & 0 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & -4 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & -4 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & -4 & -2 \\ 0 & 0 & 3 & 5 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 8 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 8 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 8 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 8 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

$\therefore r(A) = 3.$

$$(4) \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow (E_3 \ O). \quad \therefore r(A) = 3.$$

$$(5) \begin{pmatrix} 3 & 4 & 5 & 1 & 2 \\ 4 & 5 & 1 & 2 & 3 \\ 5 & 1 & 2 & 3 & 4 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 3 & 4 & 5 & 1 & 2 \\ 4 & 5 & 1 & 2 & 3 \\ 1 & -4 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 3 & 4 & 5 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & -4 & 1 & 1 \\ 1 & -4 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & -4 & 1 & 1 \\ 3 & 4 & 5 & 1 & 2 \\ 1 & -4 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -4 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 17 & -2 & -1 \\ 0 & -5 & 5 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 7 & 3 & 4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 17 & -2 & -1 \\ 0 & -5 & 5 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 7 & 3 & 4 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 17 & -2 & -1 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 7 & 3 & 4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 17 & -2 & -1 \\ 0 & 1 & 7 & 3 & 4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 18 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 8 & 3 & 4 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & -2 & 18 \\ 0 & 0 & 4 & 3 & 8 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -2 & 18 \\ 0 & 0 & -4 & 3 & 8 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -2 & 18 \\ 0 & 0 & 0 & -5 & 80 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -5 & 80 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 80 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}. \quad \therefore r(A) = 4.$$

(6) (i) $x \neq 0$ のとき

$$\begin{pmatrix} x & 0 & 0 & \dots & 1 \\ 0 & x & 0 & \dots & 1 \\ 0 & 0 & x & \dots & 1 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & 1 & \dots & 1 & x \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 1/x \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 1/x \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 1/x \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & 1 & \dots & 1 & x \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 1/x \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 1/x \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 1/x \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & x - (n-1)/x \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} E_{n-1} & 0 \\ 0 & x - (n-1)/x \end{pmatrix}.$$

ここで $x - (n-1)/x = 0$ すなわち $x = \pm\sqrt{n-1}$ のとき, $r(A) = n-1$.

$x - (n-1)/x \neq 0$ すなわち $x \neq \pm\sqrt{n-1}$ のとき, $r(A) = n$.

(ii) $x = 0$ のとき

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & \dots & 1 \\ 0 & 0 & \dots & 1 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & 1 & \dots & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 1 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 1 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & \dots & 1 \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} E_2 & O \\ O & O \end{pmatrix}. \quad \therefore r(A) = 2.$$

$\therefore x = \pm\sqrt{n-1}$ のとき $r(A) = n-1$, $x = 0$ のとき $r(A) = 2$, それ以外のとき $r(A) = n$.

$$27. (1) \begin{pmatrix} 9 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 3 & 5 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} 1/9 & O \\ O & \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 5 \end{pmatrix}^{-1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/9 & 0 & 0 \\ 0 & -5 & 2 \\ 0 & 3 & -1 \end{pmatrix}.$$

$$(2) \begin{pmatrix} -4 & 5 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} -4 & 5 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}^{-1} & O \\ O & 1/5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -5 & 0 \\ 1 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & 1/5 \end{pmatrix}.$$

$$(3) \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ -3 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & -5 \\ 0 & 0 & 1 & -2 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -3 & -2 \end{pmatrix}^{-1} & O \\ O & \begin{pmatrix} 3 & -5 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}^{-1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ -3 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & -5 \\ 0 & 0 & 1 & -3 \end{pmatrix}.$$

$$(4) \begin{pmatrix} A & B \\ O & C \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} A^{-1} & -A^{-1}BC^{-1} \\ O & C^{-1} \end{pmatrix} \text{ ゆえ, (3) の結果を利用して,}$$

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 2 & 1 & E \\ -3 & -2 & \\ O & 3 & -5 \\ & 1 & -2 \end{pmatrix}^{-1} &= \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -3 & -2 \end{pmatrix}^{-1} & -\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -3 & -2 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 3 & -5 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}^{-1} \\ O & \begin{pmatrix} 3 & -5 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}^{-1} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 2 & 1 & -\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -3 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & -5 \\ 1 & -3 \end{pmatrix} \\ -3 & -2 & \begin{pmatrix} 2 & -5 \\ 1 & -3 \end{pmatrix} \\ O & \begin{pmatrix} 2 & -5 \\ 1 & -3 \end{pmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -5 & 13 \\ -3 & -2 & 8 & -21 \\ 0 & 0 & 2 & -5 \\ 0 & 0 & 1 & -3 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

$$(5) \begin{pmatrix} A & O \\ B & C \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} A^{-1} & O \\ -C^{-1}BA^{-1} & C^{-1} \end{pmatrix} \text{ ゆえ, (3) の結果を利用して,}$$

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 3 & -5 & O \\ 1 & -2 & \\ E & 2 & 1 \\ & -3 & -2 \end{pmatrix}^{-1} &= \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & -5 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}^{-1} & O \\ -\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -3 & -2 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 3 & -5 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}^{-1} & \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -3 & -2 \end{pmatrix}^{-1} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 2 & -5 & O \\ 1 & -3 & \\ -\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -3 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & -5 \\ 1 & -3 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -3 & -2 \end{pmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & -5 & 0 & 0 \\ 1 & -3 & 0 & 0 \\ -5 & 13 & 2 & 1 \\ 8 & -21 & -3 & -2 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

$$(6) \begin{pmatrix} E & A \\ B & O \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} O & B^{-1} \\ A^{-1} & P \end{pmatrix} \text{ の形になると予想し計算してみると,}$$

$$\begin{pmatrix} E & A \\ B & O \end{pmatrix} \begin{pmatrix} O & B^{-1} \\ A^{-1} & P \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} E & B^{-1} + AP \\ O & E \end{pmatrix}.$$

これが $E = \begin{pmatrix} E_r & O \\ O & E_s \end{pmatrix}$ となればよいので, $P = -A^{-1}B^{-1}$ を得る. またこのとき,

$$\begin{pmatrix} O & B^{-1} \\ A^{-1} & -A^{-1}B^{-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} E & A \\ B & O \end{pmatrix} = E \text{ となる. } \therefore \begin{pmatrix} E & A \\ B & O \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} O & B^{-1} \\ A^{-1} & -A^{-1}B^{-1} \end{pmatrix}.$$

(もちろん, $\begin{pmatrix} E & A \\ B & O \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} X_{11} & X_{12} \\ X_{21} & X_{22} \end{pmatrix}$ とおいて解いてもよい)

$$\begin{aligned} 28. (1) \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ 3 & 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & -4 & -3 & 0 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & -2 & -4 & -3 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ &\rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1/2 & 1 & -1/2 \end{pmatrix} \rightarrow \\ &\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1/2 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 0 & 5/2 & -2 & 1/2 \\ 0 & 0 & 1 & -1/2 & 1 & -1/2 \end{pmatrix}. \text{ ゆえに } A^{-1} = \begin{pmatrix} -1/2 & 0 & 1/2 \\ 5/2 & -2 & 1/2 \\ -1/2 & 1 & -1/2 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

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

30. $AA^{-1} = A^{-1}A = E$ の各辺の転置を取って, ${}^t(AA^{-1}) = {}^t(A^{-1}A) = E$.
 $\therefore {}^t(A^{-1}){}^tA = {}^tA{}^t(A^{-1}) = E$. $\therefore ({}^tA)^{-1} = {}^t(A^{-1})$. (q.e.d.)

31.* 1列から $(n-1)$ 列までを n 列に加えると,

$$\begin{pmatrix} 1 & x & x & \dots & x \\ x & 1 & x & \dots & x \\ x & x & 1 & \dots & x \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ x & x & x & \dots & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & x & x & \dots & 1+(n-1)x \\ x & 1 & x & \dots & 1+(n-1)x \\ x & x & 1 & \dots & 1+(n-1)x \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ x & x & x & \dots & 1+(n-1)x \end{pmatrix} \quad (16)$$

ここで $1+(n-1)x \neq 0$, すなわち $x \neq -\frac{1}{n-1}$ のとき,

$$(16) \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & x & x & \dots & 1 \\ x & 1 & x & \dots & 1 \\ x & x & 1 & \dots & 1 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ x & x & x & \dots & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1-x & 0 & 0 & \dots & 1 \\ 0 & 1-x & 0 & \dots & 1 \\ 0 & 0 & 1-x & \dots & 1 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix} \quad (17)$$

さらに $x \neq 1$ のとき,

$$(17) \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 1 \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 1 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 1 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix} \rightarrow E_n. \quad \therefore r(A) = n. \quad (18)$$

また (17) で $x = 1$ のとき,

$$(17) \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & 0 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix} \rightarrow F_{nn}(1). \quad \therefore r(A) = 1. \quad (19)$$

(16) にもどって, $x = -\frac{1}{n-1}$ のとき, $x \neq 1, 0$ に注意して,

$$(16) = \begin{pmatrix} 1 & x & x & \dots & 0 \\ x & 1 & x & \dots & 0 \\ x & x & 1 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ x & x & x & \dots & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1-x & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 1-x & \dots & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & 1-x & 0 \\ x & x & \dots & x & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & 1 & 0 \\ 1 & 1 & \dots & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow F_{nn}(n-1). \quad \therefore r(A) = n-1.$$

以上まとめて, $x = 1$ のとき $r(A) = 1$, $x = -\frac{1}{n-1}$ のとき $r(A) = n-1$, それ以外のとき $r(A) = n$.

32. 以下, $\alpha, \beta, \gamma, \tilde{\alpha}, \tilde{\beta}, \tilde{\gamma}$ は任意定数である.

(1) 拡大係数行列 $\tilde{A} = \begin{pmatrix} 1 & a & -a & -a & a \end{pmatrix}$ は基本変形の必要なし.

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} -a \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \gamma \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

$$(2) \tilde{A} = \begin{pmatrix} x & y & z & w \\ a & 0 & -5 & -1 & 4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} w & y & z & x \\ -1 & 0 & -5 & a & 4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 5 & -a & -4 \end{pmatrix}.$$

$$\therefore \begin{pmatrix} w \\ y \\ z \\ x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} -5 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \gamma \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

$$\therefore \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ -4 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix} + \gamma \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ a \end{pmatrix}.$$