

対称行列  $A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \end{bmatrix}$  を, 変換行列に直交行列  $U$  を用いて,

$U^{-1}AU$  として対角化せよ。

**ヒント!** 固有方程式  $|T| = |A - \lambda E| = 0$  を解いて, 固有値を求めよう。今回 3 つの異なる固有値が得られるので, それを基に直交行列  $U$  を作って,  $U^{-1}AU$  により  $A$  を対角化するんだね。

**解答&解説**

$T\mathbf{x} = \mathbf{0}$  ……① ただし,  $T = A - \lambda E = \begin{bmatrix} -\lambda & 0 & 2 \\ 0 & 1-\lambda & 0 \\ 2 & 0 & -\lambda \end{bmatrix}$  である。

$$\begin{aligned} \text{固有方程式 } |T| &= \begin{vmatrix} -\lambda & 0 & 2 \\ 0 & 1-\lambda & 0 \\ 2 & 0 & -\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2(1-\lambda) - 4(1-\lambda) = (\lambda^2 - 4)(1-\lambda) \\ &= -(\lambda - 1)(\lambda - 2)(\lambda + 2) = 0 \end{aligned}$$

∴ 3 つの異なる固有値  $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 2, \lambda_3 = -2$  が求まる。

(i)  $\lambda_1 = 1$  のとき, ①を  $T_1\mathbf{x}_1 = \mathbf{0}$  として  $\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{bmatrix}$  とおくと,

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\alpha_1 - 2\alpha_3 = 0, \alpha_3 = 0$$

ここで,  $\alpha_2 = k_1$  とおくと,

$\alpha_1 = \alpha_3 = 0$  より,

$$\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ k_1 \\ 0 \end{bmatrix} = k_1 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

ここで,  $\|\mathbf{x}_1\| = 1$  とするため,  $k_1 = 1$  とする。∴  $\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$

$$\begin{aligned} T_1 &= \begin{bmatrix} -1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 2 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \\ &\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \left. \vphantom{\begin{matrix} T_1 \\ \rightarrow \\ \rightarrow \end{matrix}} \right\} r=2 \\ \text{rank } T_1 &= 2 \text{ より, 自由度} = 3 - 2 = 1 \\ \alpha_2 &= k_1 \text{ とおく。} \end{aligned}$$

(ii)  $\lambda_2 = 2$  のとき, ①を  $T_2 \mathbf{x}_2 = \mathbf{0}$  として  $\mathbf{x}_2 = \begin{bmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{bmatrix}$  とおくと,

$$\begin{bmatrix} -2 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 0 \\ 2 & 0 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$T_2 = \begin{bmatrix} -2 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 0 \\ 2 & 0 & -2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Bigg\} r=2$$

$\text{rank} T_2 = 2$  より, 自由度  $= 3 - 2 = 1$   
 $\beta_3 = k_2$  とおく。

$\beta_1 - \beta_3 = 0, \beta_2 = 0$  ここで,  $\beta_3 = k_2$  とおくと,  $\beta_1 = \beta_3 = k_2$  より,

$$\mathbf{x}_2 = \begin{bmatrix} k_2 \\ 0 \\ k_2 \end{bmatrix} = k_2 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \text{ となる。ここで, } \|\mathbf{x}_2\| = 1 \text{ とするため } \mathbf{x}_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

(iii)  $\lambda_3 = -2$  のとき, ①を  $T_3 \mathbf{x}_3 = \mathbf{0}$  表

そして  $\mathbf{x}_3 = \begin{bmatrix} \gamma_1 \\ \gamma_2 \\ \gamma_3 \end{bmatrix}$  とおくと,

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 2 \\ 0 & 3 & 0 \\ 2 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \gamma_1 \\ \gamma_2 \\ \gamma_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$T_3 = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 2 \\ 0 & 3 & 0 \\ 2 & 0 & 2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Bigg\} r=2$$

$\text{rank} T_3 = 2$  より, 自由度  $= 3 - 2 = 1$   
 $\gamma_1 = k_3$  とおく。

固有値 $\lambda$	$\lambda_1 = 1$	$\lambda_2 = 2$	$\lambda_3 = -2$
固有ベクトル $\mathbf{x}$	$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$	$\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$	$\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$
変換行列 $U$	$\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ \sqrt{2} & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}$		
対角行列 $U^{-1}AU$	$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$		

$\gamma_1 + \gamma_3 = 0, \gamma_2 = 0$  ここで,  $\gamma_1 = k_3$  とおくと,  $\gamma_3 = -\gamma_1 = -k_3$  より,

$$\mathbf{x}_3 = \begin{bmatrix} k_3 \\ 0 \\ -k_3 \end{bmatrix} = k_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} \text{ となる。ここで, } \|\mathbf{x}_3\| = 1 \text{ とするため } \mathbf{x}_3 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$$

以上 (i)(ii)(iii) より,  $U = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ \sqrt{2} & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}$  とおくと,

$$U^{-1}AU = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix} \text{ となる。} \dots\dots\dots \text{(答)}$$