

## 微分方程式 II ・ 自習シート

問  $A$  の固有値と固有ベクトルを求め、さらに  $e^{tA}$  を求めよ (ただし各正則行列  $P, Q, R$  およびその逆行列は一例なので、それを別に求めておけば  $e^{tA}$  の表示ではそのまま  $P, Q, R$  を用いてよい).

(1)

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

解答例

$$\begin{aligned} \det(A - \lambda I) &= \begin{vmatrix} 3 - \lambda & 4 \\ 2 & 1 - \lambda \end{vmatrix} = (3 - \lambda)(1 - \lambda) - 8 \\ &= (\lambda - 3)(\lambda - 1) - 8 \\ &= \lambda^2 - 4\lambda - 5 \\ &= (\lambda + 1)(\lambda - 5) = 0 \end{aligned}$$

より、固有値は  $\lambda = 5, -1$ <sup>1)</sup>.  $\lambda = 5$  のとき固有ベクトルは

$$\begin{pmatrix} -2 & 4 \\ 2 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

より  $2v_1 - 4v_2 = 0$  から

$$\boldsymbol{v} = s \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (\forall s \in \mathbb{R}; s \neq 0)$$

は対応する固有ベクトルとなる.  $\lambda = -1$  のとき固有ベクトルは

$$\begin{pmatrix} 4 & 4 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

より  $2v_1 + 2v_2 = 0$  から

$$\boldsymbol{v} = s \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \quad (\forall s \in \mathbb{R}; s \neq 0)$$

は対応する固有ベクトルとなる.

以上より、例えば

$$P = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

提出する場合は、解答例を参考にして自分で採点しておくこと. 提出しなくても試験で 60 点以上取れば合格です.

<sup>1)</sup>  $5 + (-1) = 4 = \text{tr}A = 3 + 1$  より確かに正しそう.

によって  $A$  は

$$P^{-1}AP = \begin{pmatrix} 5 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

に対角化できる. つまり

$$A = P \begin{pmatrix} 5 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} P^{-1}$$

と変形できる. よって

$$e^{tA} = P \begin{pmatrix} e^{5t} & 0 \\ 0 & e^{-t} \end{pmatrix} P^{-1}$$

□

(2)

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 4 \end{pmatrix}$$

解答例

$$\begin{aligned} \det(A - \lambda I) &= \begin{vmatrix} 2 - \lambda & 1 \\ -1 & 4 - \lambda \end{vmatrix} = (2 - \lambda)(4 - \lambda) + 1 \\ &= (\lambda - 2)(\lambda - 4) + 1 \\ &= \lambda^2 - 6\lambda + 9 \\ &= (\lambda - 3)^2 = 0 \end{aligned}$$

より, 固有値は  $\lambda = 3$ <sup>2)</sup>.  $\lambda = 3$  のとき固有ベクトルは

$$\begin{pmatrix} -1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

より  $-v_1 + v_2 = 0$  から

$$\mathbf{v} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (\forall t \in \mathbb{R}; t \neq 0)$$

は対応する固有ベクトルとなる. また  $(A - 3I)\mathbf{w} = \mathbf{v}$  を満たす  $\mathbf{w}$  として

$$\begin{pmatrix} -1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

を解くと, 例えば  $-w_1 + w_2 = 1$  より

$$\mathbf{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

が選べる. 以上より例えば

$$R = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

---

<sup>2)</sup> $3 + 3 = 6 = \text{tr}A = 2 + 4$  より確かに正しそう.

によって  $A$  は

$$R^{-1}AR = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$$

に変形できる. つまり

$$A = R \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} R^{-1}$$

と変形できる. よって

$$e^{tA} = e^{3t} R \begin{pmatrix} 1 & t \\ 0 & 1 \end{pmatrix} R^{-1} \quad \left( = R \begin{pmatrix} e^{3t} & te^{3t} \\ 0 & e^{3t} \end{pmatrix} R^{-1} \text{ でもよい} \right).$$

□

(3)

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ 4 & -1 \end{pmatrix}$$

解答例

$$\begin{aligned} \det(A - \lambda I) &= \begin{vmatrix} 3 - \lambda & -2 \\ 4 & -1 - \lambda \end{vmatrix} = (3 - \lambda)(-1 - \lambda) + 8 \\ &= (\lambda - 3)(\lambda + 1) + 8 \\ &= \lambda^2 - 2\lambda + 5 \\ &= 0 \end{aligned}$$

より, 固有値は  $\lambda = 1 \pm 2i$ <sup>3)</sup>.  $\lambda = 1 + 2i$  のとき固有ベクトルは

$$\begin{pmatrix} 2 - 2i & -2 \\ 4 & -2 - 2i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

より  $(2 - 2i)v_1 - 2v_2 = 0$  から  $(1 - i)v_1 - v_2 = 0$

$$\mathbf{v} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 - i \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + ti \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} \quad (\forall t \in \mathbb{R}; t \neq 0)$$

は対応する固有ベクトルとなる.  $\lambda = 1 - 2i$  のとき固有ベクトルは

$$\begin{pmatrix} 2 + 2i & -2 \\ 4 & -2 + 2i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

より  $(2 + 2i)v_1 - 2v_2 = 0$  から  $(1 + i)v_1 - v_2 = 0$

$$\mathbf{v} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 + i \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} - ti \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} \quad (\forall t \in \mathbb{R}; t \neq 0)$$

は対応する固有ベクトルとなる. 以上より例えば

$$Q = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

<sup>3)</sup> $(1 + 2i) + (1 - 2i) = 2 = \text{tr}A = 3 - 1$  より確かに正しそう.

によって  $A$  は

$$Q^{-1}AQ = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -2 & 1 \end{pmatrix}$$

に変形できる. つまり

$$A = e^t Q \begin{pmatrix} \cos 2t & \sin 2t \\ -\sin 2t & \cos 2t \end{pmatrix} Q^{-1}$$

と変形できる. よって

$$e^{tA} = e^t Q \begin{pmatrix} \cos 2t & \sin 2t \\ -\sin 2t & \cos 2t \end{pmatrix} Q^{-1} \quad \left( = Q \begin{pmatrix} e^t \cos 2t & e^t \sin 2t \\ -e^t \sin 2t & e^t \cos 2t \end{pmatrix} Q^{-1} \text{ でもよい} \right).$$

□