

2007 年京大理甲 [5]

1 次変換 g を表す行列を求める。 $P(p, q)$ の g による像が、 $P'(p', q')$ であるとき PP' の中点は $y = (\tan \alpha)x$ 上にあるので

$$\frac{q+q'}{2} = (\tan \alpha) \frac{p+p'}{2} \quad (\tan \alpha)p' - q' = -(\tan \alpha)p + q \quad \text{---①}$$

$\overrightarrow{PP'} = (p' - p, q' - q)$ は、 $y = (\tan \alpha)x$ と直交するので

$$1 \cdot (p' - p) + (\tan \alpha)(q' - q) = 0 \quad p' + (\tan \alpha)q' = p + (\tan \alpha)q \quad \text{---②}$$

①、②より

$$(\tan^2 \alpha + 1)p' = (1 - \tan^2 \alpha)p + 2(\tan \alpha)q$$

$$\therefore p' = \frac{1 - \tan^2 \alpha}{1 + \tan^2 \alpha} p + \frac{2 \tan \alpha}{1 + \tan^2 \alpha} q = (\cos^2 \alpha - \sin^2 \alpha)p + 2(\sin \alpha \cos \alpha)q = (\cos 2\alpha)p + (\sin 2\alpha)q$$

$$(\tan^2 \alpha + 1)q' = 2(\tan \alpha)p - (1 - \tan^2 \alpha)q$$

$$\therefore q' = \frac{2 \tan \alpha}{1 + \tan^2 \alpha} p - \frac{1 - \tan^2 \alpha}{1 + \tan^2 \alpha} q = 2(\sin \alpha \cos \alpha)p - (\cos^2 \alpha - \sin^2 \alpha)q = (\sin 2\alpha)p - (\cos 2\alpha)q$$

以上により、 $\begin{pmatrix} p' \\ q' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos 2\alpha & \sin 2\alpha \\ \sin 2\alpha & -\cos 2\alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} p \\ q \end{pmatrix}$ であるから、 g を表す行列は $\begin{pmatrix} \cos 2\alpha & \sin 2\alpha \\ \sin 2\alpha & -\cos 2\alpha \end{pmatrix}$ である。

$f \circ g$ を表す行列は

$$\begin{pmatrix} \cos \frac{\pi}{3} & -\sin \frac{\pi}{3} \\ \sin \frac{\pi}{3} & \cos \frac{\pi}{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos 2\alpha & \sin 2\alpha \\ \sin 2\alpha & -\cos 2\alpha \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos \frac{\pi}{3} \cos 2\alpha - \sin \frac{\pi}{3} \sin 2\alpha & \cos \frac{\pi}{3} \sin 2\alpha + \sin \frac{\pi}{3} \cos 2\alpha \\ \cos \frac{\pi}{3} \sin 2\alpha + \sin \frac{\pi}{3} \cos 2\alpha & -\cos \frac{\pi}{3} \cos 2\alpha + \sin \frac{\pi}{3} \sin 2\alpha \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \left(2\alpha + \frac{\pi}{3}\right) & \sin \left(2\alpha + \frac{\pi}{3}\right) \\ \sin \left(2\alpha + \frac{\pi}{3}\right) & -\cos \left(2\alpha + \frac{\pi}{3}\right) \end{pmatrix}$$

$\begin{pmatrix} x \\ -y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ より、 $f \circ g$ を表す行列は $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ に等しいから $\therefore \cos \left(2\alpha + \frac{\pi}{3}\right) = 1, \sin \left(2\alpha + \frac{\pi}{3}\right) = 0$

$$-\frac{\pi}{2} < \alpha < \frac{\pi}{2} \text{ より } -\frac{2}{3}\pi < 2\alpha + \frac{\pi}{3} < \frac{4}{3}\pi \quad 2\alpha + \frac{\pi}{3} = 0 \quad \therefore \alpha = -\frac{\pi}{6} \quad \dots\dots (\text{答})$$

2007 年京大理乙 [5]

$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ において、 $p = a + d$, $q = ad - bc$ とすると、ケーリー・ハミルトンの定理より $A^2 = pA - qE$

両辺に A をかけると $A^3 = pA^2 - qA = p(pA - qE) + qA = (p^2 - q)A - pqE$

実数 p_l, q_l により、 $A^l = p_l A + q_l E$ と表せるとき、両辺に A をかけると

$$A^{l+1} = p_l A^2 + q_l A = p_l (pA + qE) + q_l A = (pp_l + q_l)A + qp_l E$$

$p_{l+1} = pp_l + q_l, q_{l+1} = qp_l$ とすれば、実数 p_{l+1}, q_{l+1} により、 $A^{l+1} = p_{l+1} A + q_{l+1} E$ と表せる。

実数 p_m, q_m により、 $A^m = p_m A + q_m E$ と表すことができるから、 $A^m \vec{x}_0 = \vec{x}_0$ より

$$A^m \vec{x}_0 = p_m A \vec{x}_0 + q_m \vec{x}_0 = p_m \vec{x}_1 + q_m \vec{x}_0 = \vec{x}_0 \quad \therefore p_m \vec{x}_1 = (1 - q_m) \vec{x}_0$$

$p_m \neq 0$ のとき $\vec{x}_1 = \frac{1 - q_m}{p_m} \vec{x}_0$ \vec{x}_1 は \vec{x}_0 の定数倍であるから、 $\vec{x}_1 = k \vec{x}_0$ とおける。

両辺に A をかけると $A \vec{x}_1 = k A \vec{x}_0 \quad \therefore \vec{x}_2 = k \vec{x}_1$ 以下同様にして、 $\vec{x}_{n+1} = k \vec{x}_n$ がわかる。

$\vec{x}_m = k \vec{x}_{m-1} = k^2 \vec{x}_{m-2} = \dots = k^m \vec{x}_0$ より、 $\vec{x}_m = \vec{x}_0$ が成り立つとき、 $\vec{x}_0 \neq \vec{0}$ であるから $\therefore k^m = 1$

m が奇数のとき、 $k = 1$ だが、 $\vec{x}_1 = \vec{x}_0$ となり、条件に反する。

m が偶数のとき、同様に $k = 1$ は条件に反する。 $k = -1$ のとき、 $\vec{x}_2 = \vec{x}_0$ となり、やはり条件に反する。

したがって、 $p_m = 0$ でなければならず、 $\vec{0} = (1 - q_m) \vec{x}_0$ となる。 $\vec{x}_0 \neq \vec{0}$ であるから $1 - q_m = 0 \quad \therefore q_m = 1$

以上により、 $p_m = 0, q_m = 1$ しかあり得ないから $\therefore A^m = E$ (証明終)

※1996 年理系 [3] に、類題あり。