

行列 ( $2 \times 2$ )

$A$  と  $B$  に対し 正則行列  $P$  が存在して

$$B = PAP^{-1}$$

と書けるならば

$$A \sim B \quad (A \text{ と } B \text{ は合同である) という}$$

$$\begin{array}{l} A \sim A \\ A \sim B \end{array} \Rightarrow B \sim A$$

$$A \sim B \text{ かつ } B \sim C \Rightarrow C = Q B Q^{-1} \\ = Q P A P^{-1} Q^{-1}$$

合同の別に分けると全ての  $2 \times 2$  行列は以下の3つのみ

$$\begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} \alpha & 1 \\ 0 & \alpha \end{pmatrix}$$

不変量 ... 例えば 合同な三角形での不変量は 辺の長さと角

$$\det(tE - A) \quad t \text{ の 2 次 方程式} \\ \downarrow \\ A \text{ の 固有方程式}$$

No. 8 2/3

$$x' = ax$$

$$x = k e^{at} \quad (\text{一般解})$$

$$t=0 \text{ とおく } x(0) = k \quad (\text{初期条件})$$

A: 2x2

 $e^{At}$ 

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$(e^{At})' = A e^{At}$$

$$\begin{aligned} (e^{At} \begin{pmatrix} k_1 \\ k_2 \end{pmatrix})' &= (e^{At})' \begin{pmatrix} k_1 \\ k_2 \end{pmatrix} \\ &= A e^{At} \begin{pmatrix} k_1 \\ k_2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

これ以外の解の存在はない

$$\begin{aligned} (e^{-at} x)' &= -a e^{-at} x + e^{-at} x' \\ &= -a e^{-at} x + e^{-at} \underbrace{x'}_{ax} = 0 \end{aligned}$$

同じ議論を 2x2 に使えば

$$\begin{aligned} (e^{-At} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix})' &= -A e^{-At} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + e^{-At} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} \\ &= \underbrace{-A e^{-At} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}}_{\text{行列の積}} + \underbrace{e^{-At} A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}}_{\text{行列の積}} \end{aligned}$$

行列の積

行列の積が交換可能(可換)かどうかを確かめなければ  $\odot$  とは言えない

$$e^{-At} = E - At + \frac{1}{2!}(At)^2 - \frac{1}{3!}(At)^3 + \dots$$

故に

$$A e^{-At} = e^{-At} A$$

よって

$$\left( e^{-At} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \right)' = \mathbf{0} \quad \text{より} \quad e^{-At} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} \text{ 定ベクトル}$$

解の存在と一意性

初期条件により個々の解が決まること

(1)  $P$  が正則行列(逆行列が存在する)のとき

$$e^{PAP^{-1}}$$

$$= E + PAP^{-1} + \frac{1}{2!}(PAP^{-1})^2 + \frac{1}{3!}(PAP^{-1})^3 + \dots$$

$$= P e^A P^{-1}$$

$$PP^{-1} = E, \quad (PAP^{-1}) \cdot (PAP^{-1}) \cdot \dots = P A^n P^{-1}$$

(2) 指数法則 (復習 2学期ノートを参照)

$$e^{x+y} = e^x e^y$$

$$\text{左辺} \quad 1 + (x+y) + \frac{1}{2!}(x+y)^2 + \dots$$

$$\text{右辺} \quad (1 + x + \frac{1}{2!}x^2 + \dots) (1 + y + \frac{1}{2!}y^2 + \dots)$$

$x^i y^j$  ( $i+j=n$ ) の係数を比較.

左辺

$\frac{(x+y)^n}{n!}$  の項からのみ出す

↓

$$\frac{n C_i}{n!} = \frac{n!}{i!(n-i)!} \times \frac{1}{n!} = \frac{1}{i!j!}$$

右辺  $x^i$  と  $y^j$  の積からのみ出す.

$$\frac{1}{i!} x^i \times \frac{1}{j!} y^j \Rightarrow \frac{1}{i!j!}$$

この議論を行列にも拡張できるか?

一般に  $AB \neq BA$

よって項展開の係数は多項式の二項定理に従わない.

可換のときは ( $AB=BA$  のとき)

$$e^{A+B} = e^A e^B$$

成り立つ

$$(3) \quad A(-A) = (-A)A \quad (\text{可換})$$

$$A + (-A) = \mathbf{0} \quad \text{よって}$$

$$e^{\mathbf{0}} = E + \mathbf{0} + \frac{1}{2!} \mathbf{0}^2 + \dots$$

$$e^A e^{-A} = e^{-A} e^A = e^{\mathbf{0}} = E$$

↓

$e^A$  は正則行列である (逆行列  $e^{-A}$  が存在する)

$$e^{\begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix}} = \begin{pmatrix} e^\alpha & 0 \\ 0 & e^\beta \end{pmatrix} \quad \text{前回等しい}$$

$$e^{\begin{pmatrix} a-b & \\ b & a \end{pmatrix}} \quad \text{今回は考えます}$$

$$\begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} c & -d \\ d & c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a+c & -(b+d) \\ b+d & a+c \end{pmatrix}$$

2 parameter

 $\downarrow$   
 $a+ib$  に対応

 $\updownarrow$   
 $(a+ib) + (c+id)$  に対応

$$\begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c & -d \\ d & c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} ac-bd & -ad-bc \\ ad+bc & ac+bd \end{pmatrix}$$

$$(a+ib)(c+id) = ac-bd + i(ad+bc)$$

 $\downarrow$   
 足し算と掛け算は対応している

$$\begin{aligned} e^{a+ib} &= e^a e^{ib} \\ &= e^a (\cos b + i \sin b) \\ &= e^a \cos b + i e^a \sin b \end{aligned}$$

 $\updownarrow$  対応

$$\begin{pmatrix} e^a \cos b & -e^a \sin b \\ e^a \sin b & e^a \cos b \end{pmatrix} = e^a \begin{pmatrix} \cos b & -\sin b \\ \sin b & \cos b \end{pmatrix} = e^{\begin{pmatrix} a-b & \\ b & a \end{pmatrix}}$$

$$e^{\begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix}} = e^a \begin{pmatrix} \cos b & -\sin b \\ \sin b & \cos b \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} a & 0 \\ b & a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & a \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ b & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ b & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ ab & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ b & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ ab & 0 \end{pmatrix} \quad \text{1, 2 可换}$$

$$e^{\begin{pmatrix} a & 0 \\ b & a \end{pmatrix}} = \underbrace{e^{\begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & a \end{pmatrix}}}_{\downarrow} e^{\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ b & 0 \end{pmatrix}}$$

$$= \begin{pmatrix} e^a & 0 \\ 0 & e^a \end{pmatrix} \underbrace{e^{\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ b & 0 \end{pmatrix}}}_{?}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ b & 0 \end{pmatrix}^2 = 0 \quad (\text{零行列})$$

$$e^{\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ b & 0 \end{pmatrix}} = E + \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ b & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ b & 1 \end{pmatrix}$$

$$e^{\begin{pmatrix} a & 0 \\ b & a \end{pmatrix}} = \begin{pmatrix} e^a & 0 \\ 0 & e^a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ b & 1 \end{pmatrix}$$

$$= e^a \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ b & 1 \end{pmatrix}$$

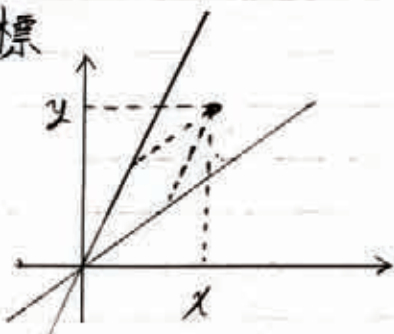
行列の合同

$$A \sim B \stackrel{\text{def}}{\iff}$$

正則行列  $P$  に対し

$$B = PAP^{-1}$$

座標



$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$= x e_1 + y e_2$$

$\mathbb{R}^2$  平面上的任意の点は  $(x, y)$  の一組の組と対応している

↓

$e_1, e_2$  ではなくても良いのではないかな?

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

これを基底ベクトルといふ。

$f_1$  と  $f_2$  が 1次独立  $\stackrel{\text{def}}{\iff}$   $f_1$  と  $f_2$  が 同一直線上にない。

座標の変換

基底の取り換え。

$$(f_1, f_2) \rightarrow (g_1, g_2)$$

$$(g_1, g_2) \rightarrow (f_1, f_2)$$

$$\begin{cases} g_1 = a_{11} f_1 + a_{12} f_2 \\ g_2 = a_{21} f_1 + a_{22} f_2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} f_1 = b_{11} g_1 + b_{12} g_2 \\ f_2 = b_{21} g_1 + b_{22} g_2 \end{cases}$$

737

$$\begin{cases} f_1 = b_{11}(a_{11}f_1 + a_{12}f_2) + b_{12}(a_{21}f_1 + a_{22}f_2) \\ f_2 = b_{21}(a_{11}f_1 + a_{12}f_2) + b_{22}(a_{21}f_1 + a_{22}f_2) \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} f_1 = (b_{11}a_{11} + b_{12}a_{21})f_1 + (b_{11}a_{12} + b_{12}a_{22})f_2 \\ f_2 = (b_{21}a_{11} + b_{22}a_{21})f_1 + (b_{21}a_{12} + b_{22}a_{22})f_2 \end{cases}$$

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{pmatrix}$$

$$AB = BA = E.$$

基底の変換