

## 略解 (ジョルダン標準形序論)

作成日：November 06, 2022 Updated：November 17, 2022

## 問題 1. (目覚ましフィボナッチ)

$$(1) \text{ 与えられた漸化式より } \begin{pmatrix} a_{n+1} \\ a_{n+2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_n \\ a_{n+1} \end{pmatrix} \text{ が成り立つ. よって } A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

(2)  $E$  を単位行列として,  $|\lambda E - A| = \lambda^2 - \lambda - 1 = 0$  を解くと,

$$\lambda = \lambda_{\pm} := \frac{1 \pm \sqrt{5}}{2} \quad (\text{複号同順})$$

であり, これが  $A$  の固有値である.  $\lambda_+$  と  $\lambda_-$  に属する固有ベクトルはそれぞれ, (たとえば)  $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ \lambda_+ \end{pmatrix}$  と  $\vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ \lambda_- \end{pmatrix}$  である. (解と係数の関係:  $\lambda_+ + \lambda_- = 1, \lambda_+ \lambda_- = -1$

に注意.) したがって,  $P = (\vec{v}_1, \vec{v}_2)$  ととれば,  $P^{-1}AP = \begin{pmatrix} \lambda_+ & 0 \\ 0 & \lambda_- \end{pmatrix} = B$  となる.

$$B^n = \underbrace{(P^{-1}AP)(P^{-1}AP) \cdots (P^{-1}AP)}_{n \text{ 個}} = P^{-1}A^n P \text{ より}$$

$$A^n = PB^n P^{-1} = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} \lambda_+^{n-1} - \lambda_-^{n-1} & \lambda_+^n - \lambda_-^n \\ \lambda_+^n - \lambda_-^n & \lambda_+^{n+1} - \lambda_-^{n+1} \end{pmatrix}.$$

(3)  $\vec{v}_n = A\vec{v}_{n-1} = A^2\vec{v}_{n-2} = \cdots = A^n\vec{v}_0$  の第一成分より,

$$a_n = \frac{1}{\sqrt{5}} \left\{ \left( \frac{1 + \sqrt{5}}{2} \right)^{n+1} - \left( \frac{1 - \sqrt{5}}{2} \right)^{n+1} \right\}.$$

なおこの一般項の式をビネ (Binet) の公式という.

[補足 1]  $A^n$  を具体的に計算することなく  $a_n$  を求める方法もある: まず,  $\vec{v}_0$  を固有ベクトル  $\vec{v}_1$  と  $\vec{v}_2$  (上記解答のもの) の 1 次結合で表すと,  $\vec{v}_0 = (2\sqrt{5})^{-1}\lambda_+\vec{v}_1 - (2\sqrt{5})^{-1}\lambda_-\vec{v}_2$  となることがわかる. よって

$$\vec{v}_n = A^n\vec{v}_0 = A^n((2\sqrt{5})^{-1}\lambda_+\vec{v}_1 - (2\sqrt{5})^{-1}\lambda_-\vec{v}_2) = (2\sqrt{5})^{-1}(\lambda_+\lambda_+^n\vec{v}_1 - \lambda_-\lambda_-^n\vec{v}_2).$$

[補足 2] 極限值  $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{a_{n+1}}{a_n} = \lambda_+ = 1.618 \cdots$  を黄金比 (Golden ratio) といい, フィボナッチ数列とともに自然現象 (特に生物学) と不思議な深い関わりがある. 解説書も最近たくさん出版されており, 興味ある人は読んでみると面白いと思う.

## 問題 2. (目覚ましジョルダン)

(1) 固有値  $\lambda$  に対する固有ベクトルを  $\vec{v}_1, \vec{v}_2$  とすると,  $A\vec{v}_1 = \lambda\vec{v}_1, A\vec{v}_2 = \lambda\vec{v}_2$  より,  $A(\vec{v}_1, \vec{v}_2) = (A\vec{v}_1, A\vec{v}_2) = (\lambda\vec{v}_1, \lambda\vec{v}_2) = \lambda(\vec{v}_1, \vec{v}_2) \cdots (*)$ . ここでベクトルの組  $\vec{v}_1, \vec{v}_2$  は一次独立であるから,  $P := (\vec{v}_1, \vec{v}_2)$  は逆行列を持つ. (\*) の両辺に右から  $P^{-1}$  をかけると,  $A = \lambda E$ .

(2)  $k\vec{u} + l\vec{v} = \vec{0}$  の両辺に左から  $A - \lambda E$  を作用させると,  $k\vec{0} + l(A - \lambda E)\vec{v} = l\vec{v} = \vec{0}$ .  
よって  $l = 0$ . よって  $k\vec{u} = \vec{0}$  より  $k = 0$ .

$$(3) (A - \lambda E)(\vec{u}, \vec{v}) = (\vec{0}, \vec{u}) = (\vec{u}, \vec{v}) \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

**問題 3.**  $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $A^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $A^3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $A^4 = O$ .

固有多項式は  $x^4 = 0$ . また  $A\vec{e}_1 = \vec{0}$ ,  $A\vec{e}_2 = \vec{e}_1$ ,  $A\vec{e}_3 = \vec{e}_2$ ,  $A\vec{e}_4 = \vec{e}_3$ . (つまり  $\vec{e}_3 = A\vec{e}_4$ ,  $\vec{e}_2 = A^2\vec{e}_4$ ,  $\vec{e}_1 = A^3\vec{e}_4$  である. これを念頭において問題 7, 8 を考えるとよい.)

**問題 4.** (4)  $\Rightarrow$  (3)  $\Rightarrow$  (2)  $\Rightarrow$  (1)  $\Rightarrow$  (4) を示す. (2)  $\Rightarrow$  (1) は明らか. (4)  $\Rightarrow$  (3) は固有多項式の因数分解された形から明らか. (3)  $\Rightarrow$  (2) はハミルトン・ケーリーの定理から従う. 最後に (1)  $\Rightarrow$  (4) を背理法で示す. ベキ零行列  $A$  が 0 でない固有値  $\lambda$  を持つと仮定する.  $\lambda$  に対応する固有ベクトル  $\vec{v} \neq \vec{0}$  を一つ取ると, 任意の自然数  $m$  に対して  $A^m\vec{v} = \lambda^m\vec{v} \neq \vec{0}$ . これは「 $A^k = 0$  となるような自然数  $k$  が存在する」という  $A$  の条件に矛盾する. 従って, ベキ零行列  $A$  の固有値はすべて 0 である.

**問題 5.** 正方行列  $A$  に相似な行列  $B$  とは  $P^{-1}AP$  ( $P$  は正則な正方行列) の形で書ける行列のことであるので, 自然数  $k$  に対して  $B^k = (P^{-1}AP)^k = P^{-1}A^kP$  である. したがって  $A^k = O$  ならば  $B^k = O$  であるので,  $A$  がベキ零行列ならば  $B$  もまたベキ零行列である.

**問題 6.** ベキ零行列  $A$  が対角化可能ならば,  $A$  の固有値がすべて 0 であることから  $P^{-1}AP = O$  となるような正則行列  $P$  が存在する. 従って,  $A = POP^{-1} = O$  である.

**問題 7.**  $n$  次のベキ零行列は常に  $A^n = O$  をみたすので  $AP = (\vec{0}, A^{n-1}\vec{v}, \dots, A\vec{v})$  である.

したがって,  $N = \begin{pmatrix} 0 & 1 & & O \\ & & \ddots & \\ O & & & 1 \\ & & & & 0 \end{pmatrix}$  とおき,  $PN = (\vec{0}, A^{n-1}\vec{v}, \dots, A\vec{v})$  を示せばよい.

$P$  と  $N$  をそれぞれ  $P = (p_{i\ell})_{1 \leq i, \ell \leq n}$ ,  $N = (n_{\ell j})_{1 \leq \ell, j \leq n}$  と成分表示する. ここで

$$n_{\ell j} = \begin{cases} 0 & (j = 0 \text{ または } j \neq \ell + 1 \text{ のとき}) \\ 1 & (j = \ell + 1 \text{ のとき}) \end{cases}$$

であることに注意すると,  $PN$  の第  $(i, j)$  成分は

$$\sum_{\ell=1}^n p_{i\ell} n_{\ell j} = \begin{cases} 0 & (j = 0 \text{ のとき}) \\ p_{i(j-1)} & (j \neq 0 \text{ のとき}) \end{cases}$$

で, これは行列  $(\vec{0}, A^{n-1}\vec{v}, \dots, A\vec{v})$  の第  $(i, j)$  成分と一致する. 以上により  $AP = PN$  が示された.

## 問題 8. (特別なベキ零行列のジョルダン標準形)

- (1) 最小多項式が  $x^n$  であるので,  $A^{n-1} \neq O$  である. したがって,  $A^{n-1}$  のある列は 0 でない成分を持つ. その列を第  $k$  列とすると, 縦ベクトル  $\vec{e}_k$  (第  $k$  成分が 1, その他の成分が 0 であるような  $n$  項縦ベクトル) に対して  $A^{n-1}\vec{e}_k \neq \vec{0}$  である.
- (2) 背理法によって証明する.  $n$  個のベクトル  $\vec{v}, A\vec{v}, \dots, A^{n-1}\vec{v}$  が一次従属であると仮定すると,  $c_0\vec{v} + c_1A\vec{v} + \dots + c_{n-1}A^{n-1}\vec{v} = \vec{0}$  となるようなスカラーの組  $(c_0, c_1, \dots, c_{n-1}) \neq (0, 0, \dots, 0)$  が存在する. 今,  $c_i \neq 0$  であるような最小の  $i$  を  $k$  としよう. すると,

$$A^{n-1-k}(c_k A^k \vec{v} + c_{k+1} A^{k+1} \vec{v} + \dots + c_{n-1} A^{n-1} \vec{v}) = \vec{0}$$

であるが,  $A^n = O$  より, 左辺は  $c_k A^{n-1}\vec{v}$  に等しい.  $c_k \neq 0$  であるので,  $A^{n-1}\vec{v} = \vec{0}$  となり, これは  $A^{n-1}\vec{v} \neq \vec{0}$  という仮定に矛盾する (あるいは「 $A^{n-1}\vec{v} \neq \vec{0}$  であるので  $c_k = 0$  となり,  $k$  の最小性に反する」としてもよい). したがって,  $\vec{v}, A\vec{v}, \dots, A^{n-1}\vec{v}$  は一次独立である.

## 問題 9. (1つの固有値を持つ行列のジョルダン標準形 1)

- (1)  $A$  が対角化可能であると仮定し, 問題 6 同様の議論から矛盾を導く.
- (2)  $B = A - aE$  ( $E$  は  $n$  次の単位行列) はベキ零行列で, その最小多項式は  $x^n$  である (各自確かめよ). したがって定理 1 より, 適当な  $n$  次の正則行列  $P$  に対して  $P^{-1}BP = N$  ( $N$  は問題 7 の解答で定義した記号) が成り立つので, 同じ正則行列  $P$  に対して以下が得られる.

$$P^{-1}AP = P^{-1}(B + aE)P = P^{-1}BP + aP^{-1}P = N + aE = \begin{pmatrix} a & 1 & & 0 \\ & a & \ddots & \\ & & \ddots & 1 \\ 0 & & & a \end{pmatrix}$$

## 問題 10. (ベキ零行列のジョルダン標準形)

$$(1) A_4 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, A_4^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, A_4^3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, A_4^4 = O.$$

$$A_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, A_3^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, A_3^3 = O.$$

$$A_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, A_2^2 = O. A_1 = O. \text{ 以上により, 最小多項式は, } \varphi_{A_i}(x) = x^i.$$

(2), (3) は黒板で説明

問題 11. (1つの固有値を持つ行列のジョルダン標準形 2)  $B = A - aE_n$  で前問に帰着.

## 問題 12. (宿題：10 点)

(1) (2 点)  $c_1, c_2 \in \mathbb{R}$  とする.  $c_1\vec{v}_1 + c_2\vec{v}_2 = \vec{0} \Rightarrow c_1 = c_2 = 0$  を示せばよい.

$c_1\vec{v}_1 + c_2\vec{v}_2 = \vec{0}$  の両辺に左から  $A - \lambda_2 E$  をかけると

$$c_1(\lambda_1 - \lambda_2)\vec{v}_1 + c_2\vec{0} = \vec{0}.$$

$c_1 \neq c_2, \vec{v}_1 \neq \vec{0}$  より  $c_1 = 0$ . これより  $c_2\vec{v}_2 = \vec{0}$  が得られるが,  $\vec{v}_2 \neq \vec{0}$  より  $c_2 = 0$

(2) (2 点)  $c_1, c_2, c_3 \in \mathbb{R}$  とする.  $c_1\vec{v}_1 + c_2\vec{v}_2 + c_3\vec{v}_3 = \vec{0} \Rightarrow c_1 = c_2 = c_3 = 0$  を示せばよい.

$c_1\vec{v}_1 + c_2\vec{v}_2 + c_3\vec{v}_3 = \vec{0}$  の両辺に左から  $A - \lambda_3 E$  をかけると

$$c_1(\lambda_1 - \lambda_3)\vec{v}_1 + c_2(\lambda_2 - \lambda_3)\vec{v}_2 + c_3\vec{0} = \vec{0}.$$

今  $\lambda_1 \neq \lambda_2$  であるから, (1) の結果より  $\vec{v}_1$  と  $\vec{v}_2$  は一次独立, すなわち  $c_1(\lambda_1 - \lambda_3) = 0, c_2(\lambda_2 - \lambda_3) = 0$ .  $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$  はすべて異なるので  $c_1 = c_2 = 0$ .

これより  $c_3\vec{v}_3 = \vec{0}$  が得られるが,  $\vec{v}_3 \neq \vec{0}$  より  $c_3 = 0$ .

(3) (2 点)  $AP = A(\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3) = (A\vec{v}_1, A\vec{v}_2, A\vec{v}_3) = (\lambda_1\vec{v}_1, \lambda_2\vec{v}_2, \lambda_3\vec{v}_3) = (\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3) \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 \end{pmatrix}.$

(2) の結果より,  $P$  は逆行列をもつので, この両辺に左から  $P^{-1}$  をかけると

$$P^{-1}AP = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 \end{pmatrix}.$$

(4) (4 点)  $|\lambda E - A| = (\lambda - 2)(\lambda - 1)(\lambda + 1)$  であるから,  $A$  の固有値は  $\lambda = 2, 1, -1$  である.  $\lambda = 2, 1, -1$  に対する固有ベクトルはそれぞれ以下のように求まる.

$$\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}, \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{v}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

$P := (\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3)$  とおくと, (2) の結果より  $P$  は逆行列を持ち,  $P^{-1}AP = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}.$

## 問題 13. (宿題：10 点)

(1) (2 点)  $\begin{pmatrix} a & 1 \\ 0 & a \end{pmatrix}^n = \begin{pmatrix} a^n & na^{n-1} \\ 0 & a^n \end{pmatrix} \cdots (*)$  を帰納法により証明する.

$n = 1$  のとき  $(*)$  は明らかに成立.  $n = k$  で  $(*)$  が成り立つと仮定すると,  $\begin{pmatrix} a & 1 \\ 0 & a \end{pmatrix}^{k+1} =$

$$\begin{pmatrix} a & 1 \\ 0 & a \end{pmatrix}^k \begin{pmatrix} a & 1 \\ 0 & a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a^k & ka^{k-1} \\ 0 & a^k \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & 1 \\ 0 & a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a^{k+1} & (k+1)a^k \\ 0 & a^{k+1} \end{pmatrix}.$$

よって  $n = k + 1$  でも  $(*)$  が成り立つ. 以上により任意の自然数  $n$  について  $(*)$  が成り立つことが示された.

(2) (2点) 固有多項式は  $f_A(x) = |xE - A| = (x-3)(x-1) + 1 = (x-2)^2$ . 次に最小多項式  $\varphi_A(x)$  の次数  $l$  を求める.  $l=0$  の場合, 最小多項式の候補は  $\varphi_A(x) = 1$  であるが  $\varphi_A(A) = E \neq O$  より不適.  $l=1$  の場合, 最小多項式の候補は  $\varphi_A(x) = x - \alpha$  ( $\alpha$  は複素数) であるが  $\varphi_A(A) = A - \alpha E$  は非対角要素がゼロでないので零行列にならず不適.  $l=2$  の場合, ケーリー・ハミルトンの定理より  $(A - 2E)^2 = O$ . よって最小多項式は  $\varphi_A(x) = (x-2)^2$ .

(3) (6点) 最小多項式の形から問題 7, 9 の結果を適用できる.  $A - 2E = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix}$  より,

$(A - 2E)\vec{v}$  が零ベクトルにならないような  $\vec{v}$  として  $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  がとれる. このとき,

$\vec{u} := (A - 2E)\vec{v}$  とすると,  $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ . 問題 7, 9 より  $P = (\vec{u}, \vec{v}) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$

とおけば  $P$  は正則で,  $P^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ ,  $P^{-1}AP = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ .

よって (1) の結果を使うと,  $P^{-1}A^kP = (P^{-1}AP)^k = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}^k = \begin{pmatrix} 2^k & k \cdot 2^{k-1} \\ 0 & 2^k \end{pmatrix}$ .

したがって,

$$\begin{aligned} A^k &= P \begin{pmatrix} 2^k & k \cdot 2^{k-1} \\ 0 & 2^k \end{pmatrix} P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2^k & k \cdot 2^{k-1} \\ 0 & 2^k \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 2^k + k \cdot 2^{k-1} & k \cdot 2^{k-1} \\ -k \cdot 2^{k-1} & 2^k - k \cdot 2^{k-1} \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

また,

$$\begin{aligned} \exp(A) &= \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} \begin{pmatrix} 2^k + k \cdot 2^{k-1} & k \cdot 2^{k-1} \\ -k \cdot 2^{k-1} & 2^k - k \cdot 2^{k-1} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} e^2 + e^2 & e^2 \\ -e^2 & e^2 - e^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2e^2 & e^2 \\ -e^2 & 0 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$