

1 $\vec{f}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{f}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{f}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ とおく.

- a) 3つのベクトル $\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3$ を並べてできる行列を P とする. P^{-1} を求めよ.
- b) $\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ をそれぞれ $\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3$ を用いて表せ.
- c) \vec{f}_1 を $2\vec{f}_1$, \vec{f}_2 を $-3\vec{f}_2$, \vec{f}_3 を $\vec{0}$ に移す 1 次変換を T とする. $T(\vec{e}_1), T(\vec{e}_2), T(\vec{e}_3)$ を求めることにより, T を表す行列を求めよ.
- d) c) で求めた行列を A とするとき, $P^{-1}AP$ を求めよ.

2 $A = \begin{pmatrix} -\frac{3}{5} & \frac{4}{5} \\ \frac{4}{5} & \frac{3}{5} \end{pmatrix}$ とする.

- a) $A\vec{x} = \vec{x}$ をみたす 0 ベクトルでないベクトル \vec{x} をひとつ求めよ.
- b) $A\vec{x} = -\vec{x}$ をみたす 0 ベクトルでないベクトル \vec{x} をひとつ求めよ.
- c) a) b) で求めたベクトルは互いに直交することを示せ.
- d) A で表される 1 次変換の図形的意味を述べよ.

3 $A = \begin{pmatrix} 5 & 6 \\ -3 & -4 \end{pmatrix}$ とする. A の固有値と固有ベクトルを求めよ.