

令和7年度 数学演習第二 期末統一試験 【解説】

2026年1月28日 実施

1 (1) $0 = g(x, y) = x^2 - xy - y^2 + 5$ の両辺をそれぞれ x で微分すると

$0 = (2x - y) - (x + 2y)y'$ から, $\varphi'(x) = y' = \frac{2x - y}{x + 2y}$ を得る.

(2) $\varphi(x)$ が $x = a$ で極値をとれば, $\varphi'(a) = 0$ なので, (1) より $\varphi(a) = 2a$ をみtas. そのとき, $0 = g(a, \varphi(a)) = 5(1 - a^2)$ であるから, $a = 1$ または $a = -1$ を得る. $\varphi'(a) = 0$ をみtasとき

$$\varphi''(a) = -\frac{g_{xx}(a, 2a)}{g_y(a, 2a)} = -\frac{2}{-5a} = \frac{2}{5a}$$

が成り立つ. 特に $\varphi''(\pm 1) = \pm \frac{2}{5}$ (複号同順) から, $\varphi(x)$ は

$x = -1$ で極大値 -2 をとり, $x = 1$ で極小値 2 をとる. また, φ'' の公式を使わないなら

$$(*) \quad 0 = \{(2x - y) - (x + 2y)y'\}' = 2 - 2y' - xy'' - 2(y')^2 - 2yy'' = 2 - (x + 2y)y''$$

(3) x, y, λ に関する連立方程式

$$(i) \quad 0 = F_x(x, y, \lambda) = 1 + \lambda(-2x + y)$$

$$(ii) \quad 0 = F_y(x, y, \lambda) = 1 + \lambda(x + 2y)$$

$$(iii) \quad 0 = g(x, y) = x^2 - xy - y^2 + 5$$

を解く. まず, $\lambda \neq 0$ なので, (ii)-(i) より $0 = 3x + y$ をみtas. 次に, $y = -3x$ を (iii) に代入して, $0 = 5(1 - x^2)$ から, $x = \pm 1$ を得て, $(x, y) = (-1, 3), (1, -3)$ がわかる.

【注意】 $H = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid g(x, y) = 0\}$ は双曲線で非有界なので, この時点で $f(x, y)$ が点 $(-1, 3), (1, -3)$ において極値をとるかどうかはわからない.

(4) (3) の結果と $g_y(-1, 3) = -5 \neq 0, g_y(1, -3) = 5 \neq 0$ に注意すると, ラグランジュの未定乗数法が適用される. そこで, $h(x) = x + \varphi(x)$ とおくと, $h''(x) = \varphi''(x)$ なので, $\varphi''(\pm 1)$ の符号を調べればよい. ここで, (*) から

$$0 = \frac{d^2}{dx^2}g(x, \varphi(x)) = 2 - 2\varphi'(1 + \varphi') - (x + 2\varphi)\varphi'' \quad \therefore \varphi''(x) = \frac{2 - 2\varphi'(1 + \varphi')}{x + 2\varphi}$$

を得る. 特に $\varphi'(\pm 1) = -1$ から, $h''(\pm 1) = \varphi''(\pm 1) = \pm \frac{2}{5}$ (複号同順) なので, $f(x, y)$

($= h(x)$) は $\boxed{\text{点 } (-1, 3) \text{ で極小値 } 2 \text{ をとり, 点 } (1, -3) \text{ で極大値 } -2 \text{ をとる}}$.

2 (5) $0 \leq y \leq 2, y^2 \leq x \leq 6 - y$ より, $0 \leq x \leq 6$ で, $y \leq \sqrt{x}$ かつ $y \leq 6 - x$ から, $0 \leq y \leq \min\{6 - x, \sqrt{x}\}$ をみtas. ここで, $\sqrt{x} \geq 6 - x \iff x \geq (6 - x)^2 \iff x \geq 4$ なので, 積分領域は $0 \leq x \leq 4, 0 \leq y \leq \sqrt{x}$ と $4 \leq x \leq 6, 0 \leq y \leq 6 - x$ に分割される. よって

$$\int_0^2 dy \int_{y^2}^{6-y} f(x, y) dx = \int_0^4 dx \int_0^{\sqrt{x}} f(x, y) dy + \int_4^6 dx \int_0^{6-x} f(x, y) dy$$

3 (6) $x = s - y = s(1 - t), y = st$ より

$$\frac{\partial(x, y)}{\partial(s, t)} = \begin{vmatrix} 1-t & t \\ -s & s \end{vmatrix} = (1-t)s + ts = \boxed{s}$$

で, $0 \leq s(1-t) = x \leq y = st$ において, $s > 0$ に注意して, $0 \leq 1-t \leq t$ なので, $\frac{1}{2} \leq t \leq 1$ を得る. よって, 変数変換の公式から

$$I = \int_0^1 ds \int_{1/2}^1 s(1-t)st \cdot s dt = \int_0^1 s^3 ds \int_{1/2}^1 (1-t)t dt = \frac{1}{4} \left(\frac{1}{6} - \frac{1}{12} \right) = \frac{1}{48}$$

【参考】 $D: 0 \leq x \leq 1/2, x \leq y \leq 1-x$ と看做すと

$$I = \int_0^{1/2} \left[\frac{xy^2}{2} \right]_{y=x}^{y=1-x} dx = \frac{1}{2} \int_0^{1/2} (x - 2x^2) dx = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{8} - \frac{1}{12} \right) = \frac{1}{48}$$

4 (7) $D: 0 \leq x \leq 1, x^2 \leq y \leq 2-x$ と看做すと

$$\begin{aligned} \iint_D x dx dy &= \int_0^1 dx \int_{x^2}^{2-x} x dy = \int_0^1 (2x - x^2 - x^3) dx \\ &= \left[x^2 - \frac{x^3}{3} - \frac{x^4}{4} \right]_0^1 = 1 - \frac{1}{3} - \frac{1}{4} = \frac{5}{12} \end{aligned}$$

(8) $D: 0 \leq y \leq \pi/2, 0 \leq x \leq (\pi/2) - y$ と看做すと

$$\begin{aligned} \iint_D y \cos(x+y) dx dy &= \int_0^{\pi/2} dy \int_0^{(\pi/2)-y} y \cos(x+y) dx = \int_0^{\pi/2} [y \sin(x+y)]_{x=0}^{x=(\pi/2)-y} dy \\ &= \int_0^{\pi/2} (y - y \sin y) dy = \frac{\pi^2}{8} + [y \cos y]_0^{\pi/2} - \int_0^{\pi/2} \cos y dy = \frac{\pi^2}{8} - 1 \end{aligned}$$

(9) $u = x + 2y, v = x - y$ とおくと, $x = \frac{u+2v}{3}, y = \frac{u-v}{3}$ より, $\frac{\partial(x,y)}{\partial(u,v)} = -\frac{1}{3}$ で, D は $E: 0 \leq u \leq 2, -1 \leq v \leq 1$ に対応する. よって, 変数変換の公式から

$$\begin{aligned} \iint_D \frac{x+2y}{\sqrt{4-(x-y)^2}} dx dy &= \frac{1}{3} \int_0^2 u du \int_{-1}^1 \frac{dv}{\sqrt{4-v^2}} \\ &= \frac{1}{3} \left[\frac{u^2}{2} \right]_0^2 \cdot 2 \left[\sin^{-1} \frac{v}{2} \right]_{-1}^1 = \frac{4}{3} \sin^{-1} \frac{1}{2} = \frac{2\pi}{9} \end{aligned}$$

(10) $x = r \sin \theta \cos \varphi, y = r \sin \theta \sin \varphi, z = r \cos \theta$ ($r \geq 0$) とおくと, $r^2 = x^2 + y^2 + z^2 \leq 1$ より $0 \leq r \leq 1$ で, $0 \leq \theta \leq \pi, 0 \leq \varphi \leq 2\pi$ である. よって, $\frac{\partial(x,y,z)}{\partial(r,\theta,\varphi)} = r^2 \sin \theta$ も用いると

$$\begin{aligned} \iiint_D \frac{1}{1+(x^2+y^2+z^2)^{\frac{3}{2}}} dx dy dz &= \int_0^{2\pi} d\varphi \int_0^{\pi} d\theta \int_0^1 \frac{1}{1+r^3} \cdot r^2 \sin \theta dr \\ &= 2\pi \int_0^{\pi} \sin \theta d\theta \left[\frac{1}{3} \log(1+r^3) \right]_0^1 = 2\pi \cdot 2 \cdot \frac{\log 2}{3} = \frac{4\pi \log 2}{3} \end{aligned}$$

5 (11)-(13) $\mathbf{b} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$ とし, 行列 $[A \ \mathbf{b}]$ の簡約行列は $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 4 & (-3x+2y)/7 \\ 0 & 1 & 3 & (2x-y)/7 \\ 0 & 0 & 0 & (-2x-13y+7z)/7 \end{bmatrix}$ で

あるから, $\dim(\text{Im } f) = \dim C(A) = 2$ で, $\text{Ker } f$ の 1 組の基底は $\left(\begin{bmatrix} -4 \\ -3 \\ 1 \end{bmatrix} \right)$ を得る. 同

時に, $\mathbf{b} \in \text{Im } f = C(A)$ であることは $-2x - 13y + 7z = 0$ と同値であるので, $\text{Im } f = N(B)$ となる 1×3 行列 B の1つは $[2 \ 13 \ -7]$ で, その簡約行列 B_0 は $\begin{bmatrix} 1 & \frac{13}{2} & -\frac{7}{2} \end{bmatrix}$ である. ここで, $\text{Im } f = N(C)$ となる任意の 1×3 行列 C の簡約行列は B_0 と一致することに注意する.

6 f, g の定義より, $f \left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \right) = g \left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \right) = \begin{bmatrix} x_1 - x_2 + 2x_3 \\ 2x_1 + 4x_2 - 4x_3 \\ x_1 + x_2 \end{bmatrix}$ である.

(14) 求める表現行列を F とすると, $f(\mathbf{x}) = F\mathbf{x}$ であるので, $F = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 2 & 4 & -4 \\ 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$.

(15) $g(\mathbf{a}_1) = 2\mathbf{a}_1, g(\mathbf{a}_2) = 2\mathbf{a}_2$ より, $\text{Im } g = \langle g(\mathbf{a}_1), g(\mathbf{a}_2) \rangle = V$ で, $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2$ は1次独立であるから, $\dim(\text{Im } g) = 2$ である.

【別法】 $\det F = 4 \neq 0$ なので, $g: V \rightarrow V$ は可逆で, $g(c_1\mathbf{a}_1 + c_2\mathbf{a}_2) = c_1g(\mathbf{a}_1) + c_2g(\mathbf{a}_2) = \mathbf{0}$ から, $c_1\mathbf{a}_1 + c_2\mathbf{a}_2 = \mathbf{0}$ が導かれる. ここで, $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2$ は1次独立であるから, $g(\mathbf{a}_1), g(\mathbf{a}_2)$ も1次独立である. よって, $\dim(\text{Im } g) = 2$ である. この方法では $g(\mathbf{a}_1), g(\mathbf{a}_2)$ を計算する必要はないが, (17) の表現行列を求める上では欠かせない.

(16) 求める基底変換行列を P とすると, $[\mathbf{a}_1 \ \mathbf{a}_2 \ \mathbf{a}_3]P = E_3$ より,

$$P = [\mathbf{a}_1 \ \mathbf{a}_2 \ \mathbf{a}_3]^{-1} = \begin{bmatrix} -2 & -3 & 4 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{bmatrix} \text{ を得る.}$$

(17) 求める表現行列を Q とすると, $[g(\mathbf{a}_1) \ g(\mathbf{a}_2)] = [\mathbf{a}_1 \ \mathbf{a}_2 \ \mathbf{a}_3]Q$ をみたく. よって,

$$Q = P[g(\mathbf{a}_1) \ g(\mathbf{a}_2)] = \begin{bmatrix} -2 & -3 & 4 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ -2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ と計算される.}$$

【別法】 $[g(\mathbf{a}_1) \ g(\mathbf{a}_2)] = [2\mathbf{a}_1 \ 2\mathbf{a}_2] = [\mathbf{a}_1 \ \mathbf{a}_2 \ \mathbf{a}_3]Q$ より, 直ちに同じ Q が得られる.

7 (18)-(20) M の固有多項式 $F_M(\lambda)$ を因数分解すればよい. つまり, 例えば

$$\begin{aligned} \det(\lambda E_3 - M) &= \begin{vmatrix} \lambda & -1 & -1 \\ -1 & \lambda & -1 \\ -1 & -1 & \lambda \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \lambda - 2 & \lambda - 2 & \lambda - 2 \\ -1 & \lambda & -1 \\ -1 & -1 & \lambda \end{vmatrix} \\ &= (\lambda - 2) \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & \lambda & -1 \\ -1 & -1 & \lambda \end{vmatrix} = (\lambda - 2) \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & \lambda + 1 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda + 1 \end{vmatrix} = (\lambda - 2)(\lambda + 1)^2 \end{aligned}$$

と計算される. よって, M のすべての固有値は $-1, 2$ である. 次に, $2E_3 - M$ の簡約行列は

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ であるから, 固有値 } 2 \text{ に対する } M \text{ の固有空間 } V_2 \text{ の1組の基底は } \left(\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right) \text{ であ}$$

る. 同様に, $-E_3 - M$ の簡約行列は $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ なので, 固有値 -1 に対する M の固有空間

V_{-1} の 1 組の基底は $\left(\begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right)$ で、 f の 2 次元固有空間は V_{-1} で、その 1 組の基底は

$\left(\begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right)$ である。更に、 V_{-1} および V_2 の 1 組の基底をなすベクトルと結合させて、

$P = \begin{bmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ とおくと、 P は正則で、 $P^{-1}MP = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$ をみताす。このとき、

$P^{-1}M^2P = (P^{-1}MP)^2 = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ が成り立つ。よって、 $D = P^{-1}M^2P = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ で

ある。他には、 $D = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ または $D = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$ である。これら 3 つ以外の D は

存在しない。この方法は任意の対角化可能な正方行列に対して有効である。では対角化可能でない正方行列についてはどう対処したらよいか。考察してみるの興味深いであろう。

【別法】 (20) 既述のように、 M^2 を計算する必要はないが、 $M^2 = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{bmatrix}$ の固有多項

式を因数分解してもよい。

$$\begin{aligned} \det(\lambda E_3 - M^2) &= \begin{vmatrix} \lambda - 2 & -1 & -1 \\ -1 & \lambda - 2 & -1 \\ -1 & -1 & \lambda - 2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \lambda - 4 & \lambda - 4 & \lambda - 4 \\ -1 & \lambda - 2 & -1 \\ -1 & -1 & \lambda - 2 \end{vmatrix} \\ &= (\lambda - 4) \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & \lambda - 2 & -1 \\ -1 & -1 & \lambda - 2 \end{vmatrix} = (\lambda - 2) \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & \lambda - 1 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda - 1 \end{vmatrix} = (\lambda - 4)(\lambda - 1)^2 \end{aligned}$$

から、 M^2 のすべての固有値は 1, 4 である。こちらの方が直接的であるが、 M^n のすべての固有値を求める場合には向かないであろう。次に、 M^2 の対角化を求めるが、単なる固有ベクトルの計算を繰り返さず、向学のために、以下では M^2 の固有空間と M の固有空間との関係を調べよう。

3 次正方行列 S の固有値 λ に対する固有空間を $V_\lambda(S)$ で表すことにする。つまり、 $V_\lambda(S) = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mid S\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}\}$ とする。前述のようにして、 $V_1(M^2) = V_{-1}(M)$, $V_4(M^2) = V_2(M)$ を計算で確かめることはできるが、次のようにして理論的に示すこともできる。このことによ

り、上述と同じ P を用いて、 $P^{-1}M^2P = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ を直接導けることがわかる。

まず、自明な包含関係 $V_{-1}(M) \subset V_1(M^2)$ より、 $\dim V_1(M^2) \geq 2$ に注目しておく。実は $V_1(M^2) = V_{-1}(M)$ であることが以下のように導ける。もし $\dim V_1(M^2) = 3$ と仮定するとき、 $V_1(M^2) = \mathbb{R}^3 \supset V_2(M)$ なので、 $\mathbf{0} \neq \mathbf{v} \in V_2(M)$ をとると、 $M^2\mathbf{v} = \mathbf{v}$ をみताす。一方、 $M\mathbf{v} = 2\mathbf{v}$ より、 $M^2\mathbf{v} = 4\mathbf{v}$ から、 $\mathbf{v} = \mathbf{0}$ という矛盾が生じる。よって、 $\dim V_1(M^2) = 2$

で, $V_1(M^2) = V_{-1}(M)$ を知る. また, $V_4(M^2) = V_2(M)$ を出すには, $\left\langle \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right\rangle \subset V_4(M^2)$ に着目して, $\dim V_4(M^2) \geq 1$ を用いればよい. 実際, $\dim V_4(M^2) \geq 2$ と仮定すると, $3 = \dim \mathbb{R}^3 \geq \dim(V_1(M^2) + V_4(M^2)) = \dim V_1(M^2) + \dim V_4(M^2) \geq 4$ という矛盾が生じる. よって, $\dim V_4(M^2) = 1$ で, $V_4(M^2) = V_2(M)$ がわかる. こうして, $V_1(M^2) = V_{-1}(M)$, $V_4(M^2) = V_2(M)$ が示される.