

2014年 医学部 第4問

4 行列 $A = r \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$ で表される 1 次変換 f について考える. 点 P_0 の座標を $(1, 0)$ とし, n を正の整数とすると, f によって点 P_{n-1} が移される点を P_n とする. また, $\sum_{k=0}^{n-1} \overrightarrow{OP_k} = \overrightarrow{OQ_n}$ となる点 Q_n の座標を (x_n, y_n) とし, $n \rightarrow \infty$ のときに x_n, y_n がともに収束する場合の点 Q_n の極限值 $Q \left(\lim_{n \rightarrow \infty} x_n, \lim_{n \rightarrow \infty} y_n \right)$ を求めよう.

(1) $r = \frac{1}{2}, \theta = \frac{\pi}{3}$ のとき, $A^3 = \frac{\boxed{\text{アイ}}}{\boxed{\text{ウ}}} \begin{pmatrix} \boxed{\text{エ}} & \boxed{\text{オ}} \\ \boxed{\text{オ}} & \boxed{\text{エ}} \end{pmatrix}$ であり, P_7 の座標は $\left(\frac{\boxed{\text{カ}}}{\boxed{\text{キクケ}}}, \frac{\sqrt{\boxed{\text{コ}}}}{\boxed{\text{キクケ}}} \right)$ である.

(2) $E - A$ が逆行列をもたない r, θ ($r \geq 0, 0 \leq \theta < 2\pi$) の条件は, $r = \boxed{\text{サ}}$ かつ $\theta = \boxed{\text{シ}}$ である. ただし, E は単位行列とする.

$E - A$ が逆行列をもつとき, n を 2 以上の整数とすると

$$(E - A)(E + A + A^2 + \cdots + A^{n-1}) = E - A^n \text{ より}$$

$$E + A + A^2 + \cdots + A^{n-1} = (E - A)^{-1}(E - A^n)$$

また, $(E - A)^{-1} = \frac{1}{r^2 - 2r \cos \theta + 1} \begin{pmatrix} 1 - r \cos \theta & -r \sin \theta \\ r \sin \theta & 1 - r \cos \theta \end{pmatrix}$ であるから

$$(E - A)^{-1}(E - A^n) = \frac{1}{r^2 - 2r \cos \theta + 1} T \text{ とすると}$$

$$T = \begin{pmatrix} 1 - r \cos \theta - r^n \boxed{\text{ス}} + r^{n+1} \boxed{\text{セ}} & -r \sin \theta + r^n \boxed{\text{ソ}} - r^{n+1} \boxed{\text{タ}} \\ r \sin \theta - r^n \boxed{\text{ソ}} + r^{n+1} \boxed{\text{タ}} & 1 - r \cos \theta - r^n \boxed{\text{ス}} + r^{n+1} \boxed{\text{セ}} \end{pmatrix}$$

である. ただし, $\boxed{\text{ス}}, \boxed{\text{セ}}, \boxed{\text{ソ}}, \boxed{\text{タ}}$ には, 次の ①~⑥ の中から最も適切なものをそれぞれ一つ選ぶこと. なお, 同じ選択肢を選んでもよいものとする.

① $\sin n\theta$ ② $\cos n\theta$ ③ $\sin(n-1)\theta$ ④ $\cos(n-1)\theta$ ⑤ $\sin(n+1)\theta$ ⑥ $\cos(n+1)\theta$

$0 \leq r < 1$ のとき, $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n, \lim_{n \rightarrow \infty} y_n$ はともに収束し, さらに $\theta = \frac{\pi}{3}$ とすると,

$$Q = \left(\frac{\boxed{\text{チ}} - r}{\boxed{\text{ツ}} - 2r + \boxed{\text{テ}} r^2}, \frac{\sqrt{\boxed{\text{ト}}} r}{\boxed{\text{ツ}} - 2r + \boxed{\text{テ}} r^2} \right)$$

である.