

1. Q_g が対称行列 $\Leftrightarrow {}^tQ_g = Q_g$ であり

$${}^tQ_g = {}^t({}^tgg) = {}^tg^t({}^tg) = {}^tgg = Q_g$$

より Q_g は対称行列

$$\mathbf{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ とおくと}$$

$$\begin{aligned} (x \ y) Q_g \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} &= {}^t\mathbf{v}Q_g\mathbf{v} \\ &= {}^t\mathbf{v}{}^tgg\mathbf{v} \\ &= {}^t(g\mathbf{v})(g\mathbf{v}) \\ &= (g\mathbf{v}, g\mathbf{v}) \\ &= \|g\mathbf{v}\|^2 \\ &> 0 \end{aligned}$$

2.

$$\begin{aligned} Q_{g_1} = Q_{g_2} &\Leftrightarrow {}^tg_1g_1 = {}^tg_2g_2 \\ &\Leftrightarrow {}^tg_2^{-1}{}^tg_1g_1g_2^{-1} = E_2 \\ &\Leftrightarrow {}^t(g_1g_2^{-1})(g_1g_2^{-1}) = E_2 \\ &\Leftrightarrow g_1g_2^{-1} \text{が直行列} \end{aligned}$$

3. Q_g は対称行列なので直行列 $h({}^thh = E_2)$ を使って対角化できる. Q_g の固有値を μ_1, μ_2 とすると

$$\begin{aligned} {}^thQ_g h &= {}^th{}^tgg h = \begin{pmatrix} \mu_1 & 0 \\ 0 & \mu_2 \end{pmatrix} \\ {}^tgg &= h \begin{pmatrix} \mu_1 & 0 \\ 0 & \mu_2 \end{pmatrix} {}^th \end{aligned}$$

とできる

μ_1, μ_2 に対する固有ベクトルを $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2$ とすると, ゼロベクトルではない.

$Q_g\mathbf{v}_1 = \mu_1\mathbf{v}_1$ であり, 1 より ${}^t\mathbf{v}_1Q_g\mathbf{v}_1 > 0$ だから

$$\begin{aligned} {}^t\mathbf{v}_1Q_g\mathbf{v}_1 &= {}^t\mathbf{v}_1\mu_1\mathbf{v}_1 = \mu_1{}^t\mathbf{v}_1\mathbf{v}_1 \\ &\Leftrightarrow \mu_1 = \frac{{}^t\mathbf{v}_1Q_g\mathbf{v}_1}{{}^t\mathbf{v}_1\mathbf{v}_1} > 0 \end{aligned}$$

同様にして $\mu_2 > 0$.

よって $g' = \begin{pmatrix} \sqrt{\mu_1} & 0 \\ 0 & \sqrt{\mu_2} \end{pmatrix} {}^t h$ とおくと

$$\begin{aligned} Q_{g'} &= {}^t g' g' \\ &= h \begin{pmatrix} \sqrt{\mu_1} & 0 \\ 0 & \sqrt{\mu_2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sqrt{\mu_1} & 0 \\ 0 & \sqrt{\mu_2} \end{pmatrix} {}^t h \\ &= h \begin{pmatrix} \mu_1 & 0 \\ 0 & \mu_2 \end{pmatrix} {}^t h \\ &= Q_g \end{aligned}$$

2 より $g g'^{-1} = k_1$ おくと, これは直行列になる.

$$g = k_1 g' = k_1 \begin{pmatrix} \sqrt{\mu_1} & 0 \\ 0 & \sqrt{\mu_2} \end{pmatrix} {}^t h$$

となり $\lambda_1 = \sqrt{\mu_1}, \lambda_2 = \sqrt{\mu_2}, k_2 = {}^t h$ とおけば k_2 も直行列で, たしかに

$$g = k_1 \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix} k_2$$

となる