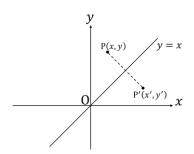
## 4章 行列の応用

## 練習問題 1-A

1.



$$\begin{cases} x' = y \\ y' = x \end{cases}$$

と表される. 変換を表す行列は

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y \\ x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

また,

$$A^{2} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} \mathbf{1} & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \mathbf{1} \end{pmatrix}$$

2.

fによる(x, y)の像を, (x', y')とすると

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} kx \\ ky \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} kx + 0y \\ 0x + ky \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} k & 0 \\ 0 & k \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

よって, 求める行列は

$$\begin{pmatrix} k & 0 \\ 0 & k \end{pmatrix}$$

または、 $k\begin{pmatrix}1&0\\0&1\end{pmatrix}$ 、kE(Eは単位行列)

3.

題意より

$$A\begin{pmatrix}1\\-1\end{pmatrix}=\begin{pmatrix}2\\3\end{pmatrix}, A\begin{pmatrix}1\\2\end{pmatrix}=\begin{pmatrix}-1\\0\end{pmatrix}$$

$$A\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 3 & 0 \end{pmatrix}$$

したがって

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 3 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}^{-1}$$

$$= \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 3 & 0 \end{pmatrix} \left\{ \frac{1}{2 - (-1)} \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$= \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 3 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 4 - 1 & -2 - 1 \\ 6 + 0 & -3 + 0 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 3 & -3 \\ 6 & -3 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}$$

4.

直線y = x上の任意の点(x, x)のfによる像を(x', y')とすると

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ x \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} 2x + 4x \\ x + 3x \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} 6x \\ 4x \end{pmatrix}$$

よって

$$\begin{cases} x' = 6x \\ y' = 4x \end{cases}$$

2式からxを消去すると

$$y' = \frac{2}{3}x'$$

したがって,像は**直線y = \frac{2}{3}x** 

5.

(1) f逆変換 $f^{-1}$ を表す行列は

$$\begin{pmatrix} 1 & 4 \\ -1 & -3 \end{pmatrix}^{-1} = \frac{1}{-3 - (-4)} \begin{pmatrix} -3 & -4 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$=\begin{pmatrix} -3 & -4 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

よって, fにより, 点(-3, 2)に移る点は

$$\begin{pmatrix} -3 & -4 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 - 8 \\ -3 + 2 \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

すなわち, 点(1,-1)である.

(2)  $f \circ f$ により、点(5, -3)に移る点は、点(5, -3)を  $f^{-1}$ によって、2回変換すればよいので

すなわち, **点(1, −1)**である.

6.

$$\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$
は,原点のまわりに $\theta$ だけ

回転する線形変換を表す行列であるから, 左辺の

$$\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}^n$$
は、この変換を $n$ 回合成したもの

なので、原点のまわりに $n\theta$ だけ回転する線形変換を表す.

一方,右辺の $\begin{pmatrix} \cos n\theta & -\sin n\theta \\ \sin n\theta & \cos n\theta \end{pmatrix}$ は,原点のまわりに

nθだけ回転する線形変換を表す行列であるから, 両辺ともに同じ線形変換を表す行列である.

$$\ \, \text{$\sharp$} \ \, \text{$\circ$} \ \, \text{$\varsigma$}, \ \, \begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{pmatrix}^n = \begin{pmatrix} \cos n\theta & -\sin n\theta \\ \sin n\theta & \cos n\theta \end{pmatrix}$$

【別解】※数学的帰納法による証明.

[1]n = 1023

左辺 = 
$$\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}^1 = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

右辺 = 
$$\begin{pmatrix} \cos 1\theta & -\sin 1\theta \\ \sin 1\theta & \cos 1\theta \end{pmatrix}$$
 =  $\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$ 

よって, n = 1のとき, 等式は成り立つ.

[2]n = kのとき、等式が成り立つと仮定すると

$$\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}^{k} = \begin{pmatrix} \cos k\theta & -\sin k\theta \\ \sin k\theta & \cos k\theta \end{pmatrix}$$

ここで、
$$n = k + 1$$
の場合を考えると

$$\begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{pmatrix}^{k+1}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}^{k} \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos k\theta & -\sin k\theta \\ \sin k\theta & \cos k\theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos k\theta \cos \theta - \sin k\theta \sin \theta & -\cos k\theta \sin \theta - \sin k\theta \cos \theta \\ \sin k\theta \cos \theta + \cos k\theta \sin \theta & -\sin k\theta \sin \theta + \cos k\theta \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos(k\theta + \theta) & -\sin(k\theta + \theta) \\ \sin(k\theta + \theta) & \cos(k\theta + \theta) \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos(k+1)\theta & -\sin(k+1)\theta \\ \sin(k+1)\theta & \cos(k+1)\theta \end{pmatrix}$$

よって、等式はn = k + 1でも成り立つ.

[1], [2]から、すべての自然数nについて等式は成り立つ.

7.

A, Bは直交行列であるから

$${}^tAA = A^tA = E$$

$${}^{t}BB = B{}^{t}B = E$$

<sup>t</sup>Aについて

$$^{t}(^{t}A)^{t}A = A^{t}A = E$$

$${}^{t}A^{t}({}^{t}A) = {}^{t}AA = E$$

よって、 $^tA$ は直交行列である.

ABについて

$$t(AB)(AB) = (tBtA)(AB)$$
$$= tB(tAA)B$$

$$= {}^{t}BEB$$

$$= {}^{t}BB = E$$

$$(AB)^{t}(AB) = (AB)(^{t}B^{t}A)$$
$$= A(^{t}BB)^{t}A$$
$$= AE^{t}A$$

$$= A^t A = E$$

よって、ABは直交行列である.

## 練習問題 1-B

1.

線形変換fを表す行列は

$$\begin{pmatrix} \cos 2\theta & -\sin 2\theta \\ \sin 2\theta & \cos 2\theta \end{pmatrix}$$

線形変換gによる(x, y)の像を(x', y')とすると

$$\begin{cases} x' = x \\ y' = -y \end{cases}$$

であるから

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ -y \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} x + 0y \\ 0x - y \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

よって、線形変換gを表す行列は、 $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ である.

したがって、 $h = f \circ g$ より、線形変換hを表す行列は

$$\begin{pmatrix} \cos 2\theta & -\sin 2\theta \\ \sin 2\theta & \cos 2\theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos 2\theta & \sin 2\theta \\ \sin 2\theta & -\cos 2\theta \end{pmatrix}$$

2.

$$(1) \frac{x}{\sqrt{2}} = \frac{y}{2\sqrt{2}} = z \, \& \, 0$$

 $x = \sqrt{2}z$ ,  $y = 2\sqrt{2}z$ 

直線上の任意の点を $(\sqrt{2}z, 2\sqrt{2}z, z)$ とし、

与えられた行列による像を(x', y', z')とすると

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sqrt{2}z \\ 2\sqrt{2}z \\ z \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} z - 2z \\ z + 2z \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -z \\ 3z \\ z \end{pmatrix}$$

よって

$$\begin{cases} x' = -z \\ y' = 3z \\ z' = z \end{cases}$$

zを消去すると, $\frac{x'}{-1} = \frac{y'}{3} = z'$ 

したがって,求める図形は,**直線** $\frac{x}{-1} = \frac{y}{3} = z$ 

(2) x+y-z=1より, z=-1+x+y直線上の任意の点を(x, y, -1+x+y)とし, 与えられた行列による像を(x', y', z')とすると

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ -1 + x + y \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}}x - \frac{1}{\sqrt{2}}y \\ \frac{1}{\sqrt{2}}x + \frac{1}{\sqrt{2}}y \\ -1 + x + y \end{pmatrix}$$

よって

$$\begin{cases} x' = \frac{1}{\sqrt{2}}x - \frac{1}{\sqrt{2}}y & \cdot & \cdot & \cdot \\ y' = \frac{1}{\sqrt{2}}x + \frac{1}{\sqrt{2}}y & \cdot & \cdot & \cdot \\ z' = -1 + x + y & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{cases}$$

①, ②より

$$\sqrt{2}x' = x - y \cdot \cdot \cdot \cdot 1)'$$

$$\sqrt{2}y' = x + y \cdot \cdot \cdot \cdot 2)'$$

①'+②'より

$$\sqrt{2}x' + \sqrt{2}y' = 2x$$

$$x = \frac{1}{2} \left( \sqrt{2}x' + \sqrt{2}y' \right) \cdot \cdot \cdot \cdot (4)$$

②'-①' より

$$\sqrt{2}y' - \sqrt{2}x' = 2y$$

③に, ④, ⑤を代入して

$$z' = -1 + \frac{1}{2} \left( \sqrt{2}x' + \sqrt{2}y' \right) + \frac{1}{2} \left( -\sqrt{2}x' + \sqrt{2}y' \right)$$
$$= -1 + \sqrt{2}y'$$

したがって、求める図形は、**平面** $\sqrt{2}y-z=1$ 

3.

$$P(x_1, y_1), Q(x_2, y_2), A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$
とすると

$$\overrightarrow{OP} = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}, \ \overrightarrow{OQ} = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix}$$
であるから

$$\triangle \text{ OPQ} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} \begin{vmatrix} x_1 & x_2 \\ y_1 & y_2 \end{vmatrix} \end{vmatrix}$$

$$= \frac{1}{2} |x_1 y_2 - x_2 y_1|$$

また

$$\overrightarrow{OP'} = A \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}$$

4.

2点A, Bのfによる像をそれぞれA', B'とする.

$$p = a + tb - ta$$
  
 $= (1 - t)a + tb$   
であるから、fによる $p$ の像は  
 $f(p) = f((1 - t)a + tb)$   
 $= f((1 - t)a) + f(tb)$   
 $= (1 - t)f(a) + tf(b)$ 

 $\triangle O'P'Q' = |A|OPQ$ 

(1) f(a), f(b)はそれぞれ, A', B'の位置ベクトルであるから, A'とB'が一致すれば(a) = f(b)となる. よって, f(p) = (1-t)f(a) + tf(a)= f(a)

したがって、直線lの像は1点A'となる.

(2) A'とB'が一致しなければ

$$f(\mathbf{p}) = (1 - t)f(\mathbf{a}) + tf(\mathbf{b})$$

は、A'、B'を通る直線のベクトル方程式を表す.

したがって、直線lの像は2 点 f(A)、f(B)を通る直線となる.