齋藤正彦『線型代数入門』解答集

数学書解答集作成班

| | | 0.4 + HH 1 | 10 | 70 • 88 | F-1 |
|------------------------|----|-----------------------|-----------------|-----------------------------|-----|
| | | p34:問 1 | 19 | p79:問 | 51 |
| 目次 | | p40:問 | 20 | p83:問 | 52 |
| | | p41:問1 | 21 | p83:問-(イ) | 53 |
| はじめに | 2 | p42:問1 | 22 | p83:問-(ロ) | 53 |
| 概要 | 2 | p52:問 | 24 | 第3章・章末問題 | 54 |
| Special Thanks | 2 | p58:問 | 25 | p90-91:1-イ) | 54 |
| | | p62:問1 | 26 | p90-91:1-7) | 55 |
| 第1章 | 3 | p62:問2 | 26 | p90-91:1-ロ) | 56 |
| p5:問 1 | 3 | p62-63:問 3 | 26 | | |
| p5:問 2 | 3 | p65: 問 1 | 27 | $p90-91:1-\Xi)\ldots\ldots$ | 57 |
| p7:問-(上) | 4 | p65: 問 2 | 28 | p90-91:2-イ) | 58 |
| p7:問-(下) | 4 | 第2章・章末問題 | 29 | p90-91:2-□) | 58 |
| p8:問 1 | 5 | p70-73:1-イ) | 29 | p90-91:3 | 59 |
| p8:問 2 | 5 | p70-73:1-7) | 30 | p90-91:4 | 60 |
| p10:問1 | 6 | p70-73:1-ロ) | 31 | p90-91:5 | 60 |
| p10:問2 | 6 | p70-73:2-27) | 31 | p90-91:6 | 61 |
| p11:問1 | 7 | p70-73:2-ロ) | 32 | p90-91:7 | 62 |
| p12:問2 | 7 | p70-73:2) | $\frac{32}{32}$ | p90-91:8 | 63 |
| p12:問3 | 7 | • | | p90-91:9 | 64 |
| p13:問 1 | 8 | p70-73:3-イ) | 33 | p90-91:10 | 65 |
| p13:問2 | 8 | p70-73:3-□) | 33 | p90-91:11-イ) | 66 |
| p18:問 | 9 | p70-73:4 | 34 | р90-91:11-口) | 66 |
| p19:問1 | 10 | p70-73:5 | 35 | p90-91:11-ハ) | 67 |
| p19:問2 | 10 | p70-73:6 | 36 | ANT A TE | |
| p19:問1-(下) | 10 | p70-73:7 | 37 | 第4章 | 68 |
| p19:問2-(下) | 11 | p70-73:8 | 38 | p93:問 | 68 |
| p22:問1 | 12 | p70-73:9 | 39 | p94:問 | 69 |
| <i>₩</i> 4 ★ ★ + 88 85 | 10 | p70-73:10-イ) | 40 | p106-107:問1 | 70 |
| 第1章・章末問題 | 12 | p70-73:10-□) | 41 | p106-107:問2 | 71 |
| p29-30:1 | 12 | p70-73:10-ハ) | 41 | p107-108:問 1 | 72 |
| p29-30:2 | 14 | p70-73:11 | 42 | p107-108:問 2 | 73 |
| p29-30:3 | 14 | p70-73:12 | 43 | p122:問 | 75 |
| p29-30:4 | 15 | p70-73:13-イ) | 44 | p124:問-1) | 76 |
| p29-30:5 | 15 | p70-73:13-□) | 44 | 公 4 辛,辛十眼睛 | 77 |
| p29-30:6-イ) | 16 | p70-73:13-ハ) | 45 | 第4章・章末問題 | 77 |
| $p29-30:6-\Box)$ | 16 | p70-73:13- <i>=</i>) | 46 | p127-130:1 | 77 |
| p29-30:7-(1) | 17 | p70-73:14 | 47 | p127-130:2 | 78 |
| p29-30:7-(2) | 17 | p70-73:15 | 48 | p127-130:5 | 79 |
| p29-30:8 | 18 | 第3章 | 49 | p127-130:6-イ) | 80 |
| p29-30:9 | 18 | p77:問1 | 49 | p127-130 : 6-□) | 80 |
| p29-30:10 | 19 | p77:問 2 | 50 | | 81 |
| 第2章 | 19 | p77:問 3 | 50 | p249:問 | 81 |
| 까 4 무 | 13 | ртт ні э | 90 | рдая пр | 01 |

はじめに

概要

この文書は、なまちゃんが運営する「数学書解答集作成班」が制作した、齋藤正彦著『線型代数入門』(東京大学出版会)の解答集である.

未完ではあるものの、編集の際の利便性を考慮して、オープンソースでの公開となった。それゆえ、数学的な誤りや誤植、改善案の提案などがあればぜひ Issue に書き込んだり、Pull Request を送っていただきたい $^{\dagger 1}$.

Special Thanks

掲載許可を得た方のみ^{†2}を敬称略で掲載する.

- ねたんほ (解答の提供)
- まっちゃん (解答の提供)
- やたろう (解答の提供, Git 管理)
- 不自然対数 (IATEX 関連)

その他,多くの方々.

^{†1} 永遠の工事中

 $^{^{\}dagger 2}$ 掲載されていないという方は「ニックネーム」を記入のもと、なまちゃんへ連絡していただきたい。

第1章

p5:問1

証明. 線分 PQ の中点を M とする. このとき,

$$\overrightarrow{OM} = \overrightarrow{OP} + \overrightarrow{PM}$$

$$= a + \frac{b - a}{2}$$

$$= \frac{a + b}{2}$$

である. □

p5:問2

証明. 三角形 PQR の重心を G, PQ の中点を N とする. G は線分 RN を 2:1 に内分する点なので,

$$\overrightarrow{OG} = \overrightarrow{OR} + \frac{2}{3}\overrightarrow{RN}$$

$$= c + \frac{2}{3}\left(\frac{a+b}{2} - c\right)$$

$$= \frac{a+b+c}{3}$$

である. □

p7:問-(上)

求めるベクトルを, x = (x, y, z) (ただし $x^2 + y^2 + z^2 = 1$) とおく. このとき, 内積の定義により,

$$\mathbf{x} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = x + y + z = 1 \cdot \sqrt{3} \cdot \cos \frac{\pi}{6} = \frac{3}{2}$$
$$\mathbf{x} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} = x + y + 4z = 1 \cdot 3\sqrt{2} \cdot \cos \frac{\pi}{4} = 3$$

$$\boldsymbol{x} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} = x + y + 4z = 1 \cdot 3\sqrt{2} \cdot \cos\frac{\pi}{4} = 3$$

これらの式から,

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (2 \pm \sqrt{2})/4 \\ (2 \mp \sqrt{2})/4 \\ 1/2 \end{pmatrix} \quad (複号同順)$$

である.

p7:問-(下)

[1.4] の結果を利用する.

求める三角形の面積をSとし、

$$\mathbf{a} = \overrightarrow{P_1P_2} = (x_2 - x_1, y_2 - y_1, z_2 - z_1), \quad \mathbf{b} = \overrightarrow{P_1P_3} = (x_3 - x_1, y_3 - y_1, z_3 - z_1)$$

とおく, このとき,

$$S = \frac{1}{2} \sqrt{\left\|\overrightarrow{\mathbf{P}_{1}}\overrightarrow{\mathbf{P}_{2}}\right\|^{2} \left\|\overrightarrow{\mathbf{P}_{1}}\overrightarrow{\mathbf{P}_{3}}\right\|^{2} - (\overrightarrow{\mathbf{P}_{1}}\overrightarrow{\mathbf{P}_{2}}, \overrightarrow{\mathbf{P}_{1}}\overrightarrow{\mathbf{P}_{3}})^{2}}$$

$$= \frac{1}{2} \sqrt{\left\|\boldsymbol{a}\right\|^{2} \left\|\boldsymbol{b}\right\|^{2} - (\boldsymbol{a}, \boldsymbol{b})^{2}}$$

$$= \frac{1}{2} \left\{ \left[(x_{2} - x_{1})^{2} + (y_{2} - y_{1})^{2} + (z_{2} - z_{1})^{2} \right] \left[(x_{3} - x_{1})^{2} + (y_{3} - y_{1})^{2} + (z_{3} - z_{1})^{2} \right] - \left[(x_{2} - x_{1})(x_{3} - x_{1}) + (y_{2} - y_{1})(y_{3} - y_{1}) + (z_{2} - z_{1})(z_{3} - z_{1}) \right]^{2} \right\}^{\frac{1}{2}}$$

である,

p8:問1

計算する.

イ 与えられた直線を l とする. l の方程式に x=-1 を代入すると, y=2 となるため, l は点 (-1,2) を通る. また, l は点 (2,0) を通るため, l の方向ベクトルのひとつは,

$$\begin{pmatrix} 2 - (-1) \\ 0 - 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \end{pmatrix}$$

である.よって,l のベクトル表示のひとつは, $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \end{pmatrix} \; (-\infty < t < \infty)$ である.

口 与えられた直線を l' とする. l' の方向ベクトルのひとつは, $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ である. また,l' は点 (3,0) を通るの

で,そのベクトル表示のひとつは,
$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \ (-\infty < t < \infty)$$
 となる.

p8:問2

イ 与えられたベクトル表示から.

$$\begin{cases} x = 1 + 2t \\ y = -1 + t \end{cases}$$

であるから,

$$\begin{cases} t = \frac{x-1}{2} \\ t = y+1 \end{cases}$$

である. これからtを消去すると,

$$\frac{x-1}{2} = y+1$$

$$\therefore x-2y-3 = 0$$

である

口 点 (-1,-2) を通り、x 軸に平行な直線を表すから、y=-2 が求める直線の方程式である.

p10:問1

$$\begin{cases} x + 2y + 3z = 1\\ 3x + 2y + z = -1 \end{cases}$$

から,

$$-2x + 2z = 2$$

$$\therefore -x + z = 1$$

である.このとき, $\binom{x}{z} = \binom{1}{2}$, $\binom{2}{3}$ はこれを満たす.このときの y の値を計算すると,それぞれ -3, -5 なので,結局,与えられた直線は 2 点 (1,-3,2),(2,-5,3) を通る.すなわち,この直線の方向ベクトルのひとつは

$$\begin{pmatrix} 2 \\ -5 \\ 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

である。したがって求めるベクトル表示のひとつは、直線上の任意の位置ベクトルをxとすると、

$$\boldsymbol{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

と表せる。

p10:問2

証明. $t \in 0 \le t \le 1$ をみたす実数、線分 P_1P_2 上の任意の点の位置ベクトルを x とする.このとき、

$$\mathbf{x} = \overrightarrow{\mathrm{OP}_1} + t \overrightarrow{\mathrm{P}_1 \mathrm{P}_2}$$
$$= \mathbf{x}_1 + t(\mathbf{x}_2 - \mathbf{x}_1)$$
$$= (1 - t)\mathbf{x}_1 + t\mathbf{x}_2$$

である. $1-t=t_1,\;t=t_2$ と改めておくと、t の定め方から $t_1\geq 0,\;t_2\geq 0$ であり、

$$x = t_1 x_1 + t_2 x_2, \quad t_1 + t_2 = 1$$

となり、これが証明すべきことであった. □

p11:問1

与えられた平面を(S)とおく。(S)は3点(-1,0,1),(2,0,-1),(0,-1,0)を通るので、

$$m{x}_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad m{x}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \quad m{x}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

と改めておくと,

$$x_2 - x_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad x_3 - x_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

となり、 x_2-x_1 と x_3-x_1 は線型独立なので、求めるベクトル表示のひとつは、

$$(S) \colon \boldsymbol{x} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} \ (-\infty < t, \ s < \infty)$$

p12:問2

$$\begin{cases} x = 1 + t - s \\ y = 2 - t - 2s \\ z = 0 + 2t + s \end{cases}$$

から t と s を消去して.

$$x - y - z = -1$$

これが求める直線の方程式である.

p12:問3

証明.

$$\overrightarrow{\mathrm{OP}_1} = \boldsymbol{x}_1, \quad \overrightarrow{\mathrm{OP}_2} = \boldsymbol{x}_2, \quad \overrightarrow{\mathrm{OP}_3} = \boldsymbol{x}_3$$

とする。このとき、三角形 $P_1P_2P_3$ 上の任意の点の位置ベクトルを x, s,t を $0 \le s,t \le 1$ を満たす実数とすると、

$$x = x_1 + s(x_2 - x_1) + t(x_3 - x_1)$$

$$\therefore \quad \boldsymbol{x} = (1 - s - t)\boldsymbol{x}_1 + s\boldsymbol{x}_2 + t\boldsymbol{x}_3$$

となり、 $1-s-t=t_1,\ s=t_2,\ t=t_3$ と改めて書き直すと、s,t の定め方より、 $0\leq t_1,t_2,t_3\leq 1$ であり

$$x = t_1 x_1 + t_2 x_2 + t_3 x_3, \quad t_1 + t_2 + t_3 = 1$$

となる. これが証明すべきことであった. □

p13:問1

 (S_1) , (S_2) の法線ベクトルをそれぞれ x_1 , x_2 とおくと,

$$oldsymbol{x}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$
 , $oldsymbol{x}_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$

 $m{x}_1 = egin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, m{x}_2 = egin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$ である。ゆえに,交角を heta $(0 \le heta \le rac{\pi}{2})$ とすると, $\cos heta = rac{m{x}_1 \cdot m{x}_2}{\|m{x}_1\| \|m{x}_2\|} = rac{3}{3\sqrt{2}} = rac{1}{\sqrt{2}}$ であるから, $0 \le heta \le rac{\pi}{2}$ より $heta = rac{\pi}{4}$ である.

$$\cos \theta = \frac{x_1 \cdot x_2}{\|x_1\| \|x_2\|} = \frac{3}{3\sqrt{2}} = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

p13:問2

証明. 平面 π_1 , π_2 を考え, π_1 , π_2 の法線ベクトルをそれぞれ n_1 , n_2 とおく.

- n_1 と n_2 が平行なとき π_1 に垂直な平面は π_2 にも垂直であり、このような平面を π_3 とすると、 π_3 は n_1 、 n_2 と平行である。よって π_3 と π_1 , π_2 はそれぞれ並行であり、このような平面は確かに存在する。
- $m{n}_1$ と $m{n}_2$ が平行でないとき $m{n}_1, m{n}_2
 eq m{0}$ は明らかなので, $m{n}_3 \coloneqq m{n}_1 imes m{n}_2$ とすると, $m{n}_3
 eq m{0}$ である.よっ て、 n_3 は π_1 、 π_2 に垂直である。このとき n_3 を法線ベクトルとする平面を取ればよい。

以上の考察により証明された. □

p18:問

証明. A, B, C が 2×2 行列の場合を証明する.

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} e & f \\ g & h \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} i & j \\ k & l \end{pmatrix}$$

とし、A、B、C の成分はすべて複素数であるとする。このとき、

$$(AB)C = \begin{pmatrix} ae + bg & af + bh \\ ce + dg & cf + dh \end{pmatrix} \begin{pmatrix} i & j \\ k & l \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} aei + bgi + afk + bhk & aej + bgj + afl + bhl \\ cei + dgi + cfk + dhk & cej + dgj + cfl + dhl \end{pmatrix}$$

となる。他方

$$\begin{split} A(BC) &= \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} ei + fk & ej + fl \\ gi + hk & gj + hl \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} aei + afk + bgi + bhk & aej + afl + bgj + bhl \\ cei + cfk + dgi + dhk & cej + cfl + dgi + dhl \end{pmatrix} \end{split}$$

となり、たしかに (AB)C = A(BC) である. \square

p19:問1-(上)

証明.

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

となり、これは明らかに線型変換である。対応する行列は、 $\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ である。 \Box

p19:問2-(上)

証明. 式 (15) より、 2×2 行列 A、B とベクトル x について、

$$T_B(T_A(\boldsymbol{x})) = B(A\boldsymbol{x})$$

= $(BA)\boldsymbol{x}$
= $T_{BA}(\boldsymbol{x})$

である. これが証明すべきことであった. □

p19:問1-(下)

$$egin{aligned} oldsymbol{x} &= egin{pmatrix} x \ y \end{pmatrix}$$
 とおくと、(17) 承より、 $Toldsymbol{x} &= rac{ax + by}{a^2 + b^2} oldsymbol{a} \ &= egin{pmatrix} a^2x + aby \ abx + b^2y \end{pmatrix} \ &= egin{pmatrix} a^2 & ab \ ab & b^2 \end{pmatrix} egin{pmatrix} x \ y \end{pmatrix} \ &= egin{pmatrix} a^2 & ab \ ab & b^2 \end{pmatrix} oldsymbol{x} \end{aligned}$

であるから,

$$T = \begin{pmatrix} a^2 & ab \\ ab & b^2 \end{pmatrix}$$

p19:問2-(下)

イ 証明.
$$a = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}$$
, $b = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix}$, $a \neq 0$ かつ $b \neq 0$ とする. このとき,
$$Tx = \frac{(a,x)}{(a,a)}a$$

$$= \frac{a_1x + a_2y}{a_1^2 + a_2^2} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{a_1^2 + a_2^2} \begin{pmatrix} a_1^2 & a_1a_2 \\ a_1a_2 & a_2^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$
となる. つまり, $T = \frac{1}{a_1^2 + a_2^2} \begin{pmatrix} a_1^2 & a_1a_2 \\ a_1a_2 & a_2^2 \end{pmatrix}$ である. このとき,

$$\begin{split} T^2 &= \frac{1}{(a_1{}^2 + a_2{}^2)^2} \begin{pmatrix} a_1{}^4 + a_1{}^2 a_2{}^2 & a_1{}^3 a_2 + a_1 a_2{}^3 \\ a_1{}^3 a_2 + a_1 a_2{}^3 & a_2{}^4 + a_1{}^2 a_2{}^2 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{a_1{}^2 + a_2{}^2} \begin{pmatrix} a_1{}^2 & a_1 a_2 \\ a_1 a_2 & a_2{}^2 \end{pmatrix} = T \end{split}$$

となり、 $T^2=T$ である。 $S^2=S$ も同様にして示される。 \square **ロ 証明**. $m{a}=\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}$ 、 $m{b}=\begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix}$ とする。このとき, $m{a}$ と $m{b}$ が直交することから,

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = 0$$
$$\therefore a_1 b_1 + a_2 b_2 = 0$$

である. ここで,

$$TS = \frac{1}{(a_1^2 + a_2^2)} \begin{pmatrix} a_1^2 & a_1 a_2 \\ a_1 a_2 & a_2^2 \end{pmatrix} \frac{1}{(b_1^2 + b_2^2)} \begin{pmatrix} b_1^2 & b_1 b_2 \\ b_1 b_2 & b_2^2 \end{pmatrix}$$
$$= \frac{a_1 b_1 + a_2 b_2}{(a_1^2 + a_2^2)(b_1^2 + b_2^2)} \begin{pmatrix} a_1 b_1 & a_1 b_2 \\ a_2 b_1 & a_2 b_2 \end{pmatrix} = O$$
$$(\because a_1 b_1 + a_2 b_2 = 0)$$

である。同様に ST を計算すると, ST=O であることもわかり,これで TS=ST=O が証明された. \Box

ハ 証明. イ), ロ) の文字や結論を用いると,

$$Tx + Sx = \frac{1}{a_1^2 + a_2^2} \begin{pmatrix} a_1^2 & a_1 a_2 \\ a_1 a_2 & a_2^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \frac{1}{b_1^2 + b_2^2} \begin{pmatrix} b_1^2 & b_1 b_2 \\ b_1 b_2 & b_2^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{(a_1^2 + a_2^2)(b_1^2 + b_2^2)} \begin{pmatrix} (a_1^2 + a_2^2)(b_1^2 + b_2^2) & (a_1^2 + a_2^2)(b_1^2 + b_2^2) \\ (a_1^2 + a_2^2)(b_1^2 + b_2^2) & (a_1^2 + a_2^2)(b_1^2 + b_2^2) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = x$$

となる. これが証明すべきことであった. □

p22:問1

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

となり、これはy軸に関する対象点に移す変換を表す。

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \alpha & -\sin \alpha \\ 0 & \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \cos \alpha - z \sin \alpha \\ y \sin \alpha + z \cos \alpha \end{pmatrix}$$

となり、これはx軸まわりに角 α だけ回転する変換を表す。

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

第1章・章末問題

p29-30:1

証明. 四面体 $P_1P_2P_3P_4$ を考える. 三角形 $P_2P_3P_4$ の任意の周および内部の点を T とする. $0 \le k \le 1$, $0 \le s \le 1$ をみたす $k,s \in \mathbb{R}$ によって

$$\overrightarrow{P_2T} = k\{s\overrightarrow{P_2P_3} + (1-s)\overrightarrow{P_2P_4}\}$$

$$= ks(x_3 - x_2) + k(1-s)(x_4 - x_2)$$

$$= -kx_2 + ksx_3 + k(1-s)x_4$$

と表される。

さて、線分 P_1T 上の任意の点を Q とすると、 $0 \le t \le 1$ をみたす $t \in \mathbb{R}$ によって

$$\overrightarrow{P_1Q} = t\overrightarrow{P_1T}$$

$$= t\overrightarrow{P_2T} - t\overrightarrow{P_2P_1}$$

$$= t(-kx_2 + ksx_3 + k(1-s)x_4) - t(x_1 - x_2)$$

$$= -tx_1 + (t - kt)x_2 + kstx_3 + kt(1-s)x_4$$

と表されるから、k=4のときの求める位置ベクトルは、

$$\mathbf{x} = \mathbf{x}_1 + \overrightarrow{\mathbf{P}_1 \mathbf{Q}}$$

= $(1-t)\mathbf{x}_1 + (t-kt)\mathbf{x}_2 + kst\mathbf{x}_3 + kt(1-s)\mathbf{x}_4$

となり,

$$(1-t) + (t-kt) + kst + kt(1-s) = 1$$

であるから、 $1-t=t_1$ 、 $t-kt=t_2$ 、 $kst=t_3$ 、 $kt(1-s)=t_4$ とおくと、

$$x = t_1x_1 + t_2x_2 + t_3x_3 + t_4x_4$$
, $t_1, t_2, t_3, t_4 \ge 0$, $t_1 + t_2 + t_3 + t_4 = 1$

となり、ここまででk = 4の場合が示された。

ここで、 $n \ge 4$ として k = n のときに主張が成り立つと仮定する. このとき、

$$t_1 \boldsymbol{x}_1 + t_2 \boldsymbol{x}_2 + \dots + t_n \boldsymbol{x}_n$$

は仮定により多面体 $\{P_n\}$ の内部の点であり、これを簡単のために X_n とおく.

さて、 $\{P_n\}$ の点と P_{n+1} とを結ぶ線分上の点は、 $0 \le l \le 1$ をみたす $l \in \mathbb{R}$ によって、

$$l(t_1x_1 + t_2x_2 + \dots + t_nx_n) + (1 - l)x_{n+1}, \quad t_1 + t_2 + \dots + t_n = 1$$

とかける. ここで,

$$l(t_1 + t_2 + \dots + t_n) + (1 - l) = 1$$

なので、 $\{P_n\}$ の点と P_{n+1} とを結ぶ線分上の点はこのように表せる. 逆に、

$$x = t_1 x_1 + t_2 x_2 + \dots + t_n x_n + t_{n+1} x_{n+1}, \quad t_1, t_2, \dots, t_n, t_{n+1} \ge 0, \quad t_1 + t_2 + \dots + t_n + t_{n+1} = 1$$

としたとき,

$$x = \frac{t_1 x_1 + t_2 x_2 + \dots + t_n x_n}{t_1 + t_2 + \dots + t_n} \cdot (t_1 + t_2 + \dots + t_n) + t_{n+1} x_{n+1}$$
$$= T_n X_n + t_{n+1} x_{n+1}$$

と変形できる。ただし $T_n = t_1 + t_2 + \cdots + t_n$ とおいた。

さて

$$\frac{\boldsymbol{X}_n}{T_n} = \frac{t_1 \boldsymbol{x}_1}{T_n} + \frac{t_2 \boldsymbol{x}_2}{T_n} + \dots + \frac{t_n \boldsymbol{x}_n}{T_n}$$

であることと

$$\frac{t_1}{T_n} + \frac{t_2}{T_n} + \dots + \frac{t_n}{T_n} = \frac{T_n}{T_n}$$
$$= 1$$

であることにより,

$$\frac{X_n}{T_n}$$

は、多面体 $\{P_n\}$ の内部の点であり.

$$T_n \cdot \frac{\boldsymbol{X}_n}{T_n} + t_{n+1} \boldsymbol{x}_{n+1}$$

は多面体 $\{P_n\}$ の内部の点と P_{n+1} を結ぶ線分上の点である.

よって、k = n のときも問題の主張が成り立つ.

以上の考察により証明された. □

p29-30:2

証明. $2 ext{ in } P_1$, P_2 を通る直線の方程式を ax + by + c = 0 (ただし (a,b) = 0) とおく. このとき,

$$\begin{cases} ax + by + c = 0 \\ ax_1 + by_1 + c = 0 \\ ax_2 + by_2 + c = 0 \end{cases}$$

が成立する. すなわちこれは

$$\begin{pmatrix} x & y & 1 \\ x_1 & y_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \mathbf{0}$$

をみたす。これをa, b, cについての連立方程式とみたとき、与条件により自明でない解があり、

$$\begin{vmatrix} x & y & 1 \\ x_1 & y_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & 1 \end{vmatrix} = 0$$

が成立する。転置行列の行列式はもとの行列の行列式に等しいので、行列式の交代性なども用いて、

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ x & x_1 & x_2 \\ y & y_1 & y_2 \end{vmatrix} = 0$$

を得る. これが証明すべきことであった. □

p29-30:3

点を以下の順で移動させる変換を考える.

- (1) 原点中心に $-\theta$ 回転させる.
- (2) x 軸に関して対称移動させる.
- (3) 原点中心に θ 回転させる.

ここで、(1) から (3) までの変換を表す行列をそれぞれ $R_{-\theta}$ 、 A_x 、 R_{θ} とすると.

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

$$A_x = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix},$$

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

となる. よって, この変換を表す行列は

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

p29-30:4

証明. 以下では、直線 $y = \tan \theta$ に関する折り返しを T_{θ} とかくことにする。 さて、直線 $y = \tan(\theta/4)x$ に関する折り返しは、

$$T_{\theta/4} = \begin{pmatrix} \cos(\theta/2) & \sin(\theta/2) \\ \sin(\theta/2) & -\cos(\theta/2) \end{pmatrix}$$

で表される.

また, 直線 $y = \tan(-\theta/4)x$ に関する折り返しは.

$$T_{-\theta/4} = \begin{pmatrix} \cos(\theta/2) & -\sin(\theta/2) \\ -\sin(\theta/2) & -\cos(\theta/2) \end{pmatrix}$$

で表される。

ここで,

$$\begin{split} T_{\theta/4}T_{-\theta/4} &= \begin{pmatrix} \cos(\theta/2) & \sin(\theta/2) \\ \sin(\theta/2) & -\cos(\theta/2) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(\theta/2) & -\sin(\theta/2) \\ -\sin(\theta/2) & -\cos(\theta/2) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \cos^2(\theta/2) - \sin^2(\theta/2) & -2\sin(\theta/2)\cos(\theta/2) \\ 2\sin(\theta/2)\cos(\theta/2) & \cos^2(\theta/2) - \sin^2(\theta/2) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{pmatrix} \end{split}$$

となり、これは原点のまわりに θ 回転する行列を表す。

以上の考察により証明された. □

p29-30:5

任意の点 P(p), $p \in \mathbb{R}^3$ を平面 (a,x) に対して折り返すことを考える。 点 P から (a,x) におろした垂線の足は、 $t \in \mathbb{R}$ を用いて

$$oldsymbol{p} + t rac{oldsymbol{a}}{(oldsymbol{a}, oldsymbol{a})}$$

と表せ、これが平面 (a,x) 上にあるので、

$$(\boldsymbol{a}, p + t \frac{\boldsymbol{a}}{(\boldsymbol{a}, \boldsymbol{a})}) = 0$$

$$\therefore t = -(\boldsymbol{a}, \boldsymbol{p})$$

である.

また、求める点をP'(p')とすると、

$$egin{aligned} oldsymbol{p}' &= oldsymbol{p} + t rac{2oldsymbol{a}}{(oldsymbol{a}, oldsymbol{a})} \ &= oldsymbol{p} - rac{2(oldsymbol{a}, oldsymbol{p})}{(oldsymbol{a}, oldsymbol{a})} oldsymbol{a} \end{aligned}$$

であるから、これはたしかに V^3 の線型変換を引き起こし、その変換公式は

$$oldsymbol{x} \mapsto oldsymbol{x} - rac{2(oldsymbol{a}, oldsymbol{x})}{(oldsymbol{a}, oldsymbol{a})} oldsymbol{a}$$

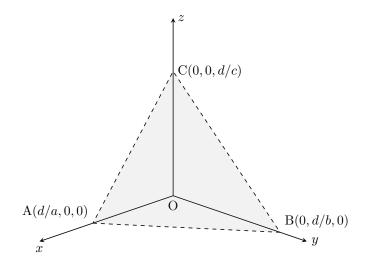
である,

p29-30:6-イ)

(S) と x 軸, y 軸, z 軸の交点をそれぞれ A, B, C とする。このとき、A, B, C の座標は図のようになり、この三角錐の体積を V とすると、

$$V = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{3} \cdot \left| \det \left(\overrightarrow{OA}, \overrightarrow{OB}, \overrightarrow{OC} \right) \right|$$
$$= \frac{1}{6} \cdot \frac{|d|^3}{|abc|} = \frac{|d|^3}{6|abc|}$$

である.ここで, $\left|\det\left(\overrightarrow{OA},\overrightarrow{OB},\overrightarrow{OC}\right)\right|$ が \overrightarrow{OA} , \overrightarrow{OB} , \overrightarrow{OC} の張る平行六面体の体積を表すことを用いた.



p29-30:6-□)

三角形 ABC の体積を T, O から平面 ABC におろした垂線の足を H とすると,

$$V = \frac{1}{3} \left\| \overrightarrow{OH} \right\| \cdot T$$

である. ここで,

$$\|\overrightarrow{OH}\| = \frac{|a \cdot 0 + b \cdot 0 + c \cdot 0 - d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}} = \frac{|d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

なので、イ) の結果から $V=\dfrac{\left|d\right|^3}{6\left|abc\right|}$ なのを加味すると、

$$T = \frac{d^2\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}{2|abc|}$$

p29-30:7-(1)

a, b, c が張る平行六面体の体積は,

 $|\det(\boldsymbol{a}, \boldsymbol{b}, \boldsymbol{c})|$

で与えられる.

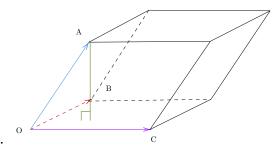
一方, この平行六面体の O, B, C を含む面の面積は,

 $\|oldsymbol{b} imesoldsymbol{c}\|$

で与えられる.

以上の考察により、求める長さは,

$$\frac{|\text{det}(\boldsymbol{a},\boldsymbol{b},\boldsymbol{c})|}{\|\boldsymbol{b}\times\boldsymbol{c}\|}$$



である.

p29-30:7-(2)

 \overrightarrow{BA} と \overrightarrow{BC} の外積は,

$$\|(\boldsymbol{a}-\boldsymbol{b})\times(\boldsymbol{c}-\boldsymbol{b})\|.$$

これを $\left\|\overrightarrow{BC}\right\|$ で割ればよく,求める長さは

$$\frac{\|(\boldsymbol{a}-\boldsymbol{b})\times(\boldsymbol{c}-\boldsymbol{b})\|}{\|\boldsymbol{c}-\boldsymbol{b}\|}.$$

p29-30:8

証明.

$$m{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}, \quad m{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}, \quad m{c} = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix}$$

とする. このとき,

$$\begin{pmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} a_1^2 + a_2^2 + a_3^2 & a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3 & a_1c_1 + a_2c_2 + a_3c_3 \\ b_1a_1 + b_2a_2 + b_3a_3 & b_1^2 + b_2^2 + b_3^2 & b_1c_1 + b_2c_2 + b_3c_3 \\ c_1a_1 + c_2a_2 + c_3a_3 & c_1b_1 + c_2b_2 + c_3b_3 & c_1^2 + c_2^2 + c_3^2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} (\boldsymbol{a}, \boldsymbol{a}) & (\boldsymbol{a}, \boldsymbol{b}) & (\boldsymbol{a}, \boldsymbol{c}) \\ (\boldsymbol{b}, \boldsymbol{a}) & (\boldsymbol{b}, \boldsymbol{b}) & (\boldsymbol{b}, \boldsymbol{c}) \\ (\boldsymbol{c}, \boldsymbol{a}) & (\boldsymbol{c}, \boldsymbol{b}) & (\boldsymbol{c}, \boldsymbol{c}) \end{pmatrix}$$

である.

一方,

$$\det(\boldsymbol{a}, \boldsymbol{b}, \boldsymbol{c}) = \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix}$$

$$= c_1 \begin{vmatrix} a_2 & b_2 \\ a_3 & b_3 \end{vmatrix} + c_2 \begin{vmatrix} a_3 & b_3 \\ a_1 & b_1 \end{vmatrix} + c_3 \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix}$$

$$= c_1(a_2b_3 - b_2a_3) + c_2(a_3b_1 - b_3a_1) + c_3(a_1b_2 - b_1a_2)$$

$$= a_3(b_1c_2 - b_2c_1) + b_3(c_1a_2 - c_2a_1) + c_3(a_1b_2 - b_1a_2)$$

$$= \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}$$

であるから、これと行列式の積の性質により、

である. □

p29-30:9

 $\det(x,y,z)$ は、x、y、z の張る平行六面体の体積に符号をつけたものに等しい。与条件より、 $\det(x,y,z)$ が最大になるのは、x. y、z の張る図形が立方体のときであり、そのとき

$$\det(\boldsymbol{x}, \boldsymbol{y}, \boldsymbol{z}) = 1$$

である.これからただちに $\det(\boldsymbol{x},\boldsymbol{y},\boldsymbol{z})$ の最小値が -1 であることも従う.以上により, $\det(\boldsymbol{x},\boldsymbol{y},\boldsymbol{z})$ の最大値は 1,最小値は -1 である.

p29-30:10

イ 証明. 単位ベクトル e_1 , e_2 , e_3 を適当にとり,

$$a = \alpha_1 e_1, \quad b = \beta_1 e_1 + \beta_2 e_2, \quad c = \gamma_1 e_1 + \gamma_2 e_2 + \gamma_3 e_3$$

とおく. このとき,

$$(\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{b}) \times \boldsymbol{c} = \alpha_1 \beta_2 \boldsymbol{e}_3 \times (\gamma_1 \boldsymbol{e}_1 + \gamma_2 \boldsymbol{e}_2 + \gamma_3 \boldsymbol{e}_3)$$
$$= \alpha_1 \beta_2 \gamma_1 \boldsymbol{e}_2 - \alpha_1 \beta_2 \gamma_2 \boldsymbol{e}_1$$
$$= -(\boldsymbol{b}, \boldsymbol{c}) \boldsymbol{a} + (\boldsymbol{a}, \boldsymbol{c}) \boldsymbol{b}$$

であり、これが証明すべきことであった $^{\dagger 1}$.

ロイ)の結果により.

$$(a imes b) imes c = -(b, c)a + (a, c)b, \ (b imes c) imes a = -(c, a)b + (b, a)c, \ (c imes a) imes b = -(a, b)c + (c, b)a.$$

であるから,

$$(\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{b}) \times \boldsymbol{c} + (\boldsymbol{b} \times \boldsymbol{c}) \times \boldsymbol{a} + (\boldsymbol{c} \times \boldsymbol{a}) \times \boldsymbol{b} = \boldsymbol{0}$$

となる. これが証明すべきことであった. □

第2章

p34:問1

証明. 後半二つの主張は明らか.また,二つ目の主張は一つ目の主張と同様にして示すことができるので,一つ目のみ示すことにする.

 $A=(a_{pq})$ を $k\times l$ 行列, $B=(b_{qr})$, $C=(c_{qr})$ を $l\times m$ 行列とする。示したい式の両辺がともに定義され,ともに $k\times m$ 行列であることはよい。行列 B+C の (q,r) 成分は $b_{qr}+c_{qr}$ であるから,左辺の (p,r) 成分は,

$$\sum_{q=1}^{l} a_{pq} (b_{qr} + c_{qr}) = \sum_{q=1}^{l} a_{pq} b_{qr} + \sum_{q=1}^{l} a_{pq} c_{qr}$$

とかける。この等号の右辺は AB の (p,r) 成分と AC の (p,r) 成分の和である。これより、主張が示された。 \square

^{†1} この等式をラグランジュの恒等式とよぶ。

p40:問

イ
$$A_{11} = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}, \quad A_{22} = \begin{pmatrix} -2 & 3 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad B_{11} = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad B_{22} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & -3 \end{pmatrix}$$
 とおくと,
$$(与求) = \begin{pmatrix} A_{11} & O \\ O & A_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} B_{11} & O \\ O & B_{22} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} A_{11}B_{11} & O \\ O & A_{22}B_{22} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & -11 \\ 0 & 0 & 3 & -2 \end{pmatrix}$$

p41:問1

(1)
$$X = \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22} \end{pmatrix}$$
 とする. このとき,

$$AX = \begin{pmatrix} x_{11} + 2x_{21} & x_{12} + 2x_{22} \\ 2x_{11} + 4x_{21} & 2x_{12} + 4x_{22} \end{pmatrix}$$

となり、これが E_2 と等しくなるためには

$$\begin{cases} x_{11} + 2x_{21} = 1\\ x_{12} + 2x_{22} = 0\\ 2x_{11} + 4x_{21} = 0\\ 2x_{12} + 4x_{22} = 1 \end{cases}$$

となることが必要かつ十分であるが、これを満たす $x_{11}, x_{12}, x_{21}, x_{22} \in \mathbb{C}$ は存在しない。よって前半の主張が示された。

後半について示す.
$$Y = \begin{pmatrix} y_{11} & y_{12} \\ y_{21} & y_{22} \end{pmatrix}$$
 とする.このとき,

$$YA = \begin{pmatrix} y_{11} + 2y_{12} & 2y_{11} + 4y_{12} \\ y_{21} + 2y_{22} & 2y_{21} + 4y_{22} \end{pmatrix}$$

となり、これが E_2 と等しくなるためには

$$\begin{cases} y_{11} + 2y_{12} = 1\\ 2y_{11} + 4y_{12} = 0\\ y_{21} + 2y_{22} = 0\\ 2y_{21} + 4y_{22} = 1 \end{cases}$$

となることが必要かつ十分であるが、これを満たす $y_{11},y_{12},y_{21},y_{22}\in\mathbb{C}$ は存在しない。よって後半の主張も示された。 \Box

(2) X,Y を (1) で定義したものとする。このとき、

$$AX = \begin{pmatrix} x_{11} + 2x_{21} & x_{12} + 2x_{22} \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

となり、これがBと等しくならないことは明らか。 後半について、

$$YA = \begin{pmatrix} x_{11} & 2x_{11} \\ x_{21} & 2x_{21} \end{pmatrix}$$

となり、これが B と等しくなるためには $x_{11}=1$ 、 $x_{21}=2$ となることが必要かつ十分であるが、 x_{12} 、 x_{22} については任意の複素数である。以上の議論により、このような Y は無限に存在する。 \Box

(3) A の第 k 列の成分が全て 0 であるとする。ただしここで $1 \le k \le n, \ k \in \mathbb{N}$ であるとする。 XA = E をみたす X が存在すると仮定する。このとき,X は明らかに $n \times n$ 行列であり,積 XA は定義される。いま $X = (x_{jk}), \ A = (a_{kj}), \ 1 \le j, k \le n$ と表す。このとき,

$$(XA\mathcal{O}(j,j)$$
成分) = $\sum_{k=1}^{n} x_{jk} a_{kj} = 0$

となり、これは XA = E に矛盾する。よってこのような X は存在しないことが示された。 \square

p42:問1

(1) まず,

$$\overline{A} \ \overline{A^{-1}} = \overline{AA^{-1}} = E, \quad \overline{A^{-1}} \ \overline{A} = \overline{A^{-1}A} = E$$

より、 \overline{A} は正則で、逆行列は $\overline{A^{-1}}$ である。 さらに、

$${}^{t}A^{t}A^{-1} = {}^{t}(A^{-1}A) = E, \quad {}^{t}A^{-1}A = {}^{t}(AA^{-1}) = E$$

であるから、 tA は正則であり、逆行列は ${}^tA^{-1}$ である。

(2) $A \coloneqq \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}, \quad A' \coloneqq \begin{pmatrix} x & y \\ z & w \end{pmatrix}$

とする. このとき,

$$AA' = \begin{pmatrix} ax + bz & ay + bw \\ cx + dz & cy + dw \end{pmatrix}$$

である. AA' = E となる条件は、x, y, z, w についてのふたつの連立方程式

$$\begin{cases} ax + bz = 1 \\ cx + dz = 0 \end{cases}, \quad \begin{cases} ay + bw = 0 \\ cy + dw = 1 \end{cases}$$

が解を持つことで、その条件は $ad-bc \neq 0$ である。そのときの解は、

$$(x,y,z,w)=(\frac{d}{ad-bc},-\frac{b}{ad-bc},-\frac{c}{ad-bc},\frac{a}{ad-bc})$$

である。これを用いて A'A を計算すると,A'A=E となり. たしかに A' は A の逆行列である. 以上の議論により, $ad-bc\neq 0$ となることが必要十分条件である.

(3) 計算する.

イ(2)の結果により,

$$\frac{1}{3\cdot 3 - 2\cdot 4} \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ -4 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -2 \\ -4 & 3 \end{pmatrix}$$

が求める逆行列である.

口 まず,

$$X = \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} & x_{13} \\ x_{21} & x_{22} & x_{23} \\ x_{31} & x_{32} & x_{33} \end{pmatrix}$$

としたときに

$$XA = \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} & x_{13} \\ x_{21} & x_{22} & x_{23} \\ x_{31} & x_{32} & x_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} x_{11} & 2x_{11} + x_{12} & -x_{11} + 3x_{12} + x_{13} \\ x_{21} & 2x_{21} + x_{22} & -x_{21} + 3x_{22} + x_{23} \\ x_{31} & 2x_{31} + x_{32} & -x_{31} + 3x_{32} + x_{33} \end{pmatrix}$$

であるから,これに関して

$$\begin{pmatrix} x_{11} & 2x_{11} + x_{12} & -x_{11} + 3x_{12} + x_{13} \\ x_{21} & 2x_{21} + x_{22} & -x_{21} + 3x_{22} + x_{23} \\ x_{31} & 2x_{31} + x_{32} & -x_{31} + 3x_{32} + x_{33} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

となれば、行列 X が求める逆行列である.

計算すると

$$X = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 7 \\ 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

であり、これが求める逆行列であった.

ハ まず,

$$X = \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} & x_{13} & x_{14} \\ x_{21} & x_{22} & x_{23} & x_{24} \\ x_{31} & x_{32} & x_{33} & x_{34} \\ x_{41} & x_{42} & x_{43} & x_{44} \end{pmatrix}$$

としたとき,

$$XA = \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} & x_{13} & x_{14} \\ x_{21} & x_{22} & x_{23} & x_{24} \\ x_{31} & x_{32} & x_{33} & x_{34} \\ x_{41} & x_{42} & x_{43} & x_{44} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} x_{14} & x_{13} & x_{12} & x_{11} \\ x_{24} & x_{23} & x_{22} & x_{21} \\ x_{34} & x_{33} & x_{32} & x_{31} \\ x_{44} & x_{43} & x_{42} & x_{41} \end{pmatrix}$$

であるから,これに関して

$$\begin{pmatrix} x_{14} & x_{13} & x_{12} & x_{11} \\ x_{24} & x_{23} & x_{22} & x_{21} \\ x_{34} & x_{33} & x_{32} & x_{31} \\ x_{44} & x_{43} & x_{42} & x_{41} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

となれば、行列 X が求める逆行列である。 計算すると、

$$X = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

であり. これが求める逆行列であった.

p52:問

$$\begin{pmatrix}
1 & 3 & 2 & 1 & 0 & 0 \\
2 & 6 & 3 & 0 & 1 & 0 \\
-2 & -5 & -2 & 0 & 0 & 1
\end{pmatrix}$$

$$\frac{\$ 1 \text{ 行の } (-2) \text{ 倍, } \$ 1 \text{ 行の } 2 \text{ 倍をそれぞれ第 } 2 \text{ 行, } \$ 3 \text{ 行に加える}}{} \\
\begin{pmatrix}
1 & 3 & 2 & 1 & 0 & 0 \\
0 & 0 & -1 & -2 & 1 & 0 \\
0 & 1 & 2 & 2 & 0 & 1
\end{pmatrix}$$

$$\frac{\$ 2 \text{ 行と第 } 3 \text{ 行を交換する}}{} \\
\begin{pmatrix}
1 & 3 & 2 & 1 & 0 & 0 \\
0 & 1 & 2 & 2 & 0 & 1 \\
0 & 0 & -1 & -2 & 1 & 0
\end{pmatrix}$$

$$\frac{\$ 2 \text{ 行の } (-3) \text{ 倍を第 } 1 \text{ 行に加え, } \$ 3 \text{ 行の } (-4) \text{ 倍を第 } 1 \text{ 行に加える}}{} \\
\begin{pmatrix}
1 & 0 & 0 & 3 & -4 & -3 \\
0 & 1 & 2 & 2 & 0 & 1 \\
0 & 0 & -1 & -2 & 1 & 0
\end{pmatrix}$$

$$\frac{\$ 3 \text{ 行の } 2 \text{ 倍を第 } 2 \text{ 行に加え, } \$ 3 \text{ 行を } (-1) \text{ 倍する}}{} \\
\begin{pmatrix}
1 & 0 & 0 & 3 & -4 & -3 \\
0 & 1 & 0 & -2 & 2 & 1 \\
0 & 0 & 1 & 2 & -1 & 0
\end{pmatrix}$$

よって, 求める逆行列は

$$\begin{pmatrix} 3 & -4 & -3 \\ -2 & 2 & 1 \\ 2 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

p58:問

↑ 与えられた連立方程式について、拡大係数行列を考えて基本変形を施すと、

$$\begin{pmatrix}
1 & 0 & 1 & -4/3 \\
0 & 1 & 1 & 8/3 \\
0 & 0 & 0 & 0
\end{pmatrix}$$

となる. つまり、解は存在し、ひとつの任意定数を含む。任意定数を $x_3 = \alpha$ とすると、

$$x_1 = -\frac{4}{3} - \alpha$$
, $x_2 = \frac{8}{3} - \alpha$, $x_3 = \alpha$

とかける. ベクトルの形で表すと,

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4/3 \\ 8/3 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

である.

ロ 与えられた連立方程式について、拡大係数行列を考えて基本変形を施すと、

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

となるが、0 = -1とはならないため、この連立方程式は解を持たない。

ハ 与えられた連立方程式について、拡大係数行列を考えて基本変形を施すと、

$$\begin{pmatrix}
1 & 0 & 0 & 2 & 6 & 6 \\
0 & 1 & 0 & -2 & -11 & -9 \\
0 & 0 & 1 & 0 & 19 & 14
\end{pmatrix}$$

となる。ただしここで第3列と第4列を入れ替えた。

つまり、解は存在し、ふたつの任意定数を含む、任意定数を $x_3=\alpha$ 、 $x_5=\beta$ とすると、この連立方程式の解は

$$x_1 = 6 - 2\alpha - 2\beta$$
, $x_2 = -9 + 2\alpha + 11\beta$, $x_3 = \alpha$, $x_4 = 14 - 19\beta$, $x_5 = \beta$

とかける、ベクトルの形で表すと、

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ -9 \\ 0 \\ 14 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} -2 \\ 11 \\ 0 \\ -19 \\ 1 \end{pmatrix}$$

p62-63:問1

証明. 定義に従って計算すると,

$$||x + y||^{2} + ||x - y||^{2} = (x + y, x + y) + (x - y, x - y)$$

$$= (x, x) + (x, y) + (y, x) + (y, y) + (x, x) - (x, y) - (y, x) + (y, y)$$

$$= 2((x, x) + (y, y))$$

$$= 2(||x||^{2} + ||y||^{2})$$

となり、これが証明すべきことであった。 □

p62-63:問2

証明

$$\|x + y\|^2 = (x, x) + (x, y) + (y, x) + (y, y)$$

である。ここで、 $x \ge y$ が直交することから、

$$(\boldsymbol{x}, \boldsymbol{y}) + (\boldsymbol{y}, \boldsymbol{x}) = (\boldsymbol{x}, \boldsymbol{y}) + \overline{(\boldsymbol{x}, \boldsymbol{y})} = 0$$

であり、これを用いると

$$\|x + y\|^2 = (x, x) + (y, y) = \|x\|^2 + \|y\|^2$$

となる。 $m{x},\ m{y}$ がともに実ベクトルのときは $(m{x},m{y})=0$ であるから確かに逆が成り立つが,たとえば $m{x}=egin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix},\ m{y}=egin{pmatrix} 2i \\ 0 \end{pmatrix}$ とすれば,等式は成り立つが $m{x}$ と $m{y}$ は直交しないため,逆は成り立たない. \Box

p62-63:問3

証明. $x, y \in \mathbb{R}^n$ のとき,

$$||x + y||^{2} - ||x - y||^{2} = (x + y, x + y) - (x - y, x - y)$$

$$= ||x||^{2} + (x, y) + (y, x) + ||y||^{2} - (||x||^{2} - (x, y) - (y, x) + ||y||^{2})$$

$$= ||x||^{2} + 2(x, y) + ||y||^{2} - (||x||^{2} - 2(x, y) + ||y||^{2})$$

$$= 4(x, y)$$

であるから、この両辺を4で割るとただちに主張が従う.

また、 $x,y \in \mathbb{C}$ のときにはこの等式が成り立たないことがある。 $x = {}^t(2i,0), y = {}^t(2,0)$ とすると、

$$\frac{\|\boldsymbol{x} + \boldsymbol{y}\|^2 - \|\boldsymbol{x} - \boldsymbol{y}\|^2}{4} = \frac{4 - 4}{4}$$
= 0

であるが,

$$(\boldsymbol{x}, \boldsymbol{y}) = (2, 0) \begin{pmatrix} -2i \\ 0 \end{pmatrix}$$
$$= -4i$$

となり、確かにこれが反例になっている。 □

p65: 問 1

$$A \coloneqq \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

とおく. このとき,

$$A^{t}A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & c \\ b & d \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} a^{2} + b^{2} & ac + bd \\ ac + bd & c^{2} + d^{2} \end{pmatrix}$$

となり、これが E に等しいので、

$$\begin{cases} a^2 + b^2 = 1, \\ c^2 + d^2 = 1, \\ ac + bd = 0 \end{cases}$$

となる。このことから $0 \le \theta < 2\pi$ 、 $0 \le \phi < 2\pi$ として

$$a = \cos \theta, \quad b = \sin \theta,$$

 $c = \cos \phi, \quad d = \sin \phi$

とおくと,

$$ac + bd = \cos\theta\cos\phi + \sin\theta\sin\phi$$
$$= \cos(\theta - \phi)$$

となり、これが0に等しいので.

$$\theta - \phi = \pi/2, 3\pi/2,$$

$$\therefore \phi = \theta - \pi/2, \theta - 3\pi/2.$$

これより、任意の二次直交行列は $0 \le \theta < 2\pi$ 、 $0 \le \phi < 2\pi$ として

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

のいずれかで表される.

p65: 問 2

証明.

$$(A^*A)^* = A^*A^{**} = A^*A, \quad (AA^*)^* = A^{**}A^* = AA^*$$

であるから、 A^*A 、 AA^* はエルミート行列である.

また、任意の $n \times 1$ ベクトルxに対して、

$$(\boldsymbol{x}, A^*A\boldsymbol{x}) = (A^{**}\boldsymbol{x}, A\boldsymbol{x})$$
$$= (A\boldsymbol{x}, A\boldsymbol{x})$$
$$= ||A\boldsymbol{x}||^2 \ge 0$$

であり、また、x として第i成分のみ1でほかの成分は0のベクトル e_i をとると、

$$(e_i, A^*Ae_i) = A^*A$$
 の (i, i) 成分

となる。先の不等式よりこれは0または正なので, A^*A の対角成分は0または正である。同様にして AA^* の対角成分も0または正である。

以上のことが証明すべきことであった. □

第2章・章末問題

p70-73:1-イ)

$$\frac{\left(\begin{array}{c} 3 & 3 & -5 & -6 \\ 1 & 2 & -3 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 3 & -5 & -3 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 2 & 2 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array}\right)}{2 & 3 & -5 & -3 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 2 & 2 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array}\right)}$$

$$\frac{\hat{\pi}17 \stackrel{\circ}{\circ} \hat{\pi}^2 27 \stackrel{\circ}{\circ} \hat{\pi}^2 2 \stackrel{\circ}{\circ} \hat{$$

よって, 求める逆行列は,

$$\begin{pmatrix} 4 & 18 & -16 & -3 \\ 0 & -1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & -3 & 0 \\ 1 & 6 & -5 & -1 \end{pmatrix}$$

p70-73:1-□)

よって, 求める逆行列は

$$\begin{pmatrix} -3 & -1 & 1 & -1 \\ -3 & -1 & 0 & 1 \\ -4 & -1 & 1 & 0 \\ -10 & -3 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

p70-73:2-イ)

与えられた連立方程式について, 拡大係数行列を考えて基本変形を施すと,

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & -3/5 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 1/5 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

となる. ただしここで第2列と第5列を入れ替えた.

つまり、解は存在し、2つの任意定数を含む。任意定数を $x_4 = \alpha$ 、 $x_2 = \beta$ とすると、

$$x_1 = -2\alpha - 2\beta$$
, $x_2 = \beta$, $x_3 = \alpha + \frac{1}{5}$, $x_4 = \alpha$, $x_5 = -\frac{3}{5}$

となる。ベクトルの形で表すと

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1/5 \\ 0 \\ -3/5 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

となる.

p70-73 : 2-□)

与えられた連立方程式について、拡大係数行列を考えて基本変形を施すと、

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

となる

つまり、解は存在し、一つの任意定数を含む。任意定数を $x_4 = \alpha$ とすると、

$$x_1 = -1 - 2\alpha$$
, $x_2 = 1 + \alpha$, $x_3 = -1 + \alpha$, $x_4 = \alpha$

となる。ベクトルの形で表すと

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

p70-73:2-ハ)

与えられた連立方程式について, 拡大係数行列を考えて基本変形を施すと,

$$\begin{pmatrix}1&0&0&0&3\\0&1&0&0&4\\0&0&1&0&1\\0&0&0&1&1\end{pmatrix}$$

となる.

つまり、解は存在し、

$$x_1 = 3$$
, $x_2 = 4$, $x_3 = 1$, $x_4 = 1$

となる。ベクトルの形で表すと

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

となる.

p70-73:2-=)

与えられた連立方程式について, 拡大係数行列を考えて基本変形を施すと,

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 24 & 4 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 10 & 3 \end{pmatrix}$$

となる。ただしここで第2列と第4列を入れ替えた。

つまり、解は存在し、2つの任意定数を含む。 $x_2 = \alpha$ 、 $x_5 = \beta$ とすると、

$$x_1 = -2\alpha + 2\beta$$
, $x_2 = \alpha$, $x_3 = 3 - 10\beta$, $x_4 = 4 - 24\beta$, $x_5 = \beta$

となる。ベクトルの形で表すと

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 3 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -10 \\ -24 \\ 1 \end{pmatrix}$$

p70-73:3-イ)

である。ゆえに

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

である.だから

$$P^{-1}AP = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

p70-73 : 3-□)

$$\begin{split} P^{-1}AP &= B \ \xi \, \sharp \, \zeta \, \xi \,, \\ A^n &= PB^nP^{-1} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ -1 & -2 & -1 \\ 2 & 4 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2^n & 0 & 0 \\ 0 & 1^n & 0 \\ 0 & 0 & 0^n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -2 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & -1 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} -2^{n+1} + 3 & -2^n - 3 & 2^n - 3 \\ 2^{n+1} - 2 & 2^n + 2 & -2^n - 2 \\ -2^{n+2} + 4 & -2^{n+1} - 4 & 2^{n+1} - 4 \end{pmatrix} \end{split}$$

p70-73:4

与えられた行列を A とする.

A の第1列に、第2列から第n列までを足して変形すると、

$$\begin{pmatrix} (n-1)x+1 & x & x & \cdots & x \\ (n-1)x+1 & 1 & x & \cdots & x \\ (n-1)x+1 & x & 1 & \cdots & x \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ (n-1)x+1 & x & x & \cdots & 1 \end{pmatrix}$$

となる.

ここで、この行列の第2行から第n行までの各行から第1行を引くと、

$$\begin{pmatrix} (n-1)x+1 & x & x & \cdots & x \\ 0 & 1-x & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1-x & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 1-x \end{pmatrix}$$

となるので、行列 A の階数は、x=1 のとき $1,\ x=-1/(n-1)$ のとき $n-1,\$ それ以外の場合は n である.

p70-73:5

証明. A が正則でないと仮定すると,

$$Ax = 0$$

をみたす $x \in \mathbb{C}^n$ が存在する.

また、 $x = {}^t(x_1, x_2, \dots, x_n)$ とし、 x_1, x_2, \dots, x_n の中で絶対値が最大のものを x_p とする. Ax の p 行を考えると、

$$a_{p1}x_1 + a_{p2}x_2 + \dots + a_{pp}x_p + \dots + a_{pn}x_n = 0$$

$$\therefore x_p = -(a_{p1}x_1 + a_{p2}x_2 + \dots + a_{pn}x_n) = -\sum_{\substack{i \neq p \\ i \in \{1, 2, \dots, n\}}} a_{pi}x_i$$

となる.

ここで,

$$|x_{p}| \leq \sum_{\substack{i \neq p \\ i \in \{1, 2, \dots, n\}}} |a_{pi}||x_{i}|$$

$$< \sum_{\substack{i \neq p \\ i \in \{1, 2, \dots, n\}}} \frac{1}{n-1} |x_{i}|$$

$$< \frac{n-1}{n-1} \cdot |x_{p}| = |x_{p}|$$

と計算でき、 $|x_p| < |x_p|$ となり、これは矛盾である.

よって、先の過程が誤りであり、このとき A は正則である. \square

イ 計算すると,

$$AA^{k-1} = A^{k-1}A = E$$

なので, *A* は正則である.

 \Box A が正則であるとすると, A^{-1} が存在して,

$$A^{-1}A^2 = A^{-1}A$$
$$A = E$$

となるが、これは矛盾であるため、Aは正則でない。

ハ Aが正則であるとすると,

$$E = (A^{-1}A)^k$$
$$= A^{-k}A^k$$
$$= O$$

となるが、これは矛盾であるため、Aは正則でない.

= kを用いて、 A^k を考えると

$$E = (E - A)(E + A + A^{2} + \dots + A^{k-1})$$

であり、逆からかけても同じであるため、E-A は正則であり、

$$(E-A)^{-1} = E + A + A^2 + \dots + A^{k-1}$$

である.

また,

$$E = (E + A)(E - A + A^2 - \dots + A^{k-1})$$

であり、逆からかけても同じなので、E + A は正則であり、

$$(E+A)^{-1} = E - A + A^2 - \dots + A^{k-1}$$

である.

証明. $X=(x_{ij}),\ Y=(y_{ij})$ とする.ここで,XY の (i,i) 成分は $\sum_{j=1}^n x_{ij}y_{ji}$ であるから,

$$\operatorname{tr}(XY) = \sum_{i=1}^{n} \left(\sum_{j=1}^{n} x_{ij} y_{ji} \right)$$

となる. YX については、同様の議論により、

$$\operatorname{tr}(YX) = \sum_{i=1}^{n} \left(\sum_{j=1}^{n} y_{ij} x_{ji} \right)$$
$$= \sum_{i=1}^{n} \left(\sum_{j=1}^{n} x_{ji} y_{ij} \right)$$

である.ここで, $i \, \epsilon \, j$ をおきかえれば,

$$\operatorname{tr}(YX) = \sum_{i=1}^{n} \left(\sum_{i=1}^{n} x_{ij} y_{ji} \right) \tag{1}$$

となる. これより,

$$tr(XY) = tr(YX) \tag{2}$$

を得て、これとトレースの線型性により $\operatorname{tr}(XY-YX)=0$ であるが、 $\operatorname{tr}(E_n)=n\neq 0$ であるため、これは矛盾である。

ゆえに、 $XY - YX = E_n$ となる n 次行列 X, Y は存在しないことが示された。 \square

証明. 行列 B の階数を r とすると,m 次正則行列 P,n 次正則行列 Q によって,

$$PBQ = F_{m,n}(r)$$

と表せる.

これにより,

$$ABQ = AP^{-1}F_{m,n}(r)$$

とかける. A_{11} を r 次の行列として,

$$AP^{-1} = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{pmatrix}, \quad F_{m,n}(r) = \begin{pmatrix} E_r & O \\ O & O \end{pmatrix}$$

とかくと,

$$AP^{-1}F_{m,n}(r) = AP^{-1}Q$$
$$= \begin{pmatrix} A_{11} & O \\ A_{21} & O \end{pmatrix}$$

とかけ、 A_{11} の定義により、ABQ の階数は r 以下となる。いま Q は基本行列の積なので、AB の階数 も r 以下である。

行列 A についても同様に示せる.

以上の議論により、行列 AB の階数は行列 A、行列 B の階数以下であることが証明された。

3つの平面が1本の直線を共有する必要十分条件は、与式をx, y, z に関する方程式とみたときに、解が存在して1つの任意定数を含むことである。

これは

$$\begin{cases} r(A) = 2 \\ r(A) = r(\tilde{A}) \end{cases}$$

と同値であり、したがって、

$$r(A) = r(\tilde{A}) = 2$$

が必要十分条件である.

p70-73:10-イ)

証明. AX = E をみたす n 次正則行列 X が存在するとする。このとき、

$$X = \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22} \end{pmatrix}$$

とおくと,

$$AX = \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22} \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} ax_{11} - bx_{21} & ax_{12} - bx_{22} \\ bx_{11} + ax_{21} & bx_{12} + ax_{22} \end{pmatrix}$$

となり、これがEに等しいので、

$$\begin{cases} ax_{11} - bx_{21} = 1\\ ax_{12} - bx_{22} = 0\\ bx_{11} + ax_{21} = 0\\ bx_{12} + ax_{22} = 1 \end{cases}$$

となり、これを変形すると、

$$\begin{cases} (a^2 + b^2)x_{11} = a\\ (a^2 + b^2)x_{12} = b\\ (a^2 + b^2)x_{21} = -b\\ (a^2 + b^2)x_{22} = a \end{cases}$$

となるから、このような x_{11} 、 x_{12} 、 x_{21} 、 x_{22} が存在する必要十分条件は

$$a^2 + b^2 \neq 0$$

である。このことから直ちに主張が従う。 □

p70-73:10-□)

証明.

$$A' = \begin{pmatrix} a' & -b' \\ b' & a' \end{pmatrix}, \quad \alpha' = a' + b'i$$

とおく.

和については

$$A+A'=\begin{pmatrix} a+a' & -(b+b') \\ b+b' & a+a' \end{pmatrix}, \quad \alpha+\alpha'=(a+a')+(b+b')i$$

となり、このときたしかに A+A' と $\alpha+\alpha'$ が一対一に対応する.

積については

$$AA' = \begin{pmatrix} aa' - bb' & -(ab' + ba') \\ ab' + ba' & aa' - bb' \end{pmatrix}, \quad \alpha\alpha' = (aa' - bb') + (ab' + ba')i$$

となり、たしかに AA' と $\alpha\alpha'$ が一対一に対応する.

逆数については

$$A^{-1} = \frac{1}{a^2 + b^2} \begin{pmatrix} a & b \\ -b & a \end{pmatrix}, \quad \frac{1}{\alpha} = \frac{1}{a^2 + b^2} (a - bi)$$

となり、たしかに A^{-1} と $1/\alpha$ が一対一に対応する.

以上の考察により証明された. □

p70-73:10-ハ)

証明

$$\alpha = r(\cos\theta + i\sin\theta)$$

と表せるとすると,

$$a + bi = r(\cos\theta + i\sin\theta)$$

であるから,

$$a = r\cos\theta, \quad r = r\sin\theta$$

とかけ、このとき

$$\begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} = r \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

となる. これが証明すべきことであった. □

 $m{\prime}^{t}PP=E$ を加味して $(P\pm E)$ の転置行列を考えると

$$^{t}(P \pm E) = ^{t}P \pm ^{t}PP = ^{t}P^{t}(E \pm P)$$

となり、これを用いると、

$$\begin{split} {}^tA &= {}^t\{(P-E)(P+E)^{-1}\} \\ &= {}^t(P+E)^{-1t}(P-E) \\ &= (E+{}^tP)^{-1t}P^tP(E-P) \\ &= \{{}^tP(P+E)\}^{-1t}P(E-P) \\ &= (P+E)^{-1t}P^{-1t}P(E-P) \\ &= (P+E)^{-1}(E-P) \\ &= (P+E)^{-1}\{(P+E)-2E\} \\ &= -(P+E)^{-1}\{(P+E)+2E(P+E)^{-1} \\ &= -(P+E)(P+E)^{-1}+2E(P+E)^{-1} \\ &= (-(P+E)+2E)(P+E)^{-1} \\ &= -(P-E)(P+E)^{-1} = -A \end{split}$$

となり、これが証明すべきことであった. □

口 計算すると、

$$E - A = E - (P - E)(P + E)^{-1}$$

$$= (P + E)(P + E)^{-1} - (P - E)(P + E)^{-1}$$

$$= \{(P + E) - (P - E)\}(P + E)^{-1}$$

$$= 2(P + E)^{-1}$$

と変形でき、いま (P+E) が正則だから、 $2(P+E)^{-1}$ も正則であり、

$$(E-A)^{-1} = \frac{1}{2}(P+E)$$

である. □

八 まず,

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

であるから、これを用いると

$$(E+A)(E-A)^{-1} = 2P(P+E)^{-1}\frac{1}{2}(P+E) = P$$

となり、これが証明すべきことであった。 □

証明. 以下の3つの命題が同値であることを示す.

- (1) A は正規行列である. すなわち $A^*A = AA^*$ である.
- (2) 任意の $\mathbf{x} \in \mathbb{C}^n$ について、 $||A\mathbf{x}|| = ||A^*\mathbf{x}||$ が成立する.
- (3) 任意の $x, y \in \mathbb{C}^n$ について、 $(Ax, Ay) = (A^*x, A^*y)$ が成立する.
- (1) \Longrightarrow (2) $x \in \mathbb{C}^n$ を任意にとる. このとき

$$\|A\boldsymbol{x}\|^2 = (A\boldsymbol{x}, A\boldsymbol{x})$$

 $= (\boldsymbol{x}, A^*A\boldsymbol{x})$
 $= (\boldsymbol{x}, AA^*\boldsymbol{x}) \quad (: 正規行列の定義)$
 $= (A^*\boldsymbol{x}, A^*\boldsymbol{x}) = \|A^*\boldsymbol{x}\|^2$

であるから、 $||Ax|| = ||A^*x||$ が成立する.

(2) \Longrightarrow (3) $x,y \in \mathbb{C}^n$ を任意にとる. このとき

$$||A(\boldsymbol{x} + \boldsymbol{y})||^2 = (A(\boldsymbol{x} + \boldsymbol{y}), A(\boldsymbol{x} + \boldsymbol{y}))$$

$$= ||A\boldsymbol{x}||^2 + (A\boldsymbol{x}, A\boldsymbol{y}) + (A\boldsymbol{y}, A\boldsymbol{x}) + ||A\boldsymbol{y}||^2$$

$$= ||A\boldsymbol{x}||^2 + (A\boldsymbol{x}, A\boldsymbol{y}) + \overline{(A\boldsymbol{x}, A\boldsymbol{y})} + ||A\boldsymbol{y}||^2$$

であり、同様に計算すると

$$||A^*(\boldsymbol{x} + \boldsymbol{y})||^2 = ||A^*\boldsymbol{x}||^2 + (A^*\boldsymbol{x}, A^*\boldsymbol{y}) + \overline{(A^*\boldsymbol{x}, A^*\boldsymbol{y})} + ||A^*\boldsymbol{y}||^2$$

を得る. $||A(x+y)|| = ||A^*(x+y)||$, $||Ax|| = ||A^*x||$, $||Ay|| = ||A^*y||$ を仮定したので,

$$(A\boldsymbol{x}, A\boldsymbol{y}) + \overline{(A\boldsymbol{x}, A\boldsymbol{y})} = (A^*\boldsymbol{x}, A^*\boldsymbol{y}) + \overline{(A^*\boldsymbol{x}, A^*\boldsymbol{y})}$$

となり、これは $\operatorname{Re}(Ax, Ay) = \operatorname{Re}(A^*x, A^*y)$ であることを表す。

また、x を ix におきかえることで、 $\operatorname{Im}(Ax,Ay) = \operatorname{Im}(A^*x,A^*y)$ も示される。ゆえにこのとき

$$(A\boldsymbol{x}, A\boldsymbol{y}) = (A^*\boldsymbol{x}, A^*\boldsymbol{y}).$$

(3) \Longrightarrow (1) $x, y \in \mathbb{C}^n$ を任意にとる. このとき

$$(\boldsymbol{x}, (A^*A - AA^*)\boldsymbol{y}) = 0$$

である. いまxは任意に取ったので, $x = (A^*A - AA^*)y$ とすると,

$$\|(A^*A - AA^*)\boldsymbol{y}\|^2 = 0,$$

$$\therefore (A^*A - AA^*)\boldsymbol{y} = \mathbf{0}.$$

ゆえに、y を任意に取ったことから $A^*A = AA^*$ となり、A は正規行列である.

以上の議論により証明された. □

p70-73:13-イ)

まず,

$$\begin{split} [[X,Y],Z] &= [XY - YX,Z] \\ &= (XY - YX)Z - Z(XY - YX) \\ &= XYZ - YXZ - ZXY + ZYX. \end{split}$$

同様に計算すると,

$$[[Y, Z], X] = YZX - ZYX - XYZ + XZY,$$

$$[[Z, X], Y] = ZXY - XZY - YZX + YXZ.$$

よって,

$$[[X,Y],Z] + [[Y,Z],X] + [[Z,X],Y] = O$$

である.

p70-73:13-□)

証明. X, Y は交代行列だから,

$$X = -^t X, \quad Y = -^t Y.$$

これを用いると,

$$[X,Y] = XY - YX$$

$$= (-^{t}X)(-^{t}Y) - (-^{t}Y)(-^{t}X)$$

$$= ^{t}(YX) - ^{t}(XY)$$

$$= -^{t}(XY - YX)$$

$$= -^{t}[X,Y]$$

となる. よってこのとき [X,Y] は交代行列である. \square

p70-73:13-八)

証明. 以下では

$$Y = \begin{pmatrix} 0 & -z' & y' \\ z' & 0 & -x' \\ -y' & x' & 0 \end{pmatrix}, \quad \boldsymbol{y} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$$

とおく.

$$[X+Y$$
と $x+y$ について]

$$X+Y = \begin{pmatrix} 0 & -z & y \\ z & 0 & -x \\ -y & x & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & -z' & y' \\ z' & 0 & -x' \\ -y' & x' & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -(z+z)' & y+y' \\ z+z & 0 & -(x+x') \\ -(y+y') & x+x' & 0 \end{pmatrix}$$

であり, なおかつ

$$x + y = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x + x' \\ y + y' \\ z + z' \end{pmatrix}$$

であるから、たしかに $X + Y \ge x + y$ は対応する.

$[cX \ge cx$ について]

$$cX = c \begin{pmatrix} 0 & -z & y \\ z & 0 & -x \\ -y & x & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -cz & cy \\ cz & 0 & -cx \\ -cy & cx & 0 \end{pmatrix}$$

であり, なおかつ

$$c\mathbf{x} = c \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} cx \\ cy \\ cz \end{pmatrix}$$

であるから、たしかに cX と cx は対応する.

[[X,Y] と $x \times y$ について]

$$[X,Y] = \begin{pmatrix} 0 & -z & y \\ z & 0 & -x \\ -y & x & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -z' & y' \\ z' & 0 & -x' \\ -y' & x' & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & -z' & y' \\ z' & 0 & -x' \\ -y' & x' & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -z & y \\ z & 0 & -x \\ -y & x & 0 \end{pmatrix}$$

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

であり, なおかつ

$$\mathbf{x} \times \mathbf{y} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} yz' - zy' \\ zx' - xz' \\ xy' - yx' \end{pmatrix}$$

であるから、たしかに [X,Y] と $x \times y$ は対応する.

$$(Xy \ge x \times y$$
について $)$

[
$$Xy$$
 と $x \times y$ について]
$$\begin{pmatrix} 0 & -z & y \\ z & 0 & -x \\ -y & x & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -zy' + yz' \\ zx' - xz' \\ -yx' + xy' \end{pmatrix}$$

であり, なおかつ

$$\boldsymbol{x} \times \boldsymbol{y} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} yz' - zy' \\ zx' - xz' \\ xy' - yx' \end{pmatrix}$$

であるから、たしかに Xy と $x \times y$ は対応する.

p70-73:13-=)

証明. ハ) で証明したことから、[X,Y] には $x \times y$ が対応する.

また、イ)で証明したことより、[[X,Y],Z]+[[Y,Z],X]+[[Z,X],Y]=O であり、この左辺には $(x \times y) \times z + (y \times z) \times x + (z \times x) \times y$ が対応し、右辺には 0 が対応する。

以上の考察により

$$(\boldsymbol{x} \times \boldsymbol{y}) \times \boldsymbol{z} + (\boldsymbol{y} \times \boldsymbol{z}) \times \boldsymbol{x} + (\boldsymbol{z} \times \boldsymbol{x}) \times \boldsymbol{y} = \boldsymbol{0}$$

であることが示された. □

証明. 二つに分けて証明する,

イ) ⇒ ロ)

A が正則であると仮定すると, A^{-1} が存在し,

$$\boldsymbol{x} = A^{-1}(A\boldsymbol{x})$$

と変形できるから、Ax が非負ベクトルであれば、x も非負ベクトルである。

ロ) ⇒ イ)

まず、Ax=0 である x が存在すると仮定する.このとき、A(-x)=0 であるから、A(-x) も 非負ベクトルであり、条件から x、-x は非負ベクトルである.したがって x=0 となり、A は 正則である.

また、非負ベクトル x を任意にとると、

$$\boldsymbol{x} = A(A^{-1}\boldsymbol{x})$$

も非負ベクトルであり、条件から $A^{-1}x$ も非負ベクトルである。ここで、 A^{-1} が非負行列でないと仮定すると、ある単位ベクトル e_j について、 $A^{-1}e_j$ が非負ベクトルでないことになり、x が非負ベクトルであることに反する。これより A^{-1} は非負行列である。

以上の議論により証明された. □

イ まず、 $A = (a_{ij})$ 、 $f = {}^t(f_1, f_2, \dots, f_j) = {}^t(1, 1, \dots, 1)$ とおくと、Af の第 i 行の成分は

$$\sum_{j=1}^{n} a_{ij} f_j = \sum_{j=1}^{n} a_{ij}$$
$$= 1$$

であるから、fの定義とあわせて、

$$A\mathbf{f} = \mathbf{f}$$

が成り立つ. □

口 $C=AB=(c_{ij})$ とすると、C の (i,k) 成分は

$$c_{ik} = \sum_{j=1}^{n} a_{ij} b_{jk}$$

である. これにより,

$$\sum_{k=1}^{n} c_{ik} = \sum_{k=1}^{n} \left(\sum_{j=1}^{n} a_{ij} b_{jk} \right)$$
$$= \sum_{j=1}^{n} a_{ij} \sum_{k=1}^{n} b_{jk}$$
$$= \sum_{j=1}^{n} a_{ij} \cdot 1$$
$$= 1$$

であるから、C すなわち AB は確率行列である。 \square

 $\mathbf{A}\mathbf{x} = \alpha \mathbf{x}$ において、 \mathbf{x} の成分で絶対値が最大のものを x_p とする.

このとき、 $Ax = \alpha x$ の第 p 行成分の絶対値を考えると、

$$|\alpha||x_p| \leq \sum_{j=1}^n a_{pj}|x_j|$$

$$\leq \sum_{j=1}^n a_{pj}|x_p|$$

$$= |x_p|$$

であるから,

$$|\alpha||x_p| \leq |x_p|$$

を得るので,

$$|\alpha| \leq 1$$

となり、これが証明すべきことであった. □

第3章

p77:問1

《3 文字の置換》

3 文字の置換は 3! = 6 通りある。それを互換の回数によって分類する。

0回1つのみ. 偶置換かつ恒等置換.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}.$$

1回3つ. 奇置換.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 1 & 3 \end{pmatrix}.$$

2回2つ. 偶置換.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \end{pmatrix}.$$

《4 文字の置換》

4 文字の置換は 4! = 24 通りある。それを互換の回数によって分類する。

0回1つのみ. 偶置換かつ恒等置換.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 1 & 2 & 3 & 4 \end{pmatrix}.$$

1回6つ. 奇置換.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 1 & 3 & 2 & 4 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 3 & 2 & 1 & 4 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 1 & 3 & 4 \end{pmatrix},$$
$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 1 & 2 & 4 & 3 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 1 & 4 & 3 & 2 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 4 & 2 & 3 & 1 \end{pmatrix}.$$

2回 偶置換.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 3 & 1 & 4 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 3 & 1 & 2 & 4 \end{pmatrix},$$

p77:問2

証明. S_n の偶置換全体の集合を A_n , 偶置換全体の集合を B_n とする.置換は必ず奇置換か偶置換のいずれかであるから、

$$S_n = A_n \cup B_n,$$
$$A_n \cap B_n = \emptyset$$

となる.

ここで,

$$\tau = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

とすると、 τ は奇置換であり、 $\sigma \in A_n$ のとき、 $\tau \sigma \in B_n$ である。同様に、 $\rho \in B_n$ のとき、 $\tau^{-1} \rho = \tau \rho \in A_n$ である。これらにより、全単射

$$A_n \ni \sigma \mapsto \tau \sigma \in B_n$$

が存在し、偶置換と奇置換は同数あり、その個数は n!/2 である。 \square

p77:問3

 $m \in \mathbb{N} \$ とする.

(I) n=2m とかけるとき、この置換を互換の積で表すと、

$$(1,2m)(2,2m-1)\cdots(m,m+1)$$

となるため、置換の符号は $(-1)^m$, すなわち

$$(-1)^{\frac{n}{2}}$$

となる.

(II) n = 2m - 1 とかけるとき、この置換を互換の積で表すと、

$$(1,2m-1)(2,2m-2)\cdots(m-1,m+1)$$

となるため、置換の符号は $(-1)^{m-1}$, すなわち

$$(-1)^{\frac{n-1}{2}}$$

となる.

p79:問

イ) まず

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

とすると, $m \in \mathbb{N}$ として,

$$\operatorname{sgn} \sigma = \begin{cases} (-1)^{\frac{n}{2}} & (n = 2m \, \mathcal{O} \, \xi \, \tilde{\mathcal{E}}) \\ (-1)^{\frac{n-1}{2}} & (n = 2m - 1 \, \mathcal{O} \, \xi \, \tilde{\mathcal{E}}) \end{cases}$$

となる. また,

$$(与式) = \sum_{\sigma \in S_n} \operatorname{sgn} \sigma \cdot a_1 a_2 \cdots a_n$$

だから,

(与式) =
$$\begin{cases} (-1)^{\frac{n}{2}} a_1 a_2 \cdots a_n & (n = 2m \text{ のとぎ}) \\ (-1)^{\frac{n-1}{2}} a_1 a_2 \cdots a_n & (n = 2m - 1 \text{ のとぎ}) \end{cases}$$

である.

口) 計算すると,

(与式) =
$$a^3 + b^3 + c^3 - abc - bca - cab$$

= $a^3 + b^3 + c^3 - 3abc$

となる.

p83:問

証明. (n,n) 行列 A, X を

$$A = (a_1, a_2, \dots, a_n), \quad X = (x_1, x_2, \dots, x_n)$$

とする。このとき、AX は定義され、

$$AX = (A\boldsymbol{x}_1, A\boldsymbol{x}_2, \dots, A\boldsymbol{x}_n)$$

と表せる。ここで、 Ax_i を単位ベクトルの線型結合で表すと、

$$A\mathbf{x}_{j} = A^{t}(x_{1j}\mathbf{e}_{1}, x_{2j}\mathbf{e}_{2}, \dots, x_{nj}\mathbf{e}_{n})$$

$$= A(x_{1j}\mathbf{e}_{1} + x_{2j}\mathbf{e}_{2} + \dots + x_{nj}\mathbf{e}_{n})$$

$$= x_{1j}\mathbf{a}_{1} + x_{2j}\mathbf{a}_{2} + x_{nj}\mathbf{a}_{n}$$

$$= \sum_{i=1}^{n} x_{ij}\mathbf{a}_{i}$$

となる. これにより、|AX|は、多重線型性を用いて、

$$|AX| = \left| \sum_{i_1=1}^n x_{i_1 1} \boldsymbol{a}_{i_1}, \sum_{i_2=1}^n x_{i_2 2} \boldsymbol{a}_{i_2}, \dots, \sum_{i_n=1}^n x_{i_n n} \boldsymbol{a}_{i_n} \right|$$

$$= \sum_{i_1=1}^n \sum_{i_2=1}^n \dots \sum_{i_n=1}^n x_{i_1 1} x_{i_2 2} \dots x_{i_n n} |\boldsymbol{a}_{i_1}, \boldsymbol{a}_{i_2}, \dots, \boldsymbol{a}_{i_n}|$$

と変形できる. ここで,

$$\sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & \cdots & n \\ i_1 & i_2 & \cdots & i_n \end{pmatrix}$$

とおくと,

$$|\boldsymbol{a}_{\sigma(1)}, \boldsymbol{a}_{\sigma(2)}, \dots, \boldsymbol{a}_{\sigma(n)}| = \operatorname{sgn} \sigma |A|$$

$$|AX| = \sum_{\sigma \in S_n} x_{\sigma(1)1} x_{\sigma(2)2} \dots x_{\sigma(n)n} \cdot \operatorname{sgn} \sigma |A|$$

$$= \sum_{\sigma \in S_n} \operatorname{sgn} \sigma \cdot x_{\sigma(1)1} x_{\sigma(2)2} \dots x_{\sigma(n)n} |A|$$

$$= |t|A||A|$$

$$= |A||X|$$

を得る. これが証明すべきことであった. □

p83:問-(イ)

多重線型性などを用いて変形すると,

$$(\not \exists \vec{\pi}) = - \begin{vmatrix} 2 & -5 & 3 & 10 \\ 1 & 0 & 2 & -3 \\ 5 & 3 & -2 & 2 \\ -3 & -2 & 4 & 2 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} 0 & -5 & -1 & 16 \\ 1 & 0 & 2 & -3 \\ 0 & 3 & -12 & 17 \\ 0 & -2 & 10 & -7 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 2 & -3 \\ 0 & -5 & -1 & 16 \\ 0 & 3 & -12 & 17 \\ 0 & -2 & 10 & -7 \end{vmatrix}$$
$$= 1 \cdot (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} -5 & -1 & 16 \\ 3 & -12 & 17 \\ -2 & 10 & -7 \end{vmatrix} = 539$$

となるので、この行列式の値は539である。

p83:問-(口)

多重線型性などを用いて変形すると,

$$(\cancel{\sharp}\overrightarrow{\pi}) = -\begin{vmatrix} 2 & 3 & 5 & -4 \\ 1 & -7 & -8 & 6 \\ 3 & 10 & 6 & 1 \\ 5 & 2 & 4 & 3 \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} 0 & 17 & 21 & -16 \\ 1 & -7 & -8 & 6 \\ 0 & 31 & 30 & -17 \\ 0 & 37 & 44 & -27 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & -7 & -8 & 6 \\ 0 & 17 & 21 & -16 \\ 0 & 31 & 30 & -17 \\ 0 & 37 & 44 & -27 \end{vmatrix}$$
$$= 1 \cdot (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} 17 & 21 & -16 \\ 31 & 30 & -17 \\ 37 & 44 & -27 \end{vmatrix}$$

となる。ここで、第2列に第1列の-1倍を加え、第3列に第1列を加えると、

$$(与式) = \begin{vmatrix} 17 & 4 & 1 \\ 31 & -1 & 14 \\ 37 & 7 & 10 \end{vmatrix}$$

を得る. ここで, 第1列に第3列の -2 倍を加えると,

(与式) =
$$\begin{vmatrix} 15 & 4 & 1 \\ 3 & -1 & 14 \\ 17 & 7 & 10 \end{vmatrix} = -750$$

となるため、この行列式の値は -750 である.

第3章・章末問題

p90-91:1-イ)

 $k \in \{2,3,\ldots,n\}$ として, 第1列に第k列の x^k 倍を加えると,

$$\begin{vmatrix} 0 & -1 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & x & -1 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & x & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & x & -1 \\ a_n + a_{n-1}x + \cdots + a_1x^{n-1} + a_0x^n & a_{n-1} & a_{n-2} & \cdots & a_1 & a_0 \end{vmatrix}.$$

第1列で余因子展開すると,

$$(\cancel{\exists}\vec{x}) = (-1)^{n+2}(a_n + a_{n-1}x + \dots + a_1x^{n-1} + a_0x^n) \begin{vmatrix} -1 & 0 & \dots & 0 \\ x & -1 & \dots & 0 \\ 0 & x & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & x & -1 \end{vmatrix}$$

$$= (-1)^{n+2}(a_n + a_{n-1}x + \dots + a_1x^{n-1} + a_0x^n) \cdot (-1)^{n-2} \begin{vmatrix} -1 & 0 \\ x & -1 \end{vmatrix} \quad (*)$$

$$= (-1)^{n+2}(a_n + a_{n-1}x + \dots + a_1x^{n-1} + a_0x^n) \cdot (-1)^{n-2}$$

$$= (-1)^{2n}(a_n + a_{n-1}x + \dots + a_1x^{n-1} + a_0x^n)$$

$$= a_n + a_{n-1}x + \dots + a_1x^{n-1} + a_0x^n$$

となる。ただし (*) では同様の余因子展開を繰り返した。以上の計算により、

(与式) =
$$a_n + a_{n-1}x + \dots + a_1x^{n-1} + a_0x^n$$
.

p90-91:1-□)

与式の第2列から第n列までを第1列に足すと、

$$\begin{vmatrix} x + \sum_{k=1}^{n} a_k & a_1 & a_2 & \cdots & a_n \\ x + \sum_{k=1}^{n} a_k & x & a_2 & \cdots & a_n \\ x + \sum_{k=1}^{n} a_k & a_2 & x & \cdots & a_n \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x + \sum_{k=1}^{n} a_k & a_n & a_{n-1} & \cdots & x \end{vmatrix}$$

である。第2行から第n行のそれぞれから第1行を引くと、

$$\begin{vmatrix} x + \sum_{k=1}^{n} a_k & a_1 & a_2 & \cdots & a_n \\ 0 & x - a_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & a_2 - a_1 & x - a_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & a_n - a_1 & a_{n-1} - a_2 & \cdots & x - a_n \end{vmatrix}$$

である。第1列で余因子展開すると,

$$(x + \sum_{k=1}^{n} a_k) \begin{vmatrix} x - a_1 & 0 & \cdots & 0 \\ a_2 - a_1 & x - a_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_n - a_1 & a_{n-1} - a_2 & \cdots & x - a_n \end{vmatrix}$$

$$= (x + \sum_{k=1}^{n} a_k)(x - a_1)(x - a_2) \cdots (x - a_n)$$

$$= (x + \sum_{k=1}^{n} a_k) \prod_{k=1}^{n} (x - a_k).$$

p90-91:1-八)

この形の $n \times n$ 行列を A_n とすると,

$$A_{n+2} = \begin{vmatrix} 1+x^2 & x & 0 & \cdots & 0 \\ x & 1+x^2 & x & \cdots & 0 \\ 0 & x & 1+x^2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 1+x^2 \end{vmatrix}$$

$$= (1+x^2) \begin{vmatrix} 1+x^2 & x & \cdots & 0 \\ x & 1+x^2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1+x^2 \end{vmatrix} - x \begin{vmatrix} x & 0 & \cdots & 0 \\ x & 1+x^2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1+x^2 \end{vmatrix}$$

$$= (1+x^2)A_{n+1} - x^2A_n$$

となる.

よって,

$$A_{n+2} - A_{n+1} = x^2 (A_{n+1} - A_n) \quad (n \ge 2).$$

これと $A_1 = 1 + x^2$, $A_2 = 1 + x^2 + x^4$ により, $n \ge 2$ のとぎ

$$A_{n+1} - A_n = x^2 (A_n - A_{n-1})$$

$$= x^4 (A_{n-1} - A_{n-2})$$

$$= \dots = x^{2(n-1)} (A_2 - A_1)$$

$$= x^{2(n-1)} ((1 + x^2 + x^4) - (1 + x^2))$$

$$= x^{2(n+1)}$$

であるから、 $n \ge 2$ のとき、

$$A_n = A_1 + \sum_{k=1}^{n-1} x^{2k+2}$$

$$= 1 + x^2 + \frac{x^4 (1 - x^{2(n-1)})}{1 - x^2}$$

$$= 1 + x^2 + \frac{x^4 (1 - x^2) (1 + x^2 + \dots + x^{2(n-2)})}{1 - x^2}$$

$$= 1 + x^2 + x^4 + x^6 + \dots + x^{2n}$$

となる.この A_n を用いると, $A_1=1+x^2$, $A_2=1+x^2+x^4$ であるから,与えられた行列式の値は, $n\times n$ 行列の場合

$$1 + x^2 + x^4 + x^6 + \dots + x^{2n}$$

である.

p90-91:1-=)

第1列で余因子展開すると

$$\begin{split} (\cancel{\exists}\vec{\pi}) &= -a^2 \begin{vmatrix} a^2 & b^2 & 1 \\ c^2 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{vmatrix} + b^2 \begin{vmatrix} a^2 & b^2 & 1 \\ 0 & c^2 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} a^2 & b^2 & 1 \\ 0 & c^2 & 1 \\ c^2 & 0 & 1 \end{vmatrix} \\ &= -a^2 (b^2 + c^2 - a^2) + b^2 (b^2 - c^2 - a^2) - (a^2 c^2 + b^2 c^2 - c^4) \\ &= a^4 + b^4 + c^4 - 2a^2 b^2 - 2b^2 c^2 - 2c^2 a^2. \end{split}$$

p90-91:2-イ)

証明. 余因子展開を用いると,

(与式) =
$$-a\begin{vmatrix} a & b & c \\ -d & 0 & f \\ -e & -f & 0 \end{vmatrix} + b\begin{vmatrix} a & b & c \\ 0 & d & e \\ -e & -f & 0 \end{vmatrix} - c\begin{vmatrix} a & b & c \\ 0 & d & e \\ -d & 0 & f \end{vmatrix}$$

$$= -a(-cdf + bfe - af^2) + b(be^2 - cde - adf) - c(-adf + bde - cd^2)$$

$$= af(cd - be + af) - be(-be + cd + af) + cf(af - be - cd)$$

$$= (af - be + cd)^2.$$

となり、これが証明すべきことであった. □

p90-91 : 2-□)

証明. A を n 次行列とする. ${}^tA = -A$ であるから,

$$\left| {}^{t}A \right| = (-1)^{n} |A|.$$

ここで、n は奇数であるから、

$$\left| {}^{t}A\right| = -|A|.$$

また、行列式の転置に関する不変性により、 $\left| {}^tA \right| = \left| A \right|$ なので、

$$|A| = -|A|,$$

となり、これが証明すべきことであった。 □

✔ 与えられた行列式に対して多重線型性を用いると,

$$(与式) = \begin{vmatrix} A+B & A+B \\ B & A \end{vmatrix}$$
$$= \begin{vmatrix} A+B & O \\ B & A-B \end{vmatrix}$$
$$= |A+B| \cdot |A-B|$$

となり、これが証明すべきことであった. □

口 与えられた行列式に対して多重線型性を用いると,

(与式) =
$$\begin{vmatrix} A+iB & iA-B \\ B & A \end{vmatrix}$$
$$= \begin{vmatrix} A+iB & O \\ B & A-iB \end{vmatrix}$$
$$= \det(A+iB) \cdot \det(A-iB)$$

となり、いまA、B は実行列なので、

$$det(A+iB) \cdot det(A-iB) = det(A+iB) \cdot \overline{det(A+iB)}$$
$$= |det(A+iB)|^{2}$$

である.

証明. $\alpha^n=1$ をみたす $\alpha\in\mathbb{C}$ をひとつ固定する。さて,与えられた行列式の第 j 行を α^{j-1} 倍して第 1 列に足す操作を行うと,この行列式は

$$\begin{vmatrix} \sum_{i=0}^{n-1} \alpha^{i} x_{i} & x_{1} & x_{2} & \cdots & x_{n-1} \\ \alpha \sum_{i=0}^{n-1} \alpha^{i} x_{i} & x_{0} & x_{1} & \cdots & x_{n-2} \\ \alpha^{2} \sum_{i=0}^{n-1} \alpha^{i} x_{i} & x_{n-1} & x_{0} & \cdots & x_{n-3} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \alpha^{n-1} \sum_{i=0}^{n-1} \alpha^{i} x_{i} & x_{n-2} & x_{n-3} & \cdots & x_{0} \end{vmatrix}$$

と変形できる. よって, この行列式は

$$\sum_{i=0}^{n-1} \alpha^i x_i = x_0 + \alpha x_1 + \alpha^2 x_2 + \dots + \alpha^{n-1} x_{n-1}$$

を因数にもつ。すべての α に関してこのことがいえるから、因数定理により、この行列式は

$$\prod_{\alpha^{n-1}} (x_0 + \alpha x_1 + \alpha^2 x_2 + \dots + \alpha^{n-1} x_{n-1})$$

を因数にもつ。これはn次式であり、なおかつ x_0 の係数は1であることより、結果として

$$\begin{vmatrix} x_0 & x_1 & x_2 & \cdots & x_{n-1} \\ x_{n-1} & x_0 & x_1 & \cdots & x_{n-2} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ x_1 & x_2 & x_3 & \cdots & x_0 \end{vmatrix} = \prod_{\alpha^n = 1} (x_0 + \alpha x_1 + \alpha^2 x_2 + \cdots + \alpha^{n-1} x_{n-1})$$

である. これが証明すべきことであった. □

p90-91:5

前問において、n=4、 $x_1=i$ 、 $x_2=1$ 、 $x_3=-i$ とした場合を考えればよいので、 $\alpha=\pm 1,\pm i$ により、

(与式) =
$$\prod_{\alpha^4=1} (x + \alpha i + \alpha^2 - \alpha^3 i)$$

= $(x + i + 1 - i)(x - i + 1 + i)(x - 1 - 1 - 1)(x + 1 - 1 + 1)$
= $(x + 1)^3(x - 3)$

となる.

証明. $i \in \{1, 2, ..., n\}$ のもとで、n 個の点を $(x_i, y_i) \in \mathbb{R}^2$ とする。このとき、

$$\begin{cases} a_0 + a_1 x_1 + a_2 x_1^2 + \dots + a_n x_1^{n-1} = y_1 \\ a_0 + a_1 x_2 + a_2 x_2^2 + \dots + a_n x_2^{n-1} = y_2 \\ \vdots \\ a_0 + a_1 x_n + a_2 x_n^2 + \dots + a_n x_n^{n-1} = y_3 \end{cases}$$

である,これを行列の形に表すと,

$$\begin{pmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \cdots & x_1^{n-1} \\ 1 & x_2 & x_2^2 & \cdots & x_2^{n-1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_n & x_n^2 & \cdots & x_n^{n-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

となる.

ここで,

$$A := \begin{pmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \cdots & x_1^{n-1} \\ 1 & x_2 & x_2^2 & \cdots & x_2^{n-1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_n & x_n^2 & \cdots & x_n^{n-1} \end{pmatrix}$$

とおくと, $|^tA|$ はヴァンデルモンドの行列式である.

行列式の値は, 行列の転置に対して不変なので,

$$|A| = \prod_{i < j} (x_j - x_i)$$

となり、条件によりこの値は0でない。ゆえに先の連立方程式はただ一つの解をもつ。 以上の考察によって、これらn 個の点を通る直線がただ一つ存在することが示された。 \square

与えられた行列式の係数行列式を A, A の第 j 列を t(1,0,0,0) で置き換えた行列を A_i とする. また,

$$T = \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix}, \quad S = \begin{pmatrix} c & -d \\ d & c \end{pmatrix}$$

とする. このとき,

$$\begin{vmatrix} T & -T \\ S & S \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2T & -T \\ O & S \end{vmatrix}$$
$$= |2T||S|$$
$$= 4(a^2 + b^2)(c^2 + d^2).$$

クラメールの公式により

$$\begin{cases} x = |A_1|/|A|, \\ y = |A_2|/|A|, \\ z = |A_3|/|A|, \\ u = |A_4|/|A|. \end{cases}$$

さて

$$|A_1| = \begin{vmatrix} 1 & -b & -a & b \\ 0 & a & -b & -a \\ 0 & -d & c & d \\ 0 & c & d & c \end{vmatrix}$$
$$= 1 \cdot \begin{vmatrix} a & -b & -a \\ -d & c & d \\ c & d & c \end{vmatrix}$$
$$= 2a(c^2 + d^2).$$

よって,

$$x = \frac{|A_1|}{|A|} = \frac{2a(c^2 + d^2)}{4(a^2 + b^2)(c^2 + d^2)} = \frac{a}{2(a^2 + b^2)}.$$

同様にしてy,z,uを求めると

$$x = \frac{a}{2(a^2 + b^2)}, \quad y = -\frac{b}{2(a^2 + b^2)}, \quad z = -\frac{a}{2(a^2 + a^2)}, \quad u = \frac{b}{2(a^2 + b^2)}.$$

与えられた行列式は,

$$\begin{cases} a_1x + b_1y = c_1 \\ a_2x + b_2y = c_2 \\ a_3x + b_3y = c_3 \end{cases}$$

の拡大係数行列の行列式を表す. 基本変形を施すと, この行列式は

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & g_1 \\ 0 & 1 & g_2 \\ 0 & 0 & g_3 \end{pmatrix}, \tag{3}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & t & h_1 \\ 0 & 0 & h_2 \\ 0 & 0 & h_3 \end{pmatrix} \tag{4}$$

の場合に変形できる.

- (I) (3) の場合,行列式が 0 となる条件は $g_3=0$ である,このとき,上の連立方程式の解 (x,y) は存在 し一意に定まる.これは 3 直線が 1 点で交わることを表す.
- (II) (4) の場合、行列式は常に0であり、このとき、3直線はすべて平行であるか一致するかである。

以上の考察により、与えられた行列式が0であるのは

- (i) 3 直線が 1 点で交わる
- (ii) 3 直線が平行である
- (iii) 3 直線が一致する

のいずれかの場合である.

証明. $3 ext{ 点 P}_1$, P_2 , P_3 を通る平面の方程式を ax + by + cz + d = 0 とおく. このとき,

$$\begin{cases} ax + by + cz + d = 0 \\ ax_1 + by_1 + cz_1 + d = 0 \\ ax_2 + by_2 + cz_2 + d = 0 \\ ax_3 + by_3 + cz_3 + d = 0 \end{cases}$$

が成立する。すなわちこれは

$$\begin{pmatrix} x & y & z & 1 \\ x_1 & y_1 & z_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & z_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & z_3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix} = \mathbf{0}$$

をみたす。これをa, b, c, dについての連立方程式とみたとき、与条件により自明でない解があり、

$$\begin{vmatrix} x & y & z & 1 \\ x_1 & y_1 & z_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & z_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & z_3 & 1 \end{vmatrix} = 0$$

が成立する. これが証明すべきことであった. □

証明. 必要性・十分性をそれぞれ証明する.

(1) A が正則かつ A^{-1} が整数行列であると仮定し、 $\det A=\pm 1$ であることを示す。 A は整数行列であり、その行列式は、各要素の和と積でかけているから $\det A\in\mathbb{Z}$ である。同様にして $\det(A^{-1})\in\mathbb{Z}$ である。逆行列の行列式は、

$$\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det A}$$

であり、つまり $\det A$, $1/\det A \in \mathbb{Z}$ である.これを満たす整数は ± 1 だけである.

(2) $\det A = \pm 1$ であることを仮定し、A が正則かつ A^{-1} が整数行列であることを示す。 $\det A \neq 0$ より A の正則性がわかる。また、A の余因子行列を \tilde{A} とすると、余因子は A の各要素の和と積によって表現される。つまり、余因子は整数であるから \tilde{A} は整数行列である。また

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A}\tilde{A}$$

となる. $\det A = \pm 1$ であり、余因子は整数であるから、 A^{-1} は整数行列である.

以上の議論により証明された。 □

p90-91:11-イ)

証明. ${}^tA_\sigma$ は $(j,\sigma(j))$ 成分が 1 でそれ以外が 0 である行列である。いま $A=({m a}_1,{m a}_2,\ldots,{m a}_n)$ とすると,

$${}^{t}A_{\sigma}A_{\sigma} = \begin{pmatrix} (\boldsymbol{a}_{1}, \boldsymbol{a}_{1}) & (\boldsymbol{a}_{1}, \boldsymbol{a}_{2}) & \cdots & (\boldsymbol{a}_{1}, \boldsymbol{a}_{n}) \\ (\boldsymbol{a}_{2}, \boldsymbol{a}_{1}) & (\boldsymbol{a}_{2}, \boldsymbol{a}_{2}) & \cdots & (\boldsymbol{a}_{2}, \boldsymbol{a}_{n}) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ (\boldsymbol{a}_{n}, \boldsymbol{a}_{1}) & (\boldsymbol{a}_{n}, \boldsymbol{a}_{2}) & \cdots & (\boldsymbol{a}_{n}, \boldsymbol{a}_{n}) \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix}$$

$$= E$$

となり、A は直交行列である。 \Box

p90-91:11-□)

証明. 置換 σ , τ に関して

$$a_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{if } i = \sigma(j) \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}, \quad b_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{if } i = \tau(j) \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

と定義する.このとき,

$$(A_{\sigma}A_{\tau})_{ik} = \sum_{i=1}^{n} a_{ij}b_{jk}.$$

 b_{jk} が 0 以外の値を取るのは j= au(k) のときなので、クロネッカーのデルタを用いると

$$(A_{\sigma}A_{\tau})_{ik} = \sum_{j=1}^{n} a_{ij}\delta_{j,\tau(k)}$$

と書き換えられる. $\delta_{i,\tau(k)}$ が 0 以外の値を取るのは $j=\tau(k)$ のときであり,

$$(A_{\sigma}A_{\tau})_{ik} = a_{i,\tau(k)} = \delta_{i,\sigma(\tau(k))}.$$

よって,

$$(A_{\sigma}A_{\tau})_{ik} = \begin{cases} 1 & \text{if } i = \sigma\tau(k) \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

となり、これは $A_{\sigma\tau}$ の定義そのものなので、

$$A_{\sigma}A_{\tau} = A_{\sigma\tau}.$$

p90-91:11-ハ)

証明.
$$\tau = \sigma^{-1}$$
 とおくと,
$$A_{\sigma} = \sum_{\tau \in S_n} \operatorname{sgn}(\tau) a_{1\tau(1)} a_{2\tau(2)} \cdots a_{n\tau(n)}$$
$$= \sum_{\tau \in S_n} \operatorname{sgn}(\tau) a_{\tau^{-1}(1)1} a_{\tau^{-1}(2)2} \cdots a_{\tau^{-1}(n)n}$$
$$= \sum_{\sigma \in S_n} \operatorname{sgn}(\sigma^{-1}) a_{\sigma(1)1} a_{\sigma(2)2} \cdots a_{\sigma(n)n}$$
$$= \sum_{\sigma \in S_n} \operatorname{sgn}(\sigma) a_{\sigma(1)1} a_{\sigma(2)2} \cdots a_{\sigma(n)n}$$
$$= \operatorname{sgn}(\sigma).$$

これにより

$$sgn(\sigma) = \pm 1 \iff A_{\sigma} = \pm 1.$$

第4章

p93:問

証明. $|A \cup B|$ について, $|A \cap B|$ は $A \in B$ の共通部分の元の個数を考えているので,

$$|A \cup B| = |A| + |B| - |A \cap B|$$

$$\therefore |A| + |B| = |A \cup B| + |A \cap B|$$

である. これが証明すべきことであった. □

p94:問

3つのことを証明する.

反射律について 明らかに、A に基本変形を施してA 自身にすることができる.

対称律について P を (m,m) 型の基本行列, Q を (n,n) 型の基本行列として,

$$A = PBQ$$

とかくと、P, Q は正則なので、 P^{-1} , Q^{-1} が存在し、

$$B = P^{-1}AQ^{-1}$$

とかける. よって、対称律が成り立つことが示された.

推移律について P_1 , P_2 を (m,m) 型の基本行列, Q_1 , Q_2 を (n,n) 型の基本行列として,

$$A = P_1 B Q_1, \quad B = P_2 C Q_2$$

とかく. このとき, P_1 , Q_1 は正則だから, P_1^{-1} , Q_1^{-1} が存在し,

$$B = P_1^{-1} A Q_1^{-1}$$

となる. これにより,

$$P_1^{-1}AQ_1^{-1} = P_2CQ_2$$

となり、同様の議論によって

$$A = P_1 P_2 C Q_2 Q_1$$

となり、推移律も成り立つことが示された。 □

さて、行列 A に基本変形を施すと、A の階数を r として $F_{m,n}(r)$ が得られることと、r は 0 から $\min\{m,n\}$ までの整数値を取り得るので、商集合の元の個数は

$$\min\{m,n\}+1$$

となる.

p106-107:問1

求める $E \to F$ の取り替え行列を $P = (p_{ij})$ とし,

$$oldsymbol{e}_1 = egin{pmatrix} 1 \ 0 \ 1 \end{pmatrix}, \quad oldsymbol{e}_2 = egin{pmatrix} 2 \ 1 \ 0 \end{pmatrix}, \quad oldsymbol{e}_3 = egin{pmatrix} 1 \ 1 \ 1 \end{pmatrix}, \\ oldsymbol{f}_1 = egin{pmatrix} 3 \ -1 \ 4 \end{pmatrix}, \quad oldsymbol{f}_2 = egin{pmatrix} 4 \ 1 \ 8 \end{pmatrix}, \quad oldsymbol{f}_3 = egin{pmatrix} 3 \ -2 \ 6 \end{pmatrix}$$

とする. ここで,

$$f_i = \sum_{i=1}^3 p_{ji}e_j = p_{1i}e_1 + p_{2i}e_2 + p_{3i}e_3$$

であり、i=1,2,3 の場合についての連立方程式を作ると

$$f_1 = p_{11}e_1 + p_{21}e_2 + p_{31}e_3$$

$$f_2 = p_{12}e_1 + p_{22}e_2 + p_{32}e_3$$

$$f_3 = p_{13}e_1 + p_{23}e_2 + p_{33}e_3$$

これを解くことにより

$$\begin{split} p_{11} &= \frac{9}{2}, \quad p_{21} = -\frac{1}{2}, \quad p_{31} = -\frac{1}{2}, \\ p_{12} &= 5, \quad p_{22} = -2, \quad p_{32} = 3, \\ p_{13} &= \frac{13}{2}, \quad p_{23} = -\frac{3}{2}, \quad p_{33} = -\frac{1}{2} \end{split}$$

なので,

$$P = \begin{pmatrix} 9/2 & 5 & 13/2 \\ -1/2 & -2 & -3/2 \\ -1/2 & 3 & -1/2 \end{pmatrix}$$

である. また

$$(f_1, f_2, \dots, f_n) = (e_1, e_2, \dots, e_n)P$$

であるから

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & 3 \\ -1 & 1 & -2 \\ 4 & 8 & 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} P$$

$$P = \begin{pmatrix} 3 & 4 & 3 \\ -1 & 1 & -2 \\ 4 & 8 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}^{-1}$$

から求めることもできる.

p106-107:問2

まず,

$$f_i = \sum_{j=1}^2 p_{ji} e_j = p_{1i} e_1 + p_{2i} e_2$$

である、これにより

$$f_1 = p_{11}e_1 + p_{21}e_2,$$

 $f_2 = p_{12}e_1 + p_{22}e_2$

であるから,

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = p_{11} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + p_{21} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix},$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} = p_{12} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + p_{22} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

となり、これにより

$$p_{11} = -1, \quad p_{21} = 1, \quad p_{12} = -1, \quad p_{22} = 2$$

であるから、基底の取り替え $E \rightarrow F$ の行列は

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

である.

p107-108:問1

イ この集合を W_1 とおくと, W_1 は \mathbb{C}^n の部分空間をなす.

$$x = 0 \in W_1$$

であるから, $W_1 \neq \emptyset$ である.

また,

$$v = {}^{t}(v_1, v_2, \dots, v_n), \quad w = {}^{t}(w_1, w_2, \dots, w_n)$$

とおくと,

$$\mathbf{v} + \mathbf{w} = {}^{t}(v_1 + w_1, v_2 + w_2, \dots, v_n + w_n)$$

となり、これに加えて

$$(v_1+w_1)+(v_2+w_2)+\cdots+(v_n+w_n)=(v_1+v_2+\cdots+v_n)+(w_1+w_2+\cdots+w_n)=0+0=0$$

となるから、 $v+w \in W_1$ である。 さらに、 $a \in \mathbb{C}$ をとると、

$$a\mathbf{v} = {}^{t}(av_1, av_2, \dots, av_n)$$

であり,

$$av_1 + av_2 + \dots + av_n = a(v_1 + v_2 + \dots + v_n) = a \cdot 0 = 0$$

であるから、このとき $av \in W_1$ である.

以上により、 W_1 は \mathbb{C}^n の線型部分空間をなす. \square

口 この集合を W_2 とおくと、 W_2 は \mathbb{C}^n の部分空間をなす。

$$x = 0 \in W_2$$

であるから, $W_2 \neq \emptyset$ である.

また,

$$\mathbf{v} = {}^{t}(v_{p+1}, v_{p+2}, \dots, v_n), \quad \mathbf{w} = {}^{t}(w_{p+1}, w_{p+2}, \dots, w_n)$$

とおくと,

$$\mathbf{v} + \mathbf{w} = {}^{t}(v_{p+1} + w_{p+1}, v_{p+2} + w_{p+2}, \dots, v_n + w_n)$$

であり,

$$(v_{p+1} + w_{p+1}) + (v_{p+2} + w_{p+2}) + \dots + (v_n + w_n)$$

$$= (v_{p+1} + v_{p+2} + \dots + v_n) + (w_{p+1} + w_{p+2} + \dots + w_n)$$

$$= 0 + 0$$

$$= 0$$

となるため、このとき $v+w\in W_2$ である。

また,

$$a\mathbf{v} = {}^{t}(av_{p+1}, av_{p+2}, \dots, av_n)$$

であり,

$$av_{p+1} + av_{p+2} + \dots + av_n = a(v_{p+1} + v_{p+2} + \dots + v_n) = a \cdot 0 = 0$$

であるため、このとき $av \in W_2$ である.

以上により、 W_2 は \mathbb{C}^n の線型部分空間をなす. \square

八 これは部分空間をなさない.

$$v = {}^{t}(1, 0, 0, \dots, 0), \quad w = {}^{t}(0, 1, 0, \dots, 0)$$

とすると

$$v + w = {}^{t}(1, 1, 0, \dots, 0)$$

となり、与えられた条件式に当てはめると

$$1^2 + 1^2 + 0^2 + \dots + 0^2 = 2 \neq 1$$

であるから、この集合は \mathbb{C}^n の部分空間でない。

二 この集合を W_3 とおくと, W_3 は \mathbb{C}^n の部分空間をなす.

$$x = 0$$
 とすると、

$$(\boldsymbol{a}, \boldsymbol{x}) = 0$$

であるため, $W_3 \neq \emptyset$ である.

さて、v,w が条件を満たすとすると、内積の定義から

$$(a, v + w) = (a, v) + (a, w) = 0$$

である。また、 $c \in \mathbb{C}$ とすると、

$$(\boldsymbol{a}, c\boldsymbol{v}) = c(\boldsymbol{a}, \boldsymbol{v}) = 0$$

である.

以上により、 W_3 は \mathbb{C}^n の線型部分空間をなす. \square

p107-108:問2

イ この集合を W_1 とおくと, W_1 は \mathbb{K}^n の線型部分空間とならない.

たとえば

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

とおくと, $A, B \in W_1$ であるが,

$$A + B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

となり、A+B は正則行列である.よって W_1 は \mathbb{K}^n の線型部分空間とならない. \square この集合を W_2 とおくと, W_2 は \mathbb{K}^n の線型部分空間となる.

X=O としたとき,AO=OB が成り立つのは明らかなので, $W_2 \neq \varnothing$ である.また, $X,Y\in W_2$ とすると,

$$A(X+Y) = (X+Y)B$$

が成立し、さらに $a \in \mathbb{K}$ とすると、

$$A(aX) = (aX)B$$

が成立する.

以上により、 W_2 は \mathbb{K}^n の線型部分空間である. \square

 Λ この集合を W_3 とおくと、これは \mathbb{K}^n の線型部分空間とならない。

たとえば

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

とおくと,

$$A^2 = O, \quad B^2 = O$$

となり、 $A,B \in W_3$ であるが、

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

となり、これは冪零行列とならない.よって W_3 は \mathbb{K}^n の線型部分空間とならない. \square この集合を W_4 とおくと、これは \mathbb{K}^n の線型部分空間とならない. たとえば、

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

とおき、 $1/2 \in \mathbb{K}$ をとると、

$$\frac{1}{2}A = \begin{pmatrix} 1/2 & 0\\ 0 & 1/2 \end{pmatrix}$$

となり、これは W_4 の元ではない。よって W_4 は \mathbb{K}^n の線型部分空間とならない。

p122:問

まず,

$$m{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad m{a}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad m{a}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

とおく。正規直交基底のひとつを e_1 とすると, $\|a_1\| = \sqrt{2}$ により,

$$oldsymbol{e}_1 = rac{1}{\|oldsymbol{a}_1\|}oldsymbol{a}_1 = rac{1}{\sqrt{2}} egin{pmatrix} 1 \ -1 \ 0 \end{pmatrix}$$

となる. また,

$$a_2' = a_2 - (a_2, e_1)e_1$$

とすると,

$$\boldsymbol{a}_2' = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} - \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

である。これを用いると

$$m{e}_2 = rac{1}{\|m{a}_2'\|}m{a}_2' = rac{1}{\sqrt{6}/2}\cdotrac{1}{2}egin{pmatrix} 1 \ 1 \ -2 \end{pmatrix} = rac{1}{\sqrt{6}}egin{pmatrix} 1 \ 1 \ -2 \end{pmatrix}$$

となる. また,

$$a_3' = a_3 - (a_3, e_1)e_1 - (a_3, e_2)e_2$$

とすると

$$a_{3}' = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} - \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} - \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\} \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

となり

$$oldsymbol{e}_3 = rac{1}{\|oldsymbol{a}_3'\|}oldsymbol{a}_3' = rac{1}{\sqrt{3}} egin{pmatrix} 1 \ 1 \ 1 \end{pmatrix}$$

となる

以上の考察により、求める正規直交基底は

$$\langle \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1\\-1\\0 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1\\1\\-2 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1\\1\\1 \end{pmatrix} \rangle$$

である

p124:問-1)

証明. $\forall x \in W$ に対し、(x,y) = 0 となる $y \in W^{\perp}$ が存在する。よって (x,y) = (y,x) = 0 なので、 $y \in W^{\perp}$ に対し、 $x \in (W^{\perp})^{\perp}$ である。これで $x \in W \Longrightarrow x \in (W^{\perp})^{\perp}$ が言えたので、 $W \subset (W^{\perp})^{\perp}$ である。

また, 定理[4.7]から

$$\dim W + \dim W^{\perp} = \dim(W + W^{\perp}) + \dim(W \cap W^{\perp}),$$

$$\dim W + \dim W^{\perp} = n.$$

ここで定理 [6.4] から \mathbb{R}^n の計量空間 V は $W \dot{+} W^\perp$ と表されること,[4.8] から,この直和の共通部分は $\{o\}$ のみであることを用いた.

同様に

$$\dim W^{\perp} + \dim(W^{\perp})^{\perp} = n$$

でもあるので

$$\dim W = \dim(W^{\perp})^{\perp}$$

よって
$$W \subset (W^{\perp})^{\perp}$$
と上の等式から, $W = (W^{\perp})^{\perp}$ である. \square

第4章・章末問題

p127-130:1

$$s\boldsymbol{a}_1 + t\boldsymbol{a}_2 = u\boldsymbol{a}_3 + v\boldsymbol{a}_4$$

とおく. これにより,

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & -1 & 9 \\ 0 & 3 & 5 & 1 \\ 4 & -3 & 2 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} s \\ t \\ u \\ v \end{pmatrix} = \mathbf{o},$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} s \\ t \\ u \\ v \end{pmatrix} = \mathbf{o},$$

$$\begin{pmatrix} s \\ t \\ u \\ v \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} -3 \\ -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}. \quad (a は任意の定数)$$

とかけるので、 $W_1 \cap W_2$ の次元は 1 であり、その基底は

$$s\mathbf{a}_1 + t\mathbf{a}_2 = -a \begin{pmatrix} 1\\8\\6\\6 \end{pmatrix}$$

により,

$$\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 8 \\ 6 \\ 6 \end{pmatrix} \rangle$$

である.

p127-130:2

 W_1 に関して, $x_3 = s$, $x_4 = t$ とおくと,

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = s \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -9 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

とかけるため、 $\dim W_1 = 2$ であり、その基底は

$$\left\langle \begin{pmatrix} 1\\-1\\1\\0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -9\\3\\0\\1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

である. W_2 に関しても同様にして、 $\dim W_2 = 2$ であり、その基底は

$$\langle \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \rangle$$

である.したがって W_1+W_2 は

$$\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} -9 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

によって生成される.

ここで,

$$x \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} -9 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + w \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \mathbf{o}$$

とすると,

$$\begin{pmatrix} 1 & -9 & 0 & -1 \\ -1 & 3 & -1 & 3 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} = \boldsymbol{o}$$

となり、これに基本変形を施すと、

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 8 \\ 0 & 1 & 0 & -8 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ z \\ y \\ w \end{pmatrix} = \boldsymbol{o}$$

となる. したがって、 W_1+W_2 の次元は3であり、その基底は

$$\langle \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -9 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \rangle$$

である.

p127-130:5

A, B の定める線型写像をそれぞれ T_A , T_B とする。 $m{x} \in {
m Im}(T_A+T_B)$ を任意にとると、ある $m{y} \in \mathbb{R}^n$ が存在して、

$$x = (T_A + T_B)(y)$$

= $T_A(y) + T_B(y)$ (∵ $T_A \ge T_B$ は線型写像).

よって,

$$\operatorname{Im}(T_A + T_B) \subset \operatorname{Im} T_A + \operatorname{Im} T_B \tag{*}$$

これにより,

$$\operatorname{rank}(T_A + T_B) = \dim(\operatorname{Im}(T_A + T_B))$$
 (∵ 階数の定義)
 $\leq \dim(\operatorname{Im}(T_A) + \operatorname{Im}(T_B))$ (∵ (*))
 $\leq \dim(\operatorname{Im}(T_A)) + \dim(\operatorname{Im}(T_B))$ (∵ 定理 [4.7])
 $= \operatorname{rank}(T_A) + \operatorname{rank}(T_B).$ (∵ 階数の定義)

これを書き換えると

$$rank(A + B) \le rank(A) + rank(B)$$
.

これが証明すべきことであった.

p127-130:6-イ)

証明. BA は n 次の正方行列である。ここで、

$$rank(BA) \le min\{rank B, rank A\}$$

= $m < n$

であるから、rank(BA) < n である。よって BA は正則行列でない。 \square

p127-130:6-□)

AB は $m \times m$ 行列であり、これが正則なのは rank(AB) = m のときである.

 $\operatorname{rank}(AB) \leq \min \{\operatorname{rank} A, \operatorname{rank} B\} = m$ であり、 $\operatorname{rank} A \leq m$ かつ $\operatorname{rank} B \leq m$ であるから、 AB が正 則であるためには、 $\operatorname{rank} A = m$ かつ $\operatorname{rank} B = m$ であることが必要である.

さて、AやBの定める線型写像を T_A 、 T_B などと書くことにすると、次元定理により、

$$\begin{aligned} \operatorname{rank}(AB) &= \dim(\operatorname{Im}(T_{AB}(\mathbb{C}^m))) \\ &= \dim(\operatorname{Im}(T_A \circ T_B(\mathbb{C}^m))) \\ &= \dim(T_B(\mathbb{C}^m)) - \dim(T_B(\mathbb{C}^m) \cap {T_A}^{-1}(\boldsymbol{o_m})) \\ &= m - \dim(T_B(\mathbb{C}^m) \cap {T_A}^{-1}(\boldsymbol{o_m})). \end{aligned}$$

よって、 $T_B(\mathbb{C}^m) \cap (T_A)^{-1}(\boldsymbol{o_m}) = \{\boldsymbol{o_n}\}$ であれば、 $\operatorname{rank}(AB) = m$ である. 以上の考察により、AB が正則であるのは、以下の 2 条件が成り立つときである.

- (I) $\operatorname{rank} A = m$ かつ $\operatorname{rank} B = m$.
- (II) $T_B(\mathbb{C}^m) \cap T_A^{-1}(\boldsymbol{o_m}) = \{\boldsymbol{o_n}\}.$

附録Ⅲ

p249:問

イ 証明. 体 K の単位元について, 0 = 0 + 0 であるから,

$$a0 = a(0+0) = a0 + a0$$

 $\therefore a0 = a0 + a0$

K は加法について可換群であるから、a0 の逆元 -a0 が K に存在する。これを用いると、

$$a0 + (-a0) = a0 + a0 + (-a0)$$

 $\therefore 0 = a0 + a0 + (-a0)$

ここで,

$$a0 + a0 + (-a0) = a0 + \{a0 + (-a0)\}$$

= $a0 + 0$
= $a0$

となるから、0 = a0 である。0 = 0a についても同様。 \square

ロ 証明. $a \neq 0$ とする. このとき、a の逆元 $a^{-1} \in K$ が存在し、ab = 0 の両辺に a^{-1} をかけると、

$$a^{-1}(ab) = a^{-1}0$$
$$(a^{-1}a)b = 0$$
$$1b = 0$$
$$\therefore b = 0$$

である。これと $b \neq 0$ を仮定したときの同様の考察により、 ab = 0 のとき、 a = 0 または b = 0 である。 \square

参考文献

[1] 齋藤正彦『線型代数入門』,東京大学出版会,1966