齋藤正彦・線型代数入門解答集

なまちゃん

2024年1月5日

		第2章	17	p107-108:問1	41
目次		p34:問 1	17	7442	40
		p40:問	18	附録Ⅲ	43
	2	p41:問1	19	p249:問	43
目次	2	p42:問 1	20		
第1章	2	p52:問	22		
p5:問 1	2	p62:問 1	22		
p5:問 2	2	p62:問 2	22		
p7:問-(上)	3				
p7:問-(下)	3	第2章・章末問題	23		
p8:問1	4	p70-73:1-イ)	23		
p8:問 2	4	p70-73:1-□)	24		
p10:問1	5	p70-73:3-イ)	25		
p10:問2	5	p70-73:4	26		
p11:問1	6	p70-73:5	27		
p12:問2	6	p70-73:6	28		
p12:問3	6	p70-73:7	29		
p13:問 1	7	p70-73:8	30		
p18:問	8	p70-73:11	31		
p19:問1	9	p70-73:14	32		
p19:問 2	9	p70-73:15	33		
p19:問 1-(下)	9	 第3章	34		
p19:問 2-(下)	10	p77:問2	34		
p22:問 1	11	p77:問 3	34		
做 4 本 本十四日	4.4	p79:問	35		
第1章・章末問題	11	p83:問	36		
p29-30:1	11				
p29-30:2	13	第3章・章末問題	37		
p29-30:3	13	p90-91:3	37		
p29-30:4	14	p90-91:4	38		
p29-30:5	14	p90-91:5	38		
p29-30:7-(1)	15 16	第4 辛	20		
p29-30:8	16	第4章	39		
p29-30:9	16	p93:問	39		
p29-30:10	17	p94:問	40		

第1章

p5:問1

証明. 線分 PQ の中点を M とする. このとき,

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

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

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

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,

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

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

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

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.

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

$$S = \frac{1}{2} \sqrt{\|\overrightarrow{\mathbf{P}_1 \mathbf{P}_2}\|^2 \|\overrightarrow{\mathbf{P}_1 \mathbf{P}_3}\|^2 - (\overrightarrow{\mathbf{P}_1 \mathbf{P}_2}, \overrightarrow{\mathbf{P}_1 \mathbf{P}_3})^2}$$

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

$$= \frac{1}{2} \{ [(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2] [(x_3 - x_1)^2 + (y_3 - y_1)^2 + (z_3 - z_1)^2] - [(x_2 - x_1)(x_3 - x_1) + (y_2 - y_1)(y_3 - y_1) + (z_2 - z_1)(z_3 - z_1)]^2 \}^{\frac{1}{2}}$$

である,

p8:問1

イ 与えられた直線を l とする。l の方程式に x=-2 を代入すると,y=2 となるため,l は点 (-2,2) を通る。また,l の法線ベクトルのひとつは, $\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ なので,l の方向ベクトルのひとつは, $\begin{pmatrix} -3 \\ 2 \end{pmatrix}$ である。よって,l のベクトル表示のひとつは, $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \end{pmatrix} (-\infty < t < \infty)$ 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

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

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

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

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、この直線の方向べ

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

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、

$$x = \overrightarrow{\mathrm{OP}}_1 + t \overrightarrow{\mathrm{P}}_1 \overrightarrow{\mathrm{P}}_2$$
$$= x_1 + t(x_2 - x_1)$$
$$= (1 - t)x_1 + tx_2$$

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, $oldsymbol{x}=t_1oldsymbol{x}_1+t_2oldsymbol{x}_2,\quad t_1+t_2=1$

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

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、

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

と改めておくと,

$$egin{aligned} oldsymbol{x}_2 - oldsymbol{x}_1 = egin{pmatrix} 3 \ 0 \ -1 \end{pmatrix}, \quad oldsymbol{x}_3 - oldsymbol{x}_1 = egin{pmatrix} 1 \ -1 \ -1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

となり, $oldsymbol{x}_2-oldsymbol{x}_1$ と $oldsymbol{x}_3-oldsymbol{x}_1$ 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

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

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

これが求める直線の方程式である.

p12:問3

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

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

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

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

 $m{x} = m{x}_1 + s(m{x}_2 - m{x}_1) + t(m{x}_3 - m{x}_1)$ $\therefore \quad m{x} = (1-s-t)m{x}_1 + sm{x}_2 + tm{x}_3$ 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、 $0 \le t_1,t_2,t_3 \le 1$ であり $m{x} = t_1m{x}_1 + t_2m{x}_2 + t_3m{x}_3, \quad t_1 + t_2 + t_3 = 1$

$$x = t_1x_1 + t_2x_2 + t_3x_3, \quad t_1 + t_2 + t_3 = 1$$

となる。これが証明すべきことであった。 □

p13:問1

問1:

 (S_1) , (S_2) の法線ベクトルをそれぞれ \boldsymbol{x}_1 , \boldsymbol{x}_2 とおくと,

$$m{x}_1 = egin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \ m{x}_2 = egin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

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

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

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)

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

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. \square

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)

$$x = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$
 とおくと、(17) 式より、
$$Tx = \frac{ax + by}{a^2 + b^2}a$$

$$= \begin{pmatrix} a^2x + aby \\ abx + b^2y \end{pmatrix}$$

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

$$= \begin{pmatrix} a^2 & ab \\ ab & b^2 \end{pmatrix} x$$
であるから、
$$T = \begin{pmatrix} a^2 & ab \\ ab & b^2 \end{pmatrix}$$

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

p19:問2-(下)

イ 証明.
$$m{a}=inom{a_1}{a_2},\ m{b}=inom{b_1}{b_2},\ m{a}
eq m{0}$$
 かつ $m{b}
eq m{0}$ 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,
$$T=rac{1}{{a_1}^2+{a_2}^2}egin{pmatrix} {a_1}^2 & {a_1}{a_2} \\ {a_1}{a_2} & {a_2}^2 \end{pmatrix}$$
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

口 証明.
$$m{a}=egin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}$$
, $m{b}=egin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix}$ 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. \square

八 証明. イ), ロ) の文字や結論を用いると,

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

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、

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

(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,

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

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,

$$\frac{X_n}{T}$$

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 + 1 = 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

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

である.

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

p29-30:7-(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,





である

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,

$$egin{array}{cccc} \left| egin{array}{cccc} (oldsymbol{a},oldsymbol{a}) & (oldsymbol{a},oldsymbol{b}) & (oldsymbol{a},oldsymbol{c}) \ (oldsymbol{c},oldsymbol{a}) & (oldsymbol{c},oldsymbol{b}) & (oldsymbol{b},oldsymbol{c}) \ (oldsymbol{c},oldsymbol{a}) & (oldsymbol{c},oldsymbol{a}) \end{array}
ight| = \det(oldsymbol{a},oldsymbol{b},oldsymbol{c})^2$$

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.

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

 $(\boldsymbol{b} \times \boldsymbol{c}) \times \boldsymbol{a} = -(\boldsymbol{c}, \boldsymbol{a})\boldsymbol{b} + (\boldsymbol{b}, \boldsymbol{a})\boldsymbol{c},$
 $(\boldsymbol{c} \times \boldsymbol{a}) \times \boldsymbol{b} = -(\boldsymbol{a}, \boldsymbol{b})\boldsymbol{c} + (\boldsymbol{c}, \boldsymbol{b})\boldsymbol{a}.$

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,

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

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,
$$(与式) = \begin{pmatrix} A_{11} & O \\ O & A_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} B_{11} & O \\ O & B_{22} \end{pmatrix}$$

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

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

である.

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. \square

(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、

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

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.

八 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

よって, 求める逆行列は

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

である.

p62: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:問2

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

である.ここで, $x \ge y$ が直交することから,

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

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

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

第2章・章末問題

p70-73:1-イ)

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

$$\frac{(1,1) \, \text{$\pm 50 \, \text{$\pm 50 \, \text{$\pm 60 \, $\pm 60 \, \text{$\pm 60 \, \text{$\pm 60 \, \text{$\pm 60 \, \text{$\pm$$

よって, 求める逆行列は,

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

である.

p70-73:1-□)

よって, 求める逆行列は

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

である.

p70-73:3-イ)

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

$$\frac{\hat{\pi} 1 \text{ 列を掃き出す}}{} \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 & | & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & | & -2 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\frac{\hat{\pi} 2 \text{ 列を掃き出す}}{} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & | & -2 & -3 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & | & 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\frac{\hat{\pi} 3 \text{ 列を掃き出す}}{} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & -2 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & | & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & | & 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

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

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

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.

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、 $\mathbf{x} = {}^t(x_1, x_2, \dots, x_n)$ 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. $A\mathbf{x}$ 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とjをおきかえれば,

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

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。

 $\mathbf{1}^{t}PP = E$ 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、

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

となり、これが証明すべきことであった. □

ロ 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. 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、 $C \circ (i,k)$ 成分は

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

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

ハ $Ax = \alpha x$ において、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、

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

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

$$= |x_n|$$

であるから,

$$|\alpha||x_p| \le |x_p|$$

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

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,

$$AX = (Ax_1, Ax_2, \dots, Ax_n)$$

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、

$$Ax_j = A^t(x_{1j}e_1, x_{2j}e_2, \dots, x_{nj}e_n)$$

$$= A(x_{1j}e_1 + x_{2j}e_2 + \dots + x_{nj}e_n)$$

$$= x_{1j}a_1 + x_{2j}a_2 + x_{nj}a_n$$

$$= \sum_{i=1}^n x_{ij}a_i$$

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,

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

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

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

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

$$= |A| |X|$$

を得る.これが証明すべきことであった. □

第3章・章末問題

p90-91:3

イ 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. □

□ 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.

p90-91:4

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. これにより, 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.

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. \square

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.

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.

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

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 $a\mathbf{v} \in W_1$ 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.

 \blacksquare 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

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

口 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