# 齋藤正彦・線型代数入門解答集

## 数学書解答集作成班

## 2024年4月30日

		p29-30:5	16	p70-73:10-ハ)	41
目次		p29-30:7-(1)	17	p70-73:11	42
		p29-30:8	18	p70-73:12	43
E>5	•	p29-30:9	18	p70-73:13-イ)	44
目次	3	p29-30:10	19	p70-73:13-□)	44
はじめに	3	第2章	19	p70-73:13-ハ)	45
概要	3	<b>新 2 早</b>   p34:問 1	19 19	p70-73:13- <i>≍</i> )	46
Special Thanks	3	p40:問	20	p70-73:14	47
		p41:問1	21	p70-73:15	48
第1章	4	p42:問1	22	第3章	49
p5:問 1	4	p52:問	24	p77:問2	49
p5:問 2	4	p58:問	25	p77:問 3	49
p7:問-(上)	5	p62:問 1	26	p79:問	50
p7:問-(下)	5	p62:問 2	26	p83:問	51
p8:問 1	6	p62-63:問 3	26	p83:問-(イ)	52
p8:問 2	6	p65: 問 1	27	p83:問-(ロ)	52
p10:問1	7	p65: 問 2	28		
p10:問2	7			第3章・章末問題	53
p11:問 1	8	第2章・章末問題	29	<b>第3章・章末問題</b> p90-91:1-イ)	<b>53</b> 53
p11:問 1 p12:問 2	8 8	p70-73:1-イ)	29		
p11:問1 p12:問2 p12:問3	8	p70-73:1-イ) p70-73:1-ロ)	29 30	p90-91:1-イ)	53
p11:問1 p12:問2 p12:問3 p13:問1	8 8	p70-73:1-イ) p70-73:1-ロ)	29 30 31	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ)	53 54
p11:問1	8 8 8	p70-73:1-イ)	29 30 31 31	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ) p90-91:1-ニ)	53 54 55
p11:問1	8 8 8 9	p70-73:1-イ)	29 30 31 31 32	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ) p90-91:1-ニ) p90-91:2-イ)	53 54 55 56
p11:問1	8 8 8 9	p70-73:1-イ)	29 30 31 31 32 32	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ) p90-91:1-ニ) p90-91:2-イ) p90-91:2-ロ)	53 54 55 56 56
p11:問1	8 8 8 9 9	p70-73:1-イ)	29 30 31 31 32 32 33	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ) p90-91:1-ニ) p90-91:2-イ) p90-91:2-ロ)	53 54 55 56 56 57
p11:問1	8 8 8 9 9 10	p70-73:1-イ) p70-73:1-ロ) p70-73:2-イ) p70-73:2-ロ) p70-73:2-ハ) p70-73:2-ニ) p70-73:3-イ) p70-73:3-ロ)	29 30 31 31 32 32 33 33	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ) p90-91:1-ニ) p90-91:2-イ) p90-91:2-ロ) p90-91:3 p90-91:4	53 54 55 56 56 57 58
p11:問1	8 8 9 9 10 11	p70-73:1-イ)	29 30 31 31 32 32 33 33 34	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ) p90-91:1-ニ) p90-91:2-イ) p90-91:2-ロ) p90-91:3 p90-91:4 p90-91:5	53 54 55 56 56 57 58
p11:問1	8 8 9 9 10 11 11	p70-73:1-イ) p70-73:1-ロ) p70-73:2-イ) p70-73:2-ロ) p70-73:2-ハ) p70-73:2-ニ) p70-73:3-イ) p70-73:3-ロ) p70-73:4	29 30 31 31 32 32 33 33 34 35	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ) p90-91:1-ロ) p90-91:2-イ) p90-91:2-ロ) p90-91:3 p90-91:4 p90-91:5 p90-91:6	53 54 55 56 56 57 58 58 59
p11:問1	8 8 9 9 10 11 11 11 12 13	p70-73:1-イ) p70-73:1-ロ) p70-73:2-イ) p70-73:2-ロ) p70-73:2-ハ) p70-73:2-二) p70-73:3-イ) p70-73:3-ロ) p70-73:4	29 30 31 31 32 32 33 33 34 35 36	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ) p90-91:1-ニ) p90-91:2-イ) p90-91:2-ロ) p90-91:3 p90-91:4 p90-91:5 p90-91:6 p90-91:8	53 54 55 56 56 57 58 58 59 60
p11:問1	8 8 9 9 10 11 11 11 12 13	p70-73:1-イ) p70-73:1-ロ) p70-73:2-イ) p70-73:2-ロ) p70-73:2-ハ) p70-73:2-ニ) p70-73:3-イ) p70-73:3-ロ) p70-73:5 p70-73:6 p70-73:7	29 30 31 31 32 32 33 33 34 35 36 37	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ) p90-91:1-ニ) p90-91:2-イ) p90-91:2-ロ) p90-91:3 p90-91:4 p90-91:5 p90-91:6 p90-91:8 p90-91:9	53 54 55 56 56 57 58 58 59 60 61
p11:問1	8 8 9 9 10 11 11 12 13 13	p70-73:1-イ) p70-73:1-ロ) p70-73:2-イ) p70-73:2-ロ) p70-73:2-ニ) p70-73:2-ニ) p70-73:3-イ) p70-73:3-ロ) p70-73:4 p70-73:5 p70-73:6 p70-73:7	29 30 31 31 32 32 33 33 34 35 36 37 38	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ) p90-91:1-ロ) p90-91:2-イ) p90-91:2-ロ) p90-91:3 p90-91:4 p90-91:5 p90-91:6 p90-91:8 p90-91:9 p90-91:10 p90-91:11	53 54 55 56 56 57 58 59 60 61 62 63
p11:問1	8 8 9 9 10 11 11 12 13 13 15	p70-73:1-イ) p70-73:1-ロ) p70-73:2-イ) p70-73:2-ロ) p70-73:2-ニ) p70-73:2-ニ) p70-73:3-ロ) p70-73:3-ロ) p70-73:6 p70-73:7 p70-73:8 p70-73:9	29 30 31 31 32 32 33 33 34 35 36 37 38	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ) p90-91:1-ロ) p90-91:2-イ) p90-91:2-ロ) p90-91:3 p90-91:4 p90-91:5 p90-91:6 p90-91:8 p90-91:9 p90-91:10 p90-91:11	53 54 55 56 56 57 58 59 60 61 62 63
p11:問1	8 8 9 9 10 11 11 12 13 13	p70-73:1-イ) p70-73:1-ロ) p70-73:2-イ) p70-73:2-ロ) p70-73:2-ニ) p70-73:2-ニ) p70-73:3-イ) p70-73:3-ロ) p70-73:4 p70-73:5 p70-73:6 p70-73:7	29 30 31 31 32 32 33 33 34 35 36 37 38	p90-91:1-イ) p90-91:1-ロ) p90-91:1-ロ) p90-91:2-イ) p90-91:2-ロ) p90-91:3 p90-91:4 p90-91:5 p90-91:6 p90-91:8 p90-91:9 p90-91:10 p90-91:11	53 54 55 56 56 57 58 59 60 61 62 63

p106-1	.07	: 昆	引 1				66
p106-1	.07	: []	引 2				67
p107-1	.08	: []	目 1				68
p107-1	.08	: []	引 2				69
p122:	問						71
第4章・	章	門	問題				72
第 <b>4章</b> • p127-1			題				<b>72</b> 72
	30	1			•		
p127-1	30	1					72
p127-1	30	1				•	72

## 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。また、未完であるので、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。

#### **Special Thanks**

掲載許可を得た方のみ<sup>†1</sup>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 (LATEX 関連)

その他,多くの方々.

 $<sup>^{\</sup>dagger 1}$  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,

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

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

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

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,

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

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

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

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

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.

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.

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

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

である. これからtを消去すると,

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

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

**ロ** 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,

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

となり, $oldsymbol{x}_2-oldsymbol{x}_1$ 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

 $(S_1)$ ,  $(S_2)$  の法線ベクトルをそれぞれ  $x_1$ ,  $x_2$  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  $(0 \le heta \le rac{\pi}{2})$  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, $0 \le heta \le rac{\pi}{2}$  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  $\pi_1$ ,  $\pi_2$  を考え,  $\pi_1$ ,  $\pi_2$  の法線ベクトルをそれぞれ  $n_1$ ,  $n_2$  とおく.

- $m{n}_1$  と  $m{n}_2$  が平行なとき  $\pi_1$  に垂直な平面は  $\pi_2$  にも垂直であり、このような平面を  $\pi_3$  とすると、 $\pi_3$  は  $m{n}_1$ ,  $m{n}_2$  と平行である.よって  $m{\pi}_3$  と  $m{\pi}_1$ ,  $m{\pi}_2$  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.
- $n_1$  と  $n_2$  が平行でないとき  $n_1, n_2 \neq \mathbf{0}$  は明らかなので、 $n_3 \coloneqq n_1 \times n_2$  とすると、 $n_3 \neq \mathbf{0}$  である.よって、 $n_3$  は  $\pi_1$ 、 $\pi_2$  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  $2 \times 2$  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,  $2 \times 2$  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. 
$$m{a}=egin{pmatrix} a_1\\a_2 \end{pmatrix}, \ m{b}=egin{pmatrix} b_1\\b_2 \end{pmatrix}, \ m{a} 
eq m{0}$$
 かつ  $m{b} 
eq m{0}$  とする。このとき, $Tm{x}=rac{(m{a},m{x})}{(m{a},m{a})}m{a}\\ &=a_1x+a_2y\ \begin{pmatrix} a_1 \end{pmatrix}$ 

$$= \frac{a_1 x + a_2 y}{a_1^2 + a_2^2} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}$$

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

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。  $\square$  **ロ 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 $\alpha$ 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,

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

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,

$$\mathbf{x} = \frac{t_1 \mathbf{x}_1 + t_2 \mathbf{x}_2 + \dots + t_n \mathbf{x}_n}{t_1 + t_2 + \dots + t_n} \cdot (t_1 + t_2 + \dots + t_n) + t_{n+1} \mathbf{x}_{n+1}$$
$$= T_n \mathbf{X}_n + t_{n+1} \mathbf{x}_{n+1}$$

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 + 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

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

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 $R_{-\theta}$ 、 $A_x$ 、 $R_{\theta}$  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  $T_{\theta}$  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  $\theta$  回転する行列を表す。 以上の考察により証明された。  $\Box$ 

#### 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.

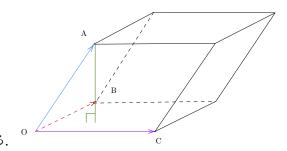
一方, この平行六面体の O, B, C を含む面の面積は,

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

で与えられる.

以上の考察により、求める長さは,

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



#### p29-30:8

証明.

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

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.

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

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。  $\square$ 

<sup>†1</sup> 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, 
$$(与式) = \begin{pmatrix} A_{11} & O \\ O & A_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} B_{11} & O \\ O & B_{22} \end{pmatrix}$$
 
$$= \begin{pmatrix} A_{11}B_{11} & O \\ O & A_{22}B_{22} \end{pmatrix}$$
 
$$= \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & -11 \\ 0 & 0 & 3 & -2 \end{pmatrix}$$

#### 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、

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

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

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

#### p58:問

**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、

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

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

$$\left\| oldsymbol{x} + oldsymbol{y} 
ight\|^2 = (oldsymbol{x}, oldsymbol{x}) + (oldsymbol{x}, oldsymbol{y}) + (oldsymbol{y}, oldsymbol{x}) + (oldsymbol{y}, oldsymbol{y})$$

である。ここで、
$$m{x}$$
 と  $m{y}$  が直交することから、 $(m{x},m{y})+(m{y},m{x})=(m{x},m{y})+\overline{(m{x},m{y})}=0$ 

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

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

#### 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)

$$\frac{3 \quad 3 \quad -5 \quad -6 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0}{1 \quad 2 \quad -3 \quad -1 \quad | \quad 0 \quad 1 \quad 0 \quad 0}$$

$$\frac{2 \quad 3 \quad -5 \quad -3 \quad | \quad 0 \quad 0 \quad 1 \quad 0}{2 \quad 3 \quad -5 \quad -3 \quad | \quad 0 \quad 0 \quad 1 \quad 0}$$

$$\frac{1 \quad 0 \quad 2 \quad 2 \quad | \quad 0 \quad 0 \quad 0 \quad 1}{2 \quad 0 \quad 0 \quad 0 \quad 1}$$

$$\frac{1 \quad 2 \quad -3 \quad -1 \quad | \quad 0 \quad 1 \quad 0 \quad 0}{3 \quad 3 \quad -5 \quad -6 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0}$$

$$\frac{3 \quad 3 \quad -5 \quad -6 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0}{2 \quad 3 \quad -5 \quad -6 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0}$$

$$\frac{3 \quad 3 \quad -5 \quad -6 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0}{2 \quad 3 \quad -5 \quad -6 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0}$$

$$\frac{3 \quad 3 \quad -5 \quad -6 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0}{2 \quad 3 \quad -5 \quad -6 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0}$$

$$\frac{3 \quad 3 \quad -5 \quad -6 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0}{2 \quad 3 \quad -5 \quad -6 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0}$$

$$\frac{3 \quad 3 \quad -5 \quad -6 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0}{2 \quad 3 \quad -5 \quad -6 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0}$$

$$\frac{1 \quad 0 \quad 2 \quad 2 \quad | \quad 0 \quad 0 \quad 1 \quad 0}{0 \quad 1 \quad 0 \quad 1 \quad 0 \quad 1}$$

$$\frac{1 \quad 0 \quad -3 \quad 4 \quad -3 \quad | \quad 1 \quad 0 \quad 1 \quad 0 \quad 0}{0 \quad -1 \quad 1 \quad 1 \quad 0 \quad 1 \quad 0}$$

$$\frac{0 \quad -1 \quad 1 \quad -1 \quad | \quad 0 \quad -2 \quad 1 \quad 0}{0 \quad 2 \quad -1 \quad 1 \quad | \quad 0 \quad 1 \quad 0 \quad 1}$$

$$\frac{0 \quad 1 \quad -1 \quad 1 \quad | \quad 0 \quad 2 \quad -1 \quad 0}{0 \quad 1 \quad 0 \quad 1 \quad 1 \quad 3 \quad -3 \quad 0}$$

$$\frac{0 \quad 0 \quad 1 \quad 0 \quad 1 \quad 1 \quad 1 \quad 5 \quad -4 \quad 0}{0 \quad 1 \quad 0 \quad 1 \quad 1 \quad 1 \quad 5 \quad -4 \quad 0}$$

$$\frac{0 \quad 0 \quad 1 \quad 0 \quad 1 \quad 1 \quad 1 \quad 5 \quad -4 \quad 0}{0 \quad 0 \quad 0 \quad -1 \quad | \quad -1 \quad -6 \quad 5 \quad 1}$$

$$\frac{3 \quad 4 \quad fix \quad (-1) \quad fil \quad T, \quad (4,4) \quad \mathcal{E}$$

$$\frac{3 \quad 4 \quad fix \quad (-1) \quad fil \quad T, \quad (4,4) \quad \mathcal{E}$$

$$\frac{3 \quad 4 \quad fix \quad (-1) \quad fil \quad T, \quad (4,4) \quad \mathcal{E}$$

$$\frac{3 \quad 4 \quad fix \quad (-1) \quad fil \quad T, \quad (4,4) \quad \mathcal{E}$$

$$\frac{3 \quad 4 \quad fix \quad (-1) \quad fil \quad T, \quad (4,4) \quad \mathcal{E}$$

$$\frac{3 \quad 4 \quad fix \quad (-1) \quad fil \quad T, \quad (4,4) \quad \mathcal{E}$$

$$\frac{3 \quad 4 \quad fix \quad (-1) \quad fil \quad T, \quad (4,4) \quad \mathcal{E}$$

$$\frac{3 \quad 4 \quad fix \quad (-1) \quad fil \quad T, \quad (4,4) \quad \mathcal{E}$$

$$\frac{3 \quad 4 \quad fix \quad (-1) \quad fil \quad T, \quad (4,4) \quad \mathcal{E}$$

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.

#### р70-73: 2-П)

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

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

となる.

#### 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

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

となる.

#### p70-73:3-イ)

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

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

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

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

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

#### p70-73 : 3-□)

となる.

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

#### 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、 $\mathbf{x} = {}^t(x_1, x_2, \dots, x_n)$  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。  $\square$ 

## p70-73:6

**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、

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

**証明**.  $X=(x_{ij}), Y=(y_{ij})$  とする.ここで、XY O(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。

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。

 $\mathbf{1}^{t}PP = E$  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. □

ハ 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,

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

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,

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

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

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

であるから、たしかに X + Y と x + y は対応する.

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

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

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

$$[Xy \ge x \times y$$
 について $]$ 

$$\begin{bmatrix} Xy & \mathbf{z} \times \mathbf{y} & \mathbf{z} > \mathbf{v} \\ 0 & -z & y \\ z & 0 & -x \\ -y & x & 0 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -zy' + yz' \\ zx' - xz' \\ -yx' + xy' \end{pmatrix}$$

であり、なおかつ

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

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. 口

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、

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

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

$$= |x_p|$$

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、 $\tau$  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) = 
$$\begin{cases} (-1)^{\frac{n}{2}} a_1 a_2 \cdots a_n & (n = 2m \ \mathcal{O} \ \xi \ \mathcal{E}) \\ (-1)^{\frac{n-1}{2}} a_1 a_2 \cdots a_n & (n = 2m - 1 \ \mathcal{O} \ \xi \ \mathcal{E}) \end{cases}$$

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. □

# p83:問-(イ)

多重線型性などを用いて変形すると,

$$(5\%) = -\begin{vmatrix} 2 & -5 & 3 & 10 \\ 1 & 0 & 2 & -3 \\ 5 & 3 & -2 & 2 \\ -3 & -2 & 4 & 2 \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} 0 & -5 & -1 & 16 \\ 1 & 0 & 2 & -3 \\ 0 & 3 & -12 & 17 \\ 0 & -2 & 10 & -7 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 2 & -3 \\ 0 & -5 & -1 & 16 \\ 0 & 3 & -12 & 17 \\ 0 & -2 & 10 & -7 \end{vmatrix}$$
$$= 1 \cdot (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} -5 & -1 & 16 \\ 3 & -12 & 17 \\ -2 & 10 & -7 \end{vmatrix} = 539$$

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,

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

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、

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

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-=)

第1列で余因子展開すると

$$\begin{split} ( \not \ni \vec{\pi} ) &= -a^2 \begin{vmatrix} a^2 & b^2 & 1 \\ c^2 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{vmatrix} + b^2 \begin{vmatrix} a^2 & b^2 & 1 \\ 0 & c^2 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} a^2 & b^2 & 1 \\ 0 & c^2 & 1 \\ c^2 & 0 & 1 \end{vmatrix} \\ &= -a^2 (b^2 + c^2 - a^2) + b^2 (b^2 - c^2 - a^2) - (a^2 c^2 + b^2 c^2 - c^4) \\ &= a^4 + b^4 + c^4 - 2a^2 b^2 - 2b^2 c^2 - 2c^2 a^2. \end{split}$$

### 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、

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

$$|A| = 0$$

となり、これが証明すべきことであった。 □

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. □

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、

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

**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  $\alpha^{j-1}$  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  $\alpha$  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

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

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。  $A は整数行列であり、その行列式は、各要素の和と積でかけているから <math>\det A\in\mathbb{Z}$  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  $\pm 1$  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. □

 $\mathbf{1}^{t}A_{\sigma}$  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  $A=(\boldsymbol{a}_{1},\boldsymbol{a}_{2},\ldots,\boldsymbol{a}_{n})$  とすると、

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

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

$$= E$$

となり、A は直交行列である.

# 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.

# p106-107:問1

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

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

とする. ここで,

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

であり、i=1,2,3 の場合についての連立方程式を作ると

$$f_1 = p_{11}\mathbf{e}_1 + p_{21}\mathbf{e}_2 + p_{31}\mathbf{e}_3$$
  

$$f_2 = p_{12}\mathbf{e}_1 + p_{22}\mathbf{e}_2 + p_{32}\mathbf{e}_3$$
  

$$f_3 = p_{13}\mathbf{e}_1 + p_{23}\mathbf{e}_2 + p_{33}\mathbf{e}_3$$

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

$$\boldsymbol{f}_1 = p_{11}\boldsymbol{e}_1 + p_{21}\boldsymbol{e}_2,$$

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

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  $E \to F$  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.

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

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.

= 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

 $m{\prime}$  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, $W_2 \neq \emptyset$  である.

 $\exists t, X, Y \in W_2 \$   $\exists t \in X, Y \in W_2 \$ 

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

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。  $\square$ 

 $\Lambda$  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,

$$a_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad a_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad a_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

とおく、正規直交基底のひとつを  $oldsymbol{e}_1$  とすると, $\|oldsymbol{a}_1\| = \sqrt{2}$  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

$$a_2' = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} - \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

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.

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

となる

以上の考察により、求める正規直交基底は

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

# 第4章・章末問題

# p127-130:1

 $s,t,u,v\in\mathbb{R}$  Ł L.

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

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,

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

### 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

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

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

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

# 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,

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

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