

系 2,12 K -ベクトル空間 V から W への線形写像 f があり、 V の基底を e_1, e_2, \dots, e_n とする。この時、次が同値である。

- (a) f が同型写像
- (b) $f(e_1), f(e_2), \dots, f(e_n)$ が W の基底

命題 2,13 K -ベクトル空間 V から W への線形写像 f が同型ならば、逆写像 $f^{-1} : W \rightarrow V$ も線形写像であり、同型である。

命題の証明

V の基底を e_1, e_2, \dots, e_n とする。 f が同型なので、上の系より $f(e_1), \dots, f(e_n)$ が W の基底である。

V の元 $v = k_1e_1 + \dots + k_ne_n$ は $f(v) \in W$ に対応する。

$$f(v) = f(k_1e_1 + \dots + k_ne_n) = k_1f(e_1) + \dots + k_nf(e_n) \quad (1)$$

これにより任意の元 $w = k_1f(e_1) + \dots + k_nf(e_n) \in W$ に対し $k_1e_1 + \dots + k_ne_n$ を対応させる写像が存在する。

$$f^{-1} : W \rightarrow V, \quad k_1f(e_1) + \dots + k_nf(e_n) \mapsto k_1e_1 + \dots + k_ne_n \quad (2)$$

k_1, \dots, k_n の内、 $k_i = 1$ としそれ以外を 0 とすれば、 $f^{-1}(f(e_i)) = e_i$ となる。その為、次のように f^{-1} は線形写像であることがわかる。

$$f^{-1}(k_1f(e_1) + \dots + k_nf(e_n)) = k_1e_1 + \dots + k_ne_n \quad (3)$$

$$= k_1f^{-1}(f(e_1)) + \dots + f^{-1}(f(k_ne_n)) \quad (4)$$

また、 f^{-1} は W の基底 $f(e_i)$ を V の基底 e_i にうつすので同型写像であることもわかる。

問 2.4-1 線形写像 $t : K[x]_2 \rightarrow K[x]_4$ を $f(x) \mapsto f((x+1)^2)$ で定める。

$K[x]_2$ の基底 $a_1 = 1, a_2 = x, a_3 = x^2$ と、 $K[x]_4$ の基底 $b_1 = 1, b_2 = x, b_3 = x^2, b_4 = x^3, b_5 = x^4$ に関する t の表現行列を求めよ。

線形写像 t で a_1, a_2, a_3 を移すと次のようになる。

$$t(a_1) = t(1) = 1 = b_1 \quad (5)$$

$$t(a_2) = t(x) = (x+1)^2 = x^2 + 2x + 1 = b_3 + 2b_2 + b_1 \quad (6)$$

$$t(a_3) = t(x^2) = ((x+1)^2)^2 = x^4 + 4x^3 + 6x^2 + 4x + 1 \quad (7)$$

$$= b_5 + 4b_4 + 6b_3 + 4b_2 + b_1 \quad (8)$$

これらをベクトルとして並べ、行列の積で表す。

$$(t(a_1) \ t(a_2) \ t(a_3)) = (b_1 \ b_2 \ b_3 \ b_4 \ b_5) \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 4 \\ 0 & 1 & 6 \\ 0 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (9)$$

よって、線形写像 t の表現行列は次の行列である。

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 4 \\ 0 & 1 & 6 \\ 0 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (10)$$

問 2.4-2 a_1, \dots, a_n と b_1, \dots, b_n をそれぞれ K^n の線形独立な元とし、これらを並べてできる n 次行列をそれぞれ A と B とする。

この時、 K^n の基底 a_1, \dots, a_n から b_1, \dots, b_n への変換行列は $A^{-1}B$ であることを示せ。

.....
 n 次正方行列 A, B は次のような行列である。

$$A = (a_1 \ a_2 \ \cdots \ a_n), \quad B = (b_1 \ b_2 \ \cdots \ b_n) \quad (11)$$

変換行列 M は次の式を満たすような行列である。

$$(b_1 \ b_2 \ \cdots \ b_n) = (a_1 \ a_2 \ \cdots \ a_n) M \quad (12)$$

これは $B = AM$ ということである。 a_1, \dots, a_n は線形独立であるので A は正則である。そこで、両辺に左から A^{-1} をかけることで $A^{-1}B = M$ となる。つまり、変換行列は $A^{-1}B$ となる。

問 2.6-1 次の行列 A に対し、 $\text{Im}L_A$ と $\text{Ker}L_A$ の基底を求めよ。

$$(a) \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

.....
 L_A とは次のような写像である。

$$L_A : K^3 \rightarrow K^2, \quad \mathbf{x} \rightarrow A\mathbf{x} \quad (13)$$

\mathbf{a}_i, \mathbf{x} を次のように置く。

$$\mathbf{a}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{a}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{a}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \quad (14)$$

$x_i \in K$ に対して $\text{Im}L_A$ を考える。

$$L_A(\mathbf{x}) = A\mathbf{x} = (\mathbf{a}_1 \quad \mathbf{a}_2 \quad \mathbf{a}_3) \mathbf{x} = x_1\mathbf{a}_1 + x_2\mathbf{a}_2 + x_3\mathbf{a}_3 \quad (15)$$

$\mathbf{a}_2 = 2\mathbf{a}_1 + 2\mathbf{a}_3$ であるので、 $L_A(\mathbf{x}) = (x_1 + 2x_2)\mathbf{a}_1 + (2x_2 + x_3)\mathbf{a}_3$ である。 $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_3$ は線形独立であるのでこれが $\text{Im}L_A$ の基底となる。

$$\text{Im}L_A = \langle \mathbf{a}_1, \mathbf{a}_3 \rangle = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle \quad (16)$$

$\text{Ker}L_A$ は $L_A(\mathbf{x}) = 0$ を満たす $\mathbf{x} \in K^3$ 全体の集合である。

式 (15) より $x_1\mathbf{a}_1 + x_2\mathbf{a}_2 + x_3\mathbf{a}_3 = \mathbf{0}$ の解空間の基底を求める。左辺を計算すると次のようになる。

$$x_1\mathbf{a}_1 + x_2\mathbf{a}_2 + x_3\mathbf{a}_3 = \begin{pmatrix} x_1 + 2x_2 \\ 2x_2 + x_3 \end{pmatrix} \quad (17)$$

これは成分ごとに見ると $x_1 + 2x_2 = 0$, $2x_2 + x_3 = 0$ となるので、 $\alpha = x_2$ と置くと、 $x_1 = -2\alpha$, $x_3 = -2\alpha$ である。よって、 \mathbf{x} は次のようになる。

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} -2\alpha \\ \alpha \\ -2\alpha \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \quad (18)$$

これにより \mathbf{x} は 1 次元空間となり、 $\text{Ker}L_A$ は次のように生成される。

$$\text{Ker}L_A = \left\langle \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\rangle \quad (19)$$

$$(b) \quad A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

.....
 A による線形写像 L_A は次のような写像である。

$$L_A : K^2 \rightarrow K^2, \quad \boldsymbol{x} \rightarrow A\boldsymbol{x} \quad (20)$$

行列 A を列ベクトルに分ける。

$$\boldsymbol{a}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \boldsymbol{a}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad A = (\boldsymbol{a}_1 \quad \boldsymbol{a}_2) \quad (21)$$

$\boldsymbol{a}_1, \boldsymbol{a}_2$ は一次独立なので A は正則行列であり、 $\text{Im}L_A$ は 2 次元、 $\text{Ker}L_A$ は 0 次元である。つまり、次のような基底で表すことが出来る。

$$\text{Im}L_A = \langle \boldsymbol{a}_1, \boldsymbol{a}_2 \rangle = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle, \quad \text{Ker}L_A = \langle 0 \rangle \quad (22)$$

問 3.2-3 計量ベクトル空間 V の任意の基底を $\boldsymbol{v}_1, \dots, \boldsymbol{v}_n$ とする。

グラム シュミット
 Gram-Schmidt の正規直交化法を用いて基底 $\boldsymbol{e}_1, \dots, \boldsymbol{e}_n$ を定めた時、 $\boldsymbol{e}_1, \dots, \boldsymbol{e}_n$ は互いに直交することを示せ。

$$\boldsymbol{e}_1 = \boldsymbol{v}_1, \quad \boldsymbol{e}_j = \boldsymbol{v}_j - \sum_{i=1}^{j-1} \frac{(\boldsymbol{v}_j, \boldsymbol{e}_i)}{\|\boldsymbol{e}_i\|^2} \boldsymbol{e}_i \quad (j > 1) \quad (23)$$

$\boldsymbol{e}_i, \boldsymbol{e}_j$ が直交するとは $i \neq j$ の時 $(\boldsymbol{e}_i, \boldsymbol{e}_j) = 0$ となることである。

証明は $\boldsymbol{e}_1, \dots, \boldsymbol{e}_j$ が互いに直交するなら $(\boldsymbol{e}_{j+1}, \boldsymbol{e}_1) = (\boldsymbol{e}_{j+1}, \boldsymbol{e}_2) = \dots = (\boldsymbol{e}_{j+1}, \boldsymbol{e}_j) = 0$ となることを帰納的に示す。

.....
 $\boldsymbol{e}_1, \boldsymbol{e}_2$ は次のようなベクトルである。

$$\boldsymbol{e}_1 = \boldsymbol{v}_1, \quad \boldsymbol{e}_2 = \boldsymbol{v}_2 - \frac{(\boldsymbol{v}_2, \boldsymbol{e}_1)}{\|\boldsymbol{e}_1\|^2} \boldsymbol{e}_1 \quad (24)$$

この 2 つの内積 $(\boldsymbol{e}_1, \boldsymbol{e}_2)$ を求める。

$$(\boldsymbol{e}_1, \boldsymbol{e}_2) = (\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{v}_2 - \frac{(\boldsymbol{v}_2, \boldsymbol{e}_1)}{\|\boldsymbol{e}_1\|^2} \boldsymbol{e}_1) \quad (25)$$

$$= (\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{v}_2 - \frac{(\boldsymbol{v}_2, \boldsymbol{v}_1)}{\|\boldsymbol{v}_1\|^2} \boldsymbol{v}_1) \quad (26)$$

$$= (\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{v}_2) - \frac{(\boldsymbol{v}_2, \boldsymbol{v}_1)}{\|\boldsymbol{v}_1\|^2} (\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{v}_1) \quad (27)$$

$$= (\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{v}_2) - \frac{(\boldsymbol{v}_2, \boldsymbol{v}_1)}{\|\boldsymbol{v}_1\|^2} \|\boldsymbol{v}_1\|^2 \quad (28)$$

$$= 0 \quad (29)$$

$(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2) = 0$ より $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2$ は直交している。

$\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_j$ ($1 < j < n$) が直交していると仮定し、これらと \mathbf{e}_{j+1} が直交していることを確認する。

$1 \leq k \leq j$ として内積 $(\mathbf{e}_{j+1}, \mathbf{e}_k)$ を計算する。

$$(\mathbf{e}_{j+1}, \mathbf{e}_k) = \left(\mathbf{v}_{j+1} - \sum_{i=1}^j \frac{(\mathbf{v}_{j+1}, \mathbf{e}_i)}{\|\mathbf{e}_i\|^2} \mathbf{e}_i, \mathbf{e}_k \right) \quad (30)$$

$$= (\mathbf{v}_{j+1}, \mathbf{e}_k) - \left(\sum_{i=1}^j \frac{(\mathbf{v}_{j+1}, \mathbf{e}_i)}{\|\mathbf{e}_i\|^2} \mathbf{e}_i, \mathbf{e}_k \right) \quad (31)$$

$$= (\mathbf{v}_{j+1}, \mathbf{e}_k) - \left(\frac{(\mathbf{v}_{j+1}, \mathbf{e}_k)}{\|\mathbf{e}_k\|^2} \mathbf{e}_k, \mathbf{e}_k \right) \quad (i \neq k \text{ の時 } (\mathbf{e}_i, \mathbf{e}_k) = 0) \quad (32)$$

$$= (\mathbf{v}_{j+1}, \mathbf{e}_k) - \frac{(\mathbf{v}_{j+1}, \mathbf{e}_k)}{\|\mathbf{e}_k\|^2} (\mathbf{e}_k, \mathbf{e}_k) \quad (33)$$

$$= 0 \quad (34)$$

これにより $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_j$ が互いに直交していればこのベクトルと \mathbf{e}_{j+1} は直交する。

よって、 $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n$ は互いに直交する。
