



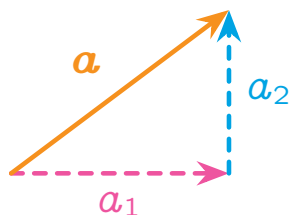
高次元への対応：数ベクトル

2次元以上の空間内の「移動」を表すには、「縦」と「横」などといった2方向だけでなく、もっと多くの方向への移動量を組み合わせて考える必要がある。

また、4次元を超えてしまうと、矢印の描き方すら想像がつかなくなってしまう。それは、方向となる軸が多すぎて、どの方向に進むかを表すのが難しくなるためだ。

そこで、一旦「向き」の情報を取り除くことで、高次元に立ち向かえないかと考える。


移動を表す矢印は「どの方向に進むか」と「どれくらい進むか」という向きと大きさの情報を持っているが、その「どれくらい進むか」だけを取り出して並べよう。




$$\boldsymbol{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}$$

こうして単に「数を並べたもの」もベクトルと呼ぶことにし、このように定義したベクトルを**数ベクトル**という。

数を並べるとき、縦と横の2通りがある。それぞれ**列ベクトル**、**行ベクトル**として定義する。

 **列ベクトル** 数を縦に並べたものを**列ベクトル**という。


$$\boldsymbol{a} = (a_i) = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$$

 行ベクトル 数を横に並べたものを行ベクトルという。

$$\mathbf{a} = (a_i) = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & \cdots & a_n \end{pmatrix}$$

単に「ベクトル」と言った場合は、列ベクトルを指すことが多い。

行ベクトルは、列ベクトルを横倒しにしたもの（列ベクトルの転置）と捉えることもできる。

 転置による行ベクトルの表現 行ベクトルは、列ベクトル \mathbf{a} を転置したものとして表現できる。


$$\mathbf{a}^T = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & \cdots & a_n \end{pmatrix}$$



ベクトルの和

ベクトルによって数をまとめて扱えるようにするために、ベクトルどうしの演算を定義したい。

ベクトルどうしの足し算は、同じ位置にある数どうしの足し算として定義する。

 ベクトルの和 2つの n 次元ベクトル \mathbf{a} と \mathbf{b} の和を次のように定義する。

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} = (a_i) + (b_i) = \begin{pmatrix} a_1 + b_1 \\ a_2 + b_2 \\ \vdots \\ a_n + b_n \end{pmatrix}$$

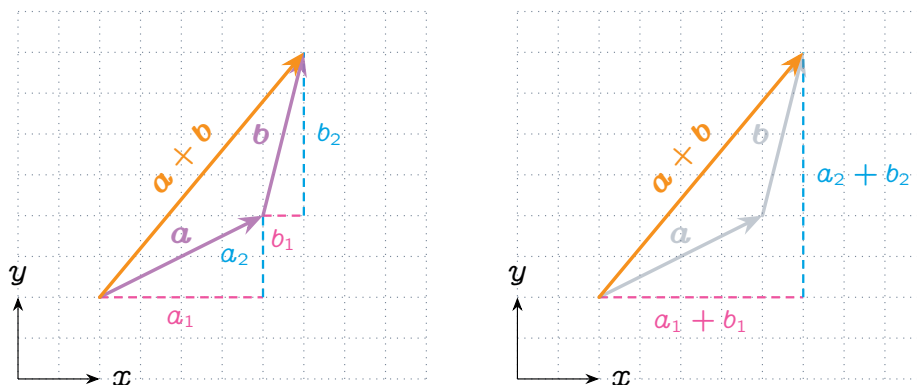
i 番目の数が \mathbf{a} と \mathbf{b} の両方に存在していなければ、その位置の数どうしの足し算を考えることはできない。

そのため、ベクトルの和が定義できるのは、同じ次元を持つ（並べた数の個数が同じ）ベクトルどうしに限られる。

移動の合成としてのイメージ

数ベクトルを「どれくらい進むか」を並べたものと捉えると、同じ位置にある数どうしを足し合わせるということは、同じ向きに進む量を足し合わせるということになる。

たとえば、 x 軸方向に a_1 、 y 軸方向に a_2 進んだ場所から、さらに x 軸方向に b_1 、 y 軸方向に b_2 進む…というような「移動の合成」を表すのが、ベクトルの和である。



平行四辺形の法則



[Todo 1: 平行移動しても同じベクトルなので…]

ベクトルの差：逆向きにしてから足す



[Todo 2: irobotu-linear-algebra 2.1.2 ベクトルの差]

矢に沿った移動で考える

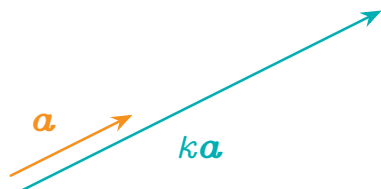


[Todo 3: 手持ちの画像を参考に、和と差の両方について書く]

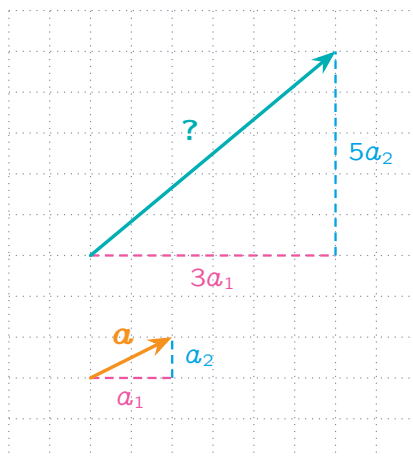
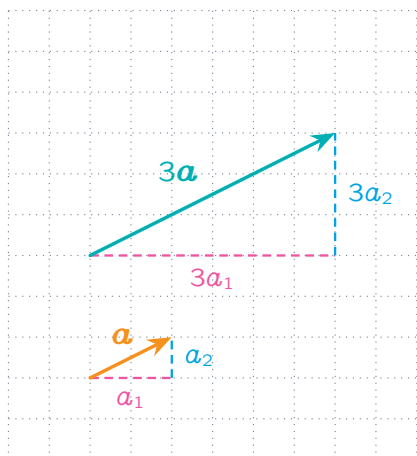


ベクトルのスカラー倍


「どれくらい進むか」を表す数たち全員に同じ数をかけることで、向きを変えずにベクトルを「引き伸ばす」ことができる。



ここで向きごとにかける数を変えてしまうと、いずれかの方向に多く進むことになり、ベクトルの向きが変わってしまう。そのため、「同じ」数をかけることに意味がある。



そこで、ベクトルの定数倍（スカラー倍）を次のように定義する。

 ベクトルのスカラー倍 n 次元ベクトル \mathbf{a} の k 倍を次のように定義する。

$$k\mathbf{a} = k(a_i) = \begin{pmatrix} ka_1 \\ ka_2 \\ \vdots \\ ka_n \end{pmatrix}$$

.....

Zebra Notes

Type	Number
todo	3