

行列

線形変換の表現行列

線形変換 f がどのような変換かは行列で表現できる。

座標 $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ の変換を考える。

$$\begin{aligned} f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} &= f\left\{\begin{pmatrix} x \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ y \end{pmatrix}\right\} \\ &= f\left\{x\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right\} \\ &= xf\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + yf\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ (線形性)} \\ &= xf\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + yf\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

と表せる。

したがって、 $f\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ と $f\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ が決まれば $f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ も決まる。

ここで

$$f\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ c \end{pmatrix}, f\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b \\ d \end{pmatrix}$$

と仮定する。すると

$$\begin{aligned} f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} &= xf\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + yf\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \\ &= x\begin{pmatrix} a \\ c \end{pmatrix} + y\begin{pmatrix} b \\ d \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} ax \\ cx \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} by \\ dy \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} ax + by \\ cx + dy \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \end{aligned}$$

よって

$$f\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ c \end{pmatrix}, f\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b \\ d \end{pmatrix}$$

の場合、線形変換 f は行列を用いて以下のように表せる。

$$f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

回転行列

$f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ を座標 $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ を θ 回転させる変換とする。

このとき変換 f を表現行列で表したい。

変換は $f\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, f\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ が決まれば、定まるのでそれぞれを回転させることを考える。

$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ を θ 回転させると、定義より

$$f\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix}$$

$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ の θ 回転は、 $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ の $\theta + 90^\circ$ とみなせるので

$$\begin{aligned} f\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} \cos(\theta + 90^\circ) \\ \sin(\theta + 90^\circ) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} -\sin \theta \\ \cos \theta \end{pmatrix} \end{aligned}$$

よって

$$f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

回転行列を利用した加法定理の証明

回転行列を用いて、加法定理が証明できる。

$(\alpha + \beta)$ 回転させる変換は、 α 回転させたのち、 β 回転させる変換と等しいと仮定する。
すると、このことは以下の式で表現できる。

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} \cos(\alpha + \beta) & -\sin(\alpha + \beta) \\ \sin(\alpha + \beta) & \cos(\alpha + \beta) \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta & -\sin \alpha \cos \beta - \cos \alpha \sin \beta \\ \sin \beta \cos \alpha + \sin \alpha \cos \beta & -\sin \alpha \sin \beta + \cos \alpha \cos \beta \end{pmatrix} \end{aligned}$$

等しい行列は各成分が等しいので

$$\begin{aligned} \sin(\alpha + \beta) &= \sin \alpha \cos \beta + \cos \alpha \sin \beta \\ \cos(\alpha + \beta) &= \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta \end{aligned}$$