みなさん、お久しぶりです。一夏休みはどうでしたか?(私の感想は「短い!」です。)

.....

数学の授業とは関係ないのですが、国際交流室員としての奈須田から、お願いがあります.

◎ 群馬高専では、今年度末の3月16日(日)~3月23日(日)にシドニーで短期海外 語学研修を実施する予定です。つきましては、参加に関する希望調査を form で行う ので、ご回答ください。



3 線型変換と表現行列

3.0 結局, 行列は何を表しているのか?

☑ 行列とは

行列とは、いくつかの数を縦横に並べた数の表のことをいう (cf. 第1週 §0.2).

$$A = [a_{ij}] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1j} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & \ddots & \vdots & & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \vdots & & \vdots \\ a_{i1} & \cdots & \cdots & a_{ij} & \cdots & \vdots \\ \vdots & & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & \cdots & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \leftarrow \hat{\pi} i \, \hat{\tau}$$

$$\hat{\pi} i \, \hat{\tau}$$

$$\hat{\tau}$$

$$\hat{\tau}$$

$$\hat{\tau}$$

$$\hat{\tau} j \, \hat{\eta}$$

$$\hat{\tau}$$

では一体, この数が並んでいる表=行列は, 何を表しているのだろうか?

— 行列は「線型写像」と呼ばれる写像を表しており、その性質を調べることが線型代数学の重要な主題の一つである。(線型代数=行列の計算、ジャナイヨ.)

線型写像は数学の他の分野でも現れ、広く数学を理解する上で欠かせないだけでなく、自然科学・工学の分野への応用の点からも重要である。後期の授業では、線型写像(特に線型変換)について扱う。

☑ 行列の積と行列の型(復習)

 $A = [a_{ij}]$ を $m \times n$ 行列, $B = [b_{ij}]$ を $n \times \ell$ 行列とすると,A と B の積 AB が定義され,これは $m \times \ell$ 行列となる.

$$\underbrace{A}_{m \times n} \underbrace{B}_{n \times \ell} = \underbrace{C}_{m \times \ell}$$

数学 B(奈須田) 第 16 週

特に $\ell = 1$ (B がn 次の列ベクトル) のとき,

$$\begin{bmatrix}
a_{11} & \cdots & a_{1n} \\
\vdots & & \vdots \\
a_{m1} & \cdots & a_{mn}
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
b_1 \\
\vdots \\
b_n
\end{bmatrix} =
\begin{bmatrix}
c_1 \\
\vdots \\
c_m
\end{bmatrix}$$

$$\xrightarrow{m \times 1}$$

となり、積 AB は ℓ 次の列ベクトルとなる。 つまり、 $m \times n$ 行列は、

これを "左から掛ける" ことで、n 次の列ベクトルをm 次の列ベクトルに写す

$$(x,y)$$
 次の列ベクトル (x,y) が次の列ベクトル (x,y) に (x,y) に

といえる.

例.
$$\begin{bmatrix} 9 & 8 & 7 & 6 \\ 5 & 4 & 3 & 2 \\ 1 & 0 & -1 & -2 \end{bmatrix}$$
は、4次の列ベクトル
$$\begin{bmatrix} 4 \\ 3 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$
を3次の列ベクトル
$$\begin{bmatrix} 80 \\ 40 \\ 0 \end{bmatrix}$$
に写す.
$$\begin{bmatrix} 9 & 8 & 7 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \end{bmatrix}$$
 $\begin{bmatrix} 80 \end{bmatrix}$

※ 1つの行だけからなる $1 \times n$ 行列 $\begin{bmatrix} a_1 & \cdots & a_n \end{bmatrix}$ のことを n 次の行ベクトル (row vector) という.

1つの列だけからなる $m \times 1$ 行列 $\begin{bmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_m \end{bmatrix}$ のことを m 次の列ベクトル (column vector) という。列

ベクトルは、座標のように (a_1,\ldots,a_m) と書かれることもある。また、列ベクトルは \vec{a} や \pmb{a} (手書きの場合はa) と表す。

問題3.1 次の行列の積について、その型を答えよ、(積を計算する必要はない、)

(1)
$$\begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 4 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 5 \end{bmatrix}$$
 (2)
$$\begin{bmatrix} 3 & 2 \\ -1 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 \\ 2 \end{bmatrix}$$
 (3)
$$\begin{bmatrix} 5 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

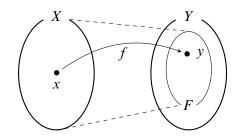
数学 B(奈須田) 第 16 週

☑ 行列と線型写像

定義 (写像)。 集合 X,Y があって、X の任意の要素 x に対して、Y の要素 y をただ 1 つ対応させる 対応関係 f を、X から Y への写像 (map, mapping) と呼び、

$$f: X \to Y$$
 $\mbox{$^{\circ}$} f: x \mapsto y$ $\mbox{$^{\circ}$} y = f(x)$

などと表す。またこのとき,X を定義域または始域 (domain),Y を終域 (codomain),y=f(x) と書ける y の集合 F を値域 (range) と呼ぶ。



定義 (線型写像, 線型変換). n次の列ベクトル \vec{x} をm次の列ベクトルに写す操作 f が次の2条件:

- (i) $f(\vec{x} + \vec{y}) = f(\vec{x}) + f(\vec{y})$
- (ii) $f(k\vec{x}) = kf(\vec{x})$ (k は定数)

を満たすとき、f を線型写像 (linear mapping) という。特にn=m のとき、f を線型変換または1次変換 (linear transformation) と呼ぶ。

※ (i), (ii) は、操作 f によってベクトルの演算 (和、定数倍) が保たれることを意味している.

cf. 比例関数 y = f(x) = ax.

 $A \in m \times n$ 行列とするとき、 $f(\vec{x}) = A\vec{x}$ が線型写像となっていることを確認しよう.

行列の積についての演算法則 (🖙 教科書 p. 59) から,

$$f(\vec{x} + \vec{y}) = A(\vec{x} + \vec{y}) = A\vec{x} + A\vec{y} = f(\vec{x}) + f(\vec{y}),$$

$$f(k\vec{x}) = A(k\vec{x}) = k(A\vec{x}) = kf(\vec{x}),$$

となる.

逆に、任意の線型写像 f は、適当な行列を用いて表すことができる。このとき、この行列を(ある基底に関する) f の表現行列 (representation matrix) という。

以降この授業では、特に断らない限り、n = m = 2 の場合のみを考える。

すなわち、行列
$$\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix}$$
 の表す線型変換のみを考える.

数学 B(奈須田) 第 16 週

3.1 線型変換

\square n=m=2 の場合の線型写像

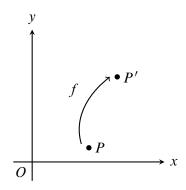
行列 $\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$ の表す線型変換 f によって、平面ベクトル $\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$ は平面ベクトル $\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix}$ へと写される:

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ax + by \\ cx + dy \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} \quad i.e. \quad f: \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \mapsto \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} \quad \text{or} \quad \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = f \begin{pmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \end{pmatrix}.$$

あるいは、平面ベクトル $\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$ は座標平面上の点 $P\left(x,y\right)$ と同一視できるので、f によって点 $P\left(x,y\right)$ が点 $P'\left(x',y'\right)$ に移される:

$$f: (x, y) \mapsto (x', y')$$
 or $P' = f(P)$,

と見ることもできる (この方が直感的に理解しやすい?).



注意. 線型変換で、原点は常に原点に移される(不変). $\cdot\cdot\cdot$) $A\vec{0}=\vec{0}$.

【例題3.1】

行列 $\begin{bmatrix} -3 & 1 \\ 2 & -4 \end{bmatrix}$ の表す線型変換を f とするとき、点 P (3, 1), Q (-1, 2) が移る点 P' = f(P), Q' = f(Q) の座標を求めよ、(点 P', Q' は、それぞれ点 P と Q の像と呼ばれる。)

Ø

問題3.2 次の行列が表す線型変換について、点(2,3)の像の座標を求めよ.

$$(1) \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 & -2 \end{bmatrix}$$

$$(2) \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix}$$