

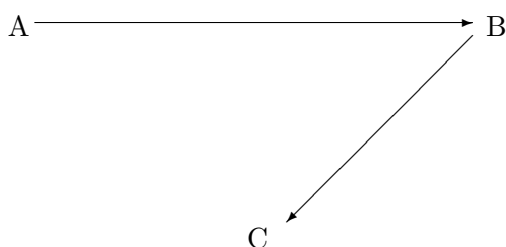
## 空間図形

Jacques Garrigue, 2014 年 4 月 25 日

## 行列の応用：グラフと隣接行列

前回, 例としてグラフを紹介したが, もう少し形式的に説明する.

グラフ  $G = (V, E)$  は頂点の集合  $V$  (vertices) と辺の集合  $E$  (edges) からできている.  $E$  は  $V$  上の二項関係である (頂点の対の集まり).  $E$  が対称的であれば  $G$  は無向グラフといい, そうでなければ有向グラフという.



上記のグラフを  $(\{A, B, C\}, \{(A, B), (B, C)\})$  と表現できる.

隣接行列 各行と列に  $V$  の頂点を割り当て,  $i$  番目と  $j$  番目の頂点が辺で結ばれている場合には成分  $ij$  を 1 とし, そうでなければ 0 とする行列を隣接行列という.

$$A = 1, B = 2, C = 3 \quad M = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$G$  が無向グラフであれば,  $M$  は対称行列になる.

また,  $M^n$  の  $i, j$  成分は  $i$  番目の頂点から  $j$  番目の頂点まで行く  $n$  ステップの道のりの数になる. たとえば,  $M^2$  の 1, 3 成分が 1 なので,  $A$  から  $C$  まで 2 ステップで行けることが分かる.

さらに,  $M$  が冪零行列なら,  $G$  が循環を含めないことも分かる.

$$M^2 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad M^3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

## 空間図形

幾何ベクトル 空間の二つの線分  $\vec{AB}$  と  $\vec{CD}$  の向きと長さが同じときに, その二つが幾何ベクトルとして等価であるといい,  $\vec{AB} = \vec{CD}$  と書く. 線分を書かずに, 幾何ベクトルを名前で指すこともできる  $\mathbf{a} = \vec{AB}$ . 長さ 0 のベクトル  $\mathbf{o} = \vec{AA}$  は向きを持たず, 零ベクトルという.

幾何ベクトルの和と差 二つの幾何ベクトルが  $\vec{AB}, \vec{BC}$  と表せたとき, その和が  $\vec{AC}$  になる. 同様に  $\vec{AC} - \vec{AB} = \vec{BC}$ . 特に  $-\vec{AB} = \vec{AA} - \vec{AB} = \vec{BA}$ , 同じ長さで向きが逆のベクトル.

幾何ベクトルの実数倍 ベクトル  $\mathbf{a}$  と同じ向きで長さが  $k$  倍 ( $k$  は正の実数) の幾何ベクトルを  $k\mathbf{a}$  と書く. 特に  $0\mathbf{a} = \mathbf{o}$ . また, 負の実数に関して,  $(-k)\vec{AB} = k(-\vec{AB}) = k\vec{BA}$ .

幾何ベクトルの性質 幾何ベクトルは数ベクトルと同じ性質を持っている. 特に和の性質・スカラー倍の性質・分配率がそのまま利用できる.

$$\begin{aligned} \mathbf{a} + \mathbf{b} &= \mathbf{b} + \mathbf{a} & \mathbf{a} + (\mathbf{b} + \mathbf{c}) &= (\mathbf{a} + \mathbf{b}) + \mathbf{c} & \mathbf{a} + \mathbf{o} &= \mathbf{a} \\ k(\mathbf{a} + \mathbf{b}) &= k\mathbf{a} + k\mathbf{b} & (k+l)\mathbf{a} &= k\mathbf{a} + l\mathbf{a} & (kl)\mathbf{a} &= k(l\mathbf{a}) & 1\mathbf{a} &= \mathbf{a} & 0\mathbf{a} &= \mathbf{o} \end{aligned}$$

ベクトルの並行 零でない二つのベクトル  $\mathbf{a}, \mathbf{b}$  が並行であることは,  $\mathbf{a} = k\mathbf{b}$  となるような  $k$  が存在することと等価である.

位置ベクトル 基点  $O$  を定めると, 任意の点  $A$  をベクトル  $\vec{OA}$  として表すことができる. 逆に「点  $\mathbf{a}$ 」という表現は位置ベクトル  $\mathbf{a}$  が定める点を指す.

例 (内分点・外分点) 2点  $\mathbf{a}, \mathbf{b}$  に対して,  $\mathbf{a}$  から  $\mathbf{b}$  に至る線分を  $m:n$  の比に

(i) 内分する点の位置ベクトルは  $\frac{n\mathbf{a} + m\mathbf{b}}{m+n}$ ,

(ii) 外分する点の位置ベクトルは  $\frac{m\mathbf{b} - n\mathbf{a}}{m-n}$  (ただし  $m \neq n$ ).

問 3角形  $ABC$  の辺  $AB, AC$  を  $m:n$  に内分する点をそれぞれ  $M, N$  とするとき,  $MN$  と  $BC$  が並行であることを示せ.

線形結合  $n$  個の幾何ベクトル  $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n$  が与えられた時, あるベクトル  $\mathbf{b}$  が  $\mathbf{b} = x_1\mathbf{a}_1 + \dots + x_n\mathbf{a}_n$  として表現できたとき,  $\mathbf{b}$  は  $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n$  の線形結合だと言う.

基底  $n$  個の幾何ベクトル  $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n$  について, 任意の幾何ベクトル  $\mathbf{a}$  が  $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n$  の線形結合で, かつ全ての  $i$  について  $\mathbf{e}_i$  が  $\mathbf{e}_i$  以外の  $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n$  の線形結合でなければ,  $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n$  は基底である.  $n=2$  のときは平面の基底,  $n=3$  のときは空間の基底という.

$$\mathbf{a} = a_1\mathbf{e}_1 + \dots + a_n\mathbf{e}_n$$

から得られた  $(a_1, \dots, a_n)$  を  $\mathbf{a}$  の成分という.  $\mathbf{a}$  とその各成分から作った列ベクトルを同一視できる.

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix}$$

定理 1 (成分の一意性) もしも  $\mathbf{a} = a_1\mathbf{e}_1 + \dots + a_n\mathbf{e}_n$  かつ  $\mathbf{a} = a'_1\mathbf{e}_1 + \dots + a'_n\mathbf{e}_n$  ならば,  $a_i = a'_i$  ( $i = 1, \dots, n$ ).

証明 簡単のために,  $a_1 \neq a'_1$  と仮定する. 和と実数倍の性質から,  $(a_1 - a'_1)\mathbf{e}_1 = (a_2 - a'_2)\mathbf{e}_2 + \dots + (a_n - a'_n)\mathbf{e}_n$  となるので,

$$\mathbf{e}_1 = \frac{1}{a_1 - a'_1} [(a_2 - a'_2)\mathbf{e}_2 + \dots + (a_n - a'_n)\mathbf{e}_n]$$

これが基底の定義と矛盾するので, 全ての成分が同じでなければならない.

数ベクトルの性質 上記の幾何ベクトルの性質を使えば, 幾何ベクトルの演算が数ベクトル上でもできることが分かる.

$$\mathbf{a} = \begin{bmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix}, \mathbf{b} = \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}, k \in \mathbf{R} \text{ ならば } \mathbf{a} + \mathbf{b} = \begin{bmatrix} a_1 + b_1 \\ \vdots \\ a_n + b_n \end{bmatrix}, k\mathbf{a} = \begin{bmatrix} ka_1 \\ \vdots \\ ka_n \end{bmatrix}$$