

線形代数の復習 解答例

問題 1.

(1) 勝手なベクトル $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ は、ある実数の組 a, b, c を用いて

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (*)$$

と表すことができる。実際、 a, b, c についての方程式と見て $(*)$ を解くと

$$a = \frac{-4x - 3y + 6z}{8}, \quad b = \frac{4x + y - 2z}{8}, \quad c = \frac{3y - 2z}{4}$$

と取ればよいことがわかる。一方、

$$a \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \quad (**)$$

を満たす実数の組 a, b, c は $a = b = c = 0$ しかない。これも $(**)$ を a, b, c について解けば確かめられる。以上より、与えられたベクトルの組は \mathbb{R}^3 の基底である。

(2) ある実数の組 a, b を用いて

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \quad (*)$$

と表すことができないベクトル $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ が存在する。つまり与えられたベクトルの組は \mathbb{R}^3 の基底でない。実際、 $x = y = 2$ に対して $(*)$ を満たす a, b は $a = b = 1$ のみであり、それなら $z = 5$ でなければならない。だから、例えば $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ などは $(*)$ のようには表せない。

(3) 与えられたベクトルの組は一次独立でなく、従って \mathbb{R}^3 の基底ではない。実際、

$$a \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} -7 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \quad (*)$$

を a, b, c について解くと $a = b = c = 0$ の他に $a = 1, b = -1, c = -2$ が得られる。

問題 2.

(1) これは線形写像である。勝手な定数 $c \in \mathbb{R}$ について

$$\begin{aligned} f \begin{pmatrix} cx \\ cy \\ cz \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} cx + cy - cz \\ -cx + cz \\ cx - cy \end{pmatrix} = c \begin{pmatrix} x + y - z \\ -x + z \\ x - y \end{pmatrix} \\ &= cf \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \end{aligned}$$

が成り立ち、勝手な 2 つのベクトルに対して

$$\begin{aligned} f \left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} \right) &= \begin{pmatrix} (x + x') + (y + y') - (z + z') \\ -(x + x') + (z + z') \\ (x + x') - (y + y') \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x + y - z \\ -x + z \\ x - y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x' + y' - z' \\ -x' + z' \\ x' - y' \end{pmatrix} \\ &= f \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} + f \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} \end{aligned}$$

が成り立つからである。

(2) これも線形写像である。勝手な定数 $c \in \mathbb{R}$ について

$$\begin{aligned} f \begin{pmatrix} cx \\ cy \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 4cx + cy \\ cx + 3cy \\ cy \end{pmatrix} = c \begin{pmatrix} 4x + y \\ x + 3y \\ y \end{pmatrix} \\ &= cf \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \end{aligned}$$

が成り立ち、勝手な 2 つのベクトルに対して

$$\begin{aligned} f \left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} \right) &= \begin{pmatrix} 4(x + x') + (y + y') \\ (x + x') + 3(y + y') \\ (y + y') \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4x + y \\ x + 3y \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 4x' + y' \\ x' + 3y' \\ y' \end{pmatrix} \\ &= f \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + f \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} \end{aligned}$$

が成り立つからである。

(3) これは線形写像でない。実際、上と同じことをやろうとすると定数 $c \in \mathbb{R}$ について一般に

$$\begin{aligned} f \begin{pmatrix} cx \\ cy \\ cz \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} cx - cz \\ cy + 1 \\ cz \end{pmatrix} \\ &\neq c \begin{pmatrix} x - z \\ y + 1 \\ cz \end{pmatrix} = cf \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \end{aligned}$$

となる。($c = 0$ とすれば等号は確かに成り立っていない。)

問題 3.

(1) \mathbf{v}_1 および f の定義に基づいて計算すると

$$\begin{aligned} f(\mathbf{v}_1) &= f \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \cdot 0 + 0 \\ 1 + 0 \\ 1 + 2 \cdot 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ &= 0 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

従って $f(\mathbf{v}_1) = \mathbf{v}_2 + \mathbf{v}_3$ を得る。同様に $f(\mathbf{v}_2) = 4\mathbf{v}_1 + 2\mathbf{v}_3$, $f(\mathbf{v}_3) = \mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2$ を得る。

(2) 写像は同じだが基底は異なることに注意する。計算は上と同様で、

$$\begin{aligned} f(\mathbf{v}_1) &= f \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \cdot 0 + 0 \\ 1 + 0 \\ 1 + 2 \cdot 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ &= (-1) \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + 0 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

従って $f(\mathbf{v}_1) = -\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_3$ を得る。同様に $f(\mathbf{v}_2) = 3\mathbf{v}_1 - 2\mathbf{v}_2 + 3\mathbf{v}_3$, $f(\mathbf{v}_3) = 3\mathbf{v}_1 - \mathbf{v}_2 + 3\mathbf{v}_3$ を得る。

(3) これも同じようにやる。

$$\begin{aligned} f(\mathbf{v}_1) &= f \begin{pmatrix} 7 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 21 \\ 12 \\ 15 \end{pmatrix} \\ &= 3 \cdot \begin{pmatrix} 7 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix} + 0 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + 0 \cdot \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

従って $f(\mathbf{v}_1) = 3\mathbf{v}_1$ を得る。同様に $f(\mathbf{v}_2) = -\mathbf{v}_2$, $f(\mathbf{v}_3) = -2\mathbf{v}_3$ を得る。

問題 4. (1) $\begin{pmatrix} 0 & 4 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}$ (2) $\begin{pmatrix} -1 & 3 & 3 \\ 0 & -2 & -1 \\ 1 & 3 & 3 \end{pmatrix}$ (3) $\begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}$

問題 5.

(1) 複素数 $\alpha = a + \sqrt{-1}b$ を \mathbb{R}^2 の元 (a, b) と同一視したとき、一次変換 f_α による $(1, 0)$ の行き先は $(a + \sqrt{-1}b)(1 + \sqrt{-1} \cdot 0) = a + \sqrt{-1}b$ であり、基底 $(1, 0), (0, 1)$ を用いて表せば $a(1, 0) + b(0, 1)$. 同様にして $(0, 1)$ の行き先は $(a + \sqrt{-1}b)(0 + \sqrt{-1} \cdot 1) = -b + a\sqrt{-1}$ であり、基底 $(1, 0), (0, 1)$ を用いて表せば $-b(1, 0) + a(0, 1)$. よって、 f_α の表現行列は $A = \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix}$ で与えられる.

(2) ある一次変換によりベクトル $(1, 0)$ が (a, c) に、ベクトル $(0, 1)$ が (b, d) に移される時、表現行列は $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ で与えられる。「原点を中心とした角度 θ 回転」により、点 $(1, 0)$ は $(\cos \theta, \sin \theta)$ に、点 $(0, 1)$ は $(-\sin \theta, \cos \theta)$ に移されるから、表現行列は $\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$ となる.

(3) $\alpha = \cos \theta + \sqrt{-1} \sin \theta$ の定める一次変換 f_α と $\beta = \cos \varphi + \sqrt{-1} \sin \varphi$ の定める一次変換 f_β を考える. (2) より基底 $(1, 0), (0, 1)$ に関する f_α と f_β の表現行列はそれぞれ、 $\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$ と $\begin{pmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi \\ \sin \varphi & \cos \varphi \end{pmatrix}$ で与えられる. 一方、 $f_\alpha \circ f_\beta$ は「原点を中心とした角度 $\theta + \varphi$ 回転」に他ならないから、 $\begin{pmatrix} \cos(\theta + \varphi) & -\sin(\theta + \varphi) \\ \sin(\theta + \varphi) & \cos(\theta + \varphi) \end{pmatrix}$ で与えられる. さらに、線形写像の合成は表現行列の積に対応しているから

$$\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi \\ \sin \varphi & \cos \varphi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\theta + \varphi) & -\sin(\theta + \varphi) \\ \sin(\theta + \varphi) & \cos(\theta + \varphi) \end{pmatrix}$$

が従う. これを対応する複素数によって書けば

$$(\cos \theta + \sqrt{-1} \sin \theta)(\cos \varphi + \sqrt{-1} \sin \varphi) = \cos(\theta + \varphi) + \sqrt{-1} \sin(\theta + \varphi)$$

が得られる.

問題 6.

(1) 直接計算により

$$\begin{aligned} f(\mathbf{x}) \cdot f(\mathbf{y}) &= \begin{pmatrix} \cos \theta x_1 - \sin \theta x_2 \\ \sin \theta x_1 + \cos \theta x_2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos \theta y_1 - \sin \theta y_2 \\ \sin \theta y_1 + \cos \theta y_2 \end{pmatrix} \\ &= (\cos \theta x_1 - \sin \theta x_2)(\cos \theta y_1 - \sin \theta y_2) + (\sin \theta x_1 + \cos \theta x_2)(\sin \theta y_1 + \cos \theta y_2) \\ &= x_1 y_1 + x_2 y_2 = \mathbf{x} \cdot \mathbf{y} \end{aligned}$$

と確かめられる. g についても同様である.

(2) 標準基底 $\mathbf{e}_1 := \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\mathbf{e}_2 := \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ に関する h の表現行列を $A := \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ とする.

$$A\mathbf{e}_1 \cdot A\mathbf{e}_1 = \mathbf{e}_1 \cdot \mathbf{e}_1, \quad A\mathbf{e}_2 \cdot A\mathbf{e}_2 = \mathbf{e}_2 \cdot \mathbf{e}_2$$

から $a^2 + c^2 = b^2 + d^2 = 1$ を得る. 従って, ある $\theta, \varphi \in \mathbb{R}$ を用いて $A = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \varphi \\ \sin \theta & \cos \varphi \end{pmatrix}$

とおいてよい. さらに

$$A\mathbf{e}_1 \cdot A\mathbf{e}_2 = \mathbf{e}_1 \cdot \mathbf{e}_2$$

より $\cos \theta \sin \varphi + \sin \theta \cos \varphi = 0$ を得る. これは, ある整数 m について $\theta + \varphi = m\pi$ が成り立つことを意味する. m の偶奇に応じて A の形が f, g のように決まる.

問題 7.

(1) i, j を結ぶ線の数と j, i を結ぶ線の数と同じなので対称行列となる.

$$(2) A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}, A^2 = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}, A^3 = \begin{pmatrix} 2 & 3 & 3 \\ 3 & 2 & 3 \\ 3 & 3 & 2 \end{pmatrix}, A^4 = \begin{pmatrix} 6 & 5 & 5 \\ 5 & 6 & 5 \\ 5 & 5 & 6 \end{pmatrix}.$$

(3) $k = 1$ のとき, A の第 (i, j) 成分は頂点 i, j をただ 1 本の線を通して行くルートである. $k = 2$ のときを考えてみよう. $1 \leq r \leq n$ なる整数 r に対して, 頂点 i から頂点 r までただ 1 本の線を通して行くルートの個数は a_{ir} であり, 一方で頂点 r から j までただ 1 本の線を通して行くルートの個数は a_{rj} である. 従って, 頂点 i から j までで 2 本の線を通して行くルートの総数は $\sum_{r=1}^n a_{ir}a_{rj}$ と書ける. これは行列 A の第 i 行と第 j 列の各成分を掛けて足し上げたもので, すなわち A^2 の第 (i, j) 成分である.

一般の場合は k に関する数学的帰納法を用いる. A^k の (i, j) 成分を $a(k)_{ij}$ で表そう. 帰納法の仮定より, 頂点 i から頂点 r まで丁度 $k-1$ 本の線を通して行くルートの総数は $a(k-1)_{ir}$ である. 一方で, 頂点 r から j までただ 1 本の線を通して行くルートは $a(1)_{rj}$ 個ある. 従って, 頂点 i から j まで丁度 k 本の線を通して行くルートは $\sum_{r=1}^n a(k-1)_{ir}a(1)_{rj}$ 個ある. これは行列 A^{k-1} の第 i 行の各成分と行列 A の第 j 列の各成分をそれぞれ掛け合わせて足し上げたものであり, 行列 $A^{k-1}A = A^k$ の第 (i, j) 成分 $a(k)_{ij}$ に他ならない.

問題 8.

(1) ある $a_{11}, a_{21}, a_{12}, a_{22} \in \mathbb{R}$ を用いて $\mathbf{v}'_1 = a_{11}\mathbf{v}_1 + a_{21}\mathbf{v}_2$, $\mathbf{v}'_2 = a_{12}\mathbf{v}_1 + a_{22}\mathbf{v}_2$ と表せる.

行列 P として $\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$ を取ればよい. $\mathbf{v}'_1, \mathbf{v}'_2$ が \mathbb{R}^2 の基底なので P は正則である (第 3 回問題 10 を参照せよ).

(2) $(f(\mathbf{v}'_1), f(\mathbf{v}'_2)) = (\mathbf{v}'_1, \mathbf{v}'_2)A' = (\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2)PA'$. 一方で, f の線形性から

$$(f(\mathbf{v}'_1), f(\mathbf{v}'_2)) = (f(\mathbf{v}_1), f(\mathbf{v}_2))P = (\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2)AP.$$

表現行列の一意性 (第 5 回定義 5 を参照せよ) より $PA' = AP$ を得る. P は正則ゆえ $A' = P^{-1}AP$.

問題 9.

(1) 紛らわしいので、複素数の全体をひとまず K と置こう。どんな複素数も 1 という元の複素数倍で表せるから、 K を \mathbb{C} ベクトル空間とみなすと、1 だけからなる基底が取れることになる。一方、 K を \mathbb{R} ベクトル空間とみなすと、1 と虚数単位 i からなる基底が取れる。

(2) $1, \xi$ が V を張ることは $\xi^2 = i = -1 + \sqrt{2}\xi$ および $\xi^3 = \frac{-1}{\sqrt{2}} + \frac{1}{\sqrt{2}}i = -\sqrt{2} + \xi$ より従う。次に $1, \xi$ の一次独立性を示す。 $a_0, a_1 \in \mathbb{R}$ が $a_0 + a_1\xi = 0$ を満たすとする、実部と虚部に分けて $a_0 + \frac{1}{\sqrt{2}}a_1 = 0, \frac{1}{\sqrt{2}}a_1 = 0$ 、従って $a_0 = a_1 = 0$ が成り立たねばならない。

定義より $1, \xi, \xi^2, \xi^3$ は W を生成する。これらが一次独立であることを示そう。 $a_0, a_1, a_2, a_3 \in \mathbb{Q}$ が $a_0 + a_1\xi + a_2\xi^2 + a_3\xi^3 = 0$ を満たしていると仮定する。 ξ^2, ξ^3 と ξ の関係から

$$\begin{aligned} 0 = a_0 + a_1\xi + a_2\xi^2 + a_3\xi^3 &= a_0 + a_1\xi + a_2(-1 + \sqrt{2}\xi) + a_3(-\sqrt{2} + \xi) \\ &= \left(a_0 + \frac{a_1}{\sqrt{2}} - \sqrt{2}a_3 + \frac{a_3}{\sqrt{2}} \right) + i \left(\frac{a_1}{\sqrt{2}} + a_2 + \frac{a_3}{\sqrt{2}} \right). \end{aligned}$$

すると実部と虚部はともにゼロでなければならないので、 $a_0 + \frac{a_1}{\sqrt{2}} - \sqrt{2}a_3 + \frac{a_3}{\sqrt{2}} = \frac{a_1}{\sqrt{2}} + a_2 + \frac{a_3}{\sqrt{2}} = 0$ 。これは次のように整理できる。

$$\begin{cases} a_0 + \sqrt{2} \left(\frac{a_1}{2} - \frac{a_3}{2} \right) = 0, \\ a_2 + \sqrt{2} \left(\frac{a_1}{2} + \frac{a_3}{2} \right) = 0. \end{cases}$$

$a_0, a_1, a_2, a_3 \in \mathbb{Q}$ なので $a_0 = \frac{a_1}{2} - \frac{a_3}{2} = 0, a_2 = \frac{a_1}{2} + \frac{a_3}{2} = 0$ が必要。これを解けば $a_0 = a_1 = a_2 = a_3 = 0$ が結論される。