

# 行列と線形変換・逆行列

樋口さぶろお <https://hig3.net>

龍谷大学工学部数理情報学科

線形代数 L03(2019-04-23 Tue)

最終更新: Time-stamp: "2019-04-24 Wed 09:04 JST hig"

## 今日の目標

- 高橋線形 §2.3 2 次の正方行列の逆行列が計算できる
- 高橋線形 §2.2 2 次の正方行列と 2 次元の線形変換の関係を, 回転移動, 対称移動を例に説明できる.



## L02-Q1

## Quiz 解答: 行列の積の法則

①

$$\begin{aligned}
 (A + B)^2 &\stackrel{(1)}{=} (A + B)(A + B) \\
 &\stackrel{(2)}{=} A(A + B) + B(A + B) \\
 &\stackrel{(2)}{=} (A^2 + AB) + (BA + B^2) \\
 &\stackrel{\times(4)}{\neq} A^2 + 2AB + B^2.
 \end{aligned}$$

②

$$\begin{aligned}
 (A + 3B)B(-2A + 4B) &\stackrel{(2)}{=} -2(AB + 3B^2)(A - 2B) \\
 &\stackrel{(2)}{=} -2(AB + 3B^2)A - 2(AB + 3B^2)(-2B) \\
 &\stackrel{(1)(3)\times(4)}{\neq} -2A^2B - 6B^2A + 4AB^2 - 6B^3.
 \end{aligned}$$

## ここまで来たよ

2 略解: 行列の積, 行列とベクトルの積, 行列の転置

3 行列と線形変換・逆行列

- 単位行列・2 次の正方行列の行列式・逆行列
- 線形変換

## 単位行列 高橋線形 §1.4

$n \times n$  行列のことを  $n$  次の正方行列 高橋線形 p.2 という。

### $n$ 次の 単位行列

$$E = I = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & & & \vdots \\ \vdots & & \ddots & & \vdots \\ \vdots & & & & 1 & 0 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

性質: (積の定義できる) 任意の行列  $A, B, \mathbf{v}$  に対して,  
 $AE = A, EB = B, E\mathbf{v} = \mathbf{v}, {}^t\mathbf{v}E = {}^t\mathbf{v}$ .

スカラー 対 行列 = 1 対 単位行列.

$E$  の  $(i, j)$  成分を  $e_{ij}$  とすると,  $e_{ij} = \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & (i = j) \\ 0 & (i \neq j) \end{cases}$

Kronecker のデルタ記号

$\Sigma$  の中で, 添字置き換え係:  $\sum_{i=1}^n a_i \delta_{ij} = a_j, \quad \sum_{j=1}^n \delta_{ij} b_j = b_i,$

# 行列式

行列式 (determinant) 高橋線形 §2.3(p.34)

2 次の正方行列  $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$  に対して, 次のスカラーを  $A$  の行列式という.

$$\det A = |A| = ad - bc$$

あとで,  $n$  次の正方行列に対しても定義する. 高橋線形 §5.

$n$  次の正方行列の行列式に対して, 実は, 高橋線形定理 2.3(p.37) 高橋線形問題 2.17

$$\det A \times \det B = \det(AB).$$

高橋線形問題 2.14 高橋線形問題 2.18

行列式は「行列の式」=「行列」ではない(スカラーである). あんパンが「あんこ」でない(パンである) ようなもの.

# 逆行列

## 逆行列 ( $n$ 次の正方行列)

$n$  次の正方行列  $A$  に対して,

$$AB = E$$

となる行列  $B$  があるとき,  $B$  は  $A$  の逆行列であるといい,  $B = A^{-1}$  とかく.

略記法:  $A^{-n} = (A^{-1})^n$ .

事実 1:  $AA^{-1} = A^{-1}A = E$ .

事実 2:  $(A^{-1})^{-1} = A$ .

**正則行列**: 逆行列を持つ行列.

正則でない例:  $A = O, \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \dots$

$AB = O$  のとき,  $A = O$  または  $B = O$  とはいえない.

$AB = O$   ならば  $B = O$ .

## 逆行列 (2 次の正方行列) 高橋線形 §2.3

2 次の正方行列  $A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$  が逆行列を持つ必要十分条件は  $\det A \neq 0$  である. そのとき,

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}.$$

## L03-Q1

## Quiz(逆行列)

- ① 行列

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 2 \\ -1 & 4 \end{bmatrix}$$

の行列式  $\det A$  と逆行列  $A^{-1}$  を求めよう.

- ②  $AA^{-1} = A^{-1}A = E$  を検算しよう.
- ③  $\det(100A)$ ,  $100A$  の逆行列を求めよう.

## ここまで来たよ

2 略解: 行列の積, 行列とベクトルの積, 行列の転置

3 行列と線形変換・逆行列

- 単位行列・2次の正方行列の行列式・逆行列
- 線形変換

## 線形変換

高橋線形 §2.2

$A$ : 2次元正方行列

$r$ : 2次元縦ベクトル

$r' = Ar$  も 2次元縦ベクトル (原点に始点をもつ平面の位置ベクトル).

## 線形変換

$n$ 次元正方行列  $A$  に対して,  $n$ 次元ベクトル  $r$  を  $n$ 次元ベクトルに写す写像

$$f(r) = Ar$$

を,  $A$  による線形変換,  $A$  の表す線形変換という.

平面を平面に写す写像の中でいちばん簡単なもの.  $A$ : 係数行列.

反例: 平行移動は線形変換ではない

1次元に戻って考えてみると?

$x' = f(x)$ : 実数  $x$  を実数  $x'$  に写す写像  $f$ .

$x' = f(x) = ax$ : 1次関数. 上の写像の中でいちばん簡単なもの.  $a$ : 係数.

## L03-Q2

## Quiz(線形変換)

行列  $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}$  の表す線形変換を考える.

- ① 直線  $x = 0$ ,  $x = 1$  は何に写る?
- ② 直線  $y = 0$ ,  $y = 1$  は何に写る?

一般に, 線形変換で, 直線は直線または1点に写る.

- なぜなら, 直線のパラメタ表示  $at + b$  ( $t \in \mathbb{R}$ ). 写した先  $(Aat + b) = (Aa)t + Ab$  は,  $Aa \neq \mathbf{0}$  なら直線,  $Aa = \mathbf{0}$  なら1点  $b$ .

一般に, 線形変換で, 平行四辺形は平行四辺形または直線または1点に写る.

## 重要な線形変換の例:回転移動

回転行列 高橋線形 p.27

2 次の正方行列

$$R(\theta) = \begin{bmatrix} +\cos \theta & -\sin \theta \\ +\sin \theta & +\cos \theta \end{bmatrix}$$

を回転行列という.  $R(\theta)$  は, 平面を原点を中心に反時計回りに  $\theta$  だけ回転移動する線形変換を表す.

 $\det A = 1$ 特に  $\theta = 0$  のとき,

## 高橋線形問題 2.6

## 重要な線形変換の例:拡大縮小

拡大縮小を表す行列 

2 次の正方行列

$$S(\lambda) = \lambda E$$

は, 原点を中心とする  $\lambda$  倍の拡大の線形変換を表す. $0 < \lambda < 1$  のとき  $\lambda < 0$  のとき 

$$\det A = \lambda^2$$

特に  $\lambda = 1$  のとき

## 重要な線形変換の例:対称移動

対称移動を表す行列 高橋線形 p.27

2 次の正方行列

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

は, それぞれ,  $x$  軸,  $y$  軸に関する対称移動を表す.

$\det A = -1$

高橋線形問題 2.8

## 重要な線形変換の例:射影

高橋線形 1 対 1 対応しない線形変換 p.30

## 射影を表す行列

2 次の正方行列

$$P = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

は,  $x$  軸への射影を表す.  $P\mathbf{v}$  は  $x$  軸に下ろした垂線の足.

$$\det A = 0$$

直線  $y = 0$  は原点に写る.

高橋線形演習問題 2.3(1)

## 行列の積と線形変換の合成

平面を、まず行列  $A$  の表す線形変換し、次に行列  $B$  の表す線形変換すると、行列の積  $C = BA$  の表す線形変換を 1 回だけするのと同じ結果になる。

### 行列の積と線形変換の合成 高橋線形 p.29

2 つの行列の積の表す線形変換は、2 つの線形変換の合成。

理由: 高橋線形 p.8 積の法則 (1) より。

$$B(A\mathbf{r}) = (BA)\mathbf{r}$$

. まず  $A$ , 次に  $B$ .

## 単位行列と恒等変換

単位行列と恒等変換 高橋線形 p.27

単位行列の表す線形変換は恒等変換.

$x' = 1 \cdot x$  みたいなもの.

## 逆行列と逆変換

$A$ : 2 次の正方行列で  $\det A \neq 0$ .

行列  $A$  の表す線形変換が, ベクトル  $\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{v}_2, \dots$ , を  $\boldsymbol{v}'_1 = A\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{v}'_2 = A\boldsymbol{v}_2, \dots$ , に写す.

逆に,  $\boldsymbol{v}'_1$  を  $\boldsymbol{v}'$  に,  $\boldsymbol{v}'_2$  を  $\boldsymbol{v}_2, \dots$  に写すよう線形変換 (逆変換) があり, それは逆行列  $A^{-1}$  の表す線形変換である.

逆行列と逆変換 高橋線形 p.34

逆行列の表す線形変換は逆変換.

理由  $A^{-1}\boldsymbol{v}'_1 = A^{-1}(A\boldsymbol{v}_1) = (A^{-1}A)\boldsymbol{v}_1 = E\boldsymbol{v}_1 = \boldsymbol{v}_1$ .

## 行列式の意味

行列式の線形変換での意味 高橋線形 p.35

2次正方行列  $A$  の表す線形変換は、図形の面積を  $|\det A|$  倍にする。  
 $\det A < 0$  のとき裏返しにする。

$\det A = 0$ : '直線または原点につぶれる'

## 連絡

線形代数 LINE@



<https://line.me/R/ti/p/@arl7841z>

Learn Math Moodle

<https://learn.math.ryukoku.ac.jp/>

- またチーム別エリア座席指定する予定。
- Trial 予告
- 来週は教科書 高橋線形 §3.2 高橋線形 3.3 読んできて。

## サポート

- 樋口オフィスアワー 火 5(1-507, 1-542)
- 学科チューター (個人・グループで勉強+上級生の相談) 水昼, 1-342
- 初年次学習支援センター 火水 12:45-15:45, 生協コンビニ地下