

5 行列と線形写像

前回、 $\mathbb{R}^n$ を n 次の列ベクトルのなす集合と定義した。

$$\mathbb{R}^n = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \mid x_1, x_2, \dots, x_n \in \mathbb{R} \right\}$$

定義 1. 次の性質 (1)–(2) を満たす写像 $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ は、**線形写像** (linear map) と呼ばれる。

(1) F はスカラー積を保つ。すなわち、

$$F(s\mathbf{x}) = sF(\mathbf{x})$$

(2) F はベクトル和を保つ。すなわち、

$$F(\mathbf{x} + \mathbf{y}) = F(\mathbf{x}) + F(\mathbf{y})$$

命題 2. 線形写像 $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ は、次のように表される。

$$F \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

ただし、

$$\begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{pmatrix} = F \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{pmatrix} = F \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \dots, \quad \begin{pmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{pmatrix} = F \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$$

である。

証明 任意の n 次の列ベクトルは、一意に次のように表される。

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} + \cdots + x_n \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$$

したがって、定義 1 より、

$$\begin{aligned}
F \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} &= F \left(x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} + \cdots + x_n \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} \right) \\
&\stackrel{(2)}{=} F \left(x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \right) + F \left(x_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \right) + \cdots + F \left(x_n \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} \right) \\
&\stackrel{(1)}{=} x_1 F \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} + x_2 F \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} + \cdots + x_n F \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} \\
&= x_1 \begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{pmatrix} + \cdots + x_n \begin{pmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

である。よって、命題を示した。

□

定義 3. 命題 2 における $m \times n$ 行列

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

は、線形写像 $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ の**表現行列**と呼ばれる。

例 4. A 社は、以下の原材料からスポーツドリンクを生産している： x_1 g の水、 x_2 g の砂糖、 x_3 g のぶどう糖果糖液糖、 x_4 g の果汁、 x_5 g のぶどう糖、 x_6 g の食塩、 x_7 g の酸味料、 x_8 g の塩化 K、 x_9 g の乳酸 Ca、 x_{10} g の調味料、 x_{11} g の塩化 Mg、 x_{12} g の香料、 x_{13} g の酸化防止剤
すなわち、ドリンクの組成は次のベクトルで表される。

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_{13} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{13}$$

それに対して、ドリンクの製品の価格は次の線形写像で表される。

$$F: \mathbb{R}^{13} \rightarrow \mathbb{R}, \quad F(\mathbf{x}) = a_1x_1 + a_2x_2 + \cdots + a_{13}x_{13} = A\mathbf{x}$$

ここで、原料の価格は、行列 $A = (a_1 \ a_2 \ \dots \ a_{13})$ で表される。現実の世界では、変数 x_i の数は、通常、1 万程度である。よって、高次元のベクトル空間が多い。

例 5. (1) 命題 2 より、空間内の「 $x = z$ 」で定義された平面に関して対称な点を対応させる線形写像 $F: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ は、次のように表される。

$$F \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

(2) 空間内に点を y 軸に関して反時計まわりに $\pi/2$ 回転させる線形写像 $G: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ は、

$$G \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

と表される。

命題 6. 線形写像 $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ と $G: \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^n$ を、次のようにそれぞれの $m \times n$ 行列 A と $n \times p$ 行列 B で表す。

$$F(\mathbf{y}) = A\mathbf{y}, \quad G(\mathbf{x}) = B\mathbf{x}$$

このとき、合成写像 $F \circ G: \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^m$ は、次のように $m \times p$ 行列 AB で表される。

$$(F \circ G)(\mathbf{x}) = AB\mathbf{x}$$

証明 合成写像の定義より、 $(F \circ G)(\mathbf{x}) = F(G(\mathbf{x}))$ なので、命題 2 より、

$$(F \circ G)(\mathbf{x}) = F(B\mathbf{x}) = A(B\mathbf{x}) = (AB)\mathbf{x}$$

であることが分かる。 □

例 7. 以上の例 5 における線形写像 $F: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ と $G: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ について、

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

なので、命題 6 より、合成写像 $F \circ G: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ は次のように表される。

$$(F \circ G) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

よって、 $F \circ G: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ は、平面「 $x = 0$ 」に関して対称な点を対応させる線形写像であることが分かる。

次に、行列の**分割** (partition) を考える。行列をいくつかの小さな行列に分割すると、計算が容易になることが多い。 $m \times n$ 行列 A を、以下のように $m_i \times n_j$ 行列 A_{ij} ($i = 1, 2, \dots, r$ 、 $j = 1, 2, \dots, s$) に分割するとき、

$$m = m_1 + m_2 + \dots + m_r$$

$$n = n_1 + n_2 + \dots + n_s$$

が必要である。ここで、行列 A_{ij} は、分割された行列 A の**ブロック** (block) と呼ばれる。

$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1s} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2s} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{r1} & A_{r2} & \cdots & A_{rs} \end{pmatrix}$$

例 8.

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ -1 & -3 & 2 \\ 5 & 4 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{pmatrix}, \quad \begin{aligned} A_{11} &= \begin{pmatrix} 1 & -2 \end{pmatrix} & A_{12} &= \begin{pmatrix} 0 \end{pmatrix} \\ A_{21} &= \begin{pmatrix} -1 & -3 \\ 5 & 4 \end{pmatrix} & A_{22} &= \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

命題 9. 次のように分割された $m \times n$ 行列 A と $n \times p$ 行列 B をおいておく。行列 A の n 個の列の分割と行列 B の n 個の行の分割が同じであることを仮定する。

$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1s} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2s} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{r1} & A_{r2} & \cdots & A_{rs} \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} B_{11} & B_{12} & \cdots & B_{1t} \\ B_{21} & B_{22} & \cdots & B_{2t} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ B_{s1} & B_{s2} & \cdots & B_{st} \end{pmatrix}.$$

このとき、 $m \times p$ 行列 $C = AB$ は、次のように分割される。

$$C = AB = \begin{pmatrix} C_{11} & C_{12} & \cdots & C_{1t} \\ C_{21} & C_{22} & \cdots & C_{2t} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ C_{r1} & C_{r2} & \cdots & C_{rt} \end{pmatrix}, \quad C_{ij} = A_{i1}B_{1j} + A_{i2}B_{2j} + \cdots + A_{is}B_{sj}$$

注 10. 命題 9 より、分割された行列 A と B の積を計算するとき、 A と B の各ブロックの行列を一般の“数”であるように考えればよい。しかし、その“数”の順序を変更しないようにする必要がある。

例 11. 次の4次の正方行列の n 乗を計算するために、示したように分割する。

$$A = \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 & -1 \\ \hline 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) = \begin{pmatrix} E & B \\ O & E \end{pmatrix}$$

命題 9 より、

$$A^n = \begin{pmatrix} E & B \\ O & E \end{pmatrix}^n = \begin{pmatrix} E & nB \\ O & E \end{pmatrix} = \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -2n & n \\ 0 & 1 & 3n & -n \\ \hline 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

であることが分かる。

定義 12. 次の分割された $m \times n$ 行列 A をおいておく。

$$A = \left(\begin{array}{c|c|c|c} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1s} \\ \hline A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2s} \\ \hline \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \hline A_{r1} & A_{r2} & \cdots & A_{rs} \end{array} \right)$$

これについて、 $r = m$ と $s = 1$ の場合には、**行ベクトルへの分割**と呼ばれ、 $r = 1$ と $s = n$ の場合には、**列ベクトルへの分割**と呼ばれる。

列ベクトルは、 $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \dots, \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}$ などのアルファベットの小文字の太字で書かれる。 $\mathbf{a}$ は列ベクトルのとき、転置行列 ${}^t\mathbf{a}$ は行ベクトルなので、行ベクトルは、 ${}^t\mathbf{a}, {}^t\mathbf{b}, \dots, {}^t\mathbf{x}, {}^t\mathbf{y}, {}^t\mathbf{z}$ などと書かれる。よって、それぞれの行ベクトルに分割された行列と列ベクトルに分割された行列は、次のようにも表される。

$$A = \begin{pmatrix} {}^t\mathbf{a}_1 \\ {}^t\mathbf{a}_2 \\ \vdots \\ {}^t\mathbf{a}_m \end{pmatrix} \qquad B = \begin{pmatrix} \mathbf{b}_1 & \mathbf{b}_2 & \cdots & \mathbf{b}_n \end{pmatrix}$$

行ベクトルへの分割

列ベクトルへの分割