

線形代数学概論 A NO.8 要約

行列は普通の数のように、足したり引いたり掛けたりできるのでした。行列をブロックに区分けすることにより、計算を簡単にすることができる場合があります。

今日のテーマ 行列の基本変形

定義 8.1 (基本行列).

$$P_n(ij; c) = E_n + cE_{ij} \quad (i \neq j)$$

$$Q_n(i; c) = (E_n \text{ の } i \text{ 列を } c \text{ 倍した行列}) \quad (c \neq 0)$$

$$R_n(i, j) = (E_n \text{ の } i \text{ 列と } j \text{ 列を入れ替えた行列})$$

- この定義の記号は(教科書とは合わせてあるが)、ここだけのものである。
- 上の定義で「列」を「行」に変えても全く同じ行列を得る。
- スペースの関係で、例は一番最後にあげる。"...”を用いた一般の場合の書き方については、講義か、教科書を参照のこと。

置換と置換行列

上の P_n は「シフト」の一般化。 Q_n は対角行列である。 R_n については新しく出てきた。これは「置換行列」と見るのが自然である。これを説明しよう。

定義 8.2. 一般に、 $\{1, 2, \dots, n\}$ の順番を並べ替えたものを n 個の元の置換という。これは $\{1, 2, \dots, n\}$ からそれ自身への全単射 σ をあたえて、 $(\sigma(1), \sigma(2), \dots, \sigma(n))$ という並びを考えるというのと同じ事である。そこで、以下では置換と言えはそのような σ のことであると考えすることにする。

定義 8.3. n 個の元の置換 σ にたいし、

$$P_\sigma = (e_{\sigma(1)} \quad e_{\sigma(2)} \quad \dots \quad e_{\sigma(n)})$$

なる行列のことを σ に対応する置換行列と呼ぶ。

定義 8.4. $i, j \in \{1, 2, \dots, n\}$ ($i \neq j$) に対し、 i と j を入れ替えるような置換のことを $(i \text{ と } j \text{ の})$ 互換 とよび、 (ij) で書き表す。すなわち、 (ij) とは、次のような置換 τ のことである。

$$\tau(k) = \begin{cases} j & (k = i \text{ のとき}) \\ i & (k = j \text{ のとき}) \\ k & (\text{上記以外のとき}) \end{cases}$$

置換行列の言葉を用いれば、 $R_n(ij)$ は互換 (ij) に対応する置換行列と言うことになる。

右基本変形

与えられた行列 A (正方行列と限らない) にたいし、基本行列(これは正方行列)を右からいくつかかけることにより、 A と同じサイズの新しい行列を作ることができる。この操作を右基本変形という。

右基本変形は、基本ベクトルの行き先をみることで理解することができる。

命題 8.1. A を $m \times n$ 行列 (m 行 n 列の行列) とするとき、

- (1) $AP_n(i, j; c)$ は A の i 列の c 倍を A の j 列に加えた行列である。
- (2) $AQ_n(i; c)$ は A の j 列を c 倍した行列である。
- (3) $AR_n(i, j)$ は A の i 列と j 列を入れ替えた行列である。

次のことも基本的である。

命題 8.2. 基本変形は可逆な操作である。それに呼応して、基本行列は可逆な行列である。

「大抵の」正方行列 A は右基本変形を連続して行うことにより単位行列 E_n に変形できる。つまり、基本行列 Y_1, Y_2, \dots, Y_s があって、

$$AY_1Y_2Y_3 \dots Y_s = E_n.$$

そこで $B = Y_1Y_2Y_3 \dots Y_s$ とおけば、 $AB = E_n$ である。 B は逆行列を持つので、 B が A の逆行列であることがわかる。つまり、 A にどんな右基本変形をすれば E_n になるかを詳細に記録すれば、 A の逆行列が計算できる。右基本変形をいちいち記録しておくのは面倒である。次のようなトリックを用いるとよい。

命題 8.3. n 次正方行列 A にたいして、それを E_n の上に積み上げた行列

$$\hat{A} = \begin{pmatrix} A \\ E_n \end{pmatrix}$$

を考える。もし、 \hat{A} に右基本変形を繰り返して”上の部分”が E_n , すなわち

$$\begin{pmatrix} E_n \\ B \end{pmatrix}$$

のかたちとなったとすると、”下の部分”の B の部分が A の逆行列である。

問題 8.1. x, y, z はどの2つも相異なるような実数とする。このとき、

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ x & y & z \\ x^2 & y^2 & z^2 \end{pmatrix}$$

に基本変形を繰り返して E_3 に変形せよ。(余力があれば、 A の逆行列をもとめよ。)

.....

例 8.1. ($n = 3$ の基本行列)

$$P_3(1, 2; c) = \begin{pmatrix} 1 & c & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad P_3(1, 3; c) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & c \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad P_3(2, 3; c) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & c \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

他に成分が下半分にくるタイプももちろんあるが、スペースの関係で省略する。

$$Q_3(1, c) = \begin{pmatrix} c & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad Q_3(2; c) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & c & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad Q_3(3; c) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & c \end{pmatrix},$$

$$R_3(1, 2) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad R_3(1, 3) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad R_3(2, 3) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$