

2.8 (m, n) 行列

一般の行列について考えよう。各成分は K の元とする。 m 行 n 列の行列 ((m, n) 行列, $m \times n$ 行列ともいう) A を

$$\begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & a_{ij} & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

と書こう。行列 A を (a_{ij}) と書く。慣れればこの方が簡単である。2 つの行列 $A = (a_{ij})$ と $B = (b_{ij})$ が等しい事をもに同じ型 ((m, n) タイプ) の行列であり, 任意の i, j に対し $a_{ij} = b_{ij}$ が成立する事と定義する。

(m, n) 行列全体の集合を $M(m, n; K)$ で表す。 $M(m, n; K)$ には和とスカラー倍が次の様に定義できる。

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & a_{ij} & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} b_{11} & \cdots & b_{1n} \\ \vdots & b_{ij} & \vdots \\ b_{m1} & \cdots & b_{mn} \end{pmatrix} \in M(m, n; K), \alpha \in K \text{ に対し和, スカ}$$

ラー倍を

$$A + B = \begin{pmatrix} a_{11} + b_{11} & \cdots & a_{1n} + b_{1n} \\ \vdots & a_{ij} + b_{ij} & \vdots \\ a_{m1} + b_{m1} & \cdots & a_{mn} + b_{mn} \end{pmatrix}$$

$$\alpha A = \begin{pmatrix} \alpha a_{11} & \cdots & \alpha a_{1n} \\ \vdots & \alpha a_{ij} & \vdots \\ \alpha a_{m1} & \cdots & \alpha a_{mn} \end{pmatrix}$$

で定義する。和とスカラー倍は (a_{ij}) の記号で書くと

$$(a_{ij}) + (b_{ij}) = (a_{ij} + b_{ij}), \quad \alpha(a_{ij}) = (\alpha a_{ij})$$

と書ける。とくに $m = n$ の時 $M(n; K)$ と書き, その元を n 次 (正方) 行列と言う。 K を省略して, $M(n), M(m, n)$ と書く場合もある。

ここで行列の積について復習しておこう。

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & a_{ij} & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \in M(m, n; K), B = \begin{pmatrix} b_{11} & \cdots & b_{1p} \\ \vdots & b_{ij} & \vdots \\ b_{n1} & \cdots & b_{np} \end{pmatrix} \in M(n, p; K) \text{ に対し}$$

その積 $AB = (c_{ij})$ は

$$c_{ij} = \sum_{s=1}^n a_{is}b_{sj} = a_{i1}b_{1j} + \cdots + a_{in}b_{nj}$$

と定義されていた。定義から分るように積 AB は (m, p) 行列になる。行列の積は全体を通じて基本的である。特に 2 重添字を用いての掛け算が自由にできるようになる事を 1 つの目標として各自取り組んでほしい (演習問題 2.23 参照)。

実数の積と行列の積の違いは 2 次行列のところでも述べたように 2 つある。交換法則が成立しないことと零行列⁽¹⁾でない行列に対して逆行列が存在しない場合がある事である。

共通な性質として次の命題 2.29 があげられる。ここで O は成分がすべてゼロである行列 (零行列と呼ばれる), E は単位行列と呼ばれる次の行列とする: クロネッカーのデルタと呼ばれる記号を

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1 & (i = j) \\ 0 & (i \neq j) \end{cases}$$

で定義した時, n 次行列 E を $E = (\delta_{ij})$ ⁽²⁾ とする。

命題 2.29 行列のサイズに関して特に書いていないが, 和・積は定義されることを仮定している。

- (1) 任意の A, B, C に対し $(A + B) + C = A + (B + C)$
- (2) 任意の A, B に対し $A + B = B + A$
- (3) 任意の A に対し $A + O = A$
- (4) 任意の A, B, C に対し $(AB)C = A(BC)$
- (5) 任意の A に対し $AE = A$, 任意の B に対し $EB = B$
- (6) 任意の A, B, C に対し $A(B + C) = AB + AC$
- (7) 任意の A, B, C に対し $(A + B)C = AC + BC$

命題 2.29 より, 実数の 0 に対応するのが零行列 O であり, 実数の 1 に対応するのが単位行列 E であることが分る。

演習問題 2.23 2 重添字に慣れるための問題

- (1) 命題 2.29 を示せ
- (2) 行列 $A = (a_{ij})$ に対し $B = (b_{ij})$ を $b_{ij} = a_{ji}$ で定めた時, B を A の転置行列といい $B = A^T$ と表す。この時 $(AB)^T = B^T A^T$ を示せ。

(3) n 次行列 $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & & & & \vdots \\ 0 & \cdots & & 0 & 1 \\ 0 & \cdots & & & 0 \end{pmatrix}$ に対し $A^n = O$ (零行列) が成立する事を示せ ($n =$

3, 4 等で試算してみよ)。

⁽¹⁾ n 次行列の零行列はまだ定義していない。次の定義参照。

⁽²⁾次数が n のとき E_n とも書く。

(4) n 次行列 $A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \cdots & 0 & 1 \\ 0 & 0 & \cdots & 1 & 0 \\ \vdots & & & & \vdots \\ 0 & 1 & \cdots & & 0 \\ 1 & \cdots & & & 0 \end{pmatrix}$ に対し A^n を計算せよ。 $(n = 2, 3, 4$ 等で試算してみよ)。

(5) $i \geq j$ の時 $a_{ij} = 0$ であるような n 次行列 $A = (a_{ij})$ に対し $A^n = O$ (零行列) が成立する事を示せ ($n = 3, 4$ 等で試算してみよ)。

定義 2.30 n 次行列 $A = (a_{ij})$ に対し n 次行列 X が存在して

$$AX = E \quad XA = E$$

となるとき X を A の逆行列 (inverse matrix) という。またこのとき A は可逆 (invertible) または正則 (non-singular) であるという。

実際には $AX = E$ または $XA = E$ の一方の等式が成立すれば、他方の等式も成立し X が逆行列である事が分かるが、この事実は後で行列式の所で証明する。

命題 2.31 A, B が正則な行列のとき AB も正則で、 $(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$ が成立する。

証明 A, B は正則なので逆行列 A^{-1}, B^{-1} が存在する。 $X = B^{-1}A^{-1}$ とおくと、 $(AB)X = A(BX) = A(B(B^{-1}A^{-1})) = A((BB^{-1})A^{-1}) = A(EA^{-1}) = AA^{-1} = E$ であり、 $X(AB) = (XA)B = ((B^{-1}A^{-1})A)B = (B^{-1}(A^{-1}A))B = (B^{-1}E)B = B^{-1}B = E$ なので X は AB の逆行列になる。■

演習問題 2.24 次の形の行列が正則であるための必要十分条件を求めよ。

$$A = \begin{pmatrix} a & b & c \\ 0 & d & e \\ 0 & 0 & f \end{pmatrix}$$

また逆行列を求めよ。

演習問題 2.25 次の形の行列が正則であるための必要十分条件を求めよ。

$$A = \begin{pmatrix} a & 1 & x & y \\ 0 & b & 1 & z \\ 0 & 0 & c & 1 \\ 0 & 0 & 0 & d \end{pmatrix}$$

また正則のとき逆行列を求めよ。

演習問題 2.26 A が正則のとき A^T も正則であり、 $(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$ を示せ。

(m, n) 行列 $A = (a_{ij})$ を n 個の m 次元ベクトルの組で表すと便利ことがある。各 j ($j = 1, \dots, n$) に対し $\mathbf{a}_j = (a_{ij})$ とおくと、 $A = (\mathbf{a}_1 \dots \mathbf{a}_n)$ と表す事ができる。 (n, p) 行列 $B = (b_{ij})$

に対し $\mathbf{b}_j = (b_{ij})$ ($j = 1, \dots, p$) とおくととき, $B = (\mathbf{b}_1 \dots \mathbf{b}_p)$ であるが, $AB = A(\mathbf{b}_1 \dots \mathbf{b}_p) = (A\mathbf{b}_1 \dots A\mathbf{b}_p)$ が成立する。

行列 $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix}$ に対し R^3 から R^3 への写像 T_A を $T_A(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$ で定義する。

これは後で定義する線型写像 (linear map) になっている, 即ち T_A は次の性質を持つ:

- (1) 任意のベクトル \mathbf{x}, \mathbf{y} に対し $T_A(\mathbf{x} + \mathbf{y}) = T_A(\mathbf{x}) + T_A(\mathbf{y})$ が成立する。
 - (2) 任意のベクトル \mathbf{x} と任意の実数 α に対し $T_A(\alpha\mathbf{x}) = \alpha T_A(\mathbf{x})$ が成立する。
- 2次元の場合と同様に次の定理が成立する。

定理 2.32 3 行列 $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix}$ に関して次は同値である。

- (1) 任意のベクトル \mathbf{x} に対し $|T_A(\mathbf{x})| = |\mathbf{x}|$ が成立する。
- (2) 任意のベクトル \mathbf{x}, \mathbf{y} に対し $(T_A(\mathbf{x}), T_A(\mathbf{y})) = (\mathbf{x}, \mathbf{y})$ が成立する。

(3) $\mathbf{a}_1 = \begin{pmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ a_{31} \end{pmatrix}$, $\mathbf{a}_2 = \begin{pmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ a_{32} \end{pmatrix}$, $\mathbf{a}_3 = \begin{pmatrix} a_{13} \\ a_{23} \\ a_{33} \end{pmatrix}$, $A = (\mathbf{a}_1 \mathbf{a}_2 \mathbf{a}_3)$ とおくととき, $(\mathbf{a}_i, \mathbf{a}_j) = \delta_{ij}$ が成立する。

(4)

(5) $A^T A = E$ が成立する。

証明は 2次元の場合と同様なので演習問題とする。

演習問題 2.27 定理 2.32 を証明せよ。