

平面 (または空間) ベクトル (vector)

平面 (または, 3次元空間またはこの一般化としての m 次元空間) でのベクトルをこのように表す。
簡単のために主に平面上で考える。

平面上での 方向 と 大きさ を持つ対象を平面ベクトルと表す。平面ベクトルはその大きさを

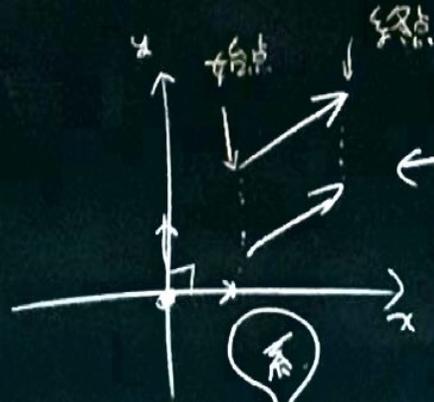


長として持つ (矢印付きの線分であらわされる)。

↑ = 単位
矢印 =
向き = 方向

この板書と次回の板書は教科書に対応しません。
2015年の講義の際に作成した lecture note
<https://fuchino.ddo.jp/kobe/lin-alg1-ss15LN.pdf>
を参考にしてください。

ベクトルはその始点の位置は依存しないものとする。



← これは同一視して平ら!

平面上に座標を入れてベクトルをその始点が原点に
重なりように移動したときに終点の指している点の座標を
 (m, n) と表すと、これは 列ベクトル $\begin{bmatrix} m \\ n \end{bmatrix}$ を対応させる。

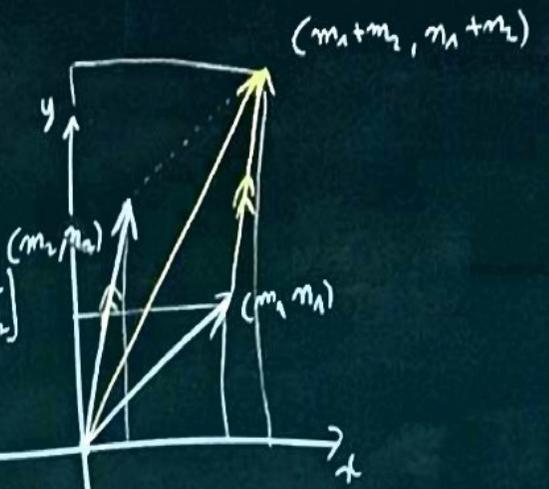
行列の計算はこの形のベクトルに対して
平面ベクトルと列ベクトルと同様に $a, b, c, \dots \vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$
などとして表わす。

10 法

$$\begin{bmatrix} m_1 \\ m_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} m_2 \\ m_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} m_1 + m_2 \\ m_1 + m_2 \end{bmatrix}$$

スカラー倍 $a \in \mathbb{R}$

$$a \begin{bmatrix} m \\ m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} am \\ am \end{bmatrix}$$



2つのベクトルの和

2つのベクトル $a = \begin{bmatrix} m_1 \\ m_1 \end{bmatrix}$ $b = \begin{bmatrix} m_2 \\ m_2 \end{bmatrix}$

に対し a の始点を

原点として b の始点を

a の終点として b の終点の座標を

b の終点の座標を \rightarrow

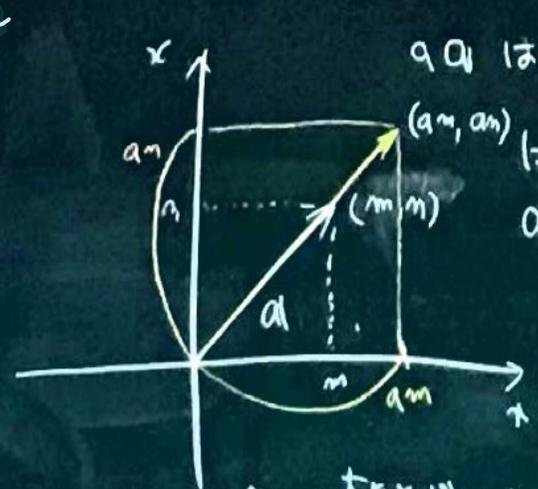
① 対応する 2 次元ベクトルの表現を \pm するときは、 \rightarrow である。

スカラー倍

$a \in \mathbb{R}$ かつ $a \geq 0$ のときは a だけ (ただし $1 \leq a < \infty$ のとき)

Scalar
['skeɪlə]

スケール
縮尺



a は $a \begin{bmatrix} m \\ m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} am \\ am \end{bmatrix}$

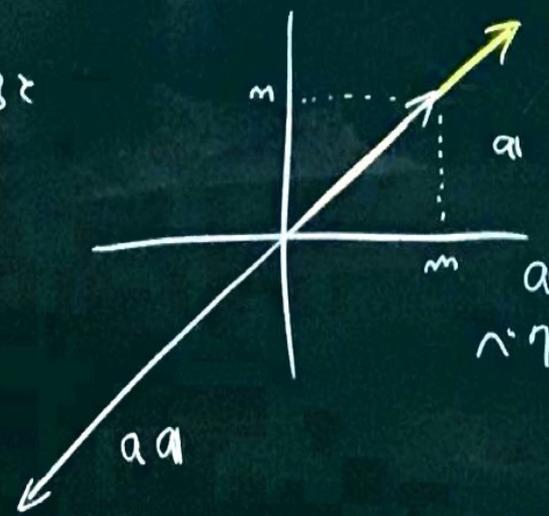
に 対応する \rightarrow だけ、
 a が同じ方向に \rightarrow だけ a 倍のベクトルになる。

$a=0$ のときは a は \rightarrow だけ 0 の方向に \rightarrow だけ $[0]$ に対応する \rightarrow だけ 0 のベクトルになる。

$a \in \mathbb{R}$ $a \leq 0$ のとき、 a の絶対値は $|a| = b$
 (つまり $b = -a$)

と17

とすると



aa は向きが
 a と同じ、大きさが
 a の絶対値の $|a|$ 倍の
 ベクトルになる。

前問と前々問も、それぞれ平面ベクトルに対して
 二つの基本計算規則が成り立つ。

$$a + b = b + a$$

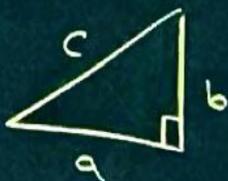
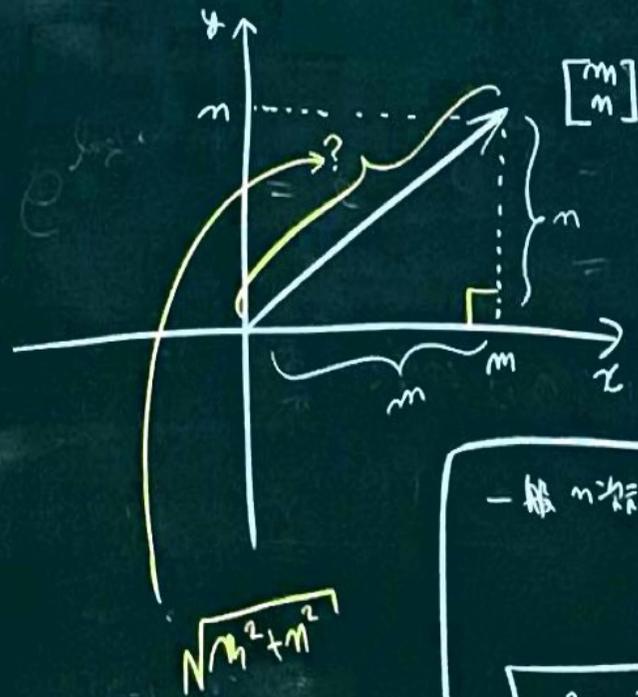
$$(a + b) + c = a + (b + c)$$

$$a(ba) = (ab)a$$

$$a(a + b) = aa + ba$$

$$(a + b)a = aa + ba$$

ベクトルの大きさ (長さ)



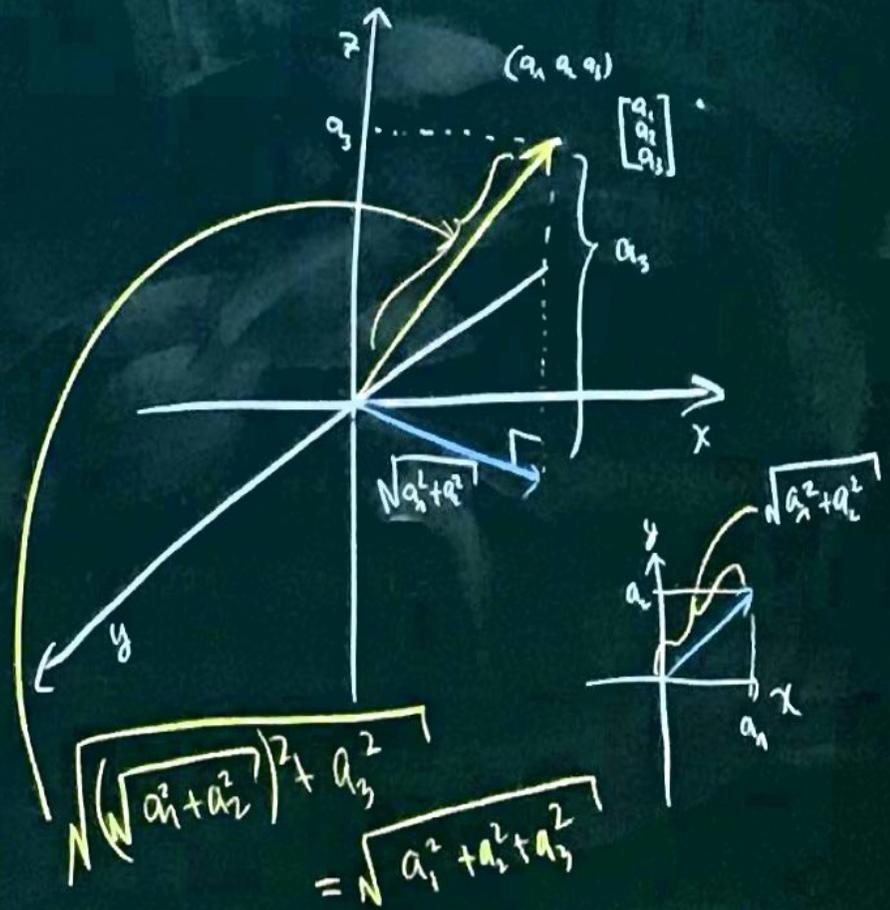
$$a^2 + b^2 = c^2$$

$$c = \sqrt{a^2 + b^2}$$

一般に n 次元ベクトル $\begin{bmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix}$ の大きさを

$$\sqrt{a_1^2 + a_2^2 + \dots + a_n^2}$$

と表す。



$$\sqrt{\left(\sqrt{a_1^2 + a_2^2}\right)^2 + a_3^2}$$

$$= \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}$$

平面ベクトルの全体から平面ベクトルの全体への
変換 (写像) を考えよう。各ベクトルに対し、
そのベクトルの2倍の長さを持つベクトルを
対応させる変換を考えよう $\begin{bmatrix} m \\ n \end{bmatrix} \mapsto \begin{bmatrix} 2m \\ 2n \end{bmatrix}$

この変換は、各ベクトルに

行列 $\begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$ をかけるという計算

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} m \\ n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2m \\ 2n \end{bmatrix} = 2 \begin{bmatrix} m \\ n \end{bmatrix}$$

と与えられる。

一般にベクトル $\begin{bmatrix} m \\ n \end{bmatrix}$ に作用する 2x2 行列 $A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$

をかけるという変換を考えるとき、これが何に作用するか
考えてみたい。(目標 この変換が「線形変換」
あるいは線形変換とよばれるものに一致することを確かめる)

行列の計算則から

$$(1) A(a+b) = Aa + Ab$$

$$(2) Aca = cAa \quad c \in \mathbb{R}$$

が成り立つ!

平面ベクトルの変換 φ

$\varphi: \text{平面ベクトルの全体} \rightarrow \text{平面ベクトルの全体}$

が
平面ベクトルの全体と平面上の点の全体 \mathbb{R}^2
を同一視して $\varphi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ とも書く
ことにする。

$$(1) \varphi(a+b) = \varphi(a) + \varphi(b)$$

$$(2) \varphi(ca) = c\varphi(a), \quad c \in \mathbb{R}$$

を満たすとき、 φ は線形変換であるという。

2×2 行列 A に対し、 A を (2次の) 行列ベクトルと
左からかけることで得られる変換は線形変換である。

実は、この逆も成り立つ。

つまり、任意の線形変換 φ に対し

行列 A_φ をうまくとると φ の平面ベクトル a
に
$$\varphi(a) = A_\varphi a$$

対応おとせる。

応用 平面ベクトルを軸を固定して反時計まわりの角度、
回転するという変換は線形変換である。

したがって、この回転を表現する 2×2 行列 R_θ が存在する。

つまり " $R_\theta a$ は a を反時計回りに θ 回転させたもの"。

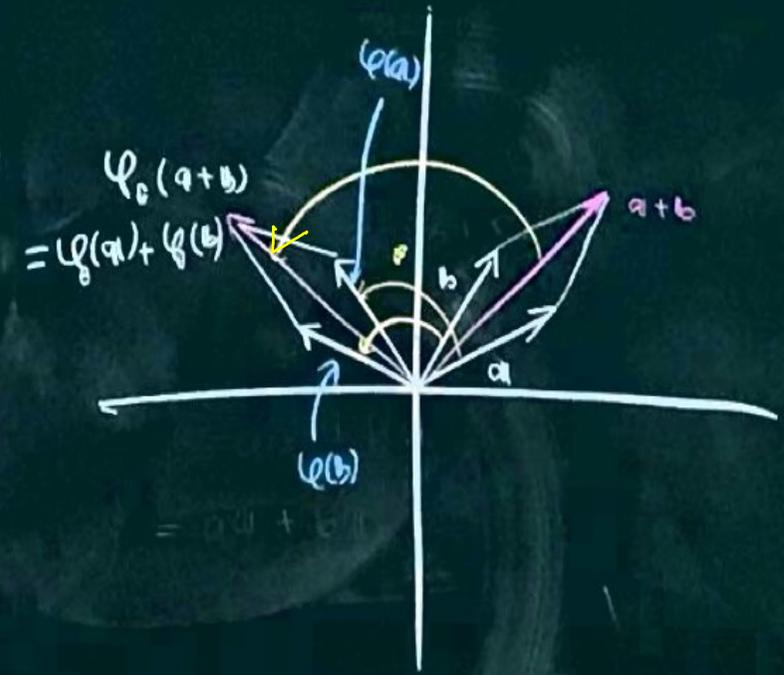
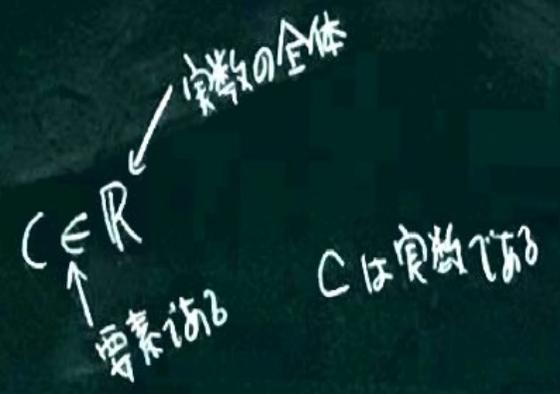
例: $R_{\pi/2}$ など。

反時計回りに θ へ回転したベクトルを φ_θ と書くことにする。

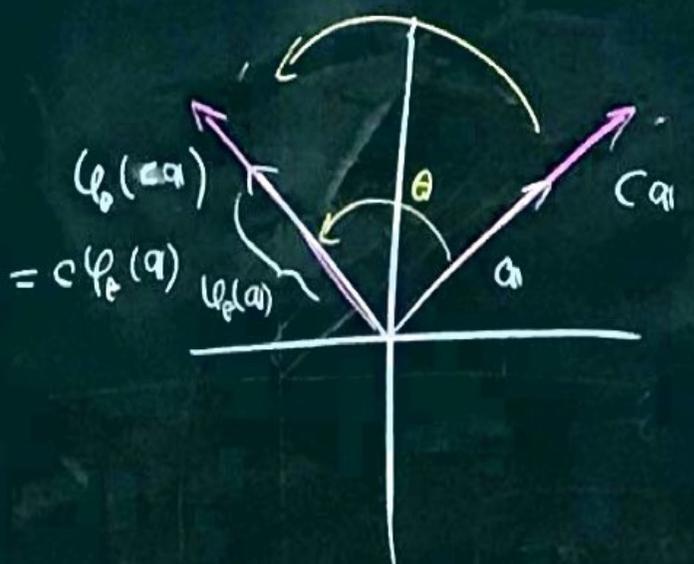
$\therefore a$ と b $\varphi_\theta(a+b) = \varphi_\theta(a) + \varphi_\theta(b)$

$\varphi_\theta(ca) = c\varphi_\theta(a)$

を示したい



次回に続く



$$= c \phi_p(a)$$

