

2018年10月05日 確認問題

I $O(2)$ を2次の直交行列の全体とします. すなわち

$$O(2) := \{P \in M_2(\mathbf{R}); {}^tPP = P^tP = I_2\}$$

と定義します.

$$P_1, P_2 \in O(2) \Rightarrow P_1P_2 \in O(2), {}^tP_1 = P_1^{-1} \in O(2)$$

を示しましょう.

解答

$${}^t(P_1P_2)P_1P_2 = {}^tP_2({}^tP_1P_1)P_2 = {}^tP_2I_2P_2 = {}^tP_2P_2 = I_2$$

$$P_1P_2{}^t(P_1P_2) = P_1P_2{}^tP_2{}^tP_1 = P_1I_2{}^tP_1 = I_2$$

から P_1P_2 が直交であることが分かります. 他方,

$${}^t({}^tP_1){}^tP_1 = P_1{}^tP_1 = I_2, \quad {}^tP_1{}^t({}^tP_1) = {}^tP_1P_1 = I_2$$

から tP_1 が直交であることが分かります.

II $P \in M_2(\mathbf{R})$ が

$$(P\vec{v}, P\vec{w}) = (\vec{v}, \vec{w}) \quad (\vec{v}, \vec{w} \in \mathbf{R}^2)$$

を満たすならば

$${}^tPP = P^tP = I_2$$

が成立することを示しましょう.

解答 $(P\vec{v}, P\vec{w}) = ({}^tPP\vec{v}, \vec{w})$ が常に成立しますから仮定は

$$(({}^tPP - I_2)\vec{v}, \vec{w}) = 0 \quad (\vec{v}, \vec{w} \in \mathbf{R}^2)$$

と必要十分であることが分かります. さらに任意の $\vec{w} \in \mathbf{R}^2$ に垂直なベクトルは $\vec{0}$ しかありませんから, この条件は

$$({}^tPP - I_2)\vec{v} = \vec{0} \quad (\vec{v} \in \mathbf{R}^2)$$

と必要十分であることが分かります. 任意の $\vec{v} \in \mathbf{R}^2$ に対して $B\vec{v} = \vec{0}$ が成立する $B \in M_2(\mathbf{R})$ は $B = O_2$ しかありませんから, この条件は

$${}^tPP = I_2$$

と必要十分であることが分かります. このとき $|P| = \pm 1$ であることが従いますから, P は正則で $P^{-1} = {}^tP$, さらに $P^tP = I_2$ も成立します. 以上で

$${}^tPP = P^tP = I_2$$

が成立することが分かりました.

III $P \in M_2(\mathbf{R})$ が

$$\|P\vec{v}\| = \|\vec{v}\| \quad (\vec{v} \in \mathbf{R}^2)$$

を満たすならば

$$(P\vec{v}, P\vec{w}) = (\vec{v}, \vec{w}) \quad (\vec{v}, \vec{w} \in \mathbf{R}^2)$$

が成立することを示しましょう.

解答 一般に $\vec{v}, \vec{w} \in \mathbf{R}^2$ に対して

$$(\vec{v}, \vec{w}) = \frac{1}{4} (\|\vec{v} + \vec{w}\|^2 - \|\vec{v} - \vec{w}\|^2)$$

が成立することを用います. 実際

$$\begin{aligned} \|P\vec{v} + P\vec{w}\|^2 &= \|P(\vec{v} + \vec{w})\|^2 = \|\vec{v} + \vec{w}\|^2 \\ \|P\vec{v} - P\vec{w}\|^2 &= \|P(\vec{v} - \vec{w})\|^2 = \|\vec{v} - \vec{w}\|^2 \end{aligned}$$

が成立しますから

$$\begin{aligned} (P\vec{v}, P\vec{w}) &= \frac{1}{4} (\|P\vec{v} + P\vec{w}\|^2 - \|P\vec{v} - P\vec{w}\|^2) \\ &= \frac{1}{4} (\|\vec{v} + \vec{w}\|^2 - \|\vec{v} - \vec{w}\|^2) \\ &= (\vec{v}, \vec{w}) \end{aligned}$$

となります.