

行列の演算

戸瀬 信之

ITOSE PROJECT

2011年04月19,26日 at 駒場
2020年06月22日 経済数学入門

ベクトルの演算の性質 (復習)

$\mathbb{K} \text{ } \mathbb{R} \text{ or } \mathbb{C}.$

定理 1

(1) $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \in \mathbf{K}^n$ に対して

$$\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a} \quad (1)$$

$$(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c}) \quad (2)$$

(2) $\vec{a}, \vec{b} \in \mathbf{K}^n$ と $\lambda, \mu \in \mathbf{K}$ に対して

$$\lambda(\mu\vec{a}) = (\lambda\mu)\vec{a} \quad (3)$$

$$(\lambda + \mu)\vec{a} = \lambda\vec{a} + \mu\vec{a} \quad (4)$$

$$\lambda(\vec{a} + \vec{b}) = \lambda\vec{a} + \lambda\vec{b} \quad (5)$$

和と定数倍

$m \times n$ 行列, すなわち m 行 n 列の行列

行ベクトル表示



$$A = (\vec{a}_1 \cdots \vec{a}_j \cdots \vec{a}_n) = \begin{pmatrix} a_{11} \\ \vdots \\ a_{ij} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{pmatrix} = (a_{ij})$$

行ベクトル表示

成分.
i 行 j 列.

$$B = (\vec{b}_1 \cdots \vec{b}_j \cdots \vec{b}_n) = \begin{pmatrix} b_{11} \\ \vdots \\ b_{ij} \\ \vdots \\ b_{m1} \end{pmatrix} = (b_{ij})$$

i 行

i 行 j 列
i, j) 成分.

に対して

和と定数倍 (2)

その和と差を

$$A + B = (\vec{a}_1 + \vec{b}_1 \cdots \vec{a}_j + \vec{b}_j \cdots \vec{a}_n + \vec{b}_n) = \begin{pmatrix} \mathbf{a}_1 + \mathbf{b}_1 \\ \vdots \\ \mathbf{a}_i + \mathbf{b}_i \\ \vdots \\ \mathbf{a}_m + \mathbf{b}_m \end{pmatrix} = (a_{ij} + b_{ij})$$


$$A - B = (\vec{a}_1 - \vec{b}_1 \cdots \vec{a}_j - \vec{b}_j \cdots \vec{a}_n - \vec{b}_n) = \begin{pmatrix} \mathbf{a}_1 - \mathbf{b}_1 \\ \vdots \\ \mathbf{a}_i - \mathbf{b}_i \\ \vdots \\ \mathbf{a}_m - \mathbf{b}_m \end{pmatrix} = (a_{ij} - b_{ij})$$

と定めます.

和と定数倍 (3)

定数 $\alpha \in \mathbf{K}$ に対して A の α 倍を

$$\alpha A = (\alpha \vec{a}_1 \cdots \alpha \vec{a}_j \cdots \alpha \vec{a}_n) = \begin{pmatrix} \alpha \mathbf{a}_1 \\ \vdots \\ \alpha \mathbf{a}_i \\ \vdots \\ \alpha \mathbf{a}_m \end{pmatrix} = (\alpha \cdot a_{ij})$$



定理2

m 行 n 列の行列 A, B, C に対して、以下が成立します。

(1) $A + B = B + A$

(2) $(A + B) + C = A + (B + C)$ 結合則.

(3) $\alpha(\beta A) = (\alpha\beta)A$

(4) $(\alpha + \beta)A = \alpha A + \beta A$

(5) $\alpha(A + B) = \alpha A + \alpha B$

$A = (\vec{a}_j), B = (\vec{b}_j), C = (\vec{c}_j)$ と行列 A, B, C の j 列を用いて定理2を示します。

証明

jsy.



$$(1) A + B = (\vec{a}_j + \vec{b}_j) = (\vec{b}_j + \vec{a}_j) = B + A$$

から証明できます。ここで定理1の(1)を用いました。

$$(2) (A + B) + C = (\vec{a}_j + \vec{b}_j) + (\vec{c}_j) = \left((\vec{a}_j + \vec{b}_j) + \vec{c}_j \right) =$$

$$\left(\vec{a}_j + (\vec{b}_j + \vec{c}_j) \right) = A + (B + C)$$

から証明できます。ここで定理1の(2)を用いました。

A + B + C と 3222 下 下 下



(3), (4), (5) 各自 → じつじ

行列×列ベクトル(1)

$$A = (\vec{a}_1 \cdots \vec{a}_j \cdots \vec{a}_n) = \begin{pmatrix} a_{11} \\ \vdots \\ a_{ij} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{pmatrix} \quad \text{と} \quad \vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_j \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \quad (6)$$

Handwritten notes: $\vec{a}_j \in \mathbb{K}^m$ (with m circled in green), \vec{a}_j circled in red, \vec{a}_n circled in red, \vec{a}_m circled in green, m rows n columns (with m and n circled in red), \mathbb{K} circled in blue, and $\vec{x} \in \mathbb{K}^n$ (with n circled in red).

との積を

$$\underbrace{A\vec{x}} = x_1\vec{a}_1 + \cdots + x_j\vec{a}_j + \cdots + x_n\vec{a}_n \in \mathbb{K}^m \quad \leftarrow$$

Handwritten notes: \mathbb{K}^m circled in green, and a red arrow pointing to the result.

行列×列ベクトル(2)

$$= (a_{i1} \dots a_{ij} \dots a_{in}) \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_j \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

$$A\vec{x} = x_1\vec{a}_1 + \dots + x_j\vec{a}_j + \dots + x_n\vec{a}_n$$

$$= \begin{pmatrix} \vdots \\ x_1 a_{i1} + \dots + x_j a_{ij} + \dots + x_n a_{in} \\ \vdots \end{pmatrix}$$

← 行成分

$$= \begin{pmatrix} \mathbf{a}_1\vec{x} \\ \vdots \\ \mathbf{a}_j\vec{x} \\ \vdots \\ \mathbf{a}_m\vec{x} \end{pmatrix}$$



$$= x_1 \begin{pmatrix} \vdots \\ a_{i1} \\ \vdots \end{pmatrix} + \dots + x_j \begin{pmatrix} \vdots \\ a_{ij} \\ \vdots \end{pmatrix} + \dots + x_n \begin{pmatrix} \vdots \\ a_{in} \\ \vdots \end{pmatrix}$$

$$(a_1 \dots a_n) \begin{pmatrix} e_1 \\ \vdots \\ e_n \end{pmatrix} := a_1 e_1 + \dots + a_n e_n.$$

行列 × 行列

$$A = (\vec{a}_1, \dots, \vec{a}_n) = \begin{pmatrix} a_{11} \\ \vdots \\ a_{1m} \end{pmatrix}$$

$\vec{a}_j \in \mathbb{K}^m$

$A: m$ 行 n 列

$X = (\vec{x}_1 \dots \vec{x}_k \dots \vec{x}_l)$ が n 行 l 列とします.

注 $A\vec{x}_1, \dots, A\vec{x}_k, \dots, A\vec{x}_l \in \mathbb{K}^m$ が定義される.

$$AX = A(\vec{x}_1 \dots \vec{x}_k \dots \vec{x}_l)$$

$$:= (A\vec{x}_1 \dots A\vec{x}_k \dots A\vec{x}_l) \quad m \text{ 行 } l \text{ 列.}$$

$$= \begin{pmatrix} \vec{a}_1 \vec{x}_1 & \dots & \vec{a}_1 \vec{x}_k & \dots & \vec{a}_1 \vec{x}_l \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ \vec{a}_i \vec{x}_1 & \dots & \vec{a}_i \vec{x}_k & \dots & \vec{a}_i \vec{x}_l \\ \vdots & & \vdots & & \vdots \\ \vec{a}_m \vec{x}_1 & \dots & \vec{a}_m \vec{x}_k & \dots & \vec{a}_m \vec{x}_l \end{pmatrix}$$

$a_i: X$

m 行 l 列.

行列 × 行列 (2)

175 + 34.

特に $m = 1$, すなわち $A = \mathbf{a} = (a_1 \cdots a_n)$ のとき

$$\mathbf{a}X = (\mathbf{a}\vec{x}_1 \cdots \mathbf{a}\vec{x}_\ell) \rightarrow \dots$$

これを用いると

$$AX = \begin{pmatrix} \mathbf{a}_1 X \\ \vdots \\ \mathbf{a}_i X \\ \vdots \\ \mathbf{a}_m X \end{pmatrix}$$

行列×行列 (3)

$$X = \begin{pmatrix} x_{1k} \\ \vdots \\ x_{nk} \end{pmatrix}$$

$$= (a_1 \cdots a_n) \begin{pmatrix} x_{1k} \\ \vdots \\ x_{nk} \end{pmatrix}$$

相成る.

$$\begin{aligned} aX &= (a\vec{x}_1 \cdots a\vec{x}_k \cdots a\vec{x}_l) \\ &= (\cdots a_1x_{1k} + a_2x_{2k} + \cdots + a_nx_{nk} \cdots) \\ &= \begin{aligned} & a_1(\cdots x_{1k} \cdots) \\ & + a_2(\cdots x_{2k} \cdots) \\ & \vdots \\ & + a_n(\cdots x_{nk} \cdots) \end{aligned} \\ &= a_1x_1 + \cdots + a_nx_n \end{aligned}$$



行列×行列(4)—行ベクトルを中心にして

まとめ

$$\rightarrow (a_1 \cdots a_j \cdots a_n) \begin{pmatrix} \mathbf{x}_1 \\ \vdots \\ \mathbf{x}_j \\ \vdots \\ \mathbf{x}_n \end{pmatrix} = a_1 \mathbf{x}_1 + \cdots + a_j \mathbf{x}_j + \cdots + a_n \mathbf{x}_n \quad \checkmark$$

$$\begin{pmatrix} \mathbf{a}_1 \\ \vdots \\ \mathbf{a}_j \\ \vdots \\ \mathbf{a}_m \end{pmatrix} X = \begin{pmatrix} \mathbf{a}_1 X \\ \vdots \\ \mathbf{a}_j X \\ \vdots \\ \mathbf{a}_m X \end{pmatrix}$$

$$(1\ 0\ 0) \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = 1 \cdot a + 0 \cdot b + 0 \cdot c = a$$

$$(0\ 1\ 0) \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = 0 \cdot a + 1 \cdot b + 0 \cdot c = b$$

$$(0\ 0\ 1) \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \quad = \quad = c$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$$

$$\lambda \neq 0 \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 & - \\ 0 & - & 0 \\ - & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 \\ b \\ c \end{pmatrix} \quad 1 \rightarrow 3 \rightarrow 2$$

$$\begin{pmatrix} \lambda & & \\ & - & \\ & & - \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda a_1 \\ b \\ c \end{pmatrix} \quad 1 \rightarrow x = \lambda$$

$$\begin{pmatrix} - & 0 & 0 \\ 0 & - & 0 \\ \lambda & 0 & - \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 \\ b \\ \lambda a_1 + c \end{pmatrix} \quad 3 \rightarrow 1 = 1 \rightarrow x = \lambda$$

線型写像 (1)

+ · ×

$\vec{e}_j \in \mathbb{K}^m$

$$A: m \times n \quad \vec{x} \in \mathbb{K}^n \quad \rightarrow \quad A\vec{x} = x_1\vec{e}_1 + \dots + x_n\vec{e}_n \in \mathbb{K}^m$$
$$F_A(\vec{x}) := A\vec{x}$$

によって定る写像

$$F_A: \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m \quad \vec{x} \mapsto A\vec{x} \quad (7)$$

について定理3が成立します (F_A の線型性)

定理 3

$$F_A(\vec{x} + \vec{y}) = F_A(\vec{x}) + F_A(\vec{y}) \quad (\vec{x}, \vec{y} \in \mathbb{K}^n) \quad (8)$$

$$F_A(\lambda\vec{x}) = \lambda F_A(\vec{x}) \quad (\vec{x} \in \mathbb{K}^n, \lambda \in \mathbb{K}) \quad (9)$$

線型写像 (2) — 定理 3 の証明

$$\vec{x} + \vec{y} = \begin{pmatrix} x_1 + y_1 \\ \vdots \\ x_j + y_j \\ \vdots \\ x_n + y_n \end{pmatrix}$$

$\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$, $\vec{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$ と \vec{x} と \vec{y} の成分表示をします. すると

$$A = (\vec{a}_1 \cdots \vec{a}_j \cdots \vec{a}_n)$$

$$\begin{aligned} F_A(\vec{x} + \vec{y}) &= (x_1 + y_1)\vec{a}_1 + \cdots + (x_j + y_j)\vec{a}_j + \cdots + (x_n + y_n)\vec{a}_n \\ &= \underbrace{x_1\vec{a}_1 + \cdots + x_j\vec{a}_j + \cdots + x_n\vec{a}_n}_{F_A(\vec{x})} + \underbrace{y_1\vec{a}_1 + \cdots + y_j\vec{a}_j + \cdots + y_n\vec{a}_n}_{F_A(\vec{y})} \\ &= F_A(\vec{x}) + F_A(\vec{y}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} F_A(\lambda\vec{x}) &= (\lambda x_1)\vec{a}_1 + \cdots + (\lambda x_j)\vec{a}_j + \cdots + (\lambda x_n)\vec{a}_n \\ &= \lambda(x_1\vec{a}_1 + \cdots + x_j\vec{a}_j + \cdots + x_n\vec{a}_n) = \lambda F_A(\vec{x}) \end{aligned}$$

$$(\lambda \mu) \vec{a} = \lambda (\mu \vec{a})$$

線型写像 (3) — 定理3の拡張 $\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_l \in K^n$

行列の積の形では $A(\vec{x}_1 + \dots + \vec{x}_l) = A\vec{x}_1 + \dots + A\vec{x}_l$

$$A(\vec{x} + \vec{y}) = A\vec{x} + A\vec{y}, \quad A(\lambda\vec{x}) = \lambda(A\vec{x}) \quad (10)$$

と表されます。これをまとめて得られる

$$A(\lambda\vec{x} + \mu\vec{y}) = \lambda A\vec{x} + \mu A\vec{y} \quad (11)$$

および (10) を繰り返して得られる $= A(c_1\vec{x}_1) + \dots + A(c_l\vec{x}_l)$

$$A(c_1\vec{x}_1 + \dots + c_l\vec{x}_l) = c_1 A\vec{x}_1 + \dots + c_l A\vec{x}_l \quad (12)$$

も有用です。この公式 (12) は $X = (\vec{x}_1 \dots \vec{x}_l)$ と $\vec{c} = {}^t(c_1 \dots c_l)$ を用いて

都合良し.

$$A(X\vec{c}) = (A\vec{x}_1 \dots A\vec{x}_l) \vec{c} \quad (13)$$

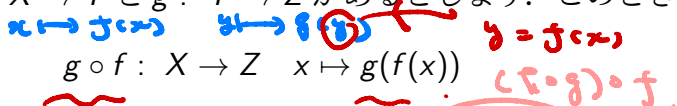
“n行n列”

とも表現できます。

写像の合成



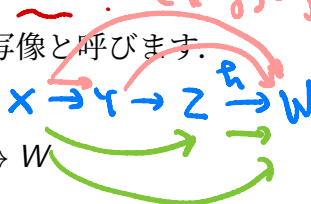
2つの写像 $f: X \rightarrow Y$ と $g: Y \rightarrow Z$ があるとします. このとき



が定義できます. これを f と g の合成写像と呼びます.

さらに写像 $h: Z \rightarrow W$ がある場合は

$$h \circ g \circ f: X \rightarrow W$$



が定義できますが, これは

$$\rightarrow h \circ (g \circ f) = (h \circ g) \circ f$$

と, 合成をどの順序で行っても変わりません.

$$\forall x \in X \quad h \circ (g \circ f)(x) = (h \circ g) \circ f(x)$$

順序関係

行列の積の性質 (1)



定理 4 A と B は $m \times n$ 行列, X と Y は $n \times l$ 行列, Q は $l \times g$ 行列とします. このとき次が成立します.

(1) $(A + B)X = AX + BX$

(2) $A(X + Y) = AX + AY$

(3) $A(\alpha X) = (\alpha A)X = \alpha(AX)$

(4) (結合法則) $(AX)Q = A(XQ)$

行列の積の性質 (2)—証明の準備 (その1)

定理4の証明の準備として $A = (\vec{a}_1 \cdots \vec{a}_n)$, $B = (\vec{b}_1 \cdots \vec{b}_n)$ と $\vec{x} \in \mathbf{K}^n$ に対して

$$(A + B)\vec{x} = A\vec{x} + B\vec{x} \quad (14)$$

を示します。実際

$$\begin{aligned} \underline{(A + B)\vec{x}} &= \underline{(\vec{a}_1 + \vec{b}_1 \cdots \vec{a}_n + \vec{b}_n)\vec{x}} \\ &= x_1(\vec{a}_1 + \vec{b}_1) + \cdots + x_n(\vec{a}_n + \vec{b}_n) \\ &= \underline{x_1\vec{a}_1 + \cdots + x_n\vec{a}_n} + \underline{x_1\vec{b}_1 + \cdots + x_n\vec{b}_n} = \underline{A\vec{x}} + \underline{B\vec{x}} \end{aligned}$$

と示すことができます。

$$= \underline{(x_1\vec{a}_1 + x_1\vec{e}_1)} + \cdots + \underline{(x_n\vec{a}_n + x_n\vec{e}_n)}$$

行列の積の性質 (3)—証明の準備 (その2)

(10) で以下の最初の等号を示しましたが

$$A(\alpha \vec{x}) = \alpha(A\vec{x}) = (\alpha A)\vec{x} \quad (15)$$

が成立することも定理4の(3)の証明で使います。実際、2番目の等号は $\vec{x} = {}^t(x_1 \cdots x_n)$ として

$$\begin{aligned} (\alpha A)\vec{x} &= (\alpha \vec{a}_1 \cdots \alpha \vec{a}_n)\vec{x} \\ &= x_1(\alpha \vec{a}_1) + \cdots + x_n(\alpha \vec{a}_n) = \alpha(x_1 \vec{a}_1 + \cdots + x_n \vec{a}_n) = \alpha(A\vec{x}) \end{aligned}$$

$$\left. \begin{aligned} \lambda(\mu \vec{a}) \\ = (\lambda\mu) \vec{a} \end{aligned} \right\} \rightarrow \lambda \mu \vec{a} = \lambda(x_1 \vec{a}_1) + \cdots + \lambda(x_n \vec{a}_n)$$

行列の積の性質 (4)—証明 (1)

(1)

$$(A+B)X = AX + BX$$

両辺の k 列を比較します。



$$(A+B)\underline{x}_k = Ax_k + Bx_k$$

から分かります ((14) 参照).

(2) 両辺の k 列を比較します。

$$A(x+y) = Ax + Ay.$$

$$A(\underline{x}_k + \underline{y}_k) = A\underline{x}_k + A\underline{y}_k \quad \checkmark$$

から分かります ((10) 参照).

(3) 各辺の k 列を比較しますが (15) は

$$A(\alpha x) = (\alpha A)x$$

$$A(\alpha \underline{x}_k) = (\alpha A)\underline{x}_k = \alpha(A\underline{x}_k) = \alpha(Ax)$$

を導きます。

行列の積の性質 (5)—証明 (2)

(4) (13) を用いると $\vec{q} \in \mathbf{K}^l$ に対して

$$A(X\vec{q}) = (AX)\vec{q}$$

が成立します. Q の t 列を \vec{q}_t とすると

$$A(XQ) = (AX)Q \quad \hookrightarrow \quad A(X\vec{q}_t) = (AX)\vec{q}_t$$

ですが, これは示すべき式の t 列が等しいことを意味します. これを用いると

$$\begin{aligned} A(XQ) &= A(X\vec{q}_1 \cdots X\vec{q}_g) = (A(X\vec{q}_1) \cdots A(X\vec{q}_g)) \\ &= ((AX)\vec{q}_1 \cdots (AX)\vec{q}_g) = (AX)(\vec{q}_1 \cdots \vec{q}_g) = (AX)Q \end{aligned}$$

$$A: m \times n$$

$$X: n \times l$$

$$Q: l \times g$$

$$L = (\cdots \vec{q}_t \cdots)$$