

सिद्ध करें  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \in \mathbb{R}^n$

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} \vdots \\ a_i \\ \vdots \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} \vdots \\ b_i \\ \vdots \end{pmatrix}, \vec{c} = \begin{pmatrix} \vdots \\ c_i \\ \vdots \end{pmatrix} \text{ तब } z$$

$$(\vec{a} \ \vec{b}) \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = x\vec{a} + y\vec{b} = \begin{pmatrix} \vdots \\ xa_i + yb_i \\ \vdots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \vdots \\ (a_i \ b_i) \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\ \vdots \end{pmatrix}$$

$$(\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = x\vec{a} + y\vec{b} + z\vec{c} = \begin{pmatrix} \vdots \\ xa_i + yb_i + zc_i \\ \vdots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \vdots \\ (a_i \ b_i \ c_i) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \\ \vdots \end{pmatrix}$$

सिद्ध करें  $X = (a, \vec{b})$  तब

$\vec{p}, \vec{q}, \vec{r} \in \mathbb{R}^2$  तब

$$\begin{aligned} (\vec{a} \ \vec{b}) (\vec{p} \ \vec{q}) &= ((\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p} \ (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{q}) \\ &= (p_1 \vec{a} + p_2 \vec{b} \quad q_1 \vec{a} + q_2 \vec{b}) \\ &= \begin{pmatrix} \vdots \\ p_1 a_i + p_2 b_i \\ \vdots \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \vdots \\ q_1 a_i + q_2 b_i \\ \vdots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \vdots \\ (a_i \ b_i) \vec{p} & (a_i \ b_i) \vec{q} \\ \vdots \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} (\vec{a} \ \vec{b}) (\vec{p} \ \vec{q} \ \vec{r}) &= ((\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p} \ (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{q} \ (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{r}) \\ &= \begin{pmatrix} \vdots \\ (a_i \ b_i) \vec{p} & (a_i \ b_i) \vec{q} & (a_i \ b_i) \vec{r} \\ \vdots \end{pmatrix} \end{aligned}$$

②  $x = (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c})$ ,  $\vec{p}, \vec{q}, \vec{r} \in \mathbb{R}^3$  とする.

$$\begin{aligned}
(\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) (\vec{p} \ \vec{q}) &= ((\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{p} \ (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{q}) \\
&= (p_1 \vec{a} + p_2 \vec{b} + p_3 \vec{c} \quad q_1 \vec{a} + q_2 \vec{b} + q_3 \vec{c}) \\
&= \begin{pmatrix} \vdots & \vdots \\ p_1 a_i + p_2 b_i + p_3 c_i & q_1 a_i + q_2 b_i + q_3 c_i \\ \vdots & \vdots \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} (a_i \ b_i \ c_i) \vec{p} & (a_i \ b_i \ c_i) \vec{q} \end{pmatrix} \\
(\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) (\vec{p} \ \vec{q} \ \vec{r}) &= ((\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{p} \ (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{q} \ (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{r}) \\
&= \begin{pmatrix} \vdots & \vdots & \vdots \\ (a_i \ b_i \ c_i) \vec{p} & (a_i \ b_i \ c_i) \vec{q} & (a_i \ b_i \ c_i) \vec{r} \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

線形性 と 分配性

LoS の性質を証明する.

1°  $\vec{p}, \vec{q} \in \mathbb{R}^2$  ある  $(\vec{a} \ \vec{b}) (\vec{p} + \vec{q}) = (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p} + (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{q}$

$$(\vec{a} \ \vec{b}) (\lambda \vec{p}) = \lambda ((\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p})$$

$\forall \lambda, \mu$   $(\vec{a} \ \vec{b}) (\lambda \vec{p} + \mu \vec{q}) = \lambda ((\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p}) + \mu ((\vec{a} \ \vec{b}) \vec{q})$

これは分配性

$$\begin{aligned}
(\vec{a} \ \vec{b}) ((\vec{p} \ \vec{q}) \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \end{pmatrix}) &= ((\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p} \ (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{q}) \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \end{pmatrix} \\
&= ((\vec{a} \ \vec{b}) (\vec{p} \ \vec{q})) \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

とある.

$\vec{p}_1, \vec{p}_2, \dots, \vec{p}_r \in \mathbb{R}^2$  である

$$\begin{aligned}
(\vec{a} \ \vec{b}) (\vec{p}_1 + \vec{p}_2 + \vec{p}_3) &= (\vec{a} \ \vec{b}) (\vec{p}_1 + \vec{p}_2) + (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p}_3 \\
&= (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p}_1 + (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p}_2 + (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p}_3
\end{aligned}$$

∴

$$(\vec{a} \ \vec{b}) (\vec{p}_1 + \vec{p}_2 + \dots + \vec{p}_r) = (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p}_1 + \dots + (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p}_r$$

$$\begin{aligned}
(\vec{a} \ \vec{b}) (\lambda_1 \vec{p}_1 + \lambda_2 \vec{p}_2 + \dots + \lambda_r \vec{p}_r) \\
&= (\vec{a} \ \vec{b}) (\lambda_1 \vec{p}_1) + \dots + (\vec{a} \ \vec{b}) (\lambda_r \vec{p}_r) \\
&= \lambda_1 (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p}_1 + \dots + \lambda_r (\vec{a} \ \vec{b}) \vec{p}_r
\end{aligned}$$

∴

$$(\vec{a} \ \vec{b}) \left( (\vec{p}_1 \ \dots \ \vec{p}_r) \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_r \end{pmatrix} \right) = \left( (\vec{a} \ \vec{b}) (\vec{p}_1 \ \dots \ \vec{p}_r) \right) \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_r \end{pmatrix}$$

が成り立つ。

2°  $\vec{p}, \vec{q} \in \mathbb{R}^3$  である

$$\begin{aligned}
(\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) (\vec{p} + \vec{q}) &= (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{p} + (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{q} & (1) \\
(\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) (\lambda \vec{p}) &= \lambda (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{p} & (2)
\end{aligned}$$

∴

$$(\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) (\lambda \vec{p} + \mu \vec{q}) = \lambda (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{p} + \mu (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{q}$$

∴

$$(\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \left( (\vec{p} \ \vec{q}) \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \end{pmatrix} \right) = \left( (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) (\vec{p} \ \vec{q}) \right) \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \end{pmatrix}$$

∴ (1), (2) は直交座標系 (2) である。

$\vec{p}_1, \vec{p}_2, \dots, \vec{p}_r \in \mathbb{R}^3$  である。

$$(\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) (\vec{p}_1 + \dots + \vec{p}_r) = (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{p}_1 + \dots + (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{p}_r$$

$$(\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) (\lambda_1 \vec{p}_1 + \dots + \lambda_r \vec{p}_r) = \lambda_1 (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{p}_1 + \dots + \lambda_r (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \vec{p}_r$$

= 分配法則

$$(\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \begin{pmatrix} \vec{p}_1 & \dots & \vec{p}_r \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_r \end{pmatrix} = \left( (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \begin{pmatrix} \vec{p}_1 & \dots & \vec{p}_r \end{pmatrix} \right) \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_r \end{pmatrix}$$

以下は L06 - 05269 の内容である。

---

分配法則  $X = (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \quad \vec{p}, \vec{q}, \vec{r} \in \mathbb{R}^2$

では

$$X = (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \quad \vec{p}, \vec{q}, \vec{r} \in \mathbb{R}^3$$

である。  $Y = (\vec{p} \ \vec{q} \ \vec{r})$  は 2行3列の行列、  $Z = (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c})$  は 3行3列の行列である。

$$Z = (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c}) \quad Y = (\vec{p} \ \vec{q} \ \vec{r}) \quad (\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \in \mathbb{R}^3)$$

である。

$$(X Y) Z = X (Y Z)$$


---

$$\textcircled{1} = ((X Y) \vec{a}) \ ((X Y) \vec{b}) \ ((X Y) \vec{c})$$

$$= (X (Y \vec{a})) \ (X (Y \vec{b})) \ (X (Y \vec{c}))$$

$$= X (Y \vec{a} \ Y \vec{b} \ Y \vec{c})$$

$$= X (Y (\vec{a} \ \vec{b} \ \vec{c})) = X (Y Z)$$

である。これは分配法則を示している。