

線形変換, 1次変換

今回

教科書: pp.106-107. pp.114-115. pp.118-121 を解説.

0. シュミットの直交化 (次回: 直交行列・直交変換)

1. 線形写像: たちの良い行列(正則行列)とたちの悪い行列(0行列など)
2. カーネル(核), イメージ(像)とは

次回: 直交行列, 固有値・固有ベクトル

1次変換 (線形変換)

例1

$$\begin{pmatrix} 5 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 \\ -3 \end{pmatrix} \quad (1)$$

$$Ax = y \quad (2)$$

これは2次元ベクトルから, 2次元ベクトルへの変換. こういうものを一次変換という.
「こういうもの」とは, 一般には, n 次元ベクトルから, m 次元ベクトルへの変換. これが行列とベクトルの掛け算で書けていれば, 一次変換.

通常: 入力 x と出力 y は 1:1 に対応している (全単写).

$$x \longleftrightarrow y$$

例2. たちの悪い例: 手がかりが足りない場合

次の連立方程式を考える:

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 = 3 \\ 2x_1 + x_2 + 2x_3 = 2 \end{cases}$$

これはベクトルと行列を使って書ける. 未知数3つに対し, 式が2つしかない.

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} \quad (3)$$

$$Ax = y \quad (4)$$

問: 「行列 A という変換で y に移ってきました. 元の x はどこだったでしょうか」

$$\begin{cases} x_1 + x_3 = -1 \\ x_2 = 4 \end{cases}$$

⇒ 「 $x_1 + x_3 = -1$ をみたく直線上のどこかにいたはずだ」ということ以外は分からない.

「ぺちゃんことにつぶれる」 ⇒ 「複数の x が同じ y に移る」

(極端な)例

例3: 3次元から2次元

$$\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \quad (5)$$

例4: 3次元から1次元

$$\begin{pmatrix} y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \quad (6)$$

用語: 核 (kernel)

核: $Ax = 0$ に移ってくるような x の集合. $\text{Ker } A$ と表す.

例3: $\text{Ker } A$ は1次元. $x = (0, 0, x_3)$ のとき $y = (0 \ 0)^T$

例4: $\text{Ker } A$ は2次元. $x = (x_1, 0, x_3)$ のとき $y = (0 \ 0 \ 0)^T$

べちゃんこにつぶれない場合は $\text{Ker } A$ は0次元 (原点 0 ただ1点のみ).

問: どうして 0 に移ってくる領域だけを考えるのか. 同じ y に移ってくる x は考えなくていいのか.

説明: $Ax = y$ だとする. これと同じ y に移ってくるような x' の集合を考える.

$$\begin{cases} Ax = y \\ Ax' = y \end{cases} \quad (7)$$

$$\implies A(x - x') = 0$$

$z = x - x'$ とおく. $\implies Az = 0 \implies z$ が $\text{Ker } A$ に入っている.

逆に, z が $\text{Ker } A$ に入っている場合.

$$x' = x + z \text{ を作る. } Ax' = Ax + Az = Ax + 0 = Ax$$

これが「 $\text{Ker } A$ に平行な方向の成分が定まらない」理由.

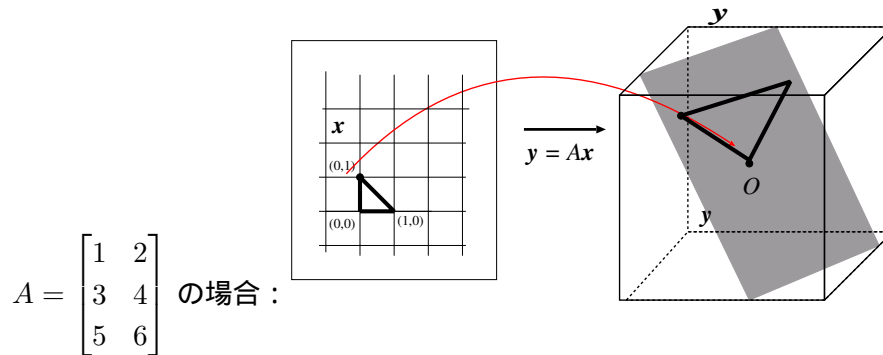
手がかりがりが多すぎる場合 (縦長行列・像)

$$\begin{cases} x_1 - x_2 = -1 \\ x_1 + x_2 = -5 \\ 2x_1 - x_2 = 5 \end{cases} \quad (8)$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -5 \\ 5 \end{pmatrix} \quad (9)$$

$$Ax = y' \quad (10)$$

この式を満たす x は存在しない。→ $\begin{pmatrix} -1 \\ -5 \\ 5 \end{pmatrix}$ に移ってくる x は存在しない」



$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 5 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \\ 6 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 7 \\ 11 \end{bmatrix}$$

用語： 像 (image)

A の像：いろいろな x に対する $y = Ax$ の集合。Im A と表す。元の空間全体を A で移した領域。

次元定理：

$m \times n$ 行列 A について，

$$\dim \text{Ker } A + \dim \text{Im } A = n$$

ここで $\dim X$ は X の次元。

意味： A は n 次元空間から m 次元空間への写像であり、「もとの n 次元空間から， $\text{Ker } A$ の次元分がぺちゃんこにつぶれて，残ったのが $\text{Im } A$ の次元分。」

例 (2×3 行列)：

$$\dim \text{Ker } A + \dim \text{Im } A = n \rightarrow 1 + 2 = 3$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

意味： A は 3 次元空間から 2 次元空間への写像であり、「もとの 3 次元空間から， $\text{Ker } A$ の次元分 (1 次元) がぺちゃんこにつぶれて，残ったのが $\text{Im } A$ の次元分 (2 次元)。」

ランク (階数)： 像 $\text{Im } A$ の次元 $\dim \text{Im } A$: $\dim \text{Im } A = \text{rank } A = n$