

解答例

- 演習問題 IV-1.

– (1)

$$f(x_1\mathbf{e}_1 + x_2\mathbf{e}_2) = x_1f(\mathbf{e}_1) + x_2f(\mathbf{e}_2) = \begin{pmatrix} f(\mathbf{e}_1) & f(\mathbf{e}_2) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

よって表現行列 \hat{A} は,

$$\hat{A} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

– (2) 表現行列 \hat{A} は

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(-\frac{\pi}{4}) & -\sin(-\frac{\pi}{4}) \\ \sin(-\frac{\pi}{4}) & \cos(-\frac{\pi}{4}) \end{pmatrix}$$

と表せるので, $f(\mathbf{x})$ は $-\pi/4$ 回転を表す線形変換である.

– (3)

$$\hat{A}\mathbf{a} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{5}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \quad (12)$$

と変換される.

– (4) \hat{A} の逆行列を求めてもよいが, (2) から $f(\mathbf{x})$ が $-\pi/4$ 回転であることがわかっているなので, その逆変換は $\pi/4$ 回転である. したがって,

$$\hat{A}^{-1} = \begin{pmatrix} \cos(\frac{\pi}{4}) & -\sin(\frac{\pi}{4}) \\ \sin(\frac{\pi}{4}) & \cos(\frac{\pi}{4}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}.$$

が求める逆変換の表現行列である.

– (5) \hat{A} の二乗を求めてもよいが, (2) から $f(\mathbf{x})$ が $-\pi/4$ 回転であることがわかっているなので, それを二回変換すると $-\pi/2$ 回転することが分かる. したがって,

$$\hat{A}^2 = \begin{pmatrix} \cos(-\frac{\pi}{2}) & -\sin(-\frac{\pi}{2}) \\ \sin(-\frac{\pi}{2}) & \cos(-\frac{\pi}{2}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$