5 線形代数学からの準備

5.1 ベクトルの内積

一定義 **5.1** (*n* 次元ベクトルの演算)-

n を 1 以上の整数とする. 実数を成分とする n 次元ベクトル

$$\boldsymbol{a} = \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix} = {}^t \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & \cdots & a_n \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{b} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix} = {}^t \begin{bmatrix} b_1 & b_2 & \cdots & b_n \end{bmatrix}$$
 (1)

に対して、次のように各演算を定義する: 加法 $m{a}+m{b}=\begin{bmatrix} a_1+b_1\\ a_2+a_2\\ \vdots\\ a_n+b_n \end{bmatrix}$, スカラー倍 $km{a}=\begin{bmatrix} ka_1\\ ka_2\\ \vdots\\ ka_n \end{bmatrix}$ (ただし、 $k\in\mathbb{R}$),

内積 $\boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{b} = {}^{t}\boldsymbol{a}\boldsymbol{b} = a_1b_1 + a_2b_2 + \cdots + a_nb_n$.

−定義 5.2 (長さの定義)-

上記のaに対して、ベクトルaの長さを次のように定める.

$$||a|| = \sqrt{a \cdot a} = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + \dots + a_n^2}.$$
 (2)

--命題 5.3 (内積の性質)-

内積は次をみたす.

- (i) $\boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{a} = ||\boldsymbol{a}||^2 \ge 0$ (等号成立は $\boldsymbol{a} = \boldsymbol{0}$ のときに限る)
- (ii) $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \mathbf{b} \cdot \mathbf{a}$ (交換法則)
- (iii) $(k\mathbf{a}) \cdot \mathbf{b} = k(\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}) = \mathbf{a} \cdot (k\mathbf{b})$ (ただし, $k \in \mathbb{R}$)
- (iv) $a \cdot (b + c) = a \cdot b + a \cdot c$ (分配法則)

【証明】内積の定義に従って計算すれば示せるので、読者の練習とする.

--命題 5.4-

内積とベクトルの長さについて、次の不等式が成り立つ.

- (i) $|a \cdot b| \le ||a|| ||b||$ (コーシー・シュワルツの不等式)
- (ii) $||a+b|| \le ||a|| + ||b||$ (三角不等式)

【<u>証明</u>】(i) 任意の $t \in \mathbb{R}$ に対して, 命題 5.3 より

$$0 \le ||t\mathbf{a} + \mathbf{b}||^2 = (t\mathbf{a} + \mathbf{b}) \cdot (t\mathbf{a} + \mathbf{b}) = t^2 ||\mathbf{a}||^2 + 2t(\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}) + ||\mathbf{b}||^2$$
(3)

が成り立つ. よって、上のtの2次式は判別式が0または負となるから

$$(a \cdot b)^2 - ||a||^2 ||b||^2 \le 0 \tag{4}$$

となり, $|a \cdot b| \le ||a|| ||b||$ を得る.

(ii) 両辺とも非負なので、2乗して比較すれば十分.

$$(||\mathbf{a}|| + ||\mathbf{b}||)^2 - ||\mathbf{a} + \mathbf{b}||^2 = ||\mathbf{a}||^2 + 2||\mathbf{a}|| ||\mathbf{b}|| + ||\mathbf{b}||^2 - (||\mathbf{a}||^2 + 2\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} + ||\mathbf{b}||^2)$$
(5)

$$=2(||\boldsymbol{a}||\,||\boldsymbol{b}||-\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{b})\geq 0. \tag{6}$$

ここで、最後の不等号は (i) による. よって、 $||a+b||^2 \le (||a||+||b||)^2$ となり、目的の不等式を得る.

補注. (i) は, a, b を式 (1) のように成分表示すれば, 以下と同値:

$$(a_1b_1 + \dots + a_nb_n)^2 \le (a_1^2 + \dots + a_n^2)(b_1^2 + \dots + b_n^2). \tag{7}$$

(ii) は、長さの基本的な性質「三角形の1辺の長さは他の2辺の長さの和より小さい」に相当する不等式である.

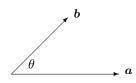
練習 5.5 命題 5.4 の (i) において, 等号成立は「a=0」または「b=0」または「 $a,b\neq0$ かつ b が a の実数 倍」のときに限ることを示せ、また (ii) において, 等号成立は「a=0」または「b=0」または「 $a,b\neq0$ かつ b が a の正の実数倍」のときに限ることを示せ、

-定義 5.6 (角の定義)-

 $a, b \neq 0$ なる任意の n 次元ベクトル a, b に対して

$$\cos \theta = \frac{\boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{b}}{||\boldsymbol{a}|| \, ||\boldsymbol{b}||} \tag{8}$$

を満たす実数 θ (ただし, $0 \le \theta \le \pi$) を a と b のなす角という.



補注. 与えられた a,b に対し、そのような θ はただひとつに定まる. 実際、シュワルツの不等式より

$$-||\boldsymbol{a}||\,||\boldsymbol{b}|| \le \boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{b} \le ||\boldsymbol{a}||\,||\boldsymbol{b}|| \tag{9}$$

$$\therefore -1 \le \frac{\boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{b}}{||\boldsymbol{a}|| \, ||\boldsymbol{b}||} \le 1 \quad (\leftarrow 余弦関数の値域に含まれる)$$
 (10)

補注. 2 次元 (または 3 次元) ベクトルの場合は、 $||\boldsymbol{a}|| ||\boldsymbol{b}|| \cos \theta$ と $a_1b_1 + a_2b_2$ (または $a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3$) が等しいことは、余弦定理を用いることで幾何的に証明される。

--定義 5.7 (ベクトルの直交)--

 $a, b \neq 0$ なる n 次元ベクトル a, b が $a \cdot b = 0$ を満たすとき, $a \in b$ は直交するという.

例 5.8 4 次元ベクトル
$$\boldsymbol{a} = {}^t \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 & -1 \end{bmatrix}, \ \boldsymbol{b} = {}^t \begin{bmatrix} 2 & 1 & 4 & -1 \end{bmatrix}$$
 について,
$$||\boldsymbol{a}|| = 2, \quad ||\boldsymbol{b}|| = \sqrt{22}, \quad \boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{b} = 0 \tag{11}$$

である. 内積が0なので, aとbは直交する.

練習 5.9 3 次元ベクトル $\boldsymbol{a}={}^t \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}, \, \boldsymbol{b}={}^t \begin{bmatrix} -1 & -1 & \sqrt{2} \end{bmatrix}$ のなす角 $\boldsymbol{\theta}$ を求めよ (ただし, $0 \leq \boldsymbol{\theta} \leq \pi$).

-命題 5.10-

ふたつのベクトル \boldsymbol{a} と \boldsymbol{b} の作る平行四辺形の面積 \boldsymbol{S} は

$$S = \sqrt{||\mathbf{a}||^2 ||\mathbf{b}||^2 - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})^2}$$
 (12)

で与えられる.特に、2 次元ベクトル $m{a}=\begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix}$ 、 $m{b}=\begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix}$ の場合は

$$S = |\det \begin{bmatrix} \boldsymbol{a} & \boldsymbol{b} \end{bmatrix}| = |a_1b_2 - a_2b_1| \tag{13}$$

となる (2 次行列式の絶対値).

【証明】a と b のなす角を θ とする. a を底辺とみると, 高さは $||b||\sin\theta$ であるから

$$S = ||\boldsymbol{a}|| \, ||\boldsymbol{b}|| \sin \theta \tag{14}$$

と表せる. よって、

$$S^{2} = ||\mathbf{a}||^{2} ||\mathbf{b}||^{2} \sin^{2} \theta = ||\mathbf{a}||^{2} ||\mathbf{b}||^{2} (1 - \cos^{2} \theta)$$
(15)

$$= ||\mathbf{a}||^{2} ||\mathbf{b}||^{2} \left(1 - \frac{(\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})^{2}}{||\mathbf{a}||^{2} ||\mathbf{b}||^{2}}\right) = ||\mathbf{a}||^{2} ||\mathbf{b}||^{2} - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})^{2}$$
(16)

となる.後半(2次元ベクトルの場合)は根号の中を計算すれば証明できるので,読者の練習とする.

練習 5.11 命題 5.10 の後半を証明せよ.

─命題 5.12

 $m{a} = egin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix}, \, m{b} = egin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix}$ とする. $m{a}$ から $m{b}$ へ正の向き (反時計回りの向き) にはかった角を $m{\varphi}$ とする. このとき, $0 \le m{\varphi} \le \pi$ ならば $\det egin{bmatrix} m{a} & m{b} \end{bmatrix} \ge 0$ である. $-m{b}$, $\pi \le m{\varphi} \le 2\pi$ ならば $\det egin{bmatrix} m{a} & m{b} \end{bmatrix} \le 0$ である.

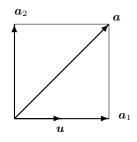
【<u>証明</u>】 $m{a}$ と $m{b}$ の位置関係だけが関係するので、必要なら座標軸を回転させることにより、 $m{a}$ が x 軸上で正の方向にあるとして良い。 そこで $m{a}=\begin{bmatrix}a_1\\0\end{bmatrix}$ $(a_1>0)$ とする。このとき、 $0\leq \varphi \leq \pi$ ならば $b_2\geq 0$ となるので

$$\det\begin{bmatrix} a_1 & b_1 \\ 0 & b_2 \end{bmatrix} = a_1b_2 \geq 0. \ \ - 方, \ \pi \leq \varphi \leq 2\pi \ \text{ならば} \ b_2 \leq 0 \ \text{となるので} \det\begin{bmatrix} a_1 & b_1 \\ 0 & b_2 \end{bmatrix} = a_1b_2 \leq 0. \ \ \Box$$

練習 5.13 u を 2 次元または 3 次元のベクトルとする $(u \neq 0)$. 与えられた任意のベクトル a を, u と向きが同じまたは逆のベクトル a_1 と, u と垂直なベクトル a_2 の和に分解することを考える. すなわち, 実数 c を用いて

$$\boldsymbol{a} = \boldsymbol{a}_1 + \boldsymbol{a}_2, \qquad \boldsymbol{a}_1 = c\boldsymbol{u}, \qquad \boldsymbol{a}_2 \cdot \boldsymbol{u} = 0.$$
 (17)

 $m{a}_1$ を $m{a}$ の $m{u}$ 方向への正射影とよぶ. このとき, $m{a}_1 = rac{m{a} \cdot m{u}}{m{u} \cdot m{u}} m{u}$ (すなわち, $c = rac{m{a} \cdot m{u}}{m{u} \cdot m{u}}$) となることを示せ.



練習 $\mathbf{5.14}$ $\boldsymbol{a} = \begin{bmatrix} 2 \\ 6 \end{bmatrix}$ の $\boldsymbol{u} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ 方向への正射影を求めよ.また \boldsymbol{u} と垂直な方向の成分 (上の \boldsymbol{a}_2) を求めよ.さらに, \boldsymbol{a} を $\boldsymbol{a} = \begin{bmatrix} 9 \\ -1 \end{bmatrix}$ に取り替えて同じ質問に答えよ.

例 5.15 質点が一定の力 F を受けながら一直線上を s だけ変位したとする. このとき, F と s の内積

$$W = \mathbf{F} \cdot \mathbf{s} \tag{18}$$

を力 F のした仕事という. 仕事は, 動いた方向の力の成分 $||F||\cos\theta$ (θ は F と s のなす角) と変位ベクトルの大きさ ||s|| の積である. 仕事の単位はジュール [J] である. 1[J] は, 1[N] の力で 1[m] 変位したときの仕事である.

5.2 空間ベクトルの外積

この節では xyz 空間内のベクトルを考える. 座標系は右手系とする.

−定義 5.16 (3次元ベクトルの外積)-

実数を成分とする3次元ベクトル

$$\boldsymbol{a} = \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{bmatrix} = {}^t \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{b} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} = {}^t \begin{bmatrix} b_1 & b_2 & b_3 \end{bmatrix}$$
 (19)

に対して, a と b の外積 $a \times b$ を次のように定義する:

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{bmatrix} \begin{vmatrix} a_2 & b_2 \\ a_3 & b_3 \\ \begin{vmatrix} a_3 & b_3 \\ a_1 & b_1 \end{vmatrix} \\ \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} = t \begin{bmatrix} \begin{vmatrix} a_2 & b_2 \\ a_3 & b_3 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} a_3 & b_3 \\ a_1 & b_1 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} \end{bmatrix}$$
(20)

練習 5.17 基本ベクトル
$$i = {}^t \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$
, $j = {}^t \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$, $k = {}^t \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ に対して, $i \times j = k$, $j \times k = i$, $k \times i = j$ (21)

が成り立つ. これを確かめよ.

補注. 任意の 3 次元ベクトル $\boldsymbol{a}={}^t\begin{bmatrix}a_1&a_2&a_3\end{bmatrix}$ は基本ベクトルの 1 次結合として $\boldsymbol{a}=a_1\boldsymbol{i}+a_2\boldsymbol{j}+a_3\boldsymbol{k}$ と表すことができる. 書物によってはこのような表記法もよく使われる.

練習 5.18 外積は形式的に次のように表せることを示せ. (ヒント: 右辺の3次行列式を形式的に計算せよ)

$$\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{b} = \begin{vmatrix} \boldsymbol{i} & a_1 & b_1 \\ \boldsymbol{j} & a_2 & b_2 \\ \boldsymbol{k} & a_3 & b_3 \end{vmatrix}$$
 (22)

−命題 5.19 (外積の性質)

外積は次を満たす.

- (i) $\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{a} = \boldsymbol{0}$
- (ii) $\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{b} = -(\boldsymbol{b} \times \boldsymbol{a})$
- (iii) $(k\mathbf{a}) \times \mathbf{b} = k(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) = \mathbf{a} \times (k\mathbf{b})$ (ただし, $k \in \mathbb{R}$)
- (iv) $\mathbf{a} \times (\mathbf{b} + \mathbf{c}) = \mathbf{a} \times \mathbf{b} + \mathbf{a} \times \mathbf{c}$ (分配法則)

【証明】直接計算または行列式の性質を用いて示せるので、読者の練習とする.

補注. (iii) のベクトルは単に $k\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ と表す. (ii) の右辺も単に $-\mathbf{b} \times \mathbf{a}$ と表す.

-命題 5.20−

3次元列ベクトルa,b,cの内積と外積に関して

$$\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = \begin{vmatrix} \mathbf{a} & \mathbf{b} & \mathbf{c} \end{vmatrix}$$
 (3 次行列式) (23)

が成り立つ. (これを a,b,c のスカラー 3 重積または混合 3 重積という.)

【<u>証明</u>】 $\boldsymbol{a}={}^t\begin{bmatrix}a_1&a_2&a_3\end{bmatrix},\, \boldsymbol{b}={}^t\begin{bmatrix}b_1&b_2&b_3\end{bmatrix},\, \boldsymbol{c}={}^t\begin{bmatrix}c_1&c_2&c_3\end{bmatrix}$ とする.右辺の行列式を第1列で余因子展開することで

$$\begin{vmatrix} \mathbf{a} & \mathbf{b} & \mathbf{c} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix} = a_1 \begin{vmatrix} b_2 & c_2 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix}$$
(24)

$$= a_1 \begin{vmatrix} b_2 & c_2 \\ b_3 & c_3 \end{vmatrix} + a_2 \begin{vmatrix} b_3 & c_3 \\ b_1 & c_1 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix} = \boldsymbol{a} \cdot (\boldsymbol{b} \times \boldsymbol{c})$$
 (25)

を得る. 同様に、第3列で余因子展開すれば

$$\begin{vmatrix} \mathbf{a} & \mathbf{b} & \mathbf{c} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix} = c_1 \begin{vmatrix} a_2 & b_2 \\ a_3 & b_3 \end{vmatrix} - c_2 \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_3 & b_3 \end{vmatrix} + c_3 \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix}$$
(26)

$$= c_1 \begin{vmatrix} a_2 & b_2 \\ a_3 & b_3 \end{vmatrix} + c_2 \begin{vmatrix} a_3 & b_3 \\ a_1 & b_1 \end{vmatrix} + c_3 \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} = (\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{b}) \cdot \boldsymbol{c}$$
 (27)

を得る.

一定理 5.21(外積の幾何的性質)

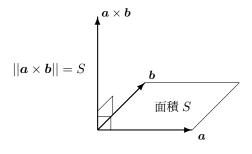
外積 $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ は次を満たす.

- (i) $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ は \mathbf{a} とも \mathbf{b} とも直交する.
- (ii) $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ の長さは

$$||\mathbf{a} \times \mathbf{b}|| = \sqrt{||\mathbf{a}||^2 ||\mathbf{b}||^2 - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})^2} = ||\mathbf{a}|| ||\mathbf{b}|| \sin \theta$$
 (28)

となる (θ は a と b のなす角). すなわち, a と b が作る平行四辺形の面積に等しい.

(iii) $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ の向きは \mathbf{a} から \mathbf{b} に右ねじを回したときの進行方向である.



【証明】(i) 内積が 0 になることを示せばよい. 行列式の値は二つの列が同じ場合は 0 になるので,

$$(\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{b}) \cdot \boldsymbol{a} = \begin{vmatrix} \boldsymbol{a} & \boldsymbol{b} & \boldsymbol{a} \end{vmatrix} = 0, \qquad (\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{b}) \cdot \boldsymbol{b} = \begin{vmatrix} \boldsymbol{a} & \boldsymbol{b} & \boldsymbol{b} \end{vmatrix} = 0$$
 (29)

となる.

(ii) 計算によって,

$$||\mathbf{a} \times \mathbf{b}||^2 = (a_2b_3 - a_3b_2)^2 + (a_3b_1 - a_1b_3)^2 + (a_1b_2 - a_2b_1)^2$$
(30)

$$= (a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)(b_1^2 + b_2^2 + b_3^2) - (a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3)^2$$
(31)

$$= ||\mathbf{a}||^2 ||\mathbf{b}||^2 - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})^2 \tag{32}$$

となる. 命題 5.10 よりこれは a と b が作る平行四辺形の面積 S の 2 乗である.

(iii) 座標軸を回転させることで、 \boldsymbol{a} と \boldsymbol{b} が xy 平面にある場合だけ考えれば良い. $\boldsymbol{a}={}^t \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & 0 \end{bmatrix}$ 、 $\boldsymbol{b}={}^t \begin{bmatrix} b_1 & b_2 & 0 \end{bmatrix}$ とすると、

$$\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{b} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix}$$
 (33)

となる. これは z 軸上のベクトルだから, z 成分の正負によって $a \times b$ の向きが決まる. 命題 5.12 より, a から b への正の向きの角 φ が $0 \le \varphi \le \pi$ なら, z 成分は正. すなわち, $a \times b$ は z 軸の正の方向を向く. これは a から b へ右ねじを回したときの進行方向になっている. $\pi \le \varphi \le 2\pi$ のときも同様である.

演習問題

5-1. $\boldsymbol{a}={}^tegin{bmatrix} 2 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \, \boldsymbol{b}={}^tegin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \, \boldsymbol{c}={}^tegin{bmatrix} -2 & 3 & 1 \end{bmatrix}$ とする、次を求めよ、

- (1) $\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{b}$
- (2) $\boldsymbol{b} \times \boldsymbol{a}$
- (3) $\boldsymbol{b} \times \boldsymbol{c}$
- (4) $\boldsymbol{a} \times (\boldsymbol{b} \times \boldsymbol{c})$
- (5) $(\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{b}) \times \boldsymbol{c}$
- (6) 3 点 O(0,0,0), A(2,0,1), B(0,1,1) を頂点とする三角形の面積
- (7) 3 点 O(0,0,0), A(2,0,1), B(0,1,1) を通る平面の方程式 (外積を利用すること)
- (8) 3 点 A(2,0,1), B(0,1,1), C(-2,3,1) を通る平面の方程式 (外積を利用すること)
- 5-2. 空間の 3 つのベクトル a,b,c が作る平行六面体の体積は, スカラー 3 重積 (命題 5.20 参照) の絶対値で与えられることを示せ.