

4.2 恒等変換

恒等変換とは？

○前回の復習から

[線形変換とそれを表す行列]

$$f: \begin{cases} x' = ax + by \\ y' = cx + dy \end{cases} \leftrightarrow A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

[対称変換]

$$x \text{ 軸} \quad f: \begin{cases} x' = x \\ y' = -y \end{cases} \leftrightarrow A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$y \text{ 軸} \quad f: \begin{cases} x' = -x \\ y' = y \end{cases} \leftrightarrow A = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{原点} \quad f: \begin{cases} x' = -x \\ y' = -y \end{cases} \leftrightarrow A = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$y = x \quad f: \begin{cases} x' = y \\ y' = x \end{cases} \leftrightarrow A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

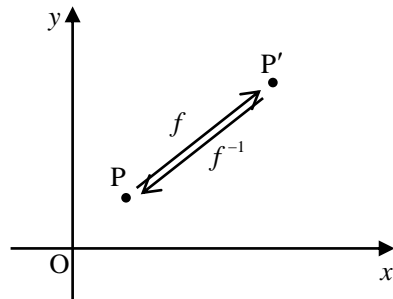
○点 P を、元の点 P に移す変換を、**恒等変換**といいます。

$$[\text{恒等変換}] \quad f: \begin{cases} x' = x \\ y' = y \end{cases} \leftrightarrow E = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (\text{単位行列})$$

4.3 逆変換

逆変換とは？

○点 P(x, y) を点 P'(x', y') に移す変換 f に対して、
点 P' を点 P に引き戻す変換を、**逆変換**といい、
記号で f⁻¹ と表す。



○特に、線形変換 $f: \begin{cases} x' = ax + by \\ y' = cx + dy \end{cases}$ においては

$$[\text{逆変換}] \quad f^{-1} \leftrightarrow A^{-1} = \frac{1}{\Delta} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix} \quad (\text{但し } \Delta = ad - bc)$$

説明) 線形変換 $f: \begin{cases} x' = ax + by \\ y' = cx + dy \end{cases}$ を行列表記すると

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} \\ = \frac{1}{\Delta} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$$

像とは, 原像とは?

○変換 f で移された点 $P' [= f(P)]$ を, 点 P の**像**という。

○また, 移される前の点 P を, 点 P' の**原像**という。

例題 線形変換 $f: \begin{cases} x' = 2x + y \\ y' = 4x + 3y \end{cases}$ について, 次の問いに答えよ。

- (1) 線形変換 f を表す行列 A を求めよ。
- (2) 点 $P(3, -1)$ の像 $P'(x', y')$ の座標を求めよ。
- (3) 逆変換 f^{-1} を表す行列を求めよ。
- (4) 点 $Q'(1, 5)$ の原像 $Q(x, y)$ の座標を求めよ。

[解答] (1) $f \leftrightarrow A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 4 & 3 \end{pmatrix}$

(2) $P' = f(P) \leftrightarrow \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 4 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6-1 \\ 12-3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 9 \end{pmatrix}$
(答) $P'(5, 9)$

(3) $f^{-1} \leftrightarrow A^{-1} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -4 & 2 \end{pmatrix}$

(4) $Q' = f(Q) \Rightarrow Q = f^{-1}(Q')$
 $\leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -4 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 3-5 \\ -4+10 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -2 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$
(答) $Q(-1, 3)$

問 11.9 線形変換 $f: \begin{cases} x' = 3x - 2y \\ y' = 5x - 3y \end{cases}$ について, 次の問いに答えよ。

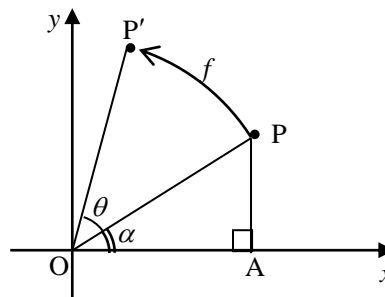
- (1) 線形変換 f を表す行列 A を求めよ。
- (2) 点 $P(5, 2)$ の像 $P'(x', y')$ の座標を求めよ。
- (3) 逆変換 f^{-1} を表す行列を求めよ。
- (4) 点 $Q'(3, 2)$ の原像 $Q(x, y)$ の座標を求めよ。

4.4 回転による変換

回転による変換とは？

○原点を中心とする回転(=原点まわりの回転)によって移される変換 f を考えます。

○点 $P(x, y)$ の変換 f による像を $P'(x', y')$ とする。
 原点まわりの回転角を θ とする。



○点 P から x 軸に降ろした垂線の足を A とする。

$OP = r$ とすると、三角比の定義より

$$\sin \alpha = \frac{y}{r} \quad \therefore y = r \sin \alpha$$

$$\cos \alpha = \frac{x}{r} \quad \therefore x = r \cos \alpha$$

よって、点 P の座標は $P(x, y) = (r \cos \alpha, r \sin \alpha)$

○同様に考えると、点 $P'(x', y')$ の座標は、次の様書き直される。

$$P'(x', y') = (r \cos(\alpha + \theta), r \sin(\alpha + \theta))$$

○加法定理を用いると

$$\begin{aligned} x' &= r \cos(\alpha + \theta) = r(\cos \alpha \cos \theta - \sin \alpha \sin \theta) \\ &= \boxed{r \cos \alpha} \cos \theta - \boxed{r \sin \alpha} \sin \theta \\ &= x \cos \theta - y \sin \theta \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} y' &= r \sin(\alpha + \theta) = r(\sin \alpha \cos \theta + \cos \alpha \sin \theta) \\ &= \boxed{r \sin \alpha} \cos \theta + \boxed{r \cos \alpha} \sin \theta \\ &= y \cos \theta + x \sin \theta \end{aligned}$$

この結果は、「原点まわりの回転 θ による変換」が
 「線形変換」であることを導きます。

[回転による変換]

$$f: \begin{cases} x' = \cos \theta \times x - \sin \theta \times y \\ y' = \sin \theta \times x + \cos \theta \times y \end{cases} \leftrightarrow A = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

【注意】 回転による変換 f の逆変換

$$f^{-1} \leftrightarrow A^{-1} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

これは、次の様に 2 通りの導き方があります。

① $\Delta = \cos^2 \theta + \sin^2 \theta = 1$ より

$$A^{-1} = \frac{1}{\Delta} \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

② [重要] θ 回転(左回り)の逆変換は、 $(-\theta)$ 回転(右回り)より

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} \cos(-\theta) & -\sin(-\theta) \\ \sin(-\theta) & \cos(-\theta) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

※参考：奇関数[原点对称]と偶関数[y 軸対称]

(1) 奇関数 $\Leftrightarrow f(-x) = -f(x)$ つまり $\sin(-x) = -\sin x$
 (2) 偶関数 $\Leftrightarrow f(-x) = +f(x)$ つまり $\cos(-x) = \cos x$

例題 原点のまわりに 30° 回転する線形変換を f とする。

- (1) 線形変換 f を表す行列 A を求めよ。
- (2) 点 $P(-1, \sqrt{3})$ の像 $P'(x', y')$ の座標を求めよ。
- (3) 点 $Q'(\sqrt{3}, 1)$ の原像 $Q(x, y)$ の座標を求めよ。

[解答] (1) $f \leftrightarrow A = \begin{pmatrix} \cos 30^\circ & -\sin 30^\circ \\ \sin 30^\circ & \cos 30^\circ \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \sqrt{3} & -1 \\ 1 & \sqrt{3} \end{pmatrix}$

(2) $\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \sqrt{3} & -1 \\ 1 & \sqrt{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ \sqrt{3} \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -\sqrt{3} - \sqrt{3} \\ -1 + 3 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -2\sqrt{3} \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sqrt{3} \\ 1 \end{pmatrix}$

(3) $\begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos 30^\circ & -\sin 30^\circ \\ \sin 30^\circ & \cos 30^\circ \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ より

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos 30^\circ & -\sin 30^\circ \\ \sin 30^\circ & \cos 30^\circ \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos 30^\circ & \sin 30^\circ \\ -\sin 30^\circ & \cos 30^\circ \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \sqrt{3} & 1 \\ -1 & \sqrt{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 3+1 \\ -\sqrt{3} + \sqrt{3} \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

問 11.10 原点のまわりに 45° 回転する線形変換を f とする。

- (1) 線形変換 f を表す行列 A を求めよ。
- (2) 点 $P(\sqrt{2}, -2\sqrt{2})$ の像 $P'(x', y')$ の座標を求めよ。
- (3) 点 $Q'(-1, 3)$ の原像 $Q(x, y)$ の座標を求めよ。

4.5 合成変換

合成変換とは？

- 点 $P(x, y)$ を点 $P'(x', y')$ に移す線形変換を f とし、
点 $P'(x', y')$ を点 $P''(x'', y'')$ に移す線形変換を g とする。

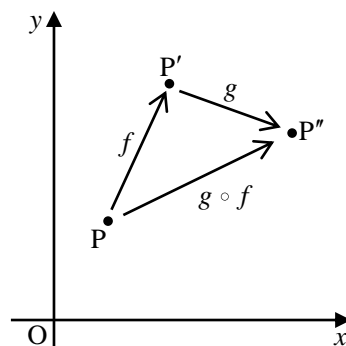
- このとき、次の関係式が成り立つ。

$$P' = f(P) \cdots \textcircled{1}, \quad P'' = g(P') \cdots \textcircled{2}$$

よって、①を②に代入すると、次式が成り立つ。

$$P'' = g(f(P)) = \underline{\underline{(g \circ f)(P)}}$$

(※新しい記号： \circ はマルと読む)



- このように、2つの線形変換 f, g を一つにまとめた
点 $P(x, y)$ を点 $P''(x'', y'')$ に移す線形変換 $g \circ f$ を、**合成変換**とといいます。

線形変換 f を表す行列を A とし、
線形変換 g を表す行列を B とする。
このとき、合成変換 $g \circ f$ を表す行列は BA である。
[合成変換] $f \leftrightarrow A, g \leftrightarrow B \Rightarrow g \circ f \leftrightarrow BA$

証明) $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{pmatrix}$ とすると、

$$P' = f(P) \leftrightarrow \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \cdots \textcircled{1}$$

$$P'' = g(P') \leftrightarrow \begin{pmatrix} x'' \\ y'' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} \cdots \textcircled{2}$$

よって、①を②に代入すると

$$P'' = g(f(P)) \leftrightarrow \begin{pmatrix} x'' \\ y'' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

従って $g \circ f \leftrightarrow BA$ が導ける。

【注意】 1) 行列は、通常、交換法則が成り立たないので
合成変換 $g \circ f$ と $f \circ g$ は異なる線形変換です。

$$[g \circ f \neq f \circ g \leftrightarrow BA \neq AB]$$

2) 合成変換は、変換の順番が重要です。

合成変換 $g \circ f$ の場合は、

まず線形変換 f を行い、次に線形変換 g を行います。

【※つまり、後ろから順番に変換されます】

尚、合成変換を表す行列を求める際は、

そのまま対応する行列に置換えるだけなので楽ですね。

$$\left(\begin{array}{ccc} \boxed{g \circ f} & \leftrightarrow & \boxed{B \ A} \quad \text{【※変換順序は後から】} \\ \uparrow & & \downarrow \end{array} \right)$$

3) 同じ線形変換の合成変換 $f \circ f (= f^2)$ が表す行列は A^2 です。

$$[f \circ f (= f^2) \leftrightarrow A^2]$$

例題 原点の回りの 30° 回転を f とし、原点の回りの 60° 回転を g とする。

このとき、合成変換 $g \circ f$ を表す行列を求めよ。

$$\text{【解答】 } f \leftrightarrow A = \begin{pmatrix} \cos 30^\circ & -\sin 30^\circ \\ \sin 30^\circ & \cos 30^\circ \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \sqrt{3} & -1 \\ 1 & \sqrt{3} \end{pmatrix}$$

$$g \leftrightarrow B = \begin{pmatrix} \cos 60^\circ & -\sin 60^\circ \\ \sin 60^\circ & \cos 60^\circ \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & -\sqrt{3} \\ \sqrt{3} & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{よって } g \circ f \leftrightarrow BA = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & -\sqrt{3} \\ \sqrt{3} & 1 \end{pmatrix} \times \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \sqrt{3} & -1 \\ 1 & \sqrt{3} \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 & -\sqrt{3} \\ \sqrt{3} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sqrt{3} & -1 \\ 1 & \sqrt{3} \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} \sqrt{3} - \sqrt{3} & -1 - 3 \\ 3 + 1 & -\sqrt{3} + \sqrt{3} \end{pmatrix} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 0 & -4 \\ 4 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

問 11.11 線形変換 f を表す行列を $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$ とし,

線形変換 g を表す行列を $B = \begin{pmatrix} 5 & 3 \\ -2 & 4 \end{pmatrix}$ とするとき,

合成変換 $f \circ g$ と $g \circ f$ を求めよ。

=====
【研究：前頁例題の再考】

原点の回りの 30° 回転を f とし, 原点の回りの 60° 回転を g とする。

このとき, 合成変換 $g \circ f$ は, 原点回りの $90^\circ (= 30^\circ + 60^\circ)$ 回転となります。

よって, 合成変換 $g \circ f$ を表す行列は

$$g \circ f \leftrightarrow BA = \begin{pmatrix} \cos 90^\circ & -\sin 90^\circ \\ \sin 90^\circ & \cos 90^\circ \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

それでは, 次の問も考えてみて下さい。

問 11.12 原点のまわりに 30° 回転する線形変換を f とする。

このとき, 合成変換 f^4 を表す行列を求めよ。

[Hint : 原点回りに 30° 回転を 4 回行うと, 最終的には原点回りに何度回転?]

=====
 [補足] この考え方を利用すると, 加法定理の証明もできます。

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} \cos(\alpha + \beta) & -\sin(\alpha + \beta) \\ \sin(\alpha + \beta) & \cos(\alpha + \beta) \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta & -\cos \alpha \sin \beta - \sin \alpha \cos \beta \\ \sin \alpha \cos \beta + \cos \alpha \sin \beta & -\sin \alpha \sin \beta + \cos \alpha \cos \beta \end{pmatrix} \end{aligned}$$

よって
$$\begin{cases} \cos(\alpha + \beta) = \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta \\ \sin(\alpha + \beta) = \sin \alpha \cos \beta + \cos \alpha \sin \beta \end{cases}$$

=====