

\mathbb{K}^2 の 2×2 行列 311 へ対しての全射 T とする。 $T = a \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

$(\mathbb{K}^2)^*$ $\ni T$ は $T: \mathbb{K}^2 \rightarrow \mathbb{K}$ 2次元線形空間 \mathbb{K} への全射 T である:

$$T(\lambda \vec{v} + \mu \vec{w}) = \lambda T(\vec{v}) + \mu T(\vec{w})$$

$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{K}^2$ は

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

T は \mathbb{K}^2 上の線形写像 T である。 T は \mathbb{K}^2 から \mathbb{K} への全射である。

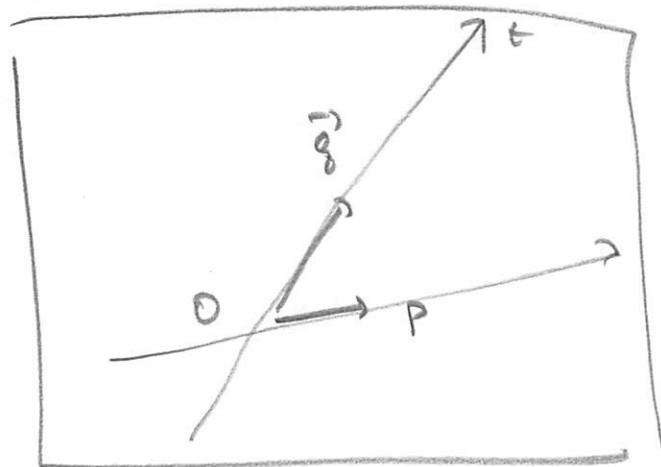
$$\begin{aligned} T\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) &= T\left(x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) \\ &= x T\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) + y T\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) \end{aligned}$$

と仮定すると $T\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \alpha, T\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \beta$ とおくと

$$T\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = \alpha x + \beta y = (\alpha \ \beta) \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

と仮定すると T は $(\mathbb{K}^2)^*$ へ対して 2×2 行列 $\begin{pmatrix} \alpha & \beta \end{pmatrix}$ として表すことができる。

ベクトル空間 \mathbb{R}^2 上の基底 \vec{p}, \vec{q} があるか?



\mathbb{R}^2

$\vec{p}, \vec{q} \in \mathbb{R}^2$ かつ $\vec{p} \neq \vec{q}$ とし、 $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$
 $X = (\vec{p} \ \vec{q})$ は行列

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = X \begin{pmatrix} s \\ t \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} s \\ t \end{pmatrix} = X^{-1} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

と \vec{p}, \vec{q} によって定まる座標 \vec{p}, \vec{q} に対して $s, t \in \mathbb{R}$ と $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ に対して α, β の値が定まる。

$T \in (\mathbb{R}^2)^*$ とすると

$$T(\vec{p}) = \alpha, \quad T(\vec{q}) = \beta \text{ とおくと}$$

$$T\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = T(s\vec{p} + t\vec{q}) = sT(\vec{p}) + tT(\vec{q})$$

$$= (T(\vec{p}) \ T(\vec{q})) \begin{pmatrix} s \\ t \end{pmatrix}$$

$$= (\alpha \ \beta) \begin{pmatrix} p_1 & q_1 \\ p_2 & q_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} s \\ t \end{pmatrix}$$

$$= (\alpha \ \beta) \begin{pmatrix} p_1 & q_1 \\ p_2 & q_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} s \\ t \end{pmatrix}$$

$$= (\alpha \ \beta) \begin{pmatrix} p_1 & q_1 \\ p_2 & q_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} s \\ t \end{pmatrix}$$

と座標変換 T は

$$(\alpha \beta) X$$

と表わされる \Rightarrow が分かり易い。これを 双対座標の変換 と呼ぶ。