

## 13.1 合成変換

$(x, y)$  の変換  $f$  による像を, さらに  $g$  で変換した像を  $(x'', y'')$  とする。この対応はひとつの変換と見ることができる。これを  $f$  と  $g$  の合成変換といい,  $g \circ f$  とかく。

1 次変換  $f, g$  の表す行列をそれぞれ  $A, B$  とすると,  $g \circ f, f \circ g$  の表す行列はそれぞれ,  $BA, AB$  である。

問い このことを確かめなさい。

例1 (たどってみよう。確かめてみよう。)

$x$  軸に関する対称移動を  $f$  とすると, 合成変換  $f \circ f$  は恒等変換となる。

例2 (たどってみよう。確かめてみよう。)

$x$  軸に関する対称移動を  $f$  とし,  $y$  軸に関する対称移動を  $g$  とすると, 合成変換  $g \circ f$  と  $f \circ g$  はともに, 原点に関する対称移動である。

例3 (たどってみよう。確かめてみよう。)

原点中心  $\sqrt{2}$  倍相似変換を  $f$  とし, 原点中心  $45^\circ$  回転を  $g$  とする。

$f$  の表す行列は  $\begin{pmatrix} \sqrt{2} & 0 \\ 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix}$ ,  $g$  の表す行列は  $\begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$  である。

合成変換  $g \circ f$  と  $f \circ g$  の表現行列はともに,  $g$  の表す行列は  $\begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$  である。

例4 (たどってみよう。確かめてみよう。)

$x$  軸に関する対称移動を  $f$  とし, 原点中心  $90^\circ$  回転を  $g$  とする。

$f$  の表す行列は  $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ ,  $g$  の表す行列は  $\begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$  である。

合成変換  $g \circ f, f \circ g$  の表現行列はそれぞれ,  $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $\begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$  である。

$g \circ f$  は直線  $y = x$  に関する対称移動,  $f \circ g$  は直線  $y = -x$  に関する対称移動である。

例5 (たどってみよう。確かめてみよう。)

原点中心  $\alpha$  回転と原点中心  $\beta$  回転と合成すると, 原点中心  $\alpha + \beta$  回転となる。行列で表すと,

$\begin{pmatrix} \cos(\alpha + \beta) & -\sin(\alpha + \beta) \\ \sin(\alpha + \beta) & \cos(\alpha + \beta) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix}$  であるが,

右辺は行列の積を計算すると,  $\begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix}$  と書くとき,

$a = \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta$ ,  $b = \sin \alpha \cos \beta + \cos \alpha \sin \beta$  である。三角関数の加法定理が示された。

### 13.2 逆変換

$f: (x_1, y_1) \mapsto (x_1', y_1')$ ,  $f: (x_2, y_2) \mapsto (x_2', y_2')$  とする。

$(x_1, y_1) \neq (x_2, y_2)$  ならば  $(x_1', y_1') \neq (x_2', y_2')$  が成り立つとき,

対応  $(x_2', y_2') \mapsto (x_2, y_2)$  は変換と見ることができる。これを  $f$  の逆変換といい、 $f^{-1}$  とかく。

1 次変換  $f$  の表す行列を  $A, B$  とすると、 $f^{-1}$  の表す行列は  $A^{-1}$  である。

問い このことを確かめなさい。

例 1 (たどってみよう。確かめてみよう。)

$x$  軸に関する対称移動を  $f$  とすると、 $f^{-1}$  は  $f$  に等しい。

例 2 (たどってみよう。確かめてみよう。)

原点中心  $45^\circ$  回転を  $g$  とする。 $g^{-1}$  は原点中心  $-45^\circ$  回転であり、確かに、表現行列は逆行列になっている。

### 13.3 直線に関する対称移動

直線  $l: y = \frac{1}{3}x$  に関する対称移動は 1 次変換であることをみてみよう。

もとの点を  $P(x, y)$  とする。この対称移動による像を  $Q(x', y')$  とする。

PQ の中点はこの直線上にあるから、 $\frac{1}{3} \left( \frac{x+x'}{2} \right) = \frac{y+y'}{2}$

すなわち、 $-x' + 3y' = x - 3y$

$\overrightarrow{PQ}$  はこの直線 (方向ベクトル  $(3, 1)$ ) の法線ベクトルであるから、 $3(x' - x) + (y' - y) = 0$

すなわち、 $3x' + y' = 3x + y$

行列で表すと、 $A = \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$ ,  $B = \begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$  として、 $B \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

したがって、この変換は 1 次変換であり、変換を表す行列は  $B^{-1}A$  で

$$B^{-1}A = \frac{1}{10} \begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{10} \begin{pmatrix} 8 & 6 \\ 6 & -8 \end{pmatrix} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 4 & 3 \\ 3 & -4 \end{pmatrix}$$

別の見方をしてみよう。

$\theta$  は鋭角で、 $\tan \theta = \frac{1}{3}$  とする。

原点中心  $\theta$  回転を  $f$  とする。 $x$  軸に関する対称移動を  $g$  とする。

$l$  に関する対称移動は  $f \circ g \circ f^{-1}$  である。

この変換を表す行列は  $\begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b \\ -b & a \end{pmatrix}$  (ここで  $(a, b) = (\cos \theta, \sin \theta)$ )

すなわち  $\begin{pmatrix} a^2 - b^2 & 2ab \\ 2ab & b^2 - a^2 \end{pmatrix}$  である。三角関数で表せば、 $\begin{pmatrix} \cos 2\theta & \sin 2\theta \\ \sin 2\theta & -\cos 2\theta \end{pmatrix}$  で

ある。

$\tan \theta = \frac{1}{3}$  のとき、 $(\cos \theta, \sin \theta) = \frac{1}{\sqrt{10}}(3, 1)$  であるから、

求める行列は同じく、 $\frac{1}{5} \begin{pmatrix} 4 & 3 \\ 3 & -4 \end{pmatrix}$