§9. ベクトル空間の直和分解

ここでは、ベクトル空間を部分空間の直和に分解することを考える。ベクトル空間に対する 直和分解は整数や多項式の因数分解の「空間版」と思うことができる(但し、分解の一意性はない)。いつものように、K は体とする。

● 9-1: 直和の定義

補題 9-1-1

V を \mathbb{K} 上のベクトル空間とし、 W_1, W_2 を V の部分空間とする。このとき、

$$(9-1 a) W_1 + W_2 = \{ w_1 + w_2 \mid w_1 \in W_1, w_2 \in W_2 \}$$

は V の部分空間になる。これを W_1, W_2 の**和空間**という。

より一般に、 W_i ($i=1,\dots,l$) を V の部分空間とするとき、

(9-1 b)
$$W_1 + \cdots + W_l = \{ w_1 + \cdots + w_l \mid w_1 \in W_1, \cdots, w_l \in W_l \}$$

は V の部分空間になる。これを W_1, \cdots, W_l の和空間という。 $W_1 + \cdots + W_l$ を $\sum\limits_{i=1}^l W_i$ と書くこともある。

上の証明は易しいので省略する。

定理 9-1-2-

V を \mathbb{K} 上のベクトル空間とし、 W_1, W_2 を V の部分空間とする。このとき、次の 3 条件は 互いに同値である。

(i) $W_1 + W_2$ の任意の元は $w_1 + w_2$ $(w_1 \in W_1, w_2 \in W_2)$ のように一意的に書き表わされる。すなわち、

- (ii) $w_1 \in W_1$, $w_2 \in W_2$ が $w_1 + w_2 = 0_V$ を満たすならば、 $w_1 = w_2 = 0_V$ である。
- (iii) $W_1 \cap W_2 = \{0_V\}.$

上の同値な条件のいずれかが成り立つとき、 W_1,W_2 は V において**直和**であるといい、和空間 W_1+W_2 を $W_1\oplus W_2$ で表わす。

(証明)

- (i) ⇒ (ii) の証明: $w_1 \in W_1$, $w_2 \in W_2$ が $w_1 + w_2 = 0_V$ を満たすとき、 $w_1 + w_2 = 0_V = 0_V + 0_V$ と書ける。 $0_V \in W_1 \cap W_2$ であるから、(i) により $w_1 = 0_V$, $w_2 = 0_V$ を得る。
- (ii) \Longrightarrow (iii) の証明: $w\in W_1\cap W_2$ を任意にとる。このとき、 $w+(-w)=0_V$ である。 $w\in W_1,\ -w\in W_2$ であるから、(ii) により $w=0_V$ を得る。
- (iii) \Longrightarrow (i) の証明: $w_1,w_1'\in W_1,\ w_2,w_2'\in W_2$ について、 $w_1+w_2=w_1'+w_2'$ が成り立っているとする。このとき、 $w_1-w_1'=w_2'-w_2$ となる。左辺は W_1 に属し、右辺は W_2 に属しているから、 $w_1-w_1'\in W_1\cap W_2=\{0_V\}$ となる。故に、 $w_1=w_1'$ を得る。これを $w_1+w_2=w_1'+w_2'$ に代入して $w_2=w_2'$ を得る。

例 9-1-3 \mathbb{R}^2 において部分空間

$$W_1 = \left\{ t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \mid t \in \mathbb{R} \right\}, \quad W_2 = \left\{ t \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \mid t \in \mathbb{R} \right\}$$

は、 $W_1 \cap W_2 = \{ \mathbf{0} \}$ を満たすので、直和である。 $W_1 + W_2 = \mathbb{R}^2$ であるから、 $\mathbb{R}^2 = W_1 \oplus W_2$ と表わされる。

例 9-1-4 $\mathrm{M}_n(\mathbb{R}) (= \mathrm{M}_{nn}(\mathbb{R}))$ の部分空間

$$\operatorname{Sym}_n(\mathbb{R}) = \{ A \in \operatorname{M}_n(\mathbb{R}) \mid A^{\operatorname{T}} = A \}, \quad \operatorname{Alt}_n(\mathbb{R}) = \{ A \in \operatorname{M}_n(\mathbb{R}) \mid A^{\operatorname{T}} = -A \}$$

$$M_n(\mathbb{R}) = \operatorname{Sym}_n(\mathbb{R}) \oplus \operatorname{Alt}_n(\mathbb{R}).$$

(証明)

- \bigcirc Sym_n(\mathbb{R}) \cap Alt_n(\mathbb{R}) = {O}

を示せばよい。

①の証明:任意の $A \in \mathrm{M}_n(\mathbb{R})$ は $A = \frac{A + A^\mathrm{T}}{2} + \frac{A - A^\mathrm{T}}{2}$ にように書くことができる。 $\frac{A + A^\mathrm{T}}{2} \in \mathrm{Sym}_n(\mathbb{R})$, $\frac{A - A^\mathrm{T}}{2} \in \mathrm{Alt}_n(\mathbb{R})$ であるから、 $\mathrm{M}_n(\mathbb{R}) \subset \mathrm{Sym}_n(\mathbb{R}) + \mathrm{Alt}_n(\mathbb{R})$ を得る。逆向きの包含関係は自明に成立するから、等式①を得る。

②の証明:任意に $A \in \operatorname{Sym}_n(\mathbb{R}) \cap \operatorname{Alt}_n(\mathbb{R})$ をとると、 $A \in \operatorname{Sym}_n(\mathbb{R})$ より $A^{\operatorname{T}} = A$ であり、 $A \in \operatorname{Alt}_n(\mathbb{R})$ より $A^{\operatorname{T}} = -A$ である。これより、A = -A すなわち、A = O を得る。

[定理9-1-2]と同様に次を証明することができる。

定理 9-1-5-

V を \mathbb{K} 上のベクトル空間、 W_1, \dots, W_l をその部分空間とする。次の3つは同値である。

- (i) $W_1 + \cdots + W_l$ の任意の元は $w_1 + \cdots + w_l$ $(w_i \in W_i, i = 1, \dots, l)$ と一意的に表わされる。
- (ii) $w_1 \in W_1, \cdots, w_l \in W_l$ が $w_1 + \cdots + w_l = 0_V$ を満たすならば、すべての $i = 1, \cdots, l$ について $w_i = 0_V$ である。
- (iii) 任意の $i=1,\cdots,l$ に対して、 $W_i\cap(\sum\limits_{j\neq i}W_j)=\{0_V\}.$

上の同値な条件のいずれかが成り立つとき、 W_1,\cdots,W_l は V において**直和**であるといい、和空間 $W_1+\cdots+W_l$ を $W_1\oplus\cdots\oplus W_l$ または $\bigoplus_{i=1}^l W_i$ で表わす。

例 9-1-6 M₃(账) の部分空間

$$\begin{split} W_1 &= \left\{ \begin{array}{ccc} \begin{pmatrix} a_{11} & 0 & 0 \\ 0 & a_{22} & 0 \\ 0 & 0 & a_{33} \end{pmatrix} \ \middle| \ a_{11}, a_{22}, a_{33} \in \mathbb{K} \ \right\}, \ W_2 = \left\{ \begin{array}{ccc} \begin{pmatrix} 0 & a_{12} & a_{13} \\ 0 & 0 & a_{23} \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \ \middle| \ a_{12}, a_{13}, a_{23} \in \mathbb{K} \ \right\}, \\ W_3 &= \left\{ \begin{array}{ccc} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ a_{21} & 0 & 0 \\ a_{31} & a_{32} & 0 \end{pmatrix} \ \middle| \ a_{21}, a_{31}, a_{32} \in \mathbb{K} \ \right\} \end{split}$$

は $\mathrm{M}_3(\mathbb{K})$ において直和であり、 $\mathrm{M}_3(\mathbb{K})=W_1+W_2+W_3$ となる。したがって、 $\mathrm{M}_3(\mathbb{K})=W_1\oplus W_2\oplus W_3$ と表わされる。

● 9-2:射影作用素と直和分解

ベクトル空間 V 上の線形変換 P が $P^2=P$ を満たすとき、P は V 上の**射影作用素**であると呼ばれる。例えば、 $V=\mathbb{K}^3$ とし、 $P:V\longrightarrow V$ を

$$P\left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} x \\ y \\ 0 \end{pmatrix}$$

と定めると、P は $P^2 = P$ を満たすから、V 上の射影作用素である。

定理 9-2-1

V を \mathbb{K} 上のベクトル空間、 $P:V\longrightarrow V$ を V 上の射影作用素とする。このとき、

$$V = \operatorname{Ker} P \oplus \operatorname{Im} P$$
.

(証明)

- Ker $P \cap \text{Im } P = \{0\}$ であること:任意に $v \in \text{Ker } P \cap \text{Im } P$ をとる。 $v \in \text{Im } P$ より $v = P(u) \ (u \in V)$ と書ける。このとき、 $P^2 = P$ であり、P(v) = 0 であるから、 $P(u) = P^2(u) = P(v) = 0$ を得る。故に、v = P(u) = 0 となる。
- $V = \operatorname{Ker} P + \operatorname{Im} P$ であること:任意に $v \in V$ をとると、v = (v P(v)) + P(v) と書くことができる。ここで、 $P(v) \in \operatorname{Im} P$ であり、また、

$$P(v - P(v)) = P(v) - P^{2}(v) = P(v) - P(v) = 0$$

ゆえ、 $v-P(v)\in \operatorname{Ker} P$ である。故に、 $v=(v-P(v))+P(v)\in \operatorname{Ker} P+\operatorname{Im} P$ がわかる。 $\ \Box$

例 9-2-2 上の定理を使い、[例 9-1-4] を再導出しよう。写像 $P: \mathrm{M}_n(\mathbb{R}) \longrightarrow \mathrm{M}_n(\mathbb{R})$ を

$$P(A) = \frac{A + A^{\mathrm{T}}}{2}$$
 $(A \in \mathrm{M}_n(\mathbb{R}))$

によって定義する。P は $\mathrm{M}_n(\mathbb{R})$ 上の線形変換であり、 $P^2=P$ を満たすので、射影作用素である。したがって、 $\mathrm{M}_n(\mathbb{R})=\mathrm{Ker}\,P\oplus\mathrm{Im}\,P$ が成り立つ。 $\mathrm{Ker}\,P=\mathrm{Alt}_n(\mathbb{R}),\ \mathrm{Im}\,P=\mathrm{Sym}_n(\mathbb{R})$ であるから、 $\mathrm{M}_n(\mathbb{R})=\mathrm{Sym}_n(\mathbb{R})\oplus\mathrm{Alt}_n(\mathbb{R})$ を得る。

[定理 9-2-1] において $P_2=\mathrm{id}_V-P$ とおく、つまり、写像 $P_2:V\longrightarrow V$ を $P_2(v)=v-P(v)$ $(v\in V)$ により定めると、これも射影作用素となり、[定理 9-2-1] の証明より $\mathrm{Ker}\,P=\mathrm{Im}\,P_2$ が成立する。[定理 9-2-1] の一般化として次の定理を得る。

定理 9-2-3

 \mathbb{K} 上のベクトル空間 V 上に次の①, ②を満たす l 個の \mathbb{K} -線形変換 $P_i:V\longrightarrow V$ $(i=1,\cdots,l)$ が与えられているとする。

- ① $P_i \circ P_j = \delta_{ij} P_i \ (i, j = 1, \cdots, l),$
- ② $P_1+\cdots+P_l=\mathrm{id}_V$ (つまり、任意の $v\in V$ は $v=P_1(v)+\cdots+P_l(v)$ と表わされる). 但し、 δ_{ij} はクロネッカーのデルタである。このとき、V は次のように直和分解される:

$$V = \operatorname{Im} P_1 \oplus \cdots \oplus \operatorname{Im} P_l$$
.

● 9-3: 直和と次元

定理 9-3-1---

 \mathbb{K} 上の有限次元ベクトル空間 V は部分空間 W_1, \cdots, W_l の直和であるとする:

$$V = W_1 \oplus \cdots \oplus W_l$$
.

このとき、各 W_i $(i=1,\cdots,l)$ から基底 \mathcal{B}_i を一組とり、これらを並べて V のベクトルの組 \mathcal{B} を作ると、これは V の基底となる。特に、

$$(9-3 a) \qquad \dim V = \dim W_1 + \dots + \dim W_l$$

が成り立つ。上のようにして得られる V の基底 \mathscr{B} を $\mathscr{B}_1 \sqcup \cdots \sqcup \mathscr{B}_l$ と表わす。

(証明の方針)

各 $i=1,\cdots,l$ に対して $\mathcal{B}_i="e_{i1},\cdots,e_{in_i}"$ とおくと、 $\mathcal{B}="e_{11},\cdots,e_{1n_1},\cdots,e_{l1},\cdots,e_{ln_l}"$ となる。これが V の基底になることを示せばよい。

● 9-4: 和空間が直和になるための次元に関する条件

(直和とは限らない)和空間の次元については次が成り立つ。

定理 9-4-1 (和空間に対する次元公式) ---

V を \mathbb{K} 上の有限次元ベクトル空間、 W_1, W_2 をその部分空間とする。このとき、

$$\dim(W_1 + W_2) = \dim W_1 + \dim W_2 - \dim(W_1 \cap W_2).$$

(証明の方針)

 $\dim W_1=m,\ \dim W_2=n,\ \dim(W_1\cap W_2)=k$ とする。 $W_1\cap W_2$ の基底 " u_1,\cdots,u_k " をとる。基底の延長定理により、 u_1,\cdots,u_k に適当な (m-k) 個のベクトル $w_1,\cdots,w_{m-k}\in W_1$ を付け加えて、 W_1 の基底を作ることができる。同様に、 u_1,\cdots,u_k に適当な (n-k) 個のベクトル $w_1',\cdots,w_{n-k}'\in W_2$ を付け加えて、 W_2 の基底を作ることができる。このとき、

$$(9-4 \text{ a})$$
 $u_1, \dots, u_k, w_1, \dots, w_{m-k}, w'_1, \dots, w'_{n-k}$

は W_1+W_2 の基底をなす。実際、(9-4 a) が W_1+W_2 を張ることはすぐにわかる。一次独立であることは、(9-4 a) の一次結合を 0_V とおいて、すべての係数が 0 となることを示せばよい。こうして、(9-4 a) が W_1+W_2 の基底となることがわかるので、

$$\dim(W_1+W_2) = k+(m-k)+(n-k) = m+n-k = \dim W_1+\dim W_2-\dim(W_1\cap W_2).$$

系 9-4-2

V を \mathbb{K} 上の有限次元ベクトル空間、 W_1,W_2 をその部分空間とする。このとき、

$$W_1 + W_2 = W_1 \oplus W_2 \iff \dim(W_1 + W_2) = \dim W_1 + \dim W_2.$$

注意. ここでは説明を省略するが、l 個の部分空間の和空間についても、[系 9 - 4 - 2] と同様の結果が成り立つ。

● 9-5:写像の直和

 \mathbb{K} 上のベクトル空間 V は $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_l$ のように、部分空間 W_1,\cdots,W_l の直和で表わされているとする。このとき、各 W_i $(i=1,\cdots,l)$ 上に線形変換 $T_i:W_i\longrightarrow W_i$ が与えられると、V 上の線形変換 $T:V\longrightarrow V$ が次式によって定まる:

(9-5 a)
$$T(v) = T_1(w_1) + \cdots + T_l(w_l)$$
 $(v = w_1 + \cdots + w_l \ (w_i \in W_i, \ i = 1, \cdots, l)).$ この T を T_1, \cdots, T_l の直和といい、 $T_1 \oplus \cdots \oplus T_l$ によって表わす。

命題 9-5-1

 \mathbb{K} 上の有限次元ベクトル空間 V は部分空間 W_1,\cdots,W_l の直和で表わされているとする: $V=W_1\oplus\cdots\oplus W_l$. 各 W_i $(i=1,\cdots,l)$ 上に線形変換 $T_i:W_i\longrightarrow W_i$ が与えられているとし、 W_i の基底 \mathcal{B}_i に関する行列表示が A_i であったとする。このとき、V の基底 $\mathcal{B}=\mathcal{B}_1\sqcup\cdots\sqcup\mathcal{B}_l$ に関する $T=T_1\oplus\cdots\oplus T_l$ の行列表示は

$$\begin{pmatrix} A_1 & O \\ O & A_l \end{pmatrix}$$

となる。この行列を A_1,\cdots,A_l の**直和**と呼んで、 $A_1\oplus\cdots\oplus A_l$ で表わす。

線形代数4事前練習用演習問題

pre9-1. \mathbb{R}^3 において 2 つの部分空間

$$W = \left\{ \begin{array}{c} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mid x + 2y + 3z = 0 \end{array} \right\},$$

$$U = \left\{ \begin{array}{c} t \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mid t \in \mathbb{R} \end{array} \right\}$$

を考える。

- (1) $\mathbb{R}^3 = W \oplus U$ であることを示せ。
- (2) $\mathbb{R}^3 = W \oplus U'$ となる \mathbb{R}^3 の部分空間 U' であって、U とは異なるものの例を与えよ。

ヒントと略解(最初は見ずに解答してください)

pre9-1. (1) (i) $W \cap U = \{\mathbf{0}\}$ を示す。

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in W \cap U$$
 を任意にとると、 $\mathbf{x} \in W$ より

$$x + 2y + 3z = 0$$
 ·······

であり、 $\mathbf{x} \in U$ より

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \cdots \quad \boxed{2}$$

を満たす $t \in \mathbb{R}$ が存在する。②を①に代入して

$$t + 4t + 9t = 0$$
 $t + 4t + 9t = 0$

を得る。これより t=0 であり、②に代入して $\mathbf{x}=\mathbf{0}$ を得る。

(ii)
$$\mathbb{R}^3 = W + U$$
 を示す。

"つ" は自明なので " \subset "を示せばよい。任意に $\mathbf{x} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ をとる。

$$\mathbf{x} - t \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \in W$$

となるときの $t \in \mathbb{R}$ を探す。

$$(*) \iff (a-t) + 2(b-2t) + 3(c-3t) = 0$$

より、

$$t = \frac{a+b+c}{14}$$

にとれば
$$\mathbf{x} - t \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \in W$$
 となることがわかる。よって、 $\mathbf{w} := \mathbf{x} - t \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ とおくと、

$$\mathbf{x} = \mathbf{w} + \frac{a+b+c}{14} \begin{pmatrix} 1\\2\\3 \end{pmatrix} \in W + U$$

となることがわかる。

(i), (ii) より、 $\mathbb{R}^3 = W \oplus U$ となることが示された。

(注:(ii) は、[系 9-4-2] を利用して $\dim W + \dim U = 3$ を示してもよい。)

(2) W は 1 次方程式 x+2y+3z=0 の実数解のなす空間であるから、W の基底として

"
$$\begin{pmatrix} -2\\1\\0 \end{pmatrix}$$
, $\begin{pmatrix} -3\\0\\1 \end{pmatrix}$ "

をとることできる。 $\mathbb{R}^3 = W \oplus U'$ となる \mathbb{R}^3 の部分空間 U' を探すには、

$$(\sharp) \qquad \qquad ``\begin{pmatrix} -2\\1\\0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -3\\0\\1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a\\b\\c \end{pmatrix}"$$

が \mathbb{R}^3 の基底となるような $\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ をみつけることができれば、部分空間 $U' = \operatorname{Span}_{\mathbb{R}} \left\{ \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \right\}$ は $\mathbb{R}^3 = W \oplus U'$ を満たす。

$$\begin{pmatrix} -2 & -3 & a \\ 1 & 0 & b \\ 0 & 1 & c \end{pmatrix} \longrightarrow (行基本変形の繰り返し) \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & b \\ 0 & 1 & c \\ 0 & 0 & a+2b+3c \end{pmatrix}$$

となるから、
$$a+2b+3c\neq 0$$
 であれば、 $\mathrm{rank}\begin{pmatrix} -2 & -3 & a\\ 1 & 0 & b\\ 0 & 1 & c \end{pmatrix}=3,$ すなわち、(\sharp) は \mathbb{R}^3 の

基底になる。よって、
$$\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \ \text{として例えば、} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \ \text{をとると、} U' = \operatorname{Span}_{\mathbb{R}} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \ \text{は}$$

$$\mathbb{R}^3 = W \oplus U'$$
 を満たす。さらに、 $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \not\in U$ であるから、 $U' \neq U$ である。

線形代数 4 ・第 9 回 (2025 年 11 月 24 日) 演習問題事前練習シート

※このシートを A4 片面 1 枚に印刷して、授業前までに事前練習用演習問題の解答をここに書いてください。略解を参照して答え合わせをしたものを授業に持参してください。但し、このシートは提出せず、各自で保管してください。

1 4H E	氏名
$\mathrm{Q1.}V$ を \mathbb{K} 上のベクトル空間とし、 W_1	
$W_1 + W_2 + W_3 =$	
	 あるレけ
$(2)\ W_1,W_2,W_3$ が V において直和であるとは、どのような条件が満たされるときをいうか。 その同値な条件を列挙せよ。 $(\mathrm{i})\ ___$	
(iii) $_$ (3) 記号 $W_1 \oplus W_2 \oplus W_3$ は、どのようなときに使用することができ、何を表わすか?	
Q2. V を K 上のベクトル空間とする。	
(1) V 上の射影作用素とは何か。その	定義を述べよ。
(2) V 上に射影作用素 P が与えらたと	
V =	
	部分空間 W_1,W_2,W_3 の直和であるとする:
	$W_1 \oplus W_2 \oplus W_3$.
(1) W_1 の基底 $\mathscr{B}_1 = "e_1, \cdots, e_l", "e_1'', \cdots, e_n''"$ から V の基底はどのように	W_2 の基底 $\mathscr{B}_2= \ ``e_1',\cdots,e_m'',\ W_3$ の基底 $\mathscr{B}_3=$ 生構成されるか?
(2) $\dim V$ は $\dim W_i$ $(i=1,2,3)$ を用	いてどのように表わされるか。
14 77	
$\dim V = $	
$\dim V = $ $(3) 各 W_i (i = 1, 2, 3) 上に K-線形変物$	$\underline{\hspace{1cm}}$ 奥 T_i が与えられたとする。
(3) 各 W_i $(i=1,2,3)$ 上に \mathbb{K} -線形変物	奥 T_i が与えられたとする。 T_3 はどのような写像か。その定義を述べよ。

Q4. 第9回の授業で学んだ事柄について、わかりにくかったことや考えたことなどがあれば、書いてください。