

連立一次方程式の解法

栗野俊一 * <kurino@math.cst.nihon-u.ac.jp>

2009/07/09 版

1 n 元連立一次方程式

定義 1 (n 元連立一次方程式) n 元連立一次¹方程式とは、次のような、 n 個の変数 x_1, \dots, x_n に対して、それぞれ、係数 $a_{i,j}$ を掛けて加えた結果に関する方程式²を m 個連立³させたもの (式 1) を指す。

$$(1) \quad \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n = d_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n = d_2 \\ \vdots \qquad \ddots \qquad \vdots \qquad = \qquad \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n = d_m \end{cases}$$

例えば、次は、3 元の連立方程式の例である。

$$(2) \quad \begin{cases} 3x_1 - 2x_2 = -1 \\ 2x_2 - x_3 = 1 \\ x_1 + x_2 + x_3 = 6 \end{cases}$$

定義 2 (連立方程式の解) この連立方程式 (式 1) を解く ということは、この方程式を満すような値の組、すなわち、

$$(3) \quad \begin{cases} x_1 = e_1 \\ x_2 = e_2 \\ \vdots \\ x_n = e_n \end{cases}$$

となる、 e_1, \dots, e_n を求めることであり、これが、(式 1) を満す、すなわち、(式 1) に、(式 3) の結果を代入 (x_i に e_i を代入) した、次の等式 (式 4) が全て成立しなければならない。

* 日本大学理工学部数学科

¹(式 1) は見ての通り、変数 x_i に関する一次式になっている。

²方程式というのは、二つの式を等号で結んだ式の事を呼ぶ。

³変数の個数 n と方程式の本(個)数 m は別々に与えられる。高校までは、通常 $m = n$ の場合にしか扱わなかったが、大学では、 n と m は独立に与えられる。 m と n だけからは、解の個数を予想することができないが、 $m < n$ であれば確実に、一通りの解にはならない(解がないか、解が無数にあるかのどちらかになる)ことは知っておいて良いであろう。

$$(4) \quad \left\{ \begin{array}{l} a_{11}e_1 + a_{12}e_2 + \cdots + a_{1n}e_n = d_1 \\ a_{21}e_1 + a_{22}e_2 + \cdots + a_{2n}e_n = d_2 \\ \vdots \qquad \ddots \qquad \vdots \qquad = \qquad \vdots \\ a_{m1}e_1 + a_{m2}e_2 + \cdots + a_{mn}e_n = d_m \end{array} \right.$$

ただし、このような e_i の組み合わせが存在しない可能性もあるし、また、 e_i が何らかのパラメータ変数を含む定数でない式である可能性もあることに注意。

実際に、(式 2) を解いた場合の答は、次の通りになり、

$$(5) \quad \left\{ \begin{array}{l} x_1 = 1 \\ x_2 = 2 \\ x_3 = 3 \end{array} \right.$$

これを実際に、(式 2) を代入した結果は、以下の通りになる。

$$(6) \quad \left\{ \begin{array}{l} 3 \times 1 - 2 \times 2 = -1 \\ \qquad \qquad 2 \times 2 - 3 = 1 \\ 1 + 2 + 3 = 6 \end{array} \right.$$

これは、全ての等式が成立しており、この結果、少くとも、(式 5) が(式 2) の解の一つである⁴ ことが確認できる。

2 方程式の解法の概要と注意点

連立方程式解くための大まかな手順と、その手順に於ける注意点は、次の通りである。手順の詳細と、具体的な注意点の内容に関しては、後述するが、手順の流れと、注意すべき点を予め把握しておくと良い。

1. 与えられた方程式から拡大係数行列を作る。
2. 拡大係数行列を標準化する。
 - (a) 標準化の対象は、係数行列部分である（すなわち、最右の列は標準化の必要はない）。
 - (b) 基本操作は、可能な限り、行の操作で行う。
 - (c) やむを得ない場合は、列の交換を行う。但し、最右の列 ($n+1$ 列目) は交換してはいけない。また交換するならばできるだけ右にある列と交換すれば、交換回数が少くてすむ。
 - (d) 列の交換を行った場合は、最後に答えを作成するために必要な記録しておく。
3. 標準化された結果を用いて、解の分類を行う。

⁴逆に言えば、この結果を見ただけでは、「他には解がない」ということは「確認できない」ことになる。「(式 1) を解く(答を求める)」ということは、「(式 1) を満すような全ての解を求める」ことであることに注意しよう。

- (a) 係数行列の rank r が変数の個数 n より小さい場合は、解が一意に定まらない。この時、高校では、「解は不定」でよかったが、大学では、「解をパラメータで表記」しないといけない点が異なることに注意。

4. 解の形に合せて、答を作成する。

- (a) 拡大係数行列を標準化する場合に、もし、列の交換を行った場合は、その交換に従って、変数名の置き換えが必要になるので、標準化の時の交換の記録に従い、変数の名前の交換を行う。

5. 最後に、与えられた答を、元の方程式に代入して、確かに、解になっていることを確認する。

3 方程式の解法の詳細

3.1 拡大係数行列

与えられた方程式（式 1）を解く最初の手順は、拡大係数行列を作成することである。この作業は、単純で、簡単に言えば、方程式の中から、変数 x_i と、等号 (=)、そして、加法の記号 (+) を取り除いたものである（ただし、- は、係数の符号と考え、また、変数が現れない場合は、係数 0 があるものとして扱う。）。

$$(7) \quad \left(\begin{array}{cccc|c} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & d_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & d_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} & d_m \end{array} \right)$$

拡大係数行列は、係数部分 (a_{ij}) と、定数部分 (d_i) からなるので、これを区別を容易するために、区切の縦線を入れてあるが、行列としては、この縦線を無視しても良い。

例えば、（式 2）に対応する拡大係数行列は、次のようになる。

まず、与えられた連立方程式を、式中に現れない変数に関しては、0 の係数を補い、引き算の部分は、負数の係数を持つ形にし、全て明示的に係数が指定された n 個の変数を含む加算の形にする。

$$(8) \quad \left\{ \begin{array}{rclclclclcl} 3 & x_1 & + & (-2) & x_2 & + & 0 & x_3 & = & -1 \\ 0 & x_1 & + & 2 & x_2 & + & (-1) & x_3 & = & 1 \\ 1 & x_1 & + & 1 & x_2 & + & 1 & x_3 & = & 6 \end{array} \right.$$

後は、変数 x_i と、+、= の記号を取り除いて、両辺をかっこで囲めば、拡大係数行列となる。

$$(9) \quad \left(\begin{array}{ccc|c} 3 & -2 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 6 \end{array} \right)$$

3.2 拡大係数行列の標準化

3.2.1 標準化での留意点

次の作業は、拡大係数の標準化を行う。この標準化に当っては、次の点に注意する。

1. 標準化の対象は、係数部分のみ（最右の列以外の部分。最右の列は、他の要素と一緒に操作はするが、標準化する必要はない）。
2. 操作は、可能な限り行の操作で行う。
3. 行の操作だけでは標準化できない場合のみ、行の交換を行う。交換を行う場合は、できるだけ右の列と交換を行うが、最右の列とは交換してはいけない。
4. 列の交換を行った場合は、最後に答を作る場合に必要なので、記録しておく。

3.2.2 標準化の実例

(式 2) の場合

$$\begin{array}{c}
 \left(\begin{array}{ccc|c} 3 & -2 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 6 \end{array} \right) \quad \text{一行目と二行目を交換} \\
 \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \\ 3 & -2 & 0 & -1 \end{array} \right) \\
 \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \\ 0 & -5 & -3 & -19 \end{array} \right) \\
 \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \\ 0 & -1 & -5 & -17 \end{array} \right) \\
 \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 0 & -1 & -5 & -17 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \end{array} \right) \\
 \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 6 \\ 0 & 1 & 5 & 17 \\ 0 & 2 & -1 & 1 \end{array} \right) \\
 \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -4 & -11 \\ 0 & 1 & 5 & 17 \\ 0 & 0 & -11 & -33 \end{array} \right) \\
 \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -4 & -11 \\ 0 & 1 & 5 & 17 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right) \\
 \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right)
 \end{array}$$

標準化終了

この例では、列の操作は一切、行っていない。また、最右の列は、標準化の対象ではないので、これ以上の操作は不要である。

3.3 解の分類

拡大係数行列の標準化が済んだら、次は、その標準化された拡大係数行列の形に基き、解の形の分類を行う。

3.3.1 標準化された拡大係数行列の一般形

(式 1) の拡大係数を標準化した場合の一般的な形は、次のようになる。

$$\left(\begin{array}{ccccccc} 1 & 0 & 0 & \cdots & 0 & p_{1,r+1} & \cdots & p_{1,n} & f_1 \\ 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 & p_{2,r+1} & \cdots & p_{2,n} & f_2 \\ 0 & 1 & & 0 & p_{3,r+1} & \cdots & p_{3,n} & f_3 \\ \vdots & \vdots & & \ddots & & & & \vdots \\ & & & & 1 & p_{r,r+1} & \cdots & p_{r,n} & f_r \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \cdots & 0 & g_{r+1} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & \cdots & 0 & g_m \end{array} \right)$$

あるいは、区分けを使って、

$$\left(\begin{array}{c|c|c} E_r & P_{r,n-r} & f_r \\ \hline \cdots & \cdots & \cdots \\ O_{m-r,r} & O_{m-r,n-r} & g_{m-r} \end{array} \right)$$

ここで、 $E_r(r \geq 0)$ は、 r 次元の単位行列、 $O_{i,j}$ は、 i 行 j 列の零行列、 $A_{i,j}$ は、 i 行、 j 列の行列、 f_i, g_i は、 i 次元の縦ベクトルである。

(式 2) の場合は、

$$\begin{aligned} E_r &= E_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ P_{r,n-r} &= P_{3,0} = \text{なし} \\ f_r &= f_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \\ O_{m-r,r} &= O_{0,3} = \text{なし} \\ O_{m-r,n-r} &= O_{0,0} = \text{なし} \\ g_{m-r} &= g_0 = \text{なし} \end{aligned}$$

となっている。

3.3.2 解の形の分類と判定方法

解の形の分類と判定方法は次のようになっている。

$$\begin{cases} f_{m-r} \text{が } 0 \text{ ベクトルでない} & \cdots \text{ 解なし} \\ f_{m-r} \text{が } 0 \text{ ベクトル} & \begin{cases} r < n & \cdots \text{ 解は無数にある} \\ r = n & \cdots \text{ 解は一通り} \end{cases} \end{cases}$$

3.4 答の形式

答の形式は、前節の解の形によって異なる。

3.4.1 解なしの場合

この場合は、高校までと同様、「解なし」あるいは、「不能」⁵ でよい。

3.4.2 解が無数にある場合

この場合、高校では、「不定」と答えてよかったです、大学では、これは許されない。大学では、この場合、パラメータ形式で答える必要がある。

もし、この段階で、「不定」と答た場合は、答が殆んどできているにも関わらず、ほぼ 0 点しかつかない。
具体的には、まず次の形で一旦、形式的に答を作る。

$$\begin{cases} x_1 &= f_1 - p_{1,r+1}\alpha_{r+1} - p_{1,r+2}\alpha_{r+2} - \cdots - p_{1,n}\alpha_n \\ x_2 &= f_2 - p_{2,r+1}\alpha_{r+1} - p_{2,r+2}\alpha_{r+2} - \cdots - p_{2,n}\alpha_n \\ \dots & \\ x_r &= f_r - p_{r,r+1}\alpha_{r+1} - p_{r,r+2}\alpha_{r+2} - \cdots - p_{r,n}\alpha_n \\ x_{r+1} &= \alpha_{r+1} \\ \dots & \\ x_n &= \alpha_n \end{cases}$$

$\alpha_{r+1} \sim \alpha_n$ はパラメータ変数となる。

更に、もし、途中で、列の操作をおこなっており、 i 列目と j 列目を交換した場合は、 x_i と x_j の変数だけを交換する（右辺の式はそのまま）。これを、列の操作を行った回数⁶だけ、繰り返す。

この変数の交換を行わないと、結果的に答は誤りであり、点数は半減することを覚悟する必要がある⁷。

⁵これを、時々「不定」と書く学生がいるが、これは当然、（大学でも、高校でも）誤りである。また、高校時代には、次に述べるように「不定」が正解となる場合があるが、大学では、それでは不十分である。すなわち、「大学の場合は、『不定』が答になることはない（『不定』と書いたら常に誤り）」と言える。

⁶もし、可能な限り、行の操作だけを使い、列の操作も最右列でない、できるだけ右の列と交換したのであれば、どの変数も、高々一度しか交換されなければならないはずである。もし、同じ変数を二度以上交換する必要がある場合は、標準化に戻って、考え直す必要がある。

⁷そうならないためにも、確かめを行うこと。

3.4.3 解が一つの場合

この場合は、高校の時と同様、次のような形で、定数値が答となる。

$$\begin{cases} x_1 = f_1 \\ x_2 = f_2 \\ \dots \\ x_n = f_n \end{cases}$$

ただし、上記と同様に、もし、途中で、列の操作を行なっており、 i 列目と j 列目を交換した場合は、 x_i と x_j の変数だけを交換する（右辺の式はそのまま）。これを、列の操作を行なって回数だけ、繰り返す。

この変数の交換を行わないと、結果的に答は誤りであり、点数は半減する。

3.5 確かめ算

解が不定の場合は、確かめ算するのは難しいが、解が存在する場合は、得られた解を、元の方程式に代入し、等号が成立することを確認することによって、確かめ算が可能となる。

特に、不定の場合は、文字式のまま代入して確認する方が確度が高い。

ただし、気を付けて欲しいのは、この確かめ算では、解が間違っている場合には、等号が成立しないので、その間違いを発見できるが、等号が全て成立しても、それしか解がないかどうかは判らないので、確かめ算が成功しても、それが真の答かどうかは確認できない⁸ 事に注意する。

もし、どうしても確認したい場合は、rank の計算などと同様、別の紙で、もう一度計算し直して、それと比べるしかない。

⁸ したがって、確実に確かめ算の出来る逆行列の問題は、いかに貴重というか…。