『理解を深める線形代数』 正誤表

p.11 ↑2L　$\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{b}=1\cdot 2+3\cdot 0+(-2)\cdot 5=8 \longrightarrow \boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{b}=1\cdot 2+3\cdot 0+(-2)\cdot 5=-8$

p.13 ↓1L-3L

$$\begin{aligned}\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{b}=8\leq\|\boldsymbol{a}\|_1\,\|\boldsymbol{b}\|_1=42 &\longrightarrow (\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{b})^2=(-8)^2\leq\|\boldsymbol{a}\|_1^2\,\|\boldsymbol{b}\|_1^2=42^2\\ \boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{b}=8\leq\|\boldsymbol{a}\|_2\,\|\boldsymbol{b}\|_2=\sqrt{406} &\longrightarrow (\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{b})^2=(-8)^2\leq\|\boldsymbol{a}\|_2^2\,\|\boldsymbol{b}\|_2^2=406\\ \boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{b}=8\leq\|\boldsymbol{a}\|_\infty\,\|\boldsymbol{b}\|_\infty=15 &\longrightarrow (\boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{b})^2=(-8)^2\leq\|\boldsymbol{a}\|_\infty^2\,\|\boldsymbol{b}\|_\infty^2=15^2\end{aligned}$$

p.17 ↑6L　$=\dfrac{8}{\sqrt{14}\sqrt{29}}\approx 0.397 \longrightarrow =\dfrac{-8}{\sqrt{14}\sqrt{29}}\approx -0.397$

p.18 ↑3L

$$\begin{aligned}\theta(\boldsymbol{a},\boldsymbol{b})&=\arccos\frac{8}{\sqrt{14}\sqrt{29}}\approx 1.16 \text{ ラジアン} \approx 66.61^\circ\\ &\longrightarrow\\ \theta(\boldsymbol{a},\boldsymbol{b})&=\arccos\frac{-8}{\sqrt{14}\sqrt{29}}\approx 1.98 \text{ ラジアン} \approx 113.4^\circ\end{aligned}$$

p.80 ↑1L-2L　$(L_3L_2L_1)^{-1}=L_1L_2L_3 \longrightarrow (L_3L_2L_1)^{-1}=L_1^{-1}L_2^{-1}L_3^{-1}$

p.80 ↑4L

$$\begin{pmatrix}1&0&0&0\\0&1&0&0\\0&l_{32}&1&0\\0&l_{32}&0&1\end{pmatrix}\longrightarrow\begin{pmatrix}1&0&0&0\\0&1&0&0\\0&l_{32}&1&0\\0&l_{42}&0&1\end{pmatrix}$$

p.80 ↑3L

$$\begin{pmatrix}1&0&0&0\\l_{21}&1&0&0\\l_{31}&l_{32}&1&0\\l_{41}&l_{32}&l_{43}&1\end{pmatrix}\longrightarrow\begin{pmatrix}1&0&0&0\\l_{21}&1&0&0\\l_{31}&l_{32}&1&0\\l_{41}&l_{42}&l_{43}&1\end{pmatrix}$$

p.88 ↓2L

$$\begin{pmatrix}1&1+\varepsilon\\1+\varepsilon&1\end{pmatrix}\longrightarrow\begin{pmatrix}1&1+\varepsilon\\1-\varepsilon&1\end{pmatrix}$$

p.99 ↓15L　$w_1,\cdots,w_t,\ v_1,\cdots,v_s \longrightarrow w_1,\cdots,w_s,\ v_1,\cdots,v_t$

p.152 ↓13L　(1.29) 式 $\longrightarrow$ (1.30) 式