

290. 抽象空間ニ於ケル重心ニ関シテ分解  
可能ナ偏差

南 雲 道 夫 (阪大)

ゆ一くりッど空間ニ於ケル重心ニ就イテハ次ノ著シイ性質  
ガアル。

$S$ ヲ $n$ 個ノ点  $P_1, P_2, \dots, P_n$  ノ重心トシ、 $Q$ ヲ任  
意ノ点トスレバ

$$\sum_{\nu=1}^n \overline{P_{\nu}Q}^2 = \sum_{\nu=1}^n \overline{P_{\nu}S}^2 + n \overline{SQ}^2.$$

但シ  $\overline{PQ}$  ハ  $PQ$  間ノ距離デアアル。

**假 定**

扱テ以上ノ考ヘヲ一般ノ位相空間ニ拡張シ、 $n$ 個ノ点  $P_1, \dots$   
 $\dots, P_n$  ノ重心  $S$  ハ任意ノ点  $Q$ ニ對シ

$$(0) \quad \sum_{\nu=1}^n f(P_{\nu}, Q) = \sum_{\nu=1}^n f(P_{\nu}, S) + n f(S, Q)$$

ナル函数方程式ヲ満足スルモノトスル。但シ  $f(P, Q)$  ハ  
實数值ヲ取ル  $P, Q$  ノ函数デアレテ  $P, Q$  ノ偏差ト名付ケル。

$$(1) \quad P \neq Q \text{ 時, } f(P, Q) > 0, f(P, P) = 0.$$

$$(2) \quad f(P, Q) = f(Q, P)$$

$$(3) \quad \lim_{n \rightarrow \infty} P_n = P \text{ ナルコトト } \lim_{n \rightarrow \infty} f(P_n, P) = 0 \text{ ト}$$

ハ同等。

(4) 且ツ  $\lim_{\substack{m \rightarrow \infty \\ n \rightarrow \infty}} f(P_m, P_n) = 0$  ナラバ  $\lim_{n \rightarrow \infty} P_n$  が存

在スル。

以上ノ假定ハ空間ガ *topologischer Raum* デアルガ、距離ガ異ヘラレテナイノデ、 $f(P, Q)$  ヲ以テ距離ノ代用ノ役目ヲサセルタメノ條件ニ他ナラナイ。(4)ハ空間ガ *vollständig* ナルコト (Cauchyノ収斂條件ガ成立スルコト) ヲ示スモノデアル。

尚ホ二点ノ重心ニツイテ次ノ假定ヲ加ヘル。

(5)  $P, Q$  ヲ任意ノ二点トスル時、 $Q$ ガ $P, P'$ ノ重心デア  
ル様ナ点 $P'$ ガ常ニ只一ツ存在スル。

假定(5)ハ強イケレドモ証明ノ遂行上省クコトガ出来ナイ。

以上ノ假定ノ下ニ  $f(P, Q)$  及ビ重心ノ性質、從ツテ又空間ノ性質ヲ定ムルノガ目的デアアル。

### 結論

(a)  $\sqrt{f(P, Q)}$  ナル量ガ距離ノ性質ヲ有スル事

(b) 空間ハ *Vektor* ノ性質ヲ有スル (線形距離空間ナル) 事

(c) 重心ハ  $\varphi = \frac{1}{n} \sum_{\nu=1}^n \varphi_\nu$  デ表ハサレル事

(d) 空間ノ距離  $\sqrt{f(P, Q)}$  ハ内-クリッド的なる事

[  $|\varphi|^2 = (\varphi, \varphi), (\varphi, \varphi) = (\varphi, \varphi)$  ハ  $\varphi, \varphi$  ノ inneres

Produkt 即チ  $\varphi, \psi = \text{ツキ linear}$  ナル事]

証明ノスケッチ

証明 =  $\wedge$ , 本質的 =  $\wedge n=2$  ノ場合ノミデ充分ナル ( $n=4$   
 $\wedge n=2$  ノ場合ヲ組合セテ得ラレル)

先ヅ  $\sqrt{f(P, Q)} = \rho(P, Q)$  トスレバ (0) 及ビ (2) カ  
ラ

$$\rho(P_1, S) = \rho(P_2, S) = \frac{1}{2} \rho(P_1, P_2).$$

又一般 =

$$\rho(P_1, P_2) + \rho(P_2, P_3) \geq \rho(P_1, P_3).$$

従ツテ空間ハ  $\rho(P, Q)$  ヲ距離トスル 距離空間 デ重心ハ中点  
ノ性質ヲ持ツ。

次 = 又 (0) カラ 重心ハ結合ノ法則 (紙上談話會 66号,  
268) ヲ満足スルコトガワカル。特 =  $P_1, P_2$  ノ重心ヲ  
 $[P_1, P_2]$  トスレトキハ, 結合ノ法則

$$[[P_1, P_2], [P_1', P_2']] = [[P_1, P_1'], [P_2, P_2']]$$

ヲ満足スル。又  $[P_1, P_2] = [P_2, P_1]$ ,  $[P, P] = P$  ナルコトハ  
言フマデモナイ。之レト (5) ノ假定カラ

$$[A, P_3] = [P_1, P_2] \quad (A \text{ハ定點})$$

ナル關係ガアルトキ

$$\vec{AP}_3 = \vec{AP}_1 + \vec{AP}_2$$

ト定ムレバ

$$\begin{cases} \vec{AP}_1 + \vec{AP}_2 = \vec{AP}_1 + \vec{AP}_2 \\ \vec{AA} + \vec{AP} = \vec{AP} \\ \vec{AP} + \vec{AX} = \vec{AQ} \end{cases}$$

が一義的 = 解ケルコトが証明サレ、更 = 組合セ、法則

$$(\vec{AP}_1 + \vec{AP}_2) + \vec{AP}_3 = \vec{AP}_1 + (\vec{AP}_2 + \vec{AP}_3)$$

が証明出来ル、シカシテ重心  $Q = [P_1, P_2]$  ハ

$$2\vec{AQ} = \vec{AP}_1 + \vec{AP}_2 \quad [之ヲ \vec{AQ} = \frac{1}{2}(\vec{AP}_1 + \vec{AP}_2)] トス$$

= ヲツテ規定サレル。

次 = 又 (0) ノ假定ト距離  $\rho(P, Q) = \sqrt{f(P, Q)} = \text{ヨリ}$

$$\vec{P_1P'_1} = \vec{P_2P'_2} \quad [PQ = AQ - AP \text{ ト定ム}] \text{ トルトキ}$$

$$\rho(P_1, P'_1) = \rho(P_2, P'_2)$$

又、重心が中点ナルコト = ヲリ  $\vec{AP}_n = n\vec{AP}$  トスレバ

$$\rho(A, P_n) = n\rho(A, P)$$

ヲ得ル、之レ等、コトト (4) (*Vollständigkeit*) カラ  
空間ハ 線状空間 (*Banach*ノ空間) トナルコトが証明サレ  
ル。

次 =  $\vec{AP} = \varphi$  デ示セバ

$$f(P_1, P_2) = \{\rho(P_1, P_2)\}^2 = \varphi(\varphi_2 - \varphi_1)$$

トシテ表ハサレル、故 = 函数方程式 (0) ハ  $S = A$  トスルトキ

特 =  $n = 2$  ノ場合 = 於テ

$$\varphi(\varphi + \varphi) + \varphi(\varphi - \varphi) = 2\{\varphi(\varphi) + \varphi(\varphi)\}$$

トナル。

此、函数方程式カラ (*J. v. Neumann* ガ *Hilbert*  
空間ノ *metrik* 7 *charakterisieren* スルキト =  
用ヒタ)

$$\varphi(\varphi) = (\varphi, \varphi).$$

但し  $(\varphi, \varphi) \wedge \varphi = \text{ツイテ}$   $\varepsilon$   $\varphi\varphi = \text{ツイテ}$   $\varepsilon$  *linear*  
 である。

[上の方程式 = 於て  $\varphi$  の代り =  $\varphi_1 + \varphi_2$  トオイヌ  $\varepsilon$  / カ  
 ラ  $\varphi_1 - \varphi_2$  トオイヌ  $\varepsilon$  / 減ズルコト = ヨリ,  $\varphi(\varphi_1 + \varphi_2)$   
 $- \varphi(\varphi_1 - \varphi_2) = \psi(\varphi_1, \varphi_2)$  トオケバ

$$\psi(\varphi_1, \varphi_2) = \psi(\varphi_2, \varphi_1),$$

$$\psi(\varphi_1, \varphi_2 + \varphi) + \psi(\varphi_1, \varphi_2 - \varphi) = 2\psi(\varphi_1, \varphi_2),$$

又  $\psi(\varphi, \varphi) = 4\varphi(\varphi) + \nu = \text{ヨリ上, 結論ヲ生ズ。}$

—— 以上 ——