파트 3 선형 시스템

3.1 개요

3.1 파트의 구성

3.1 개요 (1/3)

• 선형대수방정식이란 무엇인가?

파트 2에서는 f(x)=0을 만족시키는 근 x를 구하였다.
다음과 같은 일련의 방정식을 동시에 만족하는 x₁,
x₂, ···, x_n을 구한다.

$$f(x_1, x_2, ..., x_n) = 0$$

$$f(x_1, x_2, ..., x_n) = 0$$

$$\vdots$$

$$f(x_1, x_2, ..., x_n) = 0$$

이러한 시스템은 선형 또는 비선형일 수 있으나,
 본 파트에서는 선형대수방정식만을 다룬다.



3.1 개요 (2/3)

- 선형대수방정식의 일반적인 형태

3.1 개요 (3/3)

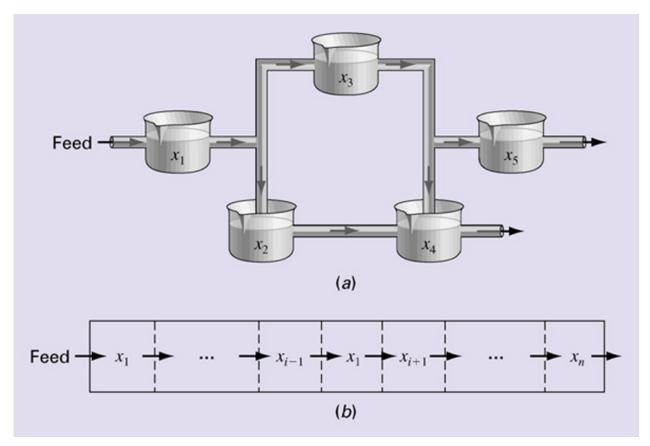


그림 PT3.1 선형대수방정식으로 수식화될 수 있는 시스템
(a) 유한 개의 요소로 구성된 집중변수 시스템 (b) 연속체로 구성된 분포변수 시스템

3.2 파트의 구성

- 8장 : 선형대수방정식과 행렬
- 9장 : Gauss 소거법
- 10장: LU 분해법
- 11장 : 역행렬과 조건
- 12장: 연립방정식을 풀기 위한 반복법



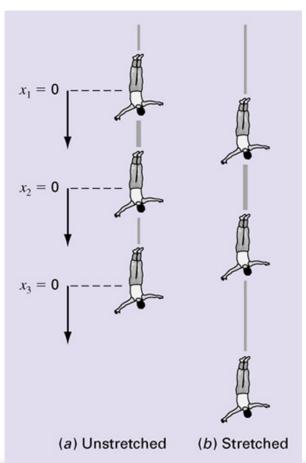
8장 선형대수방정식과 행렬

8.1 행렬 대수학의 개요

8.2 MATLAB을 이용한 선형대수방정식의 풀이

8장 선형대수방정식과 행렬 [1/2]

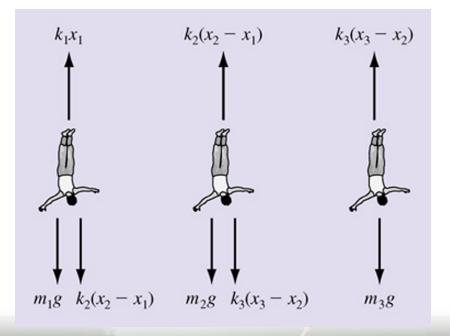
■ 번지점프 줄에 세 사람이 매달려 있다고 가정하자.





각 사람의 변위는 얼마나 될까?

- •줄을 Hooke의 법칙을 따르는 선형스프링으로 가정
- 각 사람에 대한 자유물체도를 그린다.



8장 선형대수방정식과 행렬 (2/2)

정상상태의 힘 평형식
$$m_1g + k_2(x_2 - x_1) - k_1x_1 = 0$$

$$m_2g + k_3(x_3 - x_2) - k_2(x_2 - x_1) = 0$$

$$m_3g - k_3(x_3 - x_2) = 0$$

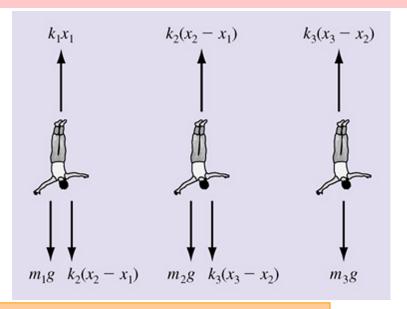
항들을 모아서 정리하면

$$(k_1 + k_2)x_1 - k_2x_2 = m_1g$$

$$-k_2x_1 + (k_2 + k_3)x_2 - k_3x_3 = m_2g$$

$$-k_3x_2 + k_3x_3 = m_3g$$

여기서 m_i = 사람 i의 질량 (kg) k_i = 줄 j의 스프링상수 (N/m) X_i = 사람 i 에 대해 평형위치로부터 아래로 측정한 변위 (m) g = 중력가속도 = 9.81 m/s²



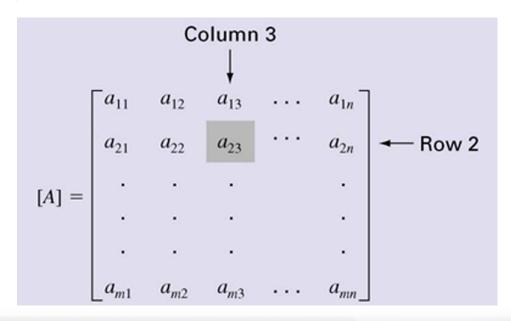
개의 미지의 변위를 구하기 위한 세 개의 연립방정식으로 바뀐다. ⇒ *선형대수방정식*

8.1 행렬 대수학의 개요 (1/9)

■ 행렬의 표시

m 개의 행과 n 개의 열을 갖는 행렬

- = 차원은 m 곱하기 n (또는 $m \times n$)
- = m by n matrix



8.1 행렬 대수학의 개요 (2/9)

• 행벡터

$$[b] = [b_1 \quad b_2 \quad \cdots \quad b_n] = \lfloor b \rfloor$$

• 열벡터

$$[c] = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix} = \{c\}$$

● 정방행렬 (*m* = *n*)

$$[A] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}$$

- 기본대각선 또는 주대각선: a_{11} , a_{22} , and a_{33}
- 연립 선형방정식을 푸는데 중요함 (방정식과 미지수의 수가 같음)

8.1 행렬 대수학의 개요 (3/9)

$$[A] = \begin{vmatrix} 3 & 1 & 2 \\ 1 & 3 & 7 \\ 2 & 7 & 8 \end{vmatrix}$$

- 단위행렬
$$[A] = \begin{bmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 \end{bmatrix} = [I]$$

성질:
$$[A][I] = [I][A] = [A]$$



8.1 행렬 대수학의 개요 (4/9)

정방행렬

$$m{-}$$
 하삼각행렬 $[A]=egin{bmatrix} a_{11} & & & & & & & & & \\ a_{21} & a_{22} & & & & & & \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & & & & & \\ & & & & & & & & & & \end{bmatrix}$

- 띠행렬
$$[A] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} & a_{34} \\ & & a_{43} & a_{44} \end{bmatrix}$$
 (띠의 폭이 3 = 삼중대각행렬) Tridiagonal matrix



8.1 행렬 대수학의 개요 (5/9)

■ 행렬 연산 법칙

일치

$$a_{ij} = b_{ij}$$

$$\Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow$$
 $[A] = [B]$

덧셈

$$c_{ij} = a_{ij} + b_{ij}$$

$$\Leftrightarrow$$

$$c_{ij} = a_{ij} + b_{ij} \qquad \iff \qquad [C] = [A] + [B]$$

뺄셈

$$d_{ij} = e_{ij} - f_{ij}$$

$$\Leftrightarrow$$

$$[D] = [E] - [F]$$

• 교환법칙

$$[A] + [B] = [B] + [A]$$

• 결합법칙

$$([A]+[B])+[C]=[A]+([B]+[C])$$

• 스칼라 곱

$$[D] = g[A] = \begin{bmatrix} ga_{11} & ga_{12} & ga_{13} \\ ga_{21} & ga_{22} & ga_{23} \\ ga_{31} & ga_{32} & ga_{33} \end{bmatrix}$$

8.1 행렬 대수학의 개요 (6/9)

• 곱셈

 $[C] = [A][B] \quad \Longleftrightarrow \quad c_{ij} = \sum_{k=1}^{n} a_{ik} b_{kj}$

• 결합법칙

([A][B])[C] = [A]([B][C])

• 분배법칙

[A]([B]+[C]) = [A][B]+[A][C]

또는
$$([A]+[B])[C] = [A][C]+[B][C]$$

• 교환법칙

[A][B]≠[B][A] 곱의 순서가 중요함

• 나눗셈

정의되어 있지 않음

-[A] 가 정방행렬이고 특이행렬이 아니면 [A]의 역행렬 $[A]^{-1}$ 가 존재:

$$[A][A]^{-1} = [A]^{-1}[A] = [I]$$

$$[A]^{-1} = \frac{1}{a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}} \begin{bmatrix} a_{22} & -a_{12} \\ -a_{21} & a_{11} \end{bmatrix}$$



8.1 행렬 대수학의 개요 (7/9)

• 전치행렬
$$[A] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}$$

이면 전치행렬은
$$[A]^T = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} & a_{31} \\ a_{12} & a_{22} & a_{32} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{bmatrix}$$

- 열벡터의
$$\{c\} = \begin{cases} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{cases}$$
 전치는 행벡터 $\{c\}^T = \begin{bmatrix} c_1 & c_2 & c_3 \end{bmatrix}$

● 확장행렬 Augmentation

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & 1 & 0 & 0 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & 0 & 1 & 0 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

8.1 행렬 대수학의 개요 (8/9)

■ 선형대수방정식의 행렬형태 표현

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 = b_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 = b_2 \qquad \Longleftrightarrow \qquad [A]\{x\} = \{b\}$$

$$a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 = b_3$$

여기서 계수 행렬
$$[A] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}$$

상수 열벡터
$$\{b\}^T = [b_1 \ b_2 \ b_3]$$

미지수 열벡터
$$\{x\}^T = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \end{bmatrix}$$

8.1 행렬 대수학의 개요 (9/9)



선형대수방정식 $[A]\{x\}=\{b\}$ 를 어떻게 풀 것인가?

 $[A]^{-1}[A]\{x\} = [A]^{-1}\{b\}$, 따라서 $\{x\} = [A]^{-1}\{b\}$ (11장에서 다룸)

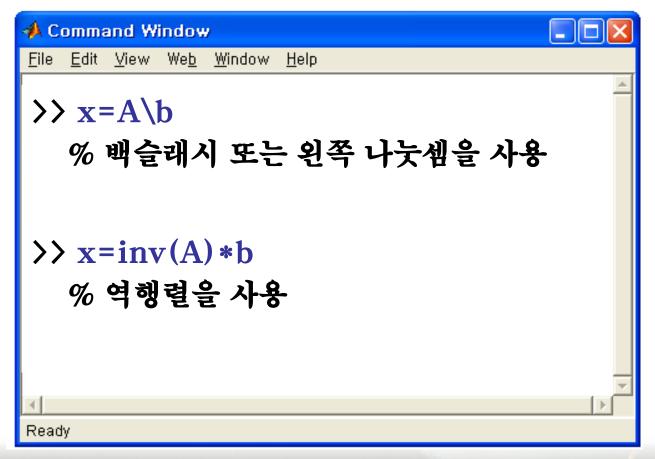
그러나 이러한 방법이 연립방정식을 푸는데 가장 효율적인 것은 아니다.

- → Gauss 소거법, LU 분해(인수)법, 반복법
 - *과결정시스템*: 방정식(행)의 수 *m* > 미지수(열)의 수 *n* 예> 최소제곱 회귀
 - ▶ 부족결정시스템: 방정식(행)의 수 m < 미지수(열)의 수 n
 예> 수치적인 최적화



8.2 MATLAB을 이용한 선형대수방정식의 풀이

■ MATLAB은 두 가지의 직접적인 방법을 제공한다.



예제 8.2 (1/4)

Q. 이 장의 처음에 기술된 번지점프 문제를 표에 주어진 매개변수 값을 이용하여 풀어라.

사람	질량 (kg)	스프링상수 (N/m)	본래 줄의 길이 (m)
위(1)	60	50	20
중간(2)	70	100	20
아래(3)	80	50	20

$$m_1 g + k_2 (x_2 - x_1) - k_1 x_1 = 0$$

$$m_2 g + k_3 (x_3 - x_2) - k_2 (x_2 - x_1) = 0$$

$$m_3 g - k_3 (x_3 - x_2) = 0$$
(8.1)



예제 8.2 (2/4)

풀이) 연립방정식에 표의 매개변수 값을 대입하면 다음과 같다.

$$\begin{bmatrix} 150 & -100 & 0 \\ -100 & 150 & -50 \\ 0 & -50 & 50 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 588.6 \\ 686.7 \\ 784.8 \end{bmatrix}$$

MATLAB 을 사용하여 다음과 같이 실행한다.



예제 8.2 (3/4)

```
🛕 Command Window
<u>F</u>ile <u>E</u>dit <u>V</u>iew We<u>b</u> <u>W</u>indow <u>H</u>elp
>> K = [150 -100 0; -100 150 -50; 0 -50 50]; % 계수행렬
\rangle \rangle x = K \backslash mg
\mathbf{x} =
  41.2020
  55.9170
  71.6130
\rangle x = inv(K) * mg
\mathbf{x} =
  41,2020
  55.9170
  71.6130
Ready
```

예제 8.2 (4/4)

```
📣 Command Window
<u>F</u>ile <u>E</u>dit <u>V</u>iew We<u>b</u> <u>W</u>indow <u>H</u>elp
>> xi=[20;40;60]; % 세 사람이 20 m의 줄에 연결되어 있음(초기 위치)
\rangle \rangle xf = x + xi
xf =
   61.2020
   95.9170
  131.6130
Ready
```