

Xilinx Zynq FPGA, TI DSP, MCU 기반의 프로그래밍 및 회로 설계 전문가 과정

강사 – Innova Lee(이상훈)
gcccompil3r@gmail.com

학생 hyungjun Yu(유형준)

love592946@naver.com

역행렬의 정의

정의 8.11

역행렬

A 를 $n \times n$ 행렬이라 하자.

$$AB = BA = I \quad (1)$$

인 $n \times n$ 행렬 B 가 존재하면, 행렬 A 를 정칙행렬(nonsingular matrix) 또는 가역행렬(invertible matrix)이라 한다. 행렬 B 는 A 의 역행렬(inverse of a matrix)이라 한다.

A 의 역행렬은 곱해서 단위행렬이 나오게 하는 행렬입니다. 이번에는 그 역행렬을 구하는 2가지 방법에 대해 이야기 하겠습니다. 이를 이용하여 연립방정식의 해를 구하는 과정을 다뤄봅니다. 마지막으로 Cramer의 정리를 이용하여 연립방정식의 해를 구하는 과정도 다뤄봅니다.

Adjoint(달림) 행렬을 이용하여 역행렬 구하기

행렬 A 의 Adjoint 행렬을 $\text{adj } A$ 라고 할때 그 행렬식($\det A$)을 같이 이용하여 역행렬을

$$A^{-1} = \left(\frac{1}{\det A} \right) \text{adj } A$$

위와 같이 구할 수 있습니다. 이 때 $\text{adj } A$ 는

정의 8.12

달림행렬

A 를 $n \times n$ 인 행렬이라 하자. A 의 원소들에 대응하는 여인수들로 된 행렬의 전치행렬

$$\begin{pmatrix} C_{11} & C_{12} & \cdots & C_{1n} \\ C_{21} & C_{22} & \cdots & C_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ C_{n1} & C_{n2} & \cdots & C_{nn} \end{pmatrix}^T = \begin{pmatrix} C_{11} & C_{21} & \cdots & C_{n1} \\ C_{12} & C_{22} & \cdots & C_{n2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ C_{1n} & C_{2n} & \cdots & C_{nn} \end{pmatrix}$$

을 A 의 달림(수반)행렬(adjoint matrix)이라 하고 이것을 $\text{adj } A$ 로 표시한다.

위에서 처럼 여인수(cofactor)행렬의 전치(transpose)행렬입니다.

위에서 처럼 여인수(cofactor)행렬의 전치(transpose)행렬입니다.

$$\begin{aligned} \mathbf{A}(\text{adj } \mathbf{A}) &= \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} C_{11} & C_{21} & C_{31} \\ C_{12} & C_{22} & C_{32} \\ C_{13} & C_{23} & C_{33} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \det \mathbf{A} & 0 & 0 \\ 0 & \det \mathbf{A} & 0 \\ 0 & 0 & \det \mathbf{A} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

위를 보시면 행렬 A와 그 adj A를 서로 곱하면 det A가 곱해진 단위행렬이 된다는 사실을 알 수 있습니다. 그러니 다시 det A로 나눠주면 역행렬의 정의를 만족하게 되는 것입니다. 만약 det A가 '0'이라면 그 역행렬은 존재하지 않습니다.

$$\mathbf{A}(\text{adj } \mathbf{A}) = (\det \mathbf{A}) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = (\det \mathbf{A}) \mathbf{I}$$

(예제)

$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 0 \\ -2 & 1 & 1 \\ 3 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ 의 역행렬을 구하라.

풀이 $\det \mathbf{A} = 12$ 이므로 (5)로부터 \mathbf{A}^{-1} 을 구할 수 있다. A의 원소에 대응하는 여인수들은

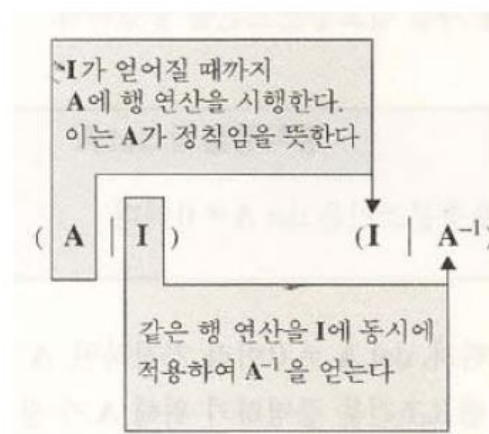
$$\begin{aligned} C_{11} &= \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = 1 & C_{12} &= -\begin{vmatrix} -2 & 1 \\ 3 & 1 \end{vmatrix} = 5 & C_{13} &= \begin{vmatrix} -2 & 1 \\ 3 & 0 \end{vmatrix} = -3 \\ C_{21} &= -\begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = -2 & C_{22} &= \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 3 & 1 \end{vmatrix} = 2 & C_{23} &= -\begin{vmatrix} 2 & 2 \\ 3 & 0 \end{vmatrix} = 6 \\ C_{31} &= \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 2 & C_{32} &= -\begin{vmatrix} 2 & 0 \\ -2 & 1 \end{vmatrix} = -2 & C_{33} &= \begin{vmatrix} 2 & 2 \\ -2 & 1 \end{vmatrix} = 6 \end{aligned}$$

$$\mathbf{A}^{-1} = \frac{1}{12} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 2 \\ 5 & 2 & -2 \\ -3 & 6 & 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{12} & -\frac{1}{6} & \frac{1}{6} \\ \frac{5}{12} & \frac{1}{6} & -\frac{1}{6} \\ -\frac{1}{4} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

소거법을 이용하여 역행렬 구하기

$$(A|I) = \left(\begin{array}{cccc|cccc} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{array} \right)$$

A행렬과 단위행렬을 위와 같이 배치하고 A행렬이 있는 자리를 단위행렬로 만들게끔 소거법을 진행하면 단위행렬이 있는 자리에 나타나는 행렬이 그 역행렬이 됩니다.



(예제)

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \\ -2 & 3 & 4 \\ -5 & 5 & 6 \end{pmatrix}$$

의 역행렬을 소거법으로 구해보면

$$\begin{aligned}
 & \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ -2 & 3 & 4 & 0 & 1 & 0 \\ -5 & 5 & 6 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \xRightarrow{\frac{1}{2}R_1} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ -2 & 3 & 4 & 0 & 1 & 0 \\ -5 & 5 & 6 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \\
 & \xRightarrow{\substack{2R_1+R_2 \\ 5R_1+R_3}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 5 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 5 & \frac{17}{2} & \frac{5}{2} & 0 & 1 \end{array} \right) \\
 & \xRightarrow{\substack{\frac{1}{3}R_2 \\ \frac{1}{3}R_3}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \frac{5}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 1 & \frac{17}{10} & \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{5} \end{array} \right) \\
 & \xRightarrow{-R_2+R_3} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \frac{5}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{30} & \frac{1}{6} & -\frac{1}{3} & \frac{1}{5} \end{array} \right) \\
 & \xRightarrow{30R_3} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \frac{5}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 5 & -10 & 6 \end{array} \right) \\
 & \xRightarrow{\substack{-\frac{1}{2}R_3+R_1 \\ -\frac{1}{3}R_3+R_2}} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & -2 & 5 & -3 \\ 0 & 1 & 0 & -8 & 17 & -10 \\ 0 & 0 & 1 & 5 & -10 & 6 \end{array} \right)
 \end{aligned}$$

의 단계를 진행할 수 있고

$$\mathbf{A}^{-1} = \begin{pmatrix} -2 & 5 & -3 \\ -8 & 17 & -10 \\ 5 & -10 & 6 \end{pmatrix}$$

그 역행렬을 찾을 수 있게 됩니다. 이렇게 소거법을 진행하다 보면 마지막 행이 모두 영으로 채워지는 경우는 역행렬이 존재하지 않는다고 생각하면 됩니다.

역행렬을 이용하여 연립방정식의 해 구하기

연립방정식

$$\begin{aligned}a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n &= b_1 \\a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n &= b_2 \\&\vdots \\a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n &= b_m\end{aligned}$$

에 대해 각 행렬을 잡아보면

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}, \quad \mathbf{X} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, \quad \mathbf{B} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}.$$

위와 같을 것입니다. 이때 A행렬을

$$\mathbf{AX} = \mathbf{B} \quad \longrightarrow \quad \boxed{\mathbf{X} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{B}.}$$

역행렬을 찾아서 미지수 행렬 X를 찾을 수 있습니다.

Cramer의 방법을 이용하여 연립방정식의 해를 구하기

간단한 연립방정식 문제를 보면

$$\begin{aligned}a_{11}x_1 + a_{12}x_2 &= b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 &= b_2\end{aligned}$$

에서 적절히 위 연립을 풀어서 정리하면

$$x_1 = \frac{b_1 a_{22} - a_{12} b_2}{a_{11} a_{22} - a_{12} a_{21}} \quad \text{그리고} \quad x_2 = \frac{a_{11} b_2 - b_1 a_{21}}{a_{11} a_{22} - a_{12} a_{21}}$$

입니다. 이때 각 x_1 , x_2 의 분모 분자를 관찰해보면

$$x_1 = \frac{\begin{vmatrix} b_1 & a_{12} \\ b_2 & a_{22} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix}}, \quad x_2 = \frac{\begin{vmatrix} a_{11} & b_1 \\ a_{21} & b_2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix}}$$

로 표현할 수 있음을 알 수 있습니다. 이로서...

정리 8.23

Cramer의 규칙

A 를 연립방정식 (4)의 계수행렬이라 하자. $\det A \neq 0$ 이면, (4)의 해는

$$x_1 = \frac{\det A_1}{\det A}, \quad x_2 = \frac{\det A_2}{\det A}, \quad \dots, \quad x_n = \frac{\det A_n}{\det A} \quad (6)$$

이다. 여기서 $A_k, k=1, 2, \dots, n$ 은 (5)에서 정의되었다.

Cramer의 정리를 확인할 수 있습니다. 위 정리에서 A_k 행렬은

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n &= b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n &= b_2 \\ &\vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n &= b_n \end{aligned}$$

$$A_k = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1,k-1} & \overset{k \text{ 번째 열}}{\downarrow} b_1 & a_{1,k+1} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2,k-1} & b_2 & a_{2,k+1} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{n,k-1} & b_n & a_{n,k+1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

B행렬을 k번째 열과 교체한 것입니다.

(예제)

$$\begin{aligned} 3x_1 + 2x_2 + x_3 &= 7 \\ x_1 - x_2 + 3x_3 &= 3 \\ 5x_1 + 4x_2 - 2x_3 &= 1 \end{aligned}$$

를 Cramer의 정리로 해결해 보면

$$\det \mathbf{A} = \begin{vmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 1 & -1 & 3 \\ 5 & 4 & -2 \end{vmatrix} = 13, \quad \det \mathbf{A}_1 = \begin{vmatrix} 7 & 2 & 1 \\ 3 & -1 & 3 \\ 1 & 4 & -2 \end{vmatrix} = -39,$$

$$\det \mathbf{A}_2 = \begin{vmatrix} 3 & 7 & 1 \\ 1 & 3 & 3 \\ 5 & 1 & -2 \end{vmatrix} = 78, \quad \det \mathbf{A}_3 = \begin{vmatrix} 3 & 2 & 7 \\ 1 & -1 & 3 \\ 5 & 4 & 1 \end{vmatrix} = 52$$

$$x_1 = \frac{\det \mathbf{A}_1}{\det \mathbf{A}} = -3, \quad x_2 = \frac{\det \mathbf{A}_2}{\det \mathbf{A}} = 6, \quad x_3 = \frac{\det \mathbf{A}_3}{\det \mathbf{A}} = 4$$

입니다.