## 공학 수학 강의 노트

이재호

jaeho.lee@snu.ac.kr

마지막 수정: 2018년 10월 21일

## 7 Linear Algebra: Matrices, Vectors, Determinants. Linear Systems

2018년 9월 3일 Field는 수학과 물리학에서 지칭하는 대상이 다르다:

• 체體: 실수체, 복소수체

• 장場: 전자기장, 벡터장

**정의 1.** 체는  $+, -, \times, \div$ 에 대해 닫혀 있는 수 집합을 말한다.

예시.

- Q는 조밀(dense)하다.
- R은 꽉차(complete)있다.
- C는 대수적으로 닫혀(closed) 있다.
- $\mathbb{Q}(\sqrt{2}) = \{a + b\sqrt{2} \mid a, b \in \mathbb{Q}\}$
- $\mathbb{Z}_p = \{0, 1, \dots, p-1\}$

**정의 2.** 벡터 공간은 (roughly) 덧셈(+)과 (어떤 체에 속하는) 상수배가 정의된 집합이다.

예시.

•  $\mathbb{R}^2 = \left\{ \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \middle| a, b \in \mathbb{R} \right\}$ 은 덧셈에 대해 닫혀 있고,  $k \in \mathbb{R}$ 의 곱에 대해 닫혀 있으므로 실수체에 대한 벡터 공간이다.

- $\mathbb{R}^n$ 과  $\mathbb{C}^n$ 은 실수체에 대한 벡터 공간이면서 유리수체에 대한 벡터 공간이다. 이를 각각  $\mathbb{Q}$ -벡터 공간,  $\mathbb{R}$ -벡터 공간이라고 한다.
- $\mathcal{C}_I^0 = \{f: I \to \mathbb{R} \mid f$ 는 연속 함수,  $I \subset \mathbb{R}\}$ 에서는,  $x \mapsto \sin x$ 가 하나의 벡터이다.
- $\mathcal{C}_I^n = \{f: I \to \mathbb{R} \mid \exists f^{(n)}, f^{(n)}$ 는 연속 함수,  $I \subset \mathbb{R}\}$ 이며,  $\mathcal{C}_I^0 > \mathcal{C}_I^1 > \dots > \mathcal{C}_I^\infty$ 이다.

정의 2. 체 F에 대한 벡터 공간 V의 원소  $v_1, \ldots, v_n \in V$ 에 대해서.

1.  $c_1, ..., c_k \in F$ 일 때

$$c_1v_1+\cdots+c_kv_k$$

는  $v_1, \ldots, v_k$ 의 일차 결합, 혹은 선형 결합 (linear combination) 이라고 한다

 $v_1, \dots, v_k$ 의 선형 생성

$$Span\{v_1,\ldots,v_k\}=\langle v_1,\ldots,v_k\rangle$$

은 모든 일차 결합의 집합이다. 예를 들어, 어떤 평면 상의 평행하지 않은 두 벡터는 그 평면을 선형 생성한다.

- 3.  $W \subset V$ 이면서 W가 벡터 공간이면,  $W \in V$ 의 부분 공간이라고 하며 W < V로 표기한다. 예를 들어, 실수 평면으로 나타내어지는  $\mathbb{R}^2$  벡터 공간의 부분 집합인 원점을 지나는 직선은 벡터 공간이므로 부분 공간이다. 반면, 원점을 지나지 않는 직선은 부분 집합이지만 벡터 공간은 아니므로 부분 공간이 아니다.
- 4.  $W = \text{Span}\{v_1, \ldots, v_k\} < V$ 일 때,  $v_1, \ldots, v_k$ 는 W의 생성자(generator) 라고 하다.
- 5.  $v_1, ..., v_k$ 가 일차 종속(linearly dependent) 라는 것은 어느 하나가 다른 벡터들의 일차 결합이라는 것이다. 일차 종속이 아니면 일차 독립(linearly independent) 이라고 한다. 예를 들어,  $\mathbb{R}^3$ 에서 (1,2,3), (4,5,6), (7,8,9)는 일차 종속인 반면, (1,2,3), (4,5,6)은 일차 독립이다.

2018년 9월 5일 **정리 1.** 체 F 에 대한 벡터 공간 V 의 원소들  $v_1, \ldots, v_k$  가 일차 독립이라는 것은,  $c_1, \ldots, c_k \in F$  일 때

$$c_1v_1 + \cdots + c_kv_k = \mathbf{0} \implies c_1 = \cdots = c_k = 0$$

이라는 것과 동치이다.

증명.  $(\Rightarrow)$  (재배열 가능하여)  $c_k \neq 0$ 이라고 가정하자. 그렇다면,

$$v_k = -\left(\frac{c_1}{c_k}v_1 + \cdots + \frac{c_{k-1}}{c_k}v_{k-1}\right)$$

이므로  $v_1, \ldots, v_k$ 가 일차 독립이라는 가정에 모순된다.

 $(\Leftarrow)$   $v_1,\ldots,v_k$ 가 일차 종속이라고 가정하자. 즉, (재배열 가능하여) 어떤  $a_1,\ldots,a_{k-1}\in F$ 가 존재해서,

$$v_k = a_1 v_1 + \cdots + a_{k-1} v_{k-1}$$

이다. 그렇다면

$$a_1v_1 + \cdots + a_{k-1}v_{k-1} + (-1)v_k = \mathbf{0}$$

이므로 모순이다.

예시.

•  $a,b,c \in \mathbb{R}$ 에 대해

$$a(1,2,3) + b(4,5,6) + c(7,8,10) = (0,0,0)$$

을 만족하는 a,b,c는 0밖에 없으므로 (1,2,3),(4,5,6),(7,8,10)은 일차 독립이다.

- $0, v_1, ..., v_k$ 는 일차 종속이다.
- $v_1, v_2, v_3, v_4$ 가 일차 독립이면  $v_1, v_2, v_3$  또한 일차 독립이다. (왜냐하면  $v_1, v_2, v_3$  가 종속이면  $v_3 = c_1 v_1 + c_2 v_2 + 0 v_4$ 이기 때문이다.)

정의 3. 벡터 공간 V의 부분 공간 W가 일차 독립인  $v_1, \ldots, v_k$ 에 의해 생성될 때,  $\{v_1, \ldots, v_k\}$ 를 W의 기저(basis)라고 한다.

정리 2 (차원(dimension) 정리). W가 유한 생성 (finitely generated) (부분) 공간 이면 W의 기저의 원소의 개수는 동일하다. 이 때, 기저의 원소의 개수를 W의 차원(dimension) 이라고 하며, dim W로 표기한다.

예시.

•  $\mathcal{P}_n = \{n$ 차 이하 실계수 다항식 $\}$ 일 때,  $f \in \mathcal{P}_n$ 는 항상  $\mathcal{B} = \{1, x, ..., x^n\}$ 의 원소의 상수배의 합으로 나타낼 수 있다. 또한,

$$c_0 \cdot 1 + c_1 x + \dots + c_n x^n = 0$$

이면  $c_0 = \dots c_n = 0$ 이므로,  $\mathcal{B}$ 는 기저이다.

- $\mathcal{P}=\left\{ 모든 다항식 \right\}$ 의 기저는  $\left\{ 1,x,x^2,\dots \right\}$ 이며  $\dim \mathcal{P}=\infty$ 이다. 숙제.
  - 1.  $a_1, a_2, a_3$ 는 서로 다른 실수이다. 이 때,  $(1, a_1, a_1^2)$ ,  $(1, a_2, a_2^2)$ ,  $(1, a_3, a_3^2)$ 이 일차 독립임을 보여라
  - 2.  $a_1, \ldots, a_n$ 는 서로 다른 실수이다. 이 때,  $(1, a_1, a_1^2), \ldots, (1, a_n, a_n^2)$ 이 일차 독립임을 보여라.

정리 3. 체 F에 대한 벡터 공간 V의 일차 독립인  $v_1, \ldots, v_k$ 에 대해서,  $w \in V \setminus \langle v_1, \ldots, v_k \rangle$  이면  $v_1, \ldots, v_k$ , w는 일차 독립이다.

증명.  $c_1, \ldots, c_k, a \in F$ 일 때,

$$c_1v_1+\cdots+c_kv_k+aw=\mathbf{0}$$

이라고 가정하자. 만약  $a \neq 0$ 이라면

$$w = -\left(\frac{c_1}{a}v_1 + \dots + \frac{c_k}{a}v_k\right) \in \langle v_1, \dots, v_k \rangle$$

이므로 모순이다. 따라서 a=0이며,  $v_1,\ldots,v_k$ 는 일차 독립이므로  $c_1=\cdots=c_k=a=0$ 이다. 그러므로  $v_1,\ldots,v_k,w$ 는 일차 독립이다.

Theorem 3에 따르면, 일차 독립인 벡터들의 선형 생성에 포함되지 않는 벡터 또한 이들과 일차 독립이다. 이에 따라 어떤 유한 생성 벡터 공간 V의 일차 독립인 벡터들  $v_1,\ldots,v_k$ 가 주어졌을 때, 선형 생성에 속하지 않는 벡터  $w_{k+1},\ldots,w_{\dim V}$ 를 순차적으로 추가해서 기저를 구성할 수 있다. 이를 기저 확장 (basis extension) 이라고 부른다.

정리 4. 체 F 에 대한 벡터 공간 V 의 부분 공간  $W_1, W_2$  가 주어졌을 때,  $W_1 \cap W_2$  또한 V 의 부분 공간이다.

증명.  $v_1, v_2 \in W_1$ 이면서  $v_1, v_2 \in W_2$ 이면, 각각 벡터 공간이므로 임의의  $c_1, c_2 \in F$ 에 대해서  $c_1v_1 + c_2v_2 \in W_1$ 이면서  $c_1v_1 + c_2v_2 \in W_2$ 이다. 즉,

$$v_1, v_2 \in W_1 \cap W_2 \implies \forall c_1, c_2 \in F \quad c_1 v_1 + c_2 v_2 \in W_1 \cap W_2$$

이다. 따라서,  $W_1 \cap W_2 < V$ 가 성립한다.

**정의 4.** 벡터 공간 V의 부분 집합  $W_1, W_2$ 에 대해서  $W_1 + W_2$ 를 다음과 같이 정의한다:

$$W_1 + W_2 := \{ v_1 + v_2 \mid v_1 \in W_1, v_2 \in W_2 \}.$$

예시. 좌표 평면으로 나타내어지는 벡터 공간  $\mathbb{R}^2$ 의 부분 집합(이면서 부분 공간인)인 원점을 지나는 직선을  $W_1$ 이라고 하자. 원점이 아닌 한 점만을 원소로 하는 집합  $W_2 \subset \mathbb{R}^2$ 가 주어졌을 때,  $W_1 + W_2$ 는  $W_1$ 의 직선을  $W_2$ 의 (유일한) 원소의 점으로 평행 이동한 직선을 나타낸다.

정리 5. 체 F 에 대한 벡터 공간 V 의 부분 공간  $W_1$  과  $W_2$  에 대해서,  $W_1 + W_2$  도 V 의 부분 공간이다.

중명. 임의의  $v_1 \in W_1 + W_2$ 에 대해 어떤  $w_1 \in W_1$ 과  $w_2 \in W_2$ 가 존재하며, 마찬가지로 임의의  $v_2 \in W_1 + W_2$ 에 대해 어떤  $u_1 \in W_1$ 과  $u_2 \in W_2$ 가 존재한다.  $W_1$ 과  $W_2$ 는 부분 공간이므로 임의의  $c_1, c_2 \in F$ 에 대해

$$c_1 w_1 + c_2 w_2 \in W_1$$
  
 $c_1 u_1 + c_2 u_2 \in W_2$ 

이고,

$$c_1v_1 + c_2v_2 = (c_1w_1 + c_2w_2) + (c_1u_1 + c_2u_2)$$

이므로.

$$c_1 v_1 + c_2 v_2 \in W_1 + W_2$$

이다. 따라서  $W_1 + W_2 < V$ 이다.

2018년 9월 10일 **정리 6** (그라스만(Graßmann) 공식). 체 F 에 대한 유한 생성 벡터 공간 U 와 W 에 대해, 다음이 성립한다:

$$\dim(U+W)=\dim U+\dim W-\dim(U\cap W).$$

증명.

$$l = \dim(U \cap W)$$
$$n = \dim U - l$$
$$m = \dim W - l$$

이라 하고,  $U \cap W$ 의 기저를  $\mathcal{B}_{\cap} = \{v_1, \ldots, v_l\}$ 라고 하자.  $\mathcal{B}_{\cap}$ 을 확장해 U의 기저  $\mathcal{B}_U = \{v_1, \ldots, v_l, u_1, \ldots, u_n\}$ 와 W의 기저  $\mathcal{B}_W = \{v_1, \ldots, v_l, w_1, \ldots, w_m\}$ 을 구성할 수 있다.

이제  $\mathcal{B}_U \cup \mathcal{B}_W = \{v_1, \dots, v_l, u_1, \dots, u_n, w_1, \dots, w_m\}^1$ 가 U + W의 기저임을

 $<sup>^1</sup>$ 이를 위해서는  $u_1,\ldots,u_n$ 과  $w_1,\ldots,w_m$ 에 겹치는 원소가 없어야 한다. 이는  $\mathcal{B}_\cap=\mathcal{B}_U\cap\mathcal{B}_W$ 와 동치인데, 자명할수도 있겠지만 증명 후에 다루었다.

보이자. U + W의 원소 v를 고르면, v = u + w가 되는

$$\mathbf{u} = a_1 \mathbf{v}_1 + \dots + a_l \mathbf{v}_l + b_1 \mathbf{u}_1 + \dots + b_n \mathbf{u}_n$$

와

$$w = a'_1v_1 + \cdots + a'_1v_1 + c_1w_1 + \cdots + c_mw_m$$

가 존재하고, 이러한  $a_1, \ldots, a_l, b_1, \ldots, b_n, a'_1, \ldots, a'_l, c_1, \ldots, c_m \in F$ 는 유일하다. 따라서,

$$v = u + w$$

$$= \left(\sum_{i=1}^{l} a_{i}v_{i} + \sum_{j=1}^{n} b_{j}u_{j}\right) + \left(\sum_{i=1}^{l} a'_{i}v_{i} + \sum_{k=1}^{m} c_{k}w_{k}\right)$$

$$= \sum_{i=1}^{l} (a_{i} + a'_{i}) v_{i} + \sum_{j=1}^{n} b_{j}u_{j} + \sum_{k=1}^{m} c_{k}w_{k}$$

이므로 v는  $\mathrm{Span}(\mathcal{B}_U \cup \mathcal{B}_W)$ 의 원소이고,  $\mathcal{B}_U \cup \mathcal{B}_W$ 는 U+W를 생성한다. 이제

$$\sum_{i=1}^{l} a_i v_i + \sum_{j=1}^{n} b_j u_j + \sum_{k=1}^{m} c_k w_k = \mathbf{0}$$

이라고 하자.  $u_i$ 항을 제외하고 모두 우변으로 이항하면

$$\sum_{i=1}^{n} b_{i} \mathbf{u}_{j} = \sum_{i=1}^{l} -a_{i} \mathbf{v}_{i} + \sum_{k=1}^{m} -c_{k} \mathbf{w}_{k}$$

이 되고,  $z = \sum_{i=1}^{n} b_i u_i$ 라고 두자.

$$\sum_{j=1}^{n} b_j u_j \in \operatorname{Span} \mathcal{B}_U = U$$

$$\sum_{j=1}^{l} -a_i v_i + \sum_{j=1}^{m} -c_k w_k \in \operatorname{Span} \mathcal{B}_W = W$$

이므로,  $z \in U \cap W = \operatorname{Span} \mathcal{B}_{\cap} = \langle v_1, \dots, v_l \rangle$ 이다. 즉

$$z = d_1 v_1 + \cdots + d_1 v_1$$

이 되는  $d_1, \ldots, d_l \in F$ 가 유일하게 존재한다. 그런데  $\mathcal{B}_U$ 와  $\mathcal{B}_W$ 는 일차 독립이므로  $j \in \{1, \ldots, l\}$ 에 대해  $b_j = 0$ 이고  $k \in \{1, \ldots, m\}$ 에 대해  $c_k = 0$ 이다. 이에 따라 z = 0이 되어  $i \in \{1, \ldots, l\}$ 에 대해서도  $a_i = 0$ 이다. 그러므로  $\mathcal{B}_U \cup \mathcal{B}_W$ 은 일차

독립이다.

 $\mathcal{B}_U \cup \mathcal{B}_W$ 는 U + W를 생성하고 일차 독립이므로, U + W의 기저이다. 결국

$$dim(U+W) = |\mathcal{B}_{U} \cup \mathcal{B}_{W}|$$

$$= l+n+m$$

$$= (l+n)+(l+m)-l$$

$$= dim U + dim W - dim(U \cap W)$$

나의 참고. 위 증명에서  $\mathcal{B}_{\cap} = \mathcal{B}_{U} \cap \mathcal{B}_{W}$  임을 보이자. 2 위 증명이 성립하기 위해서는  $\{u_{1}, \ldots, u_{n}\}$ 와  $\{w_{1}, \ldots, w_{m}\}$ 의 모든 원소가 달라야하기 때문이다. 먼저  $\mathcal{B}_{\cap} \subseteq \mathcal{B}_{U} \cap \mathcal{B}_{W}$  임은 자명하다.  $\mathcal{B}_{U} \cap \mathcal{B}_{W}$ 에 속하는 원소 x를 고르자.  $\mathcal{B}_{U} \cap \mathcal{B}_{W} \subseteq U \cap W$ 이므로,  $x \in \operatorname{Span} \mathcal{B}_{\cap}$ 이다. 나아가  $\mathcal{B}_{U}$ 와  $\mathcal{B}_{W}$ 의 원소인  $x \in \mathcal{B}_{\cap}$ 의 모든 원소들과 일차 독립이므로,  $x \in \mathcal{B}_{\cap}$ 이어야 한다. 따라서  $\mathcal{B}_{U} \cap \mathcal{B}_{W} \subseteq \mathcal{B}_{\cap}$ 이다.

정의 5. 체 F에 대한 벡터 공간 V, W에서, 임의의  $v_1, v_2 \in V$ 와  $c_1, c_2 \in F$ 에 대해

$$L(c_1v_1 + c_2v_2) = c_1L(v_1) + c_2L(v_2)$$

을 만족하는 함수  $L:V\to W$ 을 선형 변환(linear transformation) 혹은 선형 사상(linear map)이라고 한다.

예시.

 $1. L: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$ 에 대해.

$$L \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x + 2y \\ 3x + 4y \\ 5x + 6y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

은 선형 변환이다.

2.  $L: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$ 에 대해.

$$L \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x + 2y \\ 3x + 4y \\ 5x + 6y + 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

은 선형 변환이 아니다.

 $<sup>^2</sup>$ 참고로,  $\mathcal{B}_U\setminus\mathcal{B}_W$ 는  $U\setminus W$ 의 기저가 아니다.  $\mathbf{0}\in U\cap W$ 임에 따라  $\mathbf{0}\notin U\setminus W$ 이므로,  $U\setminus W$ 는 벡터 공간이 아니기 때문이다.

- 3. 어떤 사상  $L: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ 이 존재한다는 것은 어떤  $m \times n$  행렬 A가 존재해서 L(x) = Ax라는 것이다.
- 4.  $f \mapsto f'$ 의 미분 연산자  $L: \mathcal{C}_I^{\infty} \to \mathcal{C}_I^{\infty}$ 는  $L(c_1f_1 + c_2f_2) = c_1f_1' + c_2f_2' = c_1L(f_1) + c_2L(f_2)$ 이므로 선형 변환이다.
- 5.  $f(x)\mapsto \int_0^x f(t)\,\mathrm{d}t$ 의 적분 연산자  $L:\mathcal{C}_I^\infty\to\mathcal{C}_I^\infty$  또한 선형 변환이다.

정의 6. 두 벡터 공간 V와 W 간의 선형 변환  $L:V\to W$ 에 대해 다음이 정의된다:

1. L의 핵(kernel) 혹은 영 공간(null space)<sup>3</sup>

$$\ker L = \mathbf{N}(L) := \{ v \in V \mid L(v) = \mathbf{0} \}.$$

2. L의 치역(range) 혹은 상(image)<sup>4</sup>

$$R(L) = Im(L) := \{L(v) \mid v \in V\}.$$

3. *L*이 일대일 함수(one-to-one function) 혹은 단사 함수(injective function, injection) 라는 것은 다음을 의미한다:

$$\forall v_1, v_2 \in V \quad (L(v_1) = L(v_2) \implies v_1 = v_2)$$

4. L이 위로의(onto) 함수 혹은 단사 함수(surjective function, surjection)라 는 것은 다음을 의미한다:

$$\forall w \in W \quad \exists v \in V \quad L(v) = w$$

예시.

1. 
$$L \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$
일 때  $\ker L \ (= N(L))$ 을 구하시오.

 $<sup>^3</sup>$ 영 공간이라는 용어는 보통 행렬에 국한되어 사용되고, 핵은 추상적인 선형 변환에 대해 많이 사용된다.

<sup>4</sup>치역은 정의역의 상이다. 상은 정의역의 부분 집합에 대해서도 정의될 수 있다.

풀이.

$$\begin{pmatrix}
1 & 2 & 3 \\
4 & 5 & 6 \\
7 & 8 & 9
\end{pmatrix}
\rightarrow
\begin{pmatrix}
1 & 2 & 3 \\
0 & -3 & -6 \\
0 & -6 & -12
\end{pmatrix}$$
Echelon
$$\begin{pmatrix}
1 & 2 & 3 \\
0 & 1 & 2 \\
0 & 0 & 0
\end{pmatrix}$$
Reduce
$$\begin{pmatrix}
1 & 0 & -1 \\
0 & 1 & 2 \\
0 & 0 & 0
\end{pmatrix}$$

즉

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \implies \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} z$$

이 되어,  $N(L) = \langle (1, -2, 1) \rangle$ 이다.

2. R(L) (= Im(L))을 구하시오.

풀이. 
$$L \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$
이므로,

$$L(e_1) = (1,4,7)$$

$$L(e_2) = (2,5,8)$$

$$L(e_3) = (3,6,9)$$

가 된다. 따라서

$$R(L) = \{L(x,y,z) \mid (x,y,z) \in V\}$$

$$= \{L(xe_1 + ye_2 + ze_3) \mid (x,y,z) \in V\}$$

$$= \{xL(e_1) + yL(e_2) + zL(e_3) \mid (x,y,z) \in V\}$$

$$= \operatorname{Span}\{L(e_1), L(e_2), L(e_3)\}$$

$$= \langle (1,4,7), (2,5,8), (3,6,9) \rangle$$

$$= \langle (1,4,7), (2,5,8) \rangle$$

이다.

정리 7. 벡터 공간 V 와 W 간의 선형 사상  $L:V\to W$  에 대해  $\mathbf{N}(L)< V$  이고  $\mathbf{R}(L)< W$  이다.

정리 8 (계수 (rank)-퇴화 차수 (nullity) 정리). 벡터 공간 V 와 W 간의 선형 사상  $L:V\to W$  에 대해 다음이 성립한다:

$$\dim N(L) + \dim R(L) = \dim V^{.5}$$

예시. 이전 예시에서 N(L) =  $\langle (1,-2,1) \rangle$ 이고 R(L) =  $\langle (1,4,7),(2,5,8) \rangle$ 이므로,  $\dim N(L) + \dim R(L) = 1+2=3$ 이 성립한다.

2018년 9월 12일 **정리 9.** 벡터 공간 V 와 W 간의 선형 변환  $L:V\to W$  에 대해서  $\{v_1,\ldots,v_n\}$  이 V 의 기저라면.

$$R(L) = Span\{L(v_1), \ldots, L(v_n)\}\$$

이다.

참고. 위에서  $\{L(v_1),\ldots,L(v_n)\}$ 이 기저일 필요는 없다.

정리 10. 벡터 공간 V 와 W 간의 선형 변환  $L:V\to W$  가 일대일이라는 것은  $N(L)=\{\mathbf{0}\}$  라는 것과 동치이다.

증명.  $(\Rightarrow)$   $L(\mathbf{0})=\mathbf{0}$ 이고, L은 일대일이므로  $L(v)=\mathbf{0}$ 를 만족하는  $v=\mathbf{0}$ 가 유일하다.

 $(\Leftarrow)$   $L(v_1) = L(v_2)$ 인 임의의  $v_1, v_2 \in V$ 를 고르자. 그렇다면

$$L(v_1) - L(v_2) = L(v_1 - v_2) = \mathbf{0}$$

인데, N $(L)=\{\mathbf{0}\}$ 이므로  $v_1-v_2=\mathbf{0}$ 이다. 따라서  $v_1=v_2$ 이며, L은 일대일 함수이다.

정리 11. 벡터 공간 V 와 W 간의 선형 변환  $L:V\to W$  가 일대일이라는 것은  $\dim R(L)=\dim V$  라는 것과 동치이다.

증명. L이 일대일이라는 것은 Theorem 10에 따라  $N(L) = \{\mathbf{0}\}$ , 즉  $\dim N(L) = 0$  이라는 것과 동치이다. 6 그런데 Theorem 8에 따라서  $\dim N(L) + \dim R(L) = \dim V$ 이므로,  $\dim R(L) = \dim V$ 가 성립한다.

**정리 12.** 벡터 공간 V 와 W 간의 선형 변환  $L:V\to W$  가 전단사라는 것은 L의 역함수  $L^{-1}:W\to V$  가 존재한다는 것과 동치이다. 이 때,  $L^{-1}$ 도 선형이다.

증명. 전단사 함수가 역함수를 가진다는 증명은 생략한다.  $L^{-1}$ 이 선형임을 보인다.

<sup>&</sup>lt;sup>5</sup>계수와 퇴화 차수에 대해서는 다음 강좌에 정의한다.

 $<sup>^{6}\</sup>dim N(L) = 0 \Leftrightarrow N(L) = \{\mathbf{0}\}$ 

W에서 두 원소  $w_1$ 와  $w_2$ 를 고르자. 이 때,

$$L^{-1}(w_1) = v_1$$
  
 $L^{-1}(w_2) = v_2$ 

라고 하자. 그렇다면  $w_1$ 과  $w_2$ 의 선형 결합은 다음과 같이 표현된다:

$$c_1 w_1 + c_2 w_2 = c_1 L(v_1) + c_2 L(v_2)$$
  
=  $L(c_1 v_1 + c_2 v_2)$ 

양변에 역함수를 취해주면

$$L^{-1}(c_1 \mathbf{w}_1 + c_2 \mathbf{w}_2) = c_1 \mathbf{v}_1 + c_2 \mathbf{v}_2$$
  
=  $c_1 L^{-1}(\mathbf{w}_1) + c_2 L^{-1}(\mathbf{w}_2)$ 

이 되어  $L^{-1}$  또한 선형 변환임을 알 수 있다.

정의 7. 벡터 공간 V와 W간의 선형 변환  $L:V\to W$ 에 대해서, L의 계수

$$\operatorname{rank} L := \dim R(L)$$

로 정의한다.

정리 13. 벡터 공간 U,V,W 에 대해 선형 변환  $L_1:U\to V$  와  $L_2:V\to W$  이 주어졌다고 하자. 만약  $L_2$  가 일대일 함수라면, 다음이 성립한다:

$$rank(L_2 \circ L_1) = rank L_1$$

증명. 정리 7에 의해  $\mathrm{R}(L_1)$ 은 벡터 공간이므로, 선형 변환  $\tilde{L}_2:\mathrm{R}(L_1) o W$ 를 정의하자:

$$\forall v \in R(L_1) < V$$
  $\tilde{L}_2(v) = L_2(v)$ 

따라서  $\tilde{L}_2$  또한 일대일 선형 변환임을 알 수 있다. 정리 11에 따라

$$\dim R(\tilde{L}_2) = \dim R(L_1)$$

이다. 그런데

$$R(\tilde{L}_2) = {\{\tilde{L}_2(v) \mid v \in R(L_1)\}}$$
$$= {\{L_2(v) \mid v \in R(L_1)\}}$$

이고

$$R(L_2 \circ L_1) = \{ (L_2 \circ L_1)(u) \mid u \in U \}$$

$$= \{ L_2(v) \mid v = L_1(u), u \in U \}$$

$$= \{ L_2(v) \mid v \in R(L_1) \}$$

이므로  $R(\tilde{L}_2) = R(L_2 \circ L_1)$ 이다. 따라서  $\dim R(\tilde{L}_2) = \dim R(L_2 \circ L_1) =$  $\dim R(L_1)$ 이 성립한다.

참고. 위 증명에서  $R(L_2 \circ L_1)$ 의 기저와  $R(L_1)$ 의 기저의 개수가 같음을 보이면 되므로  $R(L_1)$ 의 기저 각각에  $L_2$ 를 취한 벡터들이 다시  $R(L_2 \circ L_1)$ 의 기저가 됨을 보여도 된다.

정의 8.  $m \times n$  행렬 (matrix) 이란, m개의 행과 n개의 열로 이루어진 원소들의 나열이다:

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

두 행렬의 곱은 각각의 행렬에 대응되는 선형 변환의 합성에 대응된다. 즉, 어떤 선형 변환  $L_A:\mathbb{R}^l o\mathbb{R}^m$ 이  $x\mapsto Ax$ 로 대응시키고  $L_B:\mathbb{R}^m o\mathbb{R}^n$ 이  $Ax \mapsto B(Ax) = BAx$ 로 대응시킨다면,  $BA \vdash L_B \circ L_A$ 에 대응된다.

 $n \times n$  행렬 A,B에 대해서 AB = BA = I이라면,  $A = B^{-1}$ 이고  $B = A^{-1}$ 이다. 이 때,

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}$$

을 말한다.

정의 9. 선형 변환  $L_A$ 에 대응되는 행렬 A에 대해서, 열공간(column space)은 A의 열벡터들의 생성이다. 이 때 열공간의 차원을 열계수(column rank)라고 부른다. 마찬가지로, 행공간(row space)은 A의 행벡터들의 생성이다. 이 때 행공간의 차원을 행계수(row rank)라고 부른다.

예시. 
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix}$$
 에서 열벡터  $(1,4,7)$ 과  $(3,6,9)$ 는 일차 독립이고,  $(2,5,8)$ 은 두 벡터의 합의 절반이므로 일차 종속이다. 따라서 열계수는 2이다. 또한 행벡터

은 두 벡터의 합의 절반이므로 일차 종속이다. 따라서 열계수는 2이다. 또한 행벡터

(1,2,3)과 (7,8,9)는 일차 독립이고, (4,5,6)은 두 벡터의 합의 절반이므로 일차 종속이다. 따라서 행계수도 2이다.

정리 14. 선형 변환  $L_A$  에 대응되는 행렬 A 에 대해서, 열공간은  $R(L_A)$  와 동일하다. 따라서 열계수는  $L_A$  의 계수  $\dim R(L_A) = \operatorname{rank} L_A$  와 같다.

정리 15. 선형 변환  $L_A$  에 대응되는 행렬 A 에 대해서, 열계수와 행계수는 동일하다. 즉, 열계수와 행계수 모두  $\operatorname{rank} L_A$  로 나타내어지며 바로 행렬 A 를 사용해  $\operatorname{rank} A$  라고 쓸 수 있다.

두 행을 교환하거나, 어떤 행의 상수배를 다른 행에 더하거나, 한 행에 0이 아닌 상수를 곱하는 연산을 행렬의 기본 행 연산이라고 한다. 마찬가지로 열에 대해서도 기본 열 연산을 정의할 수 있다.

정리 16. 두 행렬 A 와 B의 곱을 C 라고 하자. 행렬 A 에 기본 행 연산을 취한 새로운 행렬을  $\tilde{A}$  라고 하자. 행렬 C 에 동일한 기본 행 연산을 취한 새로운 행렬을  $\tilde{C}$  라고 하면. 여전히  $\tilde{A}B = \tilde{C}$  가 성립한다.

정의 10. 항등행렬 I에 기본 행/열 연산을 한 번한 것을 기본 행렬이라고 부른다.

예시. 
$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
,  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ k & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ ,  $\begin{pmatrix} k & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ 은 모두 계수가 3인 기본 행렬들이다.

정리 17. n × n 기본 행렬의 계수는 n 이다.

증명.  $n \times n$  항등행렬 I에 대해서, 각 열벡터를  $e_1, \ldots, e_n$ 이라고 하자. 이 때 열벡터들은 서로 독립이므로  $\operatorname{rank} I = n$ 이다.

I에 어떤 기본 열 연산을 하여 기본 행렬 A를 만들었다고 하자. 기본 열 연산이 1. 열의 교환인 경우, 2. 열의 상수배를 하여 다른 열에 더한 경우, 3. 열에 0이 아닌 상수를 곱한 경우에 대해서 생각하자.

## 1. 열을 교환했을 경우

i 번째 열과 j 번째 열을 교환했다고 하자. 그렇다면 A의 열벡터들은  $e_1, \ldots, e_j$  (i 번째),  $\ldots, e_i$  (j 번째),  $\ldots, e_n$  이 된다. 그런데  $e_1, \ldots, e_n$  은 순서 와 상관없이 일차 독립이므로 A의 열벡터들도 일차 독립이다.

2. 열의 상수배를 하여 다른 열에 더한 경우 i 번째 열에 k배를 하여 j 열에 더했다고 하자.  $(k \neq 0)$ 이다.) 그렇다면 A의 열벡터들은  $e_1, \ldots, e_i + ke_i, \ldots, e_n$ 이 된다. 다음의 선형 결합을 생각하자:

$$c_1\mathbf{e}_1 + \cdots + c_i(\mathbf{e}_i + k\mathbf{e}_1) + \cdots + c_n\mathbf{e}_n = \mathbf{0}$$

만약  $c_i$ 가 0이 아니라면, 다음과 같이 식을 재작성할 수 있다:

$$e_j = -\frac{1}{c_j} \left( c_1 e_1 + \dots + c_{j-1} e_{j-1} + c_{j+1} e_{j+1} + \dots + c_n e_n \right) + \frac{k}{c_j} e_1$$

이 때  $\frac{k}{c_j} \neq 0$ 이므로  $e_1, \ldots, e_n$ 이 독립이라는 것에 모순이다. 따라서  $c_j = 0$ 이다. 결국.

$$c_1e_1 + \cdots + c_{j-1}e_{j-1} + c_{j+1}e_{j+1} + \cdots + c_ne_n = \mathbf{0}$$

가 되어,  $c_1 = \cdots = c_{j-1} = c_{j+1} = \cdots = c_n = 0$ 이다. 그런데  $c_j = 0$ 이므로  $c_1 = \cdots = c_n = 0$ 이어서, A의 열벡터들도 일차 독립이다.

3. 열에 0이 아닌 상수를 곱한 경우 i 번째 열에  $k \neq 0$ 을 곱했다고 하자. 그렇다면 A의 열벡터들은  $e_1, \ldots, ke_i, e_n$ 이 된다. 다음의 선형 결합을 생각하자:

$$c_1e_1 + \cdots + c_i(ke_i) + \cdots + c_ne_n = \mathbf{0}$$

 $e_1, \dots, e_n$ 의 독립성에 의해  $c_1 = \dots = c_i k = \dots = c_n = 0$ 이 된다. 그런데  $k \neq 0$ 이므로  $c_1 = \dots = c_n = 0$ 이다. 따라서 A의 열벡터들도 일차 독립이다.

따라서, A의 열공간의 차원은 n이고 정리 15 의해  $\operatorname{rank} A = n$ 이다. 마찬가지로 기본 행 연산의 경우에도 모든 과정을 행벡터에 대입하여 진행하면 동일하게 계수가 n임을 알 수 있다.

정리 18. 어떤 유한 생성 벡터 공간 V 와 부분 공간 W 가 주어졌다고 하자. 그렇다 면, 다음이 성립한다:

$$\dim W = \dim V \Rightarrow W = V$$

증명.  $\dim W = \dim V = n$ 일 때, 벡터 공간 W의 기저  $\mathcal{B} = w_1, \ldots, w_n$ 를 구성 하자.  $w_1, \ldots, w_n$ 은 일차 독립이고 V의 원소이기도 하므로, 기저 확장을 통해 V의 기저를 구성할 수 있다. 그런데 이미  $|\mathcal{B}| = \dim V$ 이므로,  $\mathcal{B}$ 는 V의 기저이다. 따라서  $\mathrm{Span}\,\mathcal{B} = W = V$ 이다.

정리 19. 선형 변화  $L: V \to V$ 에 대해서, 다음의 명제는 동치이다:

- 1. L는 일대일 함수이다.
- 2. L는 위로의 함수이다.
- 3.  $\operatorname{rank} L = \dim V$  이다.

증명. 정리 11에 의해 L가 일대일 함수라는 것은  $\dim R(L) = \dim V$ , 즉  $\operatorname{rank} L = \dim V$ 라는 것과 동치이다. 따라서 1과 3은 동치이다.

이제 2와 3이 동치임을 보이자. 만약 L가 위로의 함수이면, 공역과 치역이 동일하다. 즉, R(L) = V다. 따라서  $\operatorname{rank} L = \dim R(L) = \dim V$ 이 성립한다.

역으로,  $\operatorname{rank} L = \dim V$ 라고 하자.  $\dim \mathbf{R}(L) = \dim V$ 이므로, 정리 18에 따라  $\mathbf{R}(L) = V$ 이다. 그러므로 L는 위로의 함수이다.

2018년 9월 17일

지금까지의 내용을 간략히 요약하고, 약간의 내용을 덧붙인다. 체란 간단히 가감승제에 대해서 닫힌 집합이고, 벡터 공간은 덧셈과 스칼라 곱에 대해 닫힌 집합이다. 또한 일차 결합, 일차 독립, 일차 종속과 기저 등에 대해서 다루었다.

정리에는 기저의 원소의 개수가 항상 일정하다는 정리 2), 벡터 공간의 교집합도 벡터 공간이라는 것을 보여주는 정리 4, 벡터 공간의 합 또한 벡터 공간이며(정리 5) 그 차원은 각각의 차원의 합에서 교집합의 차원을 제한 것이라는 정리 6이 있었다. 어떤 선형 사상의 영공간과 치역은 각각 정의역과 공역의 부분 공간이며(정리 7), 그 차원의 합은 정의역의 차원임을 알려주는 정리 8가 있었다. 또한 행렬의 행계수, 열계수, 그리고 대응되는 선형 변환의 계수가 모두 같다는 정리 15가 있었다.

정리 20. 벡터 공간 V 와 W 간의 선형 변환  $L:V\to W$  이 일대일 함수라는 것은 임의의 일차 독립인 벡터들  $v_1,\ldots,v_k\in V$ 을 골랐을 때,  $L(v_1),\ldots,L(v_k)$  또한 일차 독립이라는 것과 동치이다.

증명. 먼저 L이 일대일 함수라고 가정하자. 임의의 일차 독립인 벡터들  $v_1, \ldots, v_k$ 에 선형 변환 L을 취한 벡터들의 선형 결합

$$c_1L(\boldsymbol{v}_1) + \cdots + c_nL(\boldsymbol{v}_n) = \mathbf{0}$$

를 생각하자. 그렇다면,

$$L(c_1v_1+\cdots+c_nv_n)=\mathbf{0}$$

인데, 정리 10에 따라  $N(L) = \{0\}$ 이므로

$$c_1v_1+\cdots+c_nv_n=\mathbf{0}$$

임을 알 수 있다. 그런데  $v_1, \ldots, v_n$ 은 일차 독립이므로  $c_1 = \cdots = c_n = 0$ 이다. 따라서  $L(v_1), \ldots, L(v_k)$ 는 일차 독립이다.

이제 임의의 일차 독립인 벡터들  $v_1,\ldots,v_k$ 에 대해서  $L(v_1),\ldots,L(v_k)$ 가 일차 독립이라고 가정하자.  $L(v_1)=L(v_2)$ 인  $v_1,v_2\in V$ 를 고르자. 그런데  $L(v_1)=L(v_1)$ 

 $L(v_2)$ 이므로, 가정한 명제의 대우에 따라서  $v_1$ 과  $v_2$ 는 일차 종속이다. 따라서

$$c_1 v_1 + c_2 v_2 = \mathbf{0}$$

인 (0,0)이 아닌  $(c_1,c_2)$ 가 존재한다. 일반성을 잃지 않고  $c_1 \neq 0$ 이라고 하면,

$$v_1 = -\frac{c_2}{c_1}v_2$$

가 성립한다. 그런데  $L(v_1 - v_2) = 0$ 이므로,

$$L(v_1 - v_2) = L\left(-\frac{c_2}{c_1}v_2 - v_2\right)$$

$$= L\left(-\left(1 + \frac{c_2}{c_1}\right)v_2\right)$$

$$= -\left(1 + \frac{c_2}{c_1}\right)L(v_2)$$

$$= \mathbf{0}$$

이다. 여기서  $L(v_2)=\mathbf{0}$ 일 경우는 모든 벡터에 대한 함숫값이  $\mathbf{0}$ 라는 것이고, 가정이 성립하려면 V와 W는 자명한 벡터 공간  $\{\mathbf{0}\}$ 이어야만 한다. 이 경우 가능한 선형 변환은 유일하며,  $\mathbf{0} \in V$ 를  $\mathbf{0} \in W$ 와 대응시키는 일대일 (이면서 위로의) 함수이다. 자명하지 않은 벡터 공간의 경우,  $\frac{C_1}{C_1}=-1$ 이어야 하고 따라서  $v_1=v_2$ 이다. 따라서 L은 일대일 함수이다.

정리 21. 체 F 에 대한 벡터 공간 V 가  $v_1, \ldots, v_n$  에 의해 생성될 때,  $\dim V \leq n$  이다. 만약  $\dim V = n$  이라면  $v_1, \ldots, v_n$ 은 기저를 이룬다.

증명.  $\{v_1,\ldots,v_n\}$ 의 부분 집합 중 일차 독립인 최대인  $\{v_1,\ldots,v_r\}$ 을 고르고,  $\mathcal{B}$ 라고 쓰자. (즉  $r\leq n$ 이며, 원소의 순서는 재배열되었을 수 있다.) V의 임의의 원소 v에 대해서,  $V=\langle v_1,\ldots,v_n\rangle$ 이므로

$$\exists c_1, \ldots c_n \in F \quad v = c_1 v_1 + \cdots + c_n v_n$$

이다. 그런데  $v_{r+1}$ ,... 은  $\mathcal{B}$ 와 일차 종속이므로  $v_1$ ,..., $v_r$ 로 다시 쓸 수 있다. (일차 독립이라면 해당 벡터를  $\mathcal{B}$ 에 추가하여도 여전히 일차 독립이어야 하는데,

<sup>&</sup>lt;sup>7</sup>강의 내용에 없었으나 본인의 필요에 따라 추가하였다.

그러면  $\mathcal{B}$ 가 최대인 일차 독립 부분 집합이라는 가정에 모순된다.) 따라서,

$$v = c_1 v_1 + \dots + c_r v_r + c_{r+1} v_{r+1} + \dots$$

$$= c_1 v_1 + \dots + c_r v_r + c_{r+1} \sum_{i=1}^r \alpha_i v_i + \dots$$

$$= (c_1 + \alpha_1 (c_{r+1} + \dots)) v_1 + \dots + (c_r + \alpha_r (c_{r+1} + \dots)) v_r$$

로 표현되어 Span B=V이다. 결국  $\mathcal{B}$ 는 V의 기저이며,  $\dim V=r\leq n$ 이다.

이렇게 구성한  $\mathcal{B}$ 의 크기가 n이라고 하자.  $\mathcal{B}\subseteq \{v_1,\ldots,v_n\}$  인데  $|\mathcal{B}|=|\{v_1,\ldots,v_n\}|$ 이므로,  $\mathcal{B}=\{v_1,\ldots,v_n\}$ 이다. 따라서,  $v_1,\ldots,v_n$ 은 기저를 이룬다.

지금까지의 내용에 따라서, 벡터 공간 V와 W간의 선형 변환 L에 대해서 다음의 명제들은 서로 동치이다:

- 1. L은 일대일 함수이다.
- 2.  $N(L) = \{0\}$ 이다. (정리 10)
- 3.  $\operatorname{rank} L = \dim V$ 이다. (정리 11)
- 4. 임의의 선형 독립인  $v_1, \ldots, v_k \in V$ 에 대해서,  $L(v_1), \ldots, L(v_n)$ 도 선형 독립이다. (정리 20)

만약 V = W이고, V가 유한 생성 벡터 공간이라면, 다음의 명제들도 위 명제 등과 돗치이다:

- 5. L은 위로의 함수이다. (정리 19)
- 6. L은 일대일 대응이다. (1과 5로부터)
- 7. *L*은 가역(invertible)이다. (정리 12)

나아가  $V=W=\mathbb{R}^n$ 일 경우, 선형 변환 L에 대응되는  $n\times n$  행렬 A가 있어서 다음의 명제들도 위 명제들과 동치이다:

- 8.  $\forall v \in \mathbb{R}^n$   $L^{-1}(v) = A^{-1}v$ 이다. (7로부터)
- 9. A의 열벡터들은 일차 독립이다. (정리 15와 21)

2018년 9월 19일 **정리 22**. 벡터 공간 U, V, W에 대해 선형 변환  $L_1: U \to V$ 와  $L_2: V \to W$ 이 주어졌다고 하자. 만약  $L_1$ 가 위로의 함수라면, 다음이 성립한다:

$$rank(L_2 \circ L_1) = rank L_2$$

증명.  $R(L_2 \circ L_1)$ 은  $L_2 \circ L_1$ 에 대한 U의 상이다. 즉,

$$R(L_2 \circ L_1) = \{ (L_2 \circ L_1)(u) \mid u \in U \}$$
  
= \{ L\_2(v) \ | v = L\_1(u), u \in U \}

이다. 그런데  $L_1$ 은 위로의 함수이므로

$$\forall v \in V \quad \exists u \in U \quad L_1(u) = v$$

가 성립한다. 따라서

$$\{L_2(v) \mid v = L_1(u), u \in U\} = \{L_2(v) \mid v \in V\} = R(L_2)$$

이다. 따라서  $\mathbf{R}(L_2\circ L_1)=\mathbf{R}(L_2)$ 이며,  $\mathrm{rank}(L_2\circ L_1)=\mathrm{rank}\,L_2$ 이 성립함을 알수 있다.

정리 23.  $m \times n$  행렬 A의 계수는 기본 행/열 연산에 대해 불변이다.

증명. 기본 행/열 연산에 대응되는 기본 행렬을 E라고 하고, A에 기본 행/열 연산을 취한 행렬을  $\tilde{A}$ 라고 하면,

$$EA = \tilde{A}$$

이다. 이 때  $E 는 m \times n$  행렬을  $m \times n$  행렬로 보내는  $m \times m$  행렬이다. 각 행렬  $E,A,\tilde{A}$ 에 대응되는 행렬을  $L_E,L_A,L_{\tilde{A}}$ 라고 하자. 이 때  $\tilde{A}=EA$ 이므로  $L_{\tilde{A}}=L_E\circ L_A$ 이다. 정리 14와 17에 따라  $\operatorname{rank} E=\operatorname{rank} L_E=m$ 이고, 따라서 정리 10에 따라  $L_E$ 는 일대일이다. 그러므로 정리 13에 의해

$$\operatorname{rank} L_{\tilde{A}} = \operatorname{rank}(L_E \circ L_A) = \operatorname{rank} L_A$$

임을 알 수 있다. 따라서 정리 14에 의해  $\operatorname{rank} A = \operatorname{rank} \tilde{A}$ 이다.

정리 24.  $m \times n$  행렬 A의 행계수는 기본 행/열 연산에 대해 불변이다.

증명. 정리 15에 의해 자명하다.

혹은, 좀 더 직접적으로 정리 23에서 각 행렬에 전치를 취한 후, 기본 행 연산은 기본 열 연산으로, 기본 열 연산은 기본 행 연산으로 바꾼다면 행계수를 열계수로 바꾸어 생각할 수 있다.

다음의 연립방정식

$$x + 2y + 3z = 6$$
$$4x + 5y + 6z = 15$$
$$7x + 8y + 9z = 24$$

은 다음과 같이 행렬로 표현할 수 있다.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 15 \\ 24 \end{pmatrix}$$

정리 16에 의해  $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix}$  와  $\begin{pmatrix} 6 \\ 15 \\ 24 \end{pmatrix}$  에 동일한 기본 행 연산을 하여도 등식은

성립한다. 따라서

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -3 & -6 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ -9 \\ 0 \end{pmatrix}$$

이 된다. 위와 같은 형태를 행사다리꼴 (row echelon form)이라고 한다. 여기서 z는 유일하게 정해지지 않으므로 z=a라고 놓으면, 후진 대입법을 통해서 y와 x를 구할 수 있다:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ 3 - 2a \\ a \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

혹은 여기서 그치지 않고 다음과 같이 기본 행 연산을 더 할 수도 있다:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

위와 같은 행태를 기약행 사다리꼴(reduced row echelon form)이라고 한다. 여

기서 바로 z = a로 둔다면, 쉽게 위와 동일한 해를 구할 수 있다. 8 따라서 해집합은

$$\left\{ a \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} \middle| a \in \mathbb{R} \right\}$$

임을 알 수 있다.

정리 25. 계수 행렬 A와 변수 열벡터 x, 그리고 상수 열벡터 b가 주어졌을 때, 방정식 Ax = b의 해집합은

$$N(L_A) + x_0$$

이 때,  $L_A$ 는 행렬 A에 대응되는 선형 변환이고,  $x_0$ 는 특수해(particular solution) 이다.

증명. x를 임의의 해,  $x_0$ 를 특수해라고 하자. 즉,

$$Ax = b$$

$$Ax_0 = b$$

이다. 따라서

$$A(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) = 0$$

과 같이 정리할 수 있고, 정의에 따라  $x-x_0\in N(L_A)$  임을 알 수 있다. 즉  $x\in N(L_A)+x_0$ 이고, 해집합은  $N(L_A)+x_0$ 의 부분집합이다.

이제  $\mathrm{N}(L_A)+x_0$ 의 한 원소 x를 고르자. 즉,  $\mathrm{N}(L_A)$ 에 속하는 한 원소  $x_h$ 에 대해서

$$x = x_h + x_0$$

를 만족한다. 양변에 행렬 A를 왼쪽에 곱해주면

$$A\mathbf{x} = A(\mathbf{x}_h + \mathbf{x}_0) = A\mathbf{x}_h + A\mathbf{x}_0$$

이다. 그런데  $x_h \in N(L_A)$ 이므로  $Ax_h = \mathbf{0}$ 이고,  $x_0$ 는 특수해이므로  $Ax_0 = \mathbf{b}$ 이다. 따라서

$$Ax = \mathbf{0} + \mathbf{b}$$

이어서, x는 해집합에 속한다. 따라서  $N(L_A)+x_0$ 는 해집합의 부분 집합이며, 위에서 해집합 또한  $N(L_A)+x_0$ 의 부분 집합임을 보였으므로 둘은 같은 집합이다.

<sup>8</sup>사실 동일한 표현이 나오는 것은 특수한 경우지만, 결과적으로는 동일한 해집합을 구하게 된다.

*예시.* 방정식 2x + y = 3, 혹은

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 3$$

의 해는 방정식 2x + y = 0의 해를 좌표 평면에 나타냈을 때 그려지는 직선을 평행 이동한 것이다. 특히 특수해 (0,3),  $\binom{3}{2}$ , 0, (1,1) 등에서 하나를 골라 원래 그래프가 해당 점을 지나도록 평행 이동한 것이다.

정리 25에서 상수 열벡터 b=0인 경우의 방정식을 동차 연립 일차 방정식 (homogeneous system of linear equations),  $b\neq 0$ 인 경우를 비동차 연립 일차 방정 (nonhomogeneous system of linear equations) 라고 한다. 다음의 동립 연립 일차 방정식

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \\ x_6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

을 풀면,

$$(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6) = a(2, 0, -2, -1, -1, 1) + b(-2, 1, 0, 0, 0, 0)$$
  $a, b \in \mathbb{R}$ 

이 해가 된다. 이 때 a와 b는 자유 변수이다. 따라서, 위 계수 행렬의 영공간은

$$\langle (2,0,-2,-1,-1,1), (-2,1,0,0,0,0) \rangle$$

임을 알 수 있다. 여기서 주목할 사실은 변수 벡터의 원소 개수가 6, 즉 차원이 6인 벡터 공간에 있다는 것이고, 해공간 혹은 영공간의 차원<sup>9</sup>이 2라는 것이다. 이 둘의 차이 6-2=4는 계수 행렬의 계수(rank)와 같은데, 이는 우연이 아니라 계수되화 차수 정리(정리 8)에 의한 것이다.

정의 11. 어떤  $n \times n$  행렬 A에 대해서  $n \times n$  행렬 B가 존재해서

$$AB = I$$

일 때, A를 가역 행렬이라 하고 B를 A의 역행렬이라고 한다.

가역 행렬 A의 역행렬 B를 찾는 것은 식 AB = I에서 A를 I로 만드는 일련의

<sup>&</sup>lt;sup>9</sup>또는 자유변수의 개수, 즉 자유도

기본 행연산들을 A와 I에 동일하게 취하는 것이다. I에 해당 기본 행연산들을 취한 결과를 C라고 하면, 식 AB = I는 IB = C가 된다. 따라서 C는 A의 역행렬 B가 됨을 알 수 있다.