

공학 수학 강의 노트

이재호

jaeho.lee@snu.ac.kr

마지막 수정: 2018년 9월 30일

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

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

Example.

- \mathbb{Q} 는 조밀 (dense) 하다.
- \mathbb{R} 은 콤팩트 (complete) 있다.
- \mathbb{C} 는 대수적으로 닫혀 (closed) 있다.
- $\mathbb{Q}(\sqrt{2}) = \{a + b\sqrt{2} \mid a, b \in \mathbb{Q}\}$
- $\mathbb{Z}_p = \{0, 1, \dots, p-1\}$

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

Example.

- $\mathbb{R}^2 = \left\{ \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \mid a, b \in \mathbb{R} \right\}$ 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.
- $\mathcal{C}_I^0 = \{f : I \rightarrow \mathbb{R} \mid f \text{는 연속 함수, } I \subset \mathbb{R}\}$ 에서는, $x \mapsto \sin x$ 가 하나의 벡터이다.
- $\mathcal{C}_I^n = \{f : I \rightarrow \mathbb{R} \mid \exists f^{(n)}, f^{(n)} \text{는 연속 함수, } I \subset \mathbb{R}\}$ 이며, $\mathcal{C}_I^0 > \mathcal{C}_I^1 > \dots > \mathcal{C}_I^\infty$ 이다.

Definition 2. 체 F 에 대한 벡터 공간 V 의 원소 $v_1, \dots, v_n \in V$ 에 대해서,

1. $c_1, \dots, c_k \in F$ 일 때

$$c_1 v_1 + \dots + c_k v_k$$

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

2. v_1, \dots, v_k 의 선형 생성

$$\text{Span}\{v_1, \dots, v_k\} = \langle v_1, \dots, v_k \rangle$$

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

3. $W \subset V$ 이면서 W 가 벡터 공간이면, W 는 V 의 부분 공간이라고 하며 $W < V$ 로 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. $W = \text{Span}\{v_1, \dots, v_k\} < V$ 일 때, v_1, \dots, v_k 는 W 의 생성자(generator)라고 한다.
5. v_1, \dots, 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 **Theorem 1.** 체 F 에 대한 벡터 공간 V 의 원소들 v_1, \dots, v_k 가 일차 독립이라는 것은, $c_1, \dots, c_k \in F$ 일 때

$$c_1 v_1 + \dots + c_k v_k = \mathbf{0} \Rightarrow c_1 = \dots = c_k = 0$$

이라는 것과 동치이다.

Proof. (\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, \dots, v_k 가 일차 독립이라는 가정에 모순된다.

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

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

이다. 그렇다면

$$a_1 v_1 + \cdots + a_{k-1} v_{k-1} + (-1) v_k = 0$$

이므로 모순이다. □

Example.

- $a, b, c \in \mathbb{R}$ 에 대해

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

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

- $0, v_1, \dots, v_k$ 는 (일차) 종속이다.
- v_1, v_2, v_3, v_4 가 독립이면 v_1, v_2, v_3 또한 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.)

Definition 3. 벡터 공간 V 의 부분 공간 W 가 일차 독립인 v_1, \dots, v_k 에 의해 생성될 때, $\{v_1, \dots, v_k\}$ 를 W 의 기저(basis)라고 한다.

Theorem 2. W 가 유한 생성 (finitely generated) (부분) 공간이면 W 의 기저의 원소의 개수는 동일하다. 이 때, 기저의 원소의 개수를 W 의 차원(dimension)이라고 하며, $\dim W$ 로 표기한다.

Example.

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

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

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

- $\mathcal{P} = \{\text{모든 다항식}\}$ 의 기저는 $\{1, x, x^2, \dots\}$ 이며 $\dim \mathcal{P} = \infty$ 이다.

Homework.

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 독립임을 보여라.
2. a_1, \dots, a_n 는 서로 다른 실수이다. 이 때, $(1, a_1, a_1^2), \dots, (1, a_n, a_n^2)$ 이 독립임을 보여라.

Theorem 3. 체 F 에 대한 벡터 공간 V 의 독립인 v_1, \dots, v_k 에 대해서, $w \in V \setminus \langle v_1, \dots, v_k \rangle$ 이면 v_1, \dots, v_k, w 는 독립이다.

Proof. $c_1, \dots, c_k, a \in F$ 일 때,

$$c_1 v_1 + \dots + c_k v_k + a w = 0$$

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 $a = 0$ 이며, v_1, \dots, v_k 는 독립이므로 $c_1 = \dots = c_k = a = 0$ 이다. 그러므로 v_1, \dots, v_k, w 는 독립이다. \square

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

Theorem 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.

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

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

이다. 따라서, $W_1 \cap W_2 < V$ 가 성립한다. \square

Definition 4. 벡터 공간 V 의 부분 집합 W_1, W_2 에 대해서 $W_1 + W_2$ 를 다음과 같이 정의한다:

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

Example. 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.

Theorem 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.

Proof. 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,

$$c_1 v_1 + c_2 v_2 = (c_1 w_1 + c_2 w_2) + (c_1 u_1 + c_2 u_2)$$

이므로,

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

이다. 따라서 $W_1 + W_2 \leq V$ 이다. \square

2018년 9월 10일 **Theorem 6.** 체 F 에 대한 유한 생성 벡터 공간 U 와 W 에 대해, 다음이 성립한다:

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

Proof. $l = \dim(U \cap W)$, $n = \dim U - l$, $m = \dim W - l$ 이라 하고, $U \cap W$ 의 기저를 $\mathcal{B}_\cap = \{v_1, \dots, v_l\}$ 라고 하자. \mathcal{B}_\cap 을 확장해 U 의 기저 $\mathcal{B}_U = \{v_1, \dots, v_l, u_1, \dots, u_n\}$ 와 W 의 기저 $\mathcal{B}_W = \{v_1, \dots, v_l, w_1, \dots, w_m\}$ 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 $U + W$ 의 기저임을 보이자. $U + W$ 의 원소 v 를 고르면, $v = u + w$ 가 되는

$$u = a_1 v_1 + \dots + a_l v_l + b_1 u_1 + \dots + b_n u_n$$

와

$$w = a'_1 v_1 + \dots + a'_l v_l + c_1 w_1 + \dots + c_m w_m$$

¹이를 위해서는 u_1, \dots, u_n 과 w_1, \dots, 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.

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

$$\begin{aligned} v &= u + w \\ &= \left(\sum_{i=1}^l a_i v_i + \sum_{j=1}^n b_j u_j \right) + \left(\sum_{i=1}^l a'_i v_i + \sum_{k=1}^m c_k w_k \right) \\ &= \sum_{i=1}^l (a_i + a'_i) v_i + \sum_{j=1}^n b_j u_j + \sum_{k=1}^m c_k w_k \end{aligned}$$

이므로 v 는 $\text{Span}(\mathcal{B}_U \cup \mathcal{B}_W)$ 의 원소이고, $\mathcal{B}_U \cup \mathcal{B}_W$ 는 $U + W$ 를 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_j 항을 제외하고 모두 우변으로 이항하면

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

이 되고, $z = \sum_{j=1}^n b_j u_j$ 라고 두자.

$$\begin{aligned} \sum_{j=1}^n b_j u_j &\in \text{Span } \mathcal{B}_U = U \\ \sum_{i=1}^l -a_i v_i + \sum_{k=1}^m -c_k w_k &\in \text{Span } \mathcal{B}_W = W \end{aligned}$$

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

$$z = d_1 v_1 + \dots + d_l v_l$$

이 되는 $d_1, \dots, d_l \in F$ 가 유일하게 존재한다. 그런데 \mathcal{B}_U 와 \mathcal{B}_W 는 일차 독립이므로 $j \in \{1, \dots, l\}$ 에 대해 $b_j = 0$ 이고 $k \in \{1, \dots, m\}$ 에 대해 $c_k = 0$ 이다. 이에 따라 $z = \mathbf{0}$ 이 되어 $i \in \{1, \dots, l\}$ 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 $U + W$ 를 생성하고 일차 독립이므로, $U + W$ 의 기저이다. 결국

$$\begin{aligned}\dim(U + W) &= |\mathcal{B}_U \cup \mathcal{B}_W| \\ &= l + n + m \\ &= (l + n) + (l + m) - l \\ &= \dim U + \dim W - \dim(U \cap W)\end{aligned}\quad \square$$

My remark. 위 증명에서 $\mathcal{B}_\cap = \mathcal{B}_U \cap \mathcal{B}_W$ 임을 보이자.² 위 증명이 성립하기 위해서는 $\{u_1, \dots, u_n\}$ 와 $\{w_1, \dots, w_m\}$ 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 x 를 고르자. $\mathcal{B}_U \cap \mathcal{B}_W \subseteq U \cap W$ 이므로, $x \in \text{Span } \mathcal{B}_\cap$ 이다. 나아가 \mathcal{B}_U 와 \mathcal{B}_W 의 원소인 x 는 \mathcal{B}_\cap 의 모든 원소들과 독립이므로, $x \in \mathcal{B}_\cap$ 이어야 한다. 따라서 $\mathcal{B}_U \cap \mathcal{B}_W \subseteq \mathcal{B}_\cap$ 이다.

Definition 5. 체 F 에 대한 벡터 공간 V, W 에서, 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 $L : V \rightarrow W$ 을 선형 변환(linear transformation) 혹은 선형 사상(linear map)이라고 한다.

Example.

1. $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ 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. $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ 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.

3. 어떤 사상 $L : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ 이 존재한다는 것은 어떤 $m \times n$ 행렬 A 가 존재해서 $L(x) = Ax$ 라는 것이다.

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

4. $f \mapsto f'$ 의 미분 연산자 $L : C_I^\infty \rightarrow C_I^\infty$ 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. $f(x) \mapsto \int_0^x f(t) dt$ 의 적분 연산자 $L : C_I^\infty \rightarrow C_I^\infty$ 또한 선형 변환이다.

Definition 6. 두 벡터 공간 V 와 W 간의 선형 변환 $L : V \rightarrow W$ 에 대해 다음이 정의된다:

1. L 의 핵(kernel) 혹은 영 공간(null space)

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

2. L 의 치역(range) 혹은 상(image)

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

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

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

4. L 이 위로의(onto) 함수 혹은 단사 함수(surjective function, surjection)라는 것은 다음을 의미한다:

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

Example.

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 $N(L)$ 을 구하시오.

Solution.

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

즉

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

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

