

2017년 1학기 수학 및 연습 | 기말고사 채점기준

$$1. (a) \Phi(P) = A + P_v(\vec{AP}) = \boxed{A + \{(P-A) \cdot v\} v}$$

$$\text{혹은, } A - \{(A-P) \cdot v\} v, \quad A + \frac{(P-A) \cdot v}{v \cdot v} v,$$

기준: case ① 답 ($\Phi(P)$) 이 맞으면 과정과 관계없이 15점

case ② 답이 틀린 경우:

정사영 $P_v(\vec{AP}) = (\vec{AP} \cdot v)v$ 또는 $P_v(\vec{OP}) = P_v(\vec{P}) = (P \cdot v)v$

\Rightarrow 바르게 구했거나, 이 항이 풀이에 등장하면
부분점수 10점 인정 이 외는 0점.

(b) \times (a)에서 $\Phi(P)$ 은

정답대로 $\Phi(P) = A + ((P-A) \cdot v) v$ 로 구했거나

$\pm P$ 만큼 차이 나게 구한 경우 ($\Phi(P) = (A \pm P) + ((P-A) \cdot v) v$)
예 한하여, (b)를 해점.

여기서 벗어난 경우 (b)는 답안에 관계없이 O점.

(\Rightarrow) Φ 선형사상 $\Rightarrow l$ 이 원점 지남.

$$\begin{aligned}\Phi(P+cQ) &= A + \{(P+cQ-A) \cdot v\} v \\ &= A + \{(P-A) \cdot v\} v + c\{A + (Q-A) \cdot v\} v \\ &\quad - \{cA - (cA \cdot v) v\} \\ &= \Phi(P) + c\Phi(Q) - c\{A - (A \cdot v)v\}\end{aligned}$$

으로, Φ 가 선형사상이라는 가정으로부터

$$A - (A \cdot v)v = 0. \quad \therefore A = P_v(A)$$

이므로, A 와 v 는 나란하다. ($A=0$ 도 가능).

따라서 $A+tv=0$ 인 실수 t 존재. l 은 원점 지남.

(\Leftarrow) Φ 선형사상 $\Leftrightarrow l$ 이 원점 지남.

$l : \{A + tv \in \mathbb{R}^3 \mid t \in \mathbb{R}\}$ 이 원점을 지나므로,

$A = 0$ 으로 두고 풀어도 된다. 그러면

$$\Phi(P) = (P \cdot v)v$$

$$\Phi(P+cQ) = ((P+cQ) \cdot v)v$$

$$= (P \cdot v)v + c(Q \cdot v)v$$

$$= \Phi(P) + c\Phi(Q)$$

가 성립하여 Φ 는 선형사상.

기준: $(\Rightarrow), (\Leftarrow)$ 각 5점.

각 경우 내에서 부분점수 없음.

특히, (\Rightarrow) 부분에서,

$A = 0$ 만을 도출한 경우, (\Rightarrow) 부분 0점.

문제 2.

$$a, b, c, d: av_1 + bv_2 + cv_3 + dv_4 = 0 \cdots ①$$

①의 양변에 L, L^2, L^3 을 적용하면 ($L^2 = L \circ L, L^3 = L \circ L^2$)

$$2av_1 + 0 + cv_3 + 7dv_4 = 0 \cdots ②$$

$$4av_1 + 0 + cv_3 + 49dv_4 = 0 \cdots ③$$

$$8av_1 + 0 + cv_3 + 343dv_4 = 0 \cdots ④$$

$$④ - ③ \text{에서 } 4av_1 + 294dv_4 = 0 \cdots ⑤$$

$$③ - ② \text{에서 } 2av_1 + 42dv_4 = 0 \cdots ⑥$$

$$⑤, ⑥ \text{에서 } dv_4 = 0, v_4 \neq 0 \text{이므로 } d=0 \cdots ⑦$$

$$⑤, ⑦ \rightarrow a=0 \cdots ⑧, ⑦, ⑧, ③ \rightarrow c=0 \cdots ⑨$$

$$⑦, ⑧, ⑨, ① \rightarrow b=0$$

배점

1. ①에서 a, b, c, d 중 하나를 아무 설명 없이 0 아닌 실수로 두는 경우 10점 감점.
2. ①은 계산 실수가 있으면 10점 감점.

3. $T(a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3)$

$$= (-a_0 + a_1) + (a_0 - a_1 + 2a_2)x + (a_1 - a_2 + 3a_3)x^2 + (a_2 - a_3)x^3 + a_3x^4$$

{ 또는, $a_0(x-1) + a_1(x^2-x+1) + a_2(x^3-x^2+2x) + a_3(x^4-x^3+3x^2)$
으로 정리해도 됨. } 10점

or, in vector notation, $T(a_0, a_1, a_2, a_3)$

$$= (-a_0 + a_1, a_0 - a_1 + 2a_2, a_1 - a_2 + 3a_3, a_2 - a_3, a_3)$$

∴ 행렬 : $\begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ 10점 (답이 맞으면 20점)

* $T: P_3 \rightarrow P_4$ 가 아니라, 일반적인 n 에 대해 $T: P_n \rightarrow P_{n+1}$ 에 대응하는 행렬을 구한 경우 각 항목 $\times 50\%$ 의 점수

$$* T(e_1) = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, T(e_2) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, T(e_3) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, T(e_4) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

로 계산한 경우도, 계산이 맞으면 부분점수 10점.

* 2차 다항함수로 계산한 경우 (즉, $T: P_2 \rightarrow P_3$) 0점.

4.

$$(a). \quad L(1, 0, 0) = (0, -3, 0) \quad \dots 4 \text{ 점.}$$

$$L(0, 1, 0) = (-1, -1, 0) \quad \dots 4 \text{ 점.}$$

$$L(0, 0, 1) = (1, 9, 7) \quad \dots 4 \text{ 점.}$$

$$A = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 \\ -3 & -1 & 9 \\ 0 & 0 & 7 \end{bmatrix} \quad \dots 3 \text{ 점}$$

$$(b). \quad \text{부피 } V = \frac{1}{6} |\det A| = \frac{21}{6} = \frac{7}{2}.$$

\times 부피를 구하는 식 $\frac{1}{6} |\det A|$ 을 쓰면 5점.

$$\times |\det A| = |-21| = 21 \quad \dots 5 \text{ 점.}$$

$$\times \det A = 21 \text{ 이라 쓰면 } 0 \text{ 점.}$$

(별해).

xy 평면 위의 삼각형의 넓이 $\frac{3}{2}$: ... 5점

넓이 7. ... 5점

$$\text{부피 } V = \frac{3}{2} \times 7 \times \frac{1}{3} = \frac{7}{2}. \quad \dots 5 \text{ 점}$$

$$\begin{aligned}
 5 \text{ (a)} \quad & a \cdot (2a+b) \times (3b+5c) \\
 & = \det(a, 2a+b, 3b+5c) \quad \boxed{5} \\
 & = \det(a, b, 5c) \\
 & = 5 \det(a, b, c) = 15. \quad \boxed{10}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \text{(b)} \quad & (b \times c) \times (c \times 2a) = \{2a \cdot (b \times c)\}^3 c - \{c \cdot (b \times c)\}^3 2a \\
 & = 6c \\
 \therefore & (2a \times b) \cdot \{(b \times c) \times (c \times 2a)\}^3 \\
 & = (2a \times b) \cdot 6c = 12 \det(a, b, c) = 36. \quad \boxed{10}
 \end{aligned}$$

- Ⓐ (b)번에서 설명이 부족하거나 틀린 사항을 사용하면 0점.
 ↩ 특수, 특정한 a, b, c를 잡아 계산할 시 0점.

$$\#6. \quad X'(t) = (e^t, 2\cos(2t+\pi), \frac{2t}{t^2+e})$$

$$X''(t) = (e^t, -4\sin(2t+\pi), \frac{-2t^2+2e}{(t^2+e)^2})$$

$t=0$ 일때 $X(0) = (1, 0, 1)$ 이므로, $t=0$ 일때 접촉평면의 방정식을 구하려면 된다.

$$X'(0) = (1, -2, 0)$$

$$X''(0) = (1, 0, \frac{2}{e})$$

그러므로 접촉평면의 법선 벡터 \vec{n} 은

$$\vec{n} = X'(0) \times X''(0) = (-\frac{4}{e}, -\frac{2}{e}, 2)$$

\therefore 접촉평면의 방정식:

$$(X'(0) \times X''(0)) \cdot ((x, y, z) - (1, 0, 1)) = 0$$

$$\Rightarrow (-\frac{4}{e}, -\frac{2}{e}, 2) \cdot (x-1, y, z-1) = 0$$

$$\Rightarrow 2x + y - ez = 2 - e$$

또는, 접촉평면의 정의에 의해

$$\{ X(0) + aX'(0) + bX''(0) \mid a, b \in \mathbb{R} \}$$

$$= \{ (1+a+b, -2a, 1+\frac{2b}{e}) \mid a, b \in \mathbb{R} \}$$

* $X'(t), X''(t)$ 정확하게 구하지 않은 ← 감점.

7. (a)

$$\text{length}(X) = \int_0^{2\pi} |X'(t)| dt \quad \text{정의 : } \underline{+2점}$$

$$|X'(t)| = |(1 - \cos t, \sin t)|$$

$$= \sqrt{(1 - \cos t)^2 + \sin^2 t}$$

$$= \sqrt{2 - 2 \cos t}$$

$$= 2 |\sin \frac{t}{2}|$$

$$0 \leq t \leq 2\pi \text{ 이므로 } \sin \frac{t}{2} \geq 0.$$

$$\therefore \text{length}(X) = \int_0^{2\pi} 2 \sin \frac{t}{2} dt$$

$$= \left[-4 \cos \frac{t}{2} \right]_0^{2\pi}$$

$$= 8.$$

계산실수 없이 정답 : +8점

#7. b)

Sol 1) $\int_X f ds = \int_0^{2\pi} (t - \sin t) \cdot |X'(t)| dt$

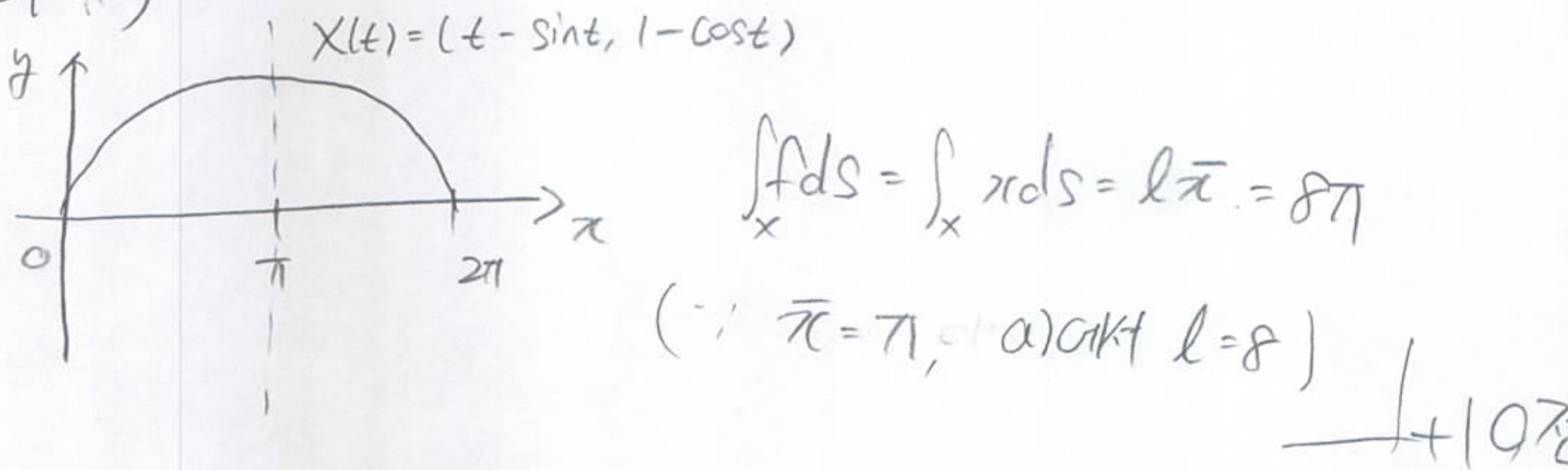
$= \int_0^{2\pi} (t - \sin t) \cdot 2\sin(\frac{t}{2}) dt$ $\quad \text{+2점}$

$= \int_0^{2\pi} \left(2t \sin(\frac{t}{2}) - 2\sin^2(\frac{t}{2}) \cos(\frac{t}{2}) \right) dt$

$= \left[-4t \cos(\frac{t}{2}) + 8 \sin(\frac{t}{2}) \right]_0^{2\pi} - 0 \quad \begin{array}{l} 2\sin^2(\frac{t}{2}) \cos(\frac{t}{2}) \text{ 가} \\ (\pi, 0) \text{ 점대칭} \end{array}$

$= 8\pi \quad \text{+8점}$

Sol 2)



$$\#8. \quad X(t) = e^{\sqrt{t}} (\cos \sqrt{t}, \sin \sqrt{t}) \quad (t \geq 1)$$

$$\Rightarrow X'(t) = \frac{1}{2\sqrt{t}} e^{\sqrt{t}} (\cos \sqrt{t}, \sin \sqrt{t}) + e^{\sqrt{t}} \left(-\frac{1}{2\sqrt{t}} \sin \sqrt{t}, \frac{1}{2\sqrt{t}} \cos \sqrt{t} \right)$$

$$= \frac{1}{2\sqrt{t}} e^{\sqrt{t}} (\cos \sqrt{t} - \sin \sqrt{t}, \sin \sqrt{t} + \cos \sqrt{t})$$

$$\Rightarrow |X'(t)| = \frac{1}{2\sqrt{t}} e^{\sqrt{t}} \sqrt{(\cos \sqrt{t} - \sin \sqrt{t})^2 + (\sin \sqrt{t} + \cos \sqrt{t})^2}$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2t}} e^{\sqrt{t}}$$

$$\therefore \text{길이 } s(t) = \int_1^t |X'(u)| du \quad \boxed{5점 ①}$$

$$= \int_1^t \frac{1}{\sqrt{2u}} e^{\sqrt{u}} du$$

$$= \sqrt{2} e^{\sqrt{u}} \Big|_1^t$$

$$= \sqrt{2} (e^{\sqrt{t}} - e) \quad \boxed{5점 ②}$$

$$\Leftrightarrow \sqrt{t} = \log \left(e + \frac{s}{\sqrt{2}} \right)$$

$$\therefore \tilde{X}(s) = \left(e + \frac{s}{\sqrt{2}} \right) \left(\cos \left(\log \left(e + \frac{s}{\sqrt{2}} \right) \right), \sin \left(\log \left(e + \frac{s}{\sqrt{2}} \right) \right) \right). \quad (s \geq 0)$$

③ 10점

* 채점기준

① $e(\cos 1, \sin 1)$ 부터의 거리 길이를 구하는 식 $s(t) = \int_1^t |X'(u)| du$ 를 정확히 써면 5점

- 만일 적분구간을 0부터 하여 계산한 경우, $t=0$ 부턴의 융선의 정의하지 않으므로 0점

- 위 식 대신 $|X'(u)|$ 에 실제 계산한 속도를 대입한 경우에도 5점

- 위 식 대신 부정적분으로 표현하거나, 적분구간을 다른 힘에 바꾼 경우, ②의 거리 길이를 정확하게 구한 경우 ①+② 둘다 10점, 정확하지 못한 경우 0점.

② 원의 길이 $s(t) = \sqrt{2}(e^{\sqrt{t}} - e)$ 를 정확히 구한 때는 다음과 같다.

③ 원의 길이를 정밀하게 $\tilde{X}(s) = \left(e + \frac{s}{\sqrt{2}}\right) \left(\cos(\log(e + \frac{s}{\sqrt{2}})), \sin(\log(e + \frac{s}{\sqrt{2}}))\right)$ 를 정확히 구한 때는 다음과 같다.

X-방법

1) $\sqrt{t} = \theta$ 로 치환한 때 ($X(t) = Y(\theta)$ 로 표기)

$$Y(\theta) = e^\theta (\cos \theta, \sin \theta) \quad (\theta \geq 1)$$

$$\Rightarrow Y'(\theta) = e^\theta (\cos \theta - \sin \theta, \sin \theta + \cos \theta)$$

$$\Rightarrow |Y'(\theta)| = \sqrt{2} e^\theta$$

$$\therefore s(\theta) = \int_1^\theta \sqrt{2} e^\varphi d\varphi = \sqrt{2}(e^\theta - e) = \sqrt{2}(e^{\sqrt{t}} - e) \quad (\text{마지막 동일})$$

2) 원의 길이 정밀한 때, $Y(\theta)$ 를 극좌표 위에 넣어 (r^θ, θ) 로 표기하면

$$s(\theta) = \int_1^\theta \sqrt{r^2 + (r')^2} d\varphi = \int_1^\theta \sqrt{2} e^\varphi d\varphi = \sqrt{2}(e^\theta - e) = \sqrt{2}(e^{\sqrt{t}} - e) \quad (\text{마지막 동일})$$

#9.

$$\begin{aligned}
 (a) \quad \|K(t)\| &= \frac{1}{|X'(t)|} \left(\frac{X'(t)}{|X'(t)|} \right)' \\
 &= \frac{1}{|X'(t)|} \cdot \frac{1}{|X'(t)|^2} \cdot \left(|X'(t)| \cdot X''(t) - \frac{d}{dt} |X'(t)| \cdot X'(t) \right) \\
 &= \frac{1}{|X'(t)|^3} \left(|X'(t)| \cdot X''(t) - \frac{X'(t) \cdot X''(t)}{|X'(t)|} \cdot X'(t) \right) \\
 &= \frac{1}{|X'(t)|^2} \cdot (X''(t) - P_{X'(t)}(X''(t))) \quad \boxed{15점}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (b) \quad P_{X'(0)}(X''(0)) &= \frac{X'(0) \cdot X''(0)}{|X'(0)|^2} \cdot X'(0) = \frac{4}{6} (1, 2, 1) \\
 \Rightarrow \|K(0)\| &= \frac{1}{|X'(0)|^2} (X''(0) - P_{X'(0)}(X''(0))) \\
 &= \frac{1}{6} ((-1, 2, 1) - \frac{2}{3} (1, 2, 1)) = \frac{1}{18} (-5, 2, 1) \quad \boxed{5점}
 \end{aligned}$$

$$|K(0)| = \|K(0)\| = \frac{\sqrt{30}}{18}.$$

$$\therefore \text{접촉원의 중심 } C = Q + \frac{|K(0)|}{|K(0)|^2} \quad \boxed{10점}$$

$$= (1, 0, 1) + \frac{18^2}{30} \cdot \frac{1}{18} (-5, 2, 1)$$

$$= (-2, \frac{6}{5}, \frac{8}{5}) \quad \boxed{15점}.$$