

1.

< 행렬식 >

행렬식 $\begin{vmatrix} 3 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 5 \\ -1 & 4 & 2 \end{vmatrix}$ 의 값을 구하시오. [1990]

$$(sol) \quad 3 \begin{vmatrix} 2 & 5 \\ 4 & 2 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 4 \end{vmatrix}$$

$$= 3(4-20) + (4-(-2))$$

$$= -48 + 6 = -42$$

2.

3×3 행렬 $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 3 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$ 의 역행렬을 $\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}$ 라 할 때,

$a_{21} + a_{32}$ 의 값은? [1996]

2

$$(sol) \quad \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

$$\Downarrow \begin{array}{l} R_1 \times (-3) + R_2 \\ R_1 \times (-1) + R_3 \end{array}$$

$$\left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -5 & -6 & -3 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & -1 & 0 & -1 \end{array} \right]$$

$$\Downarrow \begin{array}{l} R_3 \times 6 + R_2 \\ R_3 \times (-2) + R_1 \end{array}$$

$$\left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 3 & 1 & -6 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & -1 \end{array} \right]$$

$$\Rightarrow \begin{array}{l} R_2 \times (-1) + R_3 \end{array} \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 3 & 1 & -6 \\ 0 & 0 & 1 & -2 & -1 & 5 \end{array} \right]$$

a_{21} a_{32}

$$3 + (-1) = 2$$

3.

연립방정식 $\begin{cases} x+y+az=0 \\ x+ay+z=0 \\ ax+y+z=0 \end{cases}$ 이 $x=y=z=0$ 이외의 해를

갖도록 하는 a 의 값들의 합은? [1992] -1

$$(sol) \begin{bmatrix} 1 & 1 & a \\ 1 & a & 1 \\ a & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = 0$$

↓

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & a \\ 0 & a-1 & 1-a \\ 0 & 1-a & 1-a^2 \end{bmatrix}$$

↓

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & a \\ 0 & a-1 & -(a-1) \\ 0 & 0 & 2-a-a^2 \end{bmatrix}$$

$$2-a-a^2=0$$

$$\Leftrightarrow a^2+a-2=0$$

$$\Leftrightarrow (a+2)(a-1)=0$$

$$a=1 \text{ or } a=-2$$

$$1+(-2) = \underline{\underline{-1}}$$

4.

행렬 $A = \begin{pmatrix} -1 & 2 & 0 \\ 7 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$ 에 대한 보기의 진위를 판정하고 이유를

설명하시오. [2010]

〈보기〉

A는 항등행렬이 아닌 두 개의 가역행렬(정칙행렬)의 곱으로 나타낼 수 있다.

(p8) 이 말 \Rightarrow ~~일차독립~~

$$\begin{bmatrix} -1 & 2 & 0 \\ 7 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

↓

$$\begin{bmatrix} -1 & 2 & 0 \\ 0 & 18 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \begin{matrix} c_1 = 0 \\ c_2 = 0 \\ c_3 = 0 \end{matrix} \quad \text{일차독립}$$

\therefore 항등행렬 아닌 가역행렬 곱으로 ~~표현 불가!~~

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 2 & 0 \\ 7 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

표현 가능

\rightarrow 그냥 일차독립이면 항등행렬을 곱으로 표현 가능한지

무조건 항등행렬 곱으로만 나타내지는 것 X

5.

행렬 $A = \begin{pmatrix} -1 & 2 & 0 \\ 7 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$ 에 대한 보기의 진위를 판정하고 이유를

설명하시오. [2010]

〈보기〉

A는 수반행렬(adjoint matrix)의 행렬식(determinant)은 A의 행렬식의 제곱과 같다.

(p8) adjoint matrix = Cofactor of Transpose

$$\text{여인수} \Rightarrow \begin{matrix} (-1)^{i+j} M_{ij} \\ \parallel \\ C_{ij} \end{matrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & C_{13} \\ C_{21} & C_{22} & C_{23} \\ C_{31} & C_{32} & C_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 12 & -21 & 0 \\ -6 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -18 \end{bmatrix}$$

$$\text{adj}(A) = \begin{matrix} \swarrow \text{Transpose} \\ \begin{bmatrix} 12 & -6 & 0 \\ -21 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -18 \end{bmatrix} \end{matrix}$$

$$\begin{vmatrix} 12 & -6 & 0 \\ -21 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -18 \end{vmatrix} = 12 \times 54 + 6(21 \times 18) \\ = 12 \times 3 \times 18 + 6 \times 21 \times 18 \\ = 18(36 + 126) = \underline{2916}$$

162

$$(\det A)^2 = \begin{vmatrix} -1 & 2 & 0 \\ 7 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{vmatrix}^2 = (-12 - 2(21))^2 \\ = (-12 - 42)^2 \\ = (54)^2 = \underline{2916} \\ (50+4)^2 \\ = 2500 + 400 + 16 \\ = 2916$$

$$\therefore |\text{adj}(A)| = |A|$$

6.

각 성분이 실수인 3×3 정칙행렬(가역행렬) A의 수반행렬(adjoint matrix)을 $\text{adj } A$ 라 할 때, 〈보기〉의 진위를 판정하고 이유를 설명하시오. [2011]

〈보기〉

- ㄱ. 임의의 자연수 n 에 대하여 $\text{adj}(A^n) = (\text{adj } A)^n$ 이다.
- ㄴ. 행렬 A의 전치행렬(transpose matrix)을 A^T 라 할 때, $\text{adj}(A^T) = (\text{adj } A)^T$ 이다.
- ㄷ. $\text{adj}(\text{adj } A) = A$

ㄱ. True ㄴ. True ㄷ. False

$$A \cdot \text{adj}(A) = \det(A) \cdot I_3 \quad (*)$$

ㄱ. True

(\because (*)의 양변을 n 제곱하면

$$A^n \cdot (\text{adj}(A))^n = (\det(A))^n \cdot I_3$$

(*)에서 A 자리에 A^n 을 대입하면

$$A^n \cdot \text{adj}(A^n) = \det(A^n) \cdot I_3 = (\det A)^n \cdot I_3$$

이므로 $A^n \cdot (\text{adj}(A))^n = A^n \cdot \text{adj}(A^n)$ 이 성립.

양변에 A의 역행렬을 n 번 취하면

$$(\text{adj } A)^n = \text{adj}(A^n) \quad \text{임을 알 수 있다.}$$

ㄴ. True

(\because (*) 양변을 전치행렬로 만들어주면

$$A^T (\text{adj}(A))^T = \det A \cdot I_3$$

(*)에서 A 자리에 A^T 를 대입하면

$$A^T \cdot \text{adj}(A^T) = \det(A^T) \cdot I_3 = \det A \cdot I_3$$

이므로 $A^T (\text{adj}(A))^T = A^T \cdot \text{adj}(A^T)$

양변에 A^T 의 역행렬을 취하면

$$(\text{adj } A)^T = \text{adj}(A^T)$$

c. False

(반례) $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$

$\text{adj}(A) = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

$\text{adj}(\text{adj}(A)) = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$

2.

< 부분공간 >

벡터 공간(vector space) \mathbb{R}^3 이 부분공간(subspace)이 아닌 것은? [1996]

(4)

- ① $W = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x = z\}$
- ② $W = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + z = 0\}$
- ③ $W = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x - y + z = 0\}$
- ④ $W = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid xy = 0\}$

(sol) \mathbb{R}^3 의 부분공간은 다음중 한가지 형태임.

1. $\{ (0, 0, 0) \}$

2. 원점을 지나는 직선

3. 원점을 지나는 평면

4. \mathbb{R}^3

실수체 \mathbb{R} 위의 벡터공간 V 에 대하여 W_1, W_2 를 V 의 부분공간이라 하자. $V = W_1 + W_2$ 일 때, 임의의 $v \in V$ 에 대하여

$$v = w_1 + w_2 (w_1 \in W_1, w_2 \in W_2)$$

로 유일하게 표현될 필요충분조건은 $W_1 \cap W_2 = \{0\}$ 임을 증명하시오. [2003]

(p8) 몰라서 풀이 붐.

(\Rightarrow) $W_1 \cap W_2 = \{0\}$ 을 보이자.

$$i) W_1 \cap W_2 \subset \{0\}$$

$v \in W_1 \cap W_2$ 이면, $v + 0 = v = 0 + v$ 이고 가정에서 v 는 유일하게 표현된다고 했으므로 $v = 0$ 이다.

$$ii) W_1 \cap W_2 \supset \{0\}$$

\mathbb{R} 의 부분공간이란 \mathbb{R} 의 공집합이 아닌 부분집합으로서 그 자체가 벡터공간이라는 의미이다.

벡터공간은 항상 0 을 포함하므로 W_1, W_2 모두 0 을 포함한다.

따라서 $0 \in W_1 \cap W_2$ 이 성립한다.

(\Leftarrow) $V = W_1 + W_2$ 이므로 임의의 $v \in V$ 에 대하여 $v = w_1 + w_2$ 인 $w_1 \in W_1, w_2 \in W_2$ 가 존재한다.

이제 유일성만 보이면 충분하다.

$w_1, w_1' \in W_1, w_2, w_2' \in W_2$ 에 대하여 $w_1 + w_2 = w_1' + w_2'$ 라 하자.

$w_1 - w_1' \in W_1, w_2' - w_2 \in W_2$ 이므로

$w_1 - w_1' = w_2' - w_2 \in W_1 \cap W_2 = \{0\}$ 이 성립한다.

따라서 $w_1 = w_1', w_2 = w_2'$ 이다. ■

9.

실수체 \mathbb{R} 위에서 정의된 벡터공간 \mathbb{R}^3 에 관련된 <보기>의 진위를 판정하고 이유를 설명하시오. [2010]

— <보기> —

- ㄱ. 유리수 전체의 집합 \mathbb{Q} 에 대하여 \mathbb{Q}^3 는 \mathbb{R}^3 의 부분공간이다.
 ㄴ. \mathbb{R}^3 의 부분공간 $U = \{(x, y, z) \mid z = x + 5y\}$ 에 대하여 \mathbb{R}^3 가 U 와 W 의 직합(direct sum) $U \oplus W$ 와 같게 되는 \mathbb{R}^3 의 부분공간 W 가 존재한다. U^\perp

(sol) ㄱ. ~~True~~ False ㄴ. True

ㄱ. False

Scalar \mathbb{R} $\mathbb{R}(1, 1, 1) = (\mathbb{R}, \mathbb{R}, \mathbb{R}) \neq \mathbb{Q}^3$

이므로 \mathbb{Q}^3 는 \mathbb{R}^3 의 부분공간 아님.

ㄴ. True

$$U \oplus U^\perp = \mathbb{R}^3.$$

10.

< 일차독립, 일차종속 >

세 벡터 $(1, 1, 0), (1, x, 1), (0, 1, -1)$ 이 일차종속이 될 x 의 값은? [1992]

$$(sol) \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & x & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

↓

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & x-1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

↓

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