# Lecture4. Factorization into A=LU

## **▼ 1. Inverse of matrix multiplication**

### **▼ 1)** Inverse of matrix multiplication

• 단위행렬을 만들기 위해 역행렬을 곱해줄때는 각 행렬의 역행렬이 본래 자신의 행렬과 붙을 수 있게 원래 행렬 곱셈의 반대 순서로 역행렬을 곱해줘야한다.

$$ABB^{-1}A^{-1} = AIA^{-1} = I$$
  
 $BAA^{-1}B^{-1} = BIB^{-1} = I$ 

# ▼ 2) Transpose(전치)

• 전치: row의 원소들이 column이 되고 column의 원소들이 row가 되는 것

$$egin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \xrightarrow{transpose} & egin{bmatrix} a_{11} & a_{212} \ a_{12} & a_{22} \end{bmatrix}^T$$

• 행렬곱셈에 transpose를 적용시키면 다음과 같다.

$$AA^{-1}=I \xrightarrow{transpose} (AA^{-1})^T=(I)^T(A^{-1})^T(A)^T=I$$

• A의 역행렬의 transpose는 A의 transepose의 역행렬로 바꿔쓸 수 있다.

$$(A^{-1})^T = (A^T)^{-1}$$

#### **▼ 2. LU decomposition**

# **▼ 1) LU Decomposition(Factorization)**

• 2x2 크기인 non-singular matrix A

$$A = egin{bmatrix} 2 & 1 \ 8 & 7 \end{bmatrix}$$

• A를 소거하여 Upper Triangular Matrix인 U를 만들기 위해  $E_{21}$ 을 만들어보면 다음과 같다.

$$E_{21}A=U \ egin{bmatrix} 1 & 0 \ -4 & 1 \end{bmatrix} egin{bmatrix} 2 & 1 \ 8 & 7 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} 2 & 1 \ 0 & 3 \end{bmatrix}$$

ullet A=LU를 구하기 위해 좌변과 우변에  $(E_{21})^{-1}$ 을 각각 곱해준다.

$$(E_{21})^{-1}E_{21}A = (E_{21})^{-1}U$$
  $IA = (E_{21})^{-1}U$   $A = LU$ 

- 소거행렬  $E_{21}$ 의 역행렬이 L행렬인 것을 알 수 있다.
- 이때 L행렬은 Lower Triangular Matrix 형태이다.

$$A=LU$$
  $egin{bmatrix} 2 & 1 \ 8 & 7 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} 1 & 0 \ 4 & 1 \end{bmatrix} egin{bmatrix} 2 & 1 \ 0 & 3 \end{bmatrix}$ 

## **▼ 2) LDU Decomposition**

- Pivot을 분리하기를 원하는 경우가 있다.
- U행렬은 대각선으로 두 개의 pivot인 2와 3을 가지고 있다. 만약 이 pivot들만 따로 분리하여 행렬을 만들고 싶을 때 다음과 같이 할 수 있다.

$$egin{aligned} rac{row \ of \ U}{1st \ pivot} &= rac{[2 \ 1]}{2} = \ [1 \ 1/2] \ rac{row \ of \ U}{2nd \ pivot} &= rac{[0 \ 3]}{3} = \ [0 \ 1] \end{aligned}$$

$$A = LU$$
 
$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 8 & 7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 4 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}$$
 
$$= \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 4 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1/2 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$
 
$$A = LDU$$

- 이렇게 만들어진 행렬의 조합을 LDU Decomposition Matrix라고 한다.
- D는 Diagonal Matrix이며 대각선 방향의 원소들만 가지고 있는 대각 행렬이다.

# ▼ 3) 3x3 case

• 3x3크기의 행렬A가 있다고 가정해보자.

$$A = egin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \ a_{21} & a_{22} & a_{23} \ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}$$

• A를 소거하기 위해서  $E_{21}, E_{31}, E_{32}$ 순서대로 곱해서 소거해야한다. (이때, row change는 없음)

$$E_{32}E_{31}E_{21}A = U$$

• A=LU형태를 만들기 위해 좌변과 우변 모두  $E_{21}, E_{31}, E_{32}$ 의 역행렬을 곱한다.

$$A = E_{21}^{-1} E_{31}^{-1} E_{32}^{-1} U$$
$$A = LU$$

- U를 만들기위한 방법은 E와 L 두 가지가 있다고 볼 수 있다.
- 두가지 방법을 비교하기 위해 다음과 같은 행렬A가 있다고 해보자.

$$A = egin{bmatrix} 2 & 1 & 7 \ 4 & -1 & 16 \ 0 & -15 & 19 \end{bmatrix}$$

• 소거법을 적용하여 EA=U를 구하는 과정에서 E행렬을 살펴보면 다음과 같다.

$$E_{32}E_{31}E_{21}=E$$
  $egin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \ 0 & 1 & 0 \ 0 & -5 & 1 \end{bmatrix} egin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \ 0 & 1 & 0 \ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} egin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \ -2 & 1 & 0 \ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \ -2 & 1 & 0 \ 10 & -5 & 1 \end{bmatrix}$ 

• 위에서 구한 E행렬로 L행렬을 구하면 다음과 같다.

$$E_{32}^{-1}E_{31}^{-1}E_{21}^{-1} = L$$
  $egin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \ 2 & 1 & 0 \ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} egin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \ 0 & 1 & 0 \ 0 & 5 & 1 \end{bmatrix} egin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \ 0 & 1 & 0 \ 0 & 5 & 1 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \ 2 & 1 & 0 \ 0 & 5 & 1 \end{bmatrix}$ 

- 행렬 E를 A에 곱하게 되면 E의 10은 A의 row1에 곱해지게 되어 계산과정에 큰 영향을 미치게 된다.
- 행렬 L의 경우 계산과정에 큰 영향을 미치는 것이 없다.
- A=LU Decomposition에서 만약 row change가 없다면 소거에 사용되는 multiplier들은 L행렬의 각자 위치에 그대로 들어간다.

#### **▼** 4) Permutations

- Row change가 필요한 경우 Permutation Matrix(치환행렬)를 곱해준다.
- $P_{12}$ 에서 P는 Permutation을 의미하고 12는 row1과 row2를 교환한다는 뜻이다.

• Permutation Matrix를 row로 봤을때 각 row가 단위 행렬과 비교해서 몇번째 줄에 위치했는지 보면 어느 row를 바꾸는지 알 수 있다.

$$I = egin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \ 0 & 1 & 0 \ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \ P_{12} = egin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \ 1 & 0 & 0 \ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \ P_{13}P_{23} = egin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \ 0 & 0 & 1 \ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

- Permutation Matrix의 조합의 개수는 n!이다.
- 다시 원래대로 돌려놓으려면 역행렬을 곱해주면 된다.
- Permutation Matrix 자체가 대각 원소들을 기준으로 좌우가 대칭인 경우에는 Transpose로 역행렬을 구할 수 있다.