

3강. 수학적 벡터

→ 4차원 이상의 벡터가 이론상 있는 구조는
 수학적 벡터의 본질에서 벗어난다
 (물리적 기하적으로 벗어나도 수학적 벡터에서는
 상관 없다)

[연 습 문 제]

- 다음 두 벡터 u, v 의 사잇각 θ 에 대하여 $\cos \theta$ 의 값을 구하시오.
 - $u = (-3, 5), v = (2, 7)$
 - $u = (2, 1, 3), v = (1, 2, -4)$
 - $u = (2, 0, 1, -2), v = (1, 5, -3, 2)$
- 다음 두 벡터 u, v 에 의해 결정되는 평행사변형의 넓이를 구하시오.
 - $u = (2, 3, 0), v = (-1, 2, -2)$
 - $u = (-3, 1, -3), v = (6, -2, 6)$
- 두 점 $(-1, -1, 0), (2, 0, 1)$ 을 지나는 직선이 세 점 $(1, -1, 0), (1, 2, 0), (0, 0, 2)$ 을 지나는 평면과 만나는 교점의 좌표를 구하시오.
- 두 벡터 $u = (2, 0), v = (1, 3)$ 를 이용하여 행렬식 $\det \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$ 의 절댓값이 2차원 공간에서 어떤 기하적인 의미를 갖는지 고찰하시오.
- 세 벡터 $u = (2, 0, 0), v = (0, 3, 0), w = (1, 1, 1)$ 를 이용하여 행렬식 $\det \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ 의 절댓값이 3차원 공간에서 어떤 기하적인 의미를 갖는지 고찰하시오.

— Index —

- 1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
- 2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
- 3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
- 4. 기저와 차원

1. 대수구조

(1) 대수구조

수 뿐 아니라 수를 대신할 수 있는 모든 것을 대상으로 하는 집합과 그 집합에 부여된 연산이 여러 가지 공리로써 엮인 수학적 대상.

간단히 **일련의 연산들이 주어진 집합**을 대수구조라고 한다.

Structure

— Index —

- 1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
- 2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
- 3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
- 4. 기저와 차원

(2) 여러 대수구조

반군 : 집합과 그 위의 결합법칙을 따르는 하나의 이항 연산을 갖춘 대수구조.

모노이드 : 항등원을 갖는 반군.

군 : 역원을 갖는 모노이드.

아벨군(가환군) : 교환법칙이 성립하는 군.

환 : 덧셈에 대하여 아벨군, 곱셈에 대하여 반군을 이루고 분배법칙이 성립하는 대수구조.

항등원

덧셈 $A+B=A$ $0=0$ \therefore 덧셈의 항등원은 0이다곱셈 $A \times B=A$ $1=1$ \therefore 곱셈의 항등원은 1이다

— Index —

- 1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
- 2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
- 3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
- 4. 기저와 차원

가군 : 어떤 환의 원소에 대한 곱셈이 주어지며, 분배법칙이 성립하는 아벨군.

가환환 : 곱셈이 교환법칙을 만족하는 환.

나눗셈환 : 0이 아닌 모든 원소가 역원을 가지며, 원소의 개수가 둘 이상인 환.

체 : 가환환인 나눗셈환. 즉, 사칙연산이 자유로이 시행 될 수 있고 산술의 잘 알려진 규칙들을 만족하는 대수구조.

— Index —

1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
4. 기저와 차원

2. 벡터공간

(1) 벡터공간

체 F 에 대한 가군 $(V, +, \cdot)$ 을
 벡터공간, V 의 원소를 벡터라 한다.

이때 $+$ 는 벡터의 덧셈이고, \cdot 는 벡터의
 스칼라배다. Vector x 스칼라

참고> $+$: $V \times V \rightarrow V$ 인 함수

\cdot : $F \times V \rightarrow V$ 인 함수

<벡터공간의 조건>

— Index —

1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
4. 기저와 차원

① $(V, +)$ 는 아벨군이다. ($u, v, w \in V$)

1) $(u+v)+w=u+(v+w)$) 교환, 결합 법칙 성립

2) $u+v=v+u$

3) $u+\vec{0}=u$ 인 $\vec{0}$ 가 V 에 존재한다.

4) $u+(-u)=\vec{0}$ 인 $-u$ 가 V 에 존재한다.) 역원

② $(V, +, \cdot)$ 는 F 의 가군이다. ($k, m \in F$) (k, m : scalar, u : Vector)

1) $k \cdot (m \cdot u) = (km) \cdot u$

2) F 의 곱셈 항등원 1에 대해 $1 \cdot u = u$

3) $(k+m) \cdot (u+v) = k \cdot u + m \cdot u + k \cdot v + m \cdot v$

— Index —

1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
4. 기저와 차원

(2) 선형생성

① 부분벡터공간

벡터공간 V 상에서 정의된 덧셈과
 스칼라배에 대하여 그 자체로서 벡터공간
 이 되는 V 의 부분집합 W 를 V 의
 부분벡터공간 또는 부분공간이라 한다.

— Index —

1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
4. 기저와 차원

② 선형생성

벡터공간 V 의 공집합이 아닌 부분집합 $S = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ 내의 벡터들의

가능한 모든 선형결합으로 이루어진, V 의 부분벡터공간을 S 의 (선형)생성 $\text{span}(S)$ 이라 한다. 즉,

$$\text{span}(S) = \left\{ \sum_{i=1}^n k_i v_i \mid k_i \in F, v_i \in S \right\}$$

이때 S 가 $\text{span}(S)$ 을 (선형)생성한다 라고 한다. n 차원 실수공간 Vector

ex) $S = \{(1,0), (0,1)\}$ S의 모든 원소로 부터 선형결합이 가능하다

$$F = \mathbb{R} \text{ (실수)}$$

$$\Rightarrow \text{Span}(S) = \{k(1,0) + m(0,1) \mid (k,m \in \mathbb{R})\}$$

$$= \{(k,m)\}$$

$$= \mathbb{R}^2 \text{ (2차원 실수공간 Vector)}$$

2차원 유클리드 공간

$\Rightarrow S$ 집합은 2차원 실수공간 Vector를 생성한다

— Index —

1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
4. 기저와 차원

Linear Independence

(3) 선형독립 (집합내의 Vector들이 상호 연관성이 없게 판단하는 개념)

벡터공간 V 의 공집합이 아닌 부분집합 $S = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ 에 대하여

$$k_1 v_1 + k_2 v_2 + \dots + k_n v_n = \vec{0}$$

$$\Rightarrow k_1 = k_2 = \dots = k_n = 0$$

이때 S 가 선형독립이라고 한다. 만약 $k_1 = k_2 = \dots = k_n = 0$ 외의 다른 해가

존재하면 S 가 선형종속이라고 한다.

Linear dependence

ex) $S_1 = \{(1,0), (0,1)\}$
 \downarrow 선형결합
 $k_1(1,0) + k_2(0,1) = \vec{0}$

$$k_1 = k_2 = 0$$

$\therefore S_1$ 은 선형독립

$\rightarrow k$ 가 오로지 0일 때

$$S_2 = \{(1,0), (0,1), (1,1)\}$$

\downarrow 선형결합

$$k_1(1,0) + k_2(0,1) + k_3(1,1)$$

$$k_1 = k_2 = k_3 = 0$$

$$\text{or } k_1 = 1, k_2 = 1, k_3 = -1$$

$$\text{or } k_1 = 2, k_2 = 2, k_3 = -2$$

$\therefore S_2$ 은 선형종속

$\rightarrow k$ 가 여러 존재

— Index —

1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
4. 기저와 차원

3. 여러 벡터공간

(1) 노름공간

노름이 부여된 K -벡터공간 $(V, \|\cdot\|)$

노름이란 $\forall u, v \in V, \forall k \in K$ 에 대해

아래 세 조건을 만족시키는 함수

$\|\cdot\|: V \rightarrow [0, \infty)$ 이다. ($K \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$)

$$1) \|kv\| = |k| \|v\|$$

$$2) \|u+v\| \leq \|u\| + \|v\|$$

$$3) \|v\| = 0 \Leftrightarrow v = \vec{0}$$

\rightarrow 노름의 조건

• Norm과 Inner product의 관계

$$V = (v_1, v_2)$$

$$\|V\| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2}$$

$$V \cdot V = (v_1, v_2) \cdot (v_1, v_2)$$

$$= v_1^2 + v_2^2$$

$$\therefore \|V\| = \sqrt{V \cdot V}$$

— Index —

1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
4. 기저와 차원

(2) 내적공간

내적이 부여된 K -벡터공간 $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$
 내적이란 $\forall u, v, w \in V, \forall k \in K$ 에 대해

아래 네 조건을 만족시키는 함수

$\langle \cdot, \cdot \rangle: V \times V \rightarrow K$ 이다. ($K \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$)

$$1) \langle u+v, w \rangle = \langle u, w \rangle + \langle v, w \rangle$$

$$2) \langle ku, v \rangle = k \langle u, v \rangle$$

$$3) \langle u, v \rangle = \overline{\langle v, u \rangle} \quad (\text{공액에 복수 가능, 실수면 실수일 때도 만족한다})$$

$$4) v \neq 0 \Rightarrow \langle v, v \rangle > 0$$

자명한 내적

$\vec{v} \cdot \vec{u}$: 실수공간에서만 정의됨

$\langle \vec{v}, \vec{u} \rangle$: 실수, 복소수 공간 모두에서 정의되는
내적의 기호

ex) (1) $\langle (1,0) + (0,1), (2,3) \rangle$

$$= \langle (1,1), (2,3) \rangle$$

$$= 1 \times 2 + 1 \times 3 = 5$$

$$= \langle (1,0), (2,3) \rangle + \langle (0,1), (2,3) \rangle$$

$$= 2 + 3 = 5$$

(4) $\langle (2,3), (2,3) \rangle$

$$= 2^2 + 3^2 = 9 > 0$$

이) 노름

$$\vec{v} \cdot \vec{w} = \|\vec{v}\| \|\vec{w}\| \cos \theta$$

$$= \vec{v} \cdot \vec{w}_1 + \vec{v} \cdot \vec{w}_2 + \dots$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w}_1 \rangle + \langle \vec{v}, \vec{w}_2 \rangle + \dots$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w}_1 + \vec{w}_2 + \dots \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

$$= \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle$$

(3) 유클리드공간

음이 아닌 정수 n 에 대하여 n 차원

유클리드공간 R^n 은 실수집합 R 의 n 번

곱집합이며, 이를 n 차원 실수 벡터공간

으로써 정의하기도 한다.

이 위에 내적 $\langle u, v \rangle = \sum_{i=1}^n u_i v_i = u \cdot v$ 을

정의하면 점곱, 스칼라곱 이라고도 한다.

실수에 대해서만 Inner Product 하면

유클리드 공간 내에서 정의 된다

basis / Dimension

4. 기저와 차원

① 기저

벡터공간 V 의 부분집합 B 가

선형독립이고 V 를 생성할 때, B 를 V 의
기저라 한다. ②

② 차원 (기저의 갯수나 차원이다)

B 가 벡터공간 V 의 기저일 때 B 의

원소의 개수를 V 의 차원 $\dim(V)$ 라 한다.

ex) 기저의 예

$$V = \mathbb{R}^2$$

$$B_1 = \{(1,0), (0,1)\} \Rightarrow \text{Span}(B_1)$$

↓ Linear Combination

$$k_1(1,0) + k_2(0,1) = \vec{0}$$

∴ B_1 은 선형 독립이다 ①

$$\dim(B_1) = n(B_1) = 2$$

이 때 B_1 은 V 를 생성한다 ②

∴ ①② 모두 만족하기가

B_1 은 V 의 기저이다

$$B_2 = \{(1,0), (0,1), (1,1)\} \Rightarrow \text{Span}(B_2)$$

$$k_1(1,0) + k_2(0,1) + k_3(1,1) = \vec{0}$$

k 는 무수히 많은 해가 존재

∴ B_2 은 선형 종속이다

$$\dim(B_2)$$

$$= n(B_2) = 3$$

∴ B_2 은 V 의 기저가 아니다

— Index —

1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
4. 기저와 차원

— Index —

1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
4. 기저와 차원

Regular Bases

③ 정규기저 (B 의 모든 원소 b 에 대해 모든 노름 값이 1일 때)

다음 조건을 만족하는 노름공간 V 의 기저 B 를 정규기저라 한다.

$$\forall b \in B, \|b\| = 1$$

Orthogonal Bases 임의의

④ 직교기저 (B 의 원소 b_1, b_2 에서 내적한 결과 = 0)

다음 조건을 만족하는 내적공간 V 의 기저 B 를 직교기저라 한다.

$$\forall b_1, b_2 \in B, \langle b_1, b_2 \rangle = 0$$

ex) \mathbb{R}^2 에 대해 (2차원 유클리드 공간에서)

b_1	b_2	정규기저	표준기저
$B_1 = \{(2, 0), (1, 1)\}$		$\ b_1\ = 2$ $\ b_2\ = 1$ X	$\vec{b}_1 \cdot \vec{b}_2 = (2 \times 1) + (0 \times 1) = 2$ X
$B_2 = \{(1, 0), (\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}})\}$		$\ b_1\ = 1$ $\ b_2\ = 1$ O	$\vec{b}_1 \cdot \vec{b}_2 = \frac{1}{\sqrt{2}}$ X
$B_3 = \{(1, 1), (1, -1)\}$		$\ b_1\ = \sqrt{2}$ $\ b_2\ = \sqrt{2}$ X	$\vec{b}_1 \cdot \vec{b}_2 = 0$ O
$B_4 = \{(1, 0), (0, 1)\}$		$\ b_1\ = 1$ $\ b_2\ = 1$ O	$\vec{b}_1 \cdot \vec{b}_2 = 0$ O

\therefore Standard Bases

— Index —

1. 대수구조
 - (1) 대수구조
 - (2) 여러 대수구조
2. 벡터공간
 - (1) 벡터공간
 - (2) 선형생성
 - (3) 선형독립
3. 여러 벡터공간
 - (1) 노름공간
 - (2) 내적공간
 - (3) 유클리드공간
4. 기저와 차원

⑤ 정규직교기저

정규기저이자 직교기저인 내적공간의 기저를 정규직교기저라 한다. ($\|b_n\| = 1$ and $\langle b_1, b_2 \rangle = 0$)

특히 \mathbb{R}^n 의 정규직교기저 $\rightarrow n$ 차원 유클리드 공간 내에서 ~

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

를 표준기저라 한다. ($\|b_n\| = 1$ and $\vec{b}_1 \cdot \vec{b}_2 = 0$)

Standard Bases

[연습 문제]

1. 이번 강의에서 배운 대수구조들의 관계도를 작성하시오.
2. 다음의 연산이 부여된 집합이 벡터공간인지 아닌지 판별하고, 아니라면 그 이유를 설명하시오.
 - (1) 표준적인 벡터덧셈과 아래의 스칼라배가 부여된 모든 실수 3-튜플 (x, y, z) 의 집합.

$$k(x, y, z) = (k^2x, k^2y, k^2z)$$
 - (2) 표준적인 행렬덧셈과 스칼라배가 부여된 모든 $\begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix}$ 꼴의 2×2 대각행렬 집합.

3. 세 벡터 $u = (-1, 0, 1, 2)$, $v = (2, 1, 3, 0)$,
 $w = (3, -1, 2, 5)$ 에 대하여 다음 중 $\text{span}\{u, v, w\}$ 의
벡터인 것을 모두 고르시오.
- ① $(0, 0, 0, 0)$ ② $(2, 2, 2, 2)$
③ $(3, 6, 7, -12)$ ④ $(9, 0, 11, 12)$
4. R^4 의 부분집합
 $\{(2, 2, -6, -2), (2, 0, -2, 1), (3, 1, -5, 0)\}$ 가 선형독립
인지 아닌지 판별하고, 아니라면 각 벡터를 나머지 두
벡터의 선형결합으로 표현하시오.
5. R^3 에 대해서 ① 정규지만 직교아닌, ② 직교지만 정교
아닌, ③ 정규직교인 기저의 예를 드시오.

<3강 문제풀이>

(문제 2)

(1) $k(x, y, z) \stackrel{?}{=} (k^2x, k^2y, k^2z)$ 성립하?

$$(k_1 + k_2)^2(x, y, z)$$

$$= ((k_1 + k_2)^2x, (k_1 + k_2)^2y, (k_1 + k_2)^2z) \quad \rightarrow \quad k_1^2(x, y, z) + k_2^2(x, y, z)$$

(2) 가능하

(문제 3)

$U = (-1, 0, 1, 2)$, $V = (2, 1, 3, 0)$, $W = (3, -1, 2, 5)$ 에 대해 $\text{Span}\{U, V, W\}$ 의 벡터인 것은?

Linear combination 으로 Span 이 되나?

① $(0, 0, 0, 0)$

↓ Linear Combination

$$aU + bV + cW = (0, 0, 0, 0)$$

$$a(-1, 0, 1, 2) + b(2, 1, 3, 0) + c(3, -1, 2, 5) = (0, 0, 0, 0)$$

→ L.C 의 결과 $(0, 0, 0, 0)$ 이 나온다면 해를 찾을 수 없다

$$\begin{pmatrix} -a + 2b + 3c = 0 \\ b - c = 0 \\ a + 2b + 2c = 0 \\ 2a + 5c = 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{가우스 소거법}} \begin{pmatrix} -1 & 2 & 3 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 3 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 5 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 5 & 5 & 0 \\ 0 & 4 & 11 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 5 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 10 & 0 \\ 0 & 0 & 15 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 5 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} a + 5c = 0 \\ b - c = 0 \\ c = 0 \\ 3c = 0 \end{pmatrix} \therefore a, b, c = 0$$

대입

③ $(2, 2, 2, 2)$

$$\begin{pmatrix} -a + 2b + c = 2 \\ b - c = 2 \\ a + 2b + 2c = 2 \\ 2a + 5c = 2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} -1 & 2 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 2 \\ 1 & 3 & 2 & 2 \\ 2 & 0 & 5 & 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 & 2 \\ 0 & 5 & 5 & 4 \\ 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & -6 & 1 & -2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 5 & 4 \\ 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 10 & -6 \\ 0 & 0 & -5 & 10 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 6 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 14 \end{pmatrix}$$

$$0c = 14$$

∴ 불가능

(문제 4)

$\{(2, 2, -6, -2), (2, 0, -2, 1), (3, 1, -5, 0)\}$ 가 선형 독립의 판별.

↓ Linear Combination

$$a(2, 2, -6, -2) + b(2, 0, -2, 1) + c(3, 1, -5, 0) = \vec{0} \Leftrightarrow a, b, c \text{ 의 해가 없으면 선형 독립}$$

$$\begin{cases} 2a + 2b + 3c = 0 \\ 2a + c = 0 \\ -6a - 2b - 5c = 0 \\ -2a + b = 0 \end{cases} \begin{array}{l} \text{가운 조건} \\ \text{2개 방도 가능하지만} \\ \text{4개 방을 위해 행렬 방정식으로도 풀 수 있다} \end{array}$$

$$\star \begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 0 \\ -6 & -2 & -5 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\times(1)} \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 2 & 2 & 3 & 0 \\ -6 & -2 & -5 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\times(1)} \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 3 & 3 & 0 \\ 0 & 4 & 4 & 0 \\ 0 & 3 & 3 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\times(1)} \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

⚡ 각 행의 시작을 더 변경할 수 없다

$$\therefore a = -\frac{1}{2}c$$

$$b = -c$$

$$\begin{pmatrix} a = -\frac{1}{2}, b = -1, c = 1 \\ a = -1, b = -2, c = 2 \\ \vdots \end{pmatrix}$$

∴ 무한히 많음이 존재한다
⇒ 선형 종속이다

↓ 선형 결합으로 표현하기

① $a = -\frac{1}{2}, b = -1, c = 1$ 일때

$$-\frac{1}{2}u - 1v + 1c$$

$$= -\frac{1}{2}(2, 2, -6, -2) - (2, 0, -2, 1) + (3, 1, -5, 0)$$

② $a = -1, b = -2, c = 2$ 일때

$$\Rightarrow -(2, 2, -6, -2) - 2(2, 0, -2, 1) + 2(3, 1, -5, 0)$$

(문제 5)

① regular bases 다고 not orthogonal bases

$$\|b_n\| = 1$$

$$\langle b_1, b_2, b_3, \dots, b_n \rangle = 0$$

$$\left\{ \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0 \right), \underset{b_2}{(0, 1, 0)}, \underset{b_3}{(0, 0, 1)} \right\}$$

$$\|b_n\| = (1, 1, 1)$$

$$\langle b_1, \dots, b_n \rangle = \langle b_1, b_2, b_3 \rangle$$

$$= \vec{b}_1 \cdot \vec{b}_2 \cdot \vec{b}_3$$

$$= 0 + 0 + 0 = 0$$

② $\{(2, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$

③ $\{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$