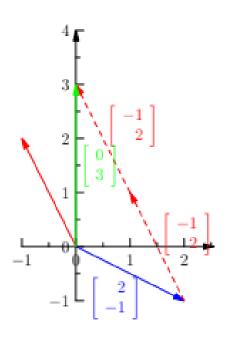
The Geometry of Linear Equations

Column 관점

$$x \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix} + y \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \end{bmatrix}$$

- $\begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix}$ 를 c, $\begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}$ 를 d로 보면 xc + yd = b 와 같은 1차결합으로 해석 가능함. 이 경우 b는 c와 d가 만드는 평면내의 벡터여야 함 .
 - → Column space
- □ 언제 해가 존재하는가?
- □ n-차원으로 확장



The Geometry of Linear Equations

- Matrix 관점
 - $\begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \end{bmatrix}$
 - $A = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$ 계수 행렬 (coefficient matrix)
 - $x = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$ 미지수 벡터
 - $\mathbf{a} A \mathbf{x} = \mathbf{b}$
- 1차독립
 - □ 열벡터들이 1차 독립인가?
 - \bullet 임의의 b를 만족하는 x의 존재여부
 - x가 1개만 존재하면 1차독립
 - □ 행벡터들이 1차 독립여부

1.2 Length and Dot Products

- 내적 (dot product or inner product)
 - $\mathbf{v} = (v_1, v_2)$ 와 $\mathbf{w} = (w_1, w_2)$ 가 주어졌을 때, $\mathbf{v} \cdot \mathbf{w} = v_1 w_1 + v_2 w_2$
 - □ 교환법칙 성립: $\mathbf{v} \cdot \mathbf{w} = \mathbf{w} \cdot \mathbf{v}$
- 벡터의 길이
 - □ 길이 (norm): $\|\boldsymbol{v}\| = \sqrt{\boldsymbol{v} \cdot \boldsymbol{v}}$
 - □ 단위 벡터 (unit vector): 길이가 1인 벡터 $oldsymbol{u} \cdot oldsymbol{u} = 1$
 - u = v/||v|| : v와 방향이 같고 길이가 1인 단위 벡터
- 두 벡터간의 각도
 - \boldsymbol{v} 와 \boldsymbol{w} 와 직교할 때 $\boldsymbol{v} \cdot \boldsymbol{w} = 0$
 - □ 두개의 단위 벡터 \boldsymbol{u} 와 \boldsymbol{U} 가 θ 의 각도를 이룰 때, $\boldsymbol{u} \cdot \boldsymbol{U} = \cos \theta$

1.3 Matrices

- 행렬의 곱
- 단위 행렬 (Identity matrix): notation *I*
- 역행렬
 - 행렬 A가 주어졌을 때, AB = I = BA 를 만족하는 행렬. Notation: A^{-1}
- 1차독립 또는 1차종속
 - 가역행렬 (Invertible matrix)
 - □ 특이행렬 (singular matrix) 또는 비가역행렬 (Noninvertible matrix)
 - □ 정사각행렬 $(n \times n)$ 의 경우 모든 열 또는 모든 행이 독립이면 가역행 렬, 아니면 특이행렬임

2.2 The Idea of Elimination

■ 가우스 소거법

$$\begin{cases} x - 2y = 1 \\ 3x + 2y = 11 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x - 2y = 1 \\ +8y = 8 \end{cases}$$

□ Pivot: 각 행의 첫번째 0이 아닌 원소

$$\begin{cases} x + 2y + z = 2 \\ 3x + 8y + z = 12 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x + 2y + z = 2 \\ 2y - 2z = 6 \\ 5z = -10 \end{cases}$$

2.3 Elimination Using Matrices

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 3 & 8 & 1 \\ 0 & 4 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 12 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 3 & 8 & 1 \\ 0 & 4 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & -2 \\ 0 & 4 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix} = U$$

• A를 U로 변환하는 과정을 b에도 적용하면 $c = \begin{bmatrix} 2 \\ 6 \\ -10 \end{bmatrix}$ 을 얻음.

→ Ux = c → 후치환(back substitution) 과정을 통해 z, y, x 값을 차례로 찾을 수 있음.

2.3 Elimination Using Matrices

- 앞의 과정을 소거행렬 (elimination matrix)를 이용하여 다시 표현
- 소거행렬은 소거과정의 한단계를 표현
 - □ 첫행에 -3을 곱한 후, 두번째 행에 더한다.

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = E_{21}$$

- 앞의 연산은 $E_{32}(E_{31}(E_{21}A)) = U$ 로 표현
- □ 행렬의 곱은 결합법칙 성립 $E = E_{32}E_{31}E_{21}$
- □ 앞의 연산은 EAx = Eb 와 동일

2.3 Elimination Using Matrices

- 가우스 소거법
 - 만약 pivot값이 0일 경우에는 행들간의 교환이 필요 → 치환행렬 (Permutation matrix)
 - □ 1행과 2행을 바꾸려면?

2.5 Inverse Matrices

■ 주어진 사각행렬의 역행렬을 구하는 방법

무어전 지역 경찰의 작성철을 무어든 경험
$$\begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow Ax = b$$
 가 옆으로 2개 있는 것에 해당

Gauss-Jordan Elimination

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

- 3x3 case?
- LU 분해