

선형대수

2013년 1학기

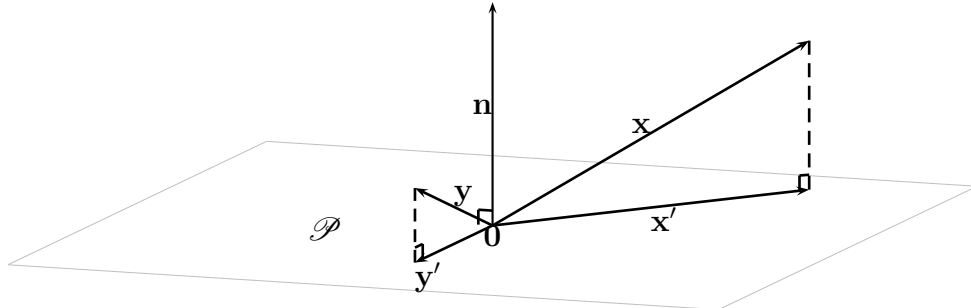
중간고사

서울시립대학교
컴퓨터과학부

주의사항

- 시험지는 앞/뒤로 인쇄되어 있으니 유의하시기 바랍니다.
- 만점은 100 점입니다.
- 부정행위가 발각되면 즉시 시험지가 압수되고 0 점 처리 됩니다.
- “ $M \in \mathbb{R}^{m \times n}$ ” 은, M 이 실수 (real number) 들로 구성된 $m \times n$ 크기의 matrix 라는 의미입니다.
- 교재에 있는 theorem을 이용할 경우, 해당 theorem을 증명할 필요 없이 어떤 theorem 인지를 밝히고 이용하여도 좋습니다.

1. [30점] Unit vector $\mathbf{n} := \begin{bmatrix} n_1 \\ n_2 \\ n_3 \end{bmatrix}$ 에 orthogonal하고 원점 (origin) 을 지나는 평면 (plane) \mathcal{P} 가 있다. 임의의 3차원 vector (예를 들어 아래 그림의 \mathbf{x} 와 \mathbf{y}) 를 \mathcal{P} 로 orthogonal 하게 projection 하여 얻게 되는 vector (예를 들어 아래 그림의 \mathbf{x}' 와 \mathbf{y}') 를 생각해 보자.



- (a) [10점] 위 orthogonal projection은 임의의 vector에 아래 matrix를 곱한 것과 같음을 보여라. 즉, “ $\mathbf{x}' = A\mathbf{x}$ ”임을 보여라.

$$A = I - \mathbf{nn}^T$$

(Hint)

\mathbf{x} , $\text{proj}_{\mathbf{n}}(\mathbf{x})$, 그리고 \mathbf{x}' 의 관계를 생각해 보라.

- (b) [20점] (이 문제는 어려울 수 있으니, 다른 문제를 먼저 풀어볼 것을 권장함) 평면 \mathcal{P} 위의 nonzero vector \mathbf{u} 가 있다. 이 때, 다음 system of linear equation의 solution을 구하라. (Solution의 개수가 무한히 많을 경우, free variable을 사용하여 solution의 형태를 구체적으로 기술하라.)

$$A\mathbf{x} = \mathbf{u}.$$

(Hint)

이 문제를 Gauss elimination을 사용하여 풀려면 매우 복잡할 수 있다. 다음과 같은 방법을 고려해 보라.

\mathbf{u} 와 평행하지 않은 평면위의 또다른 nonzero vector \mathbf{v} 를 고려해보자. 이 때, 3차원 공간상의 임의의 vector \mathbf{x} 는 세 vector \mathbf{n} , \mathbf{u} , \mathbf{v} 의 linear combination으로 나타낼 수 있다.

$$\mathbf{x} = t_1\mathbf{n} + t_2\mathbf{u} + t_3\mathbf{v}, \quad (t_1, t_2, t_3 \in \mathbb{R}).$$

\mathbf{x} 를 위와 같이 나타내어 equation에 대입한 후, t_1, t_2, t_3 가 어떤 값을 가져야 하는지 생각해 보라.

Solution:

(a)

$$\mathbf{x}' = \mathbf{x} - \text{proj}_{\mathbf{n}}(\mathbf{x}) = A\mathbf{x} = \mathbf{x} - \mathbf{nn}^T\mathbf{x} = \mathbf{x} - (\mathbf{n} \cdot \mathbf{x})\mathbf{n}.$$

(b) Let

$$\mathbf{x} = t_1\mathbf{n} + t_2\mathbf{u} + t_3\mathbf{v}.$$

Then, since $A\mathbf{n} = \mathbf{0}$, $A\mathbf{u} = \mathbf{u}$, and $A\mathbf{v} = \mathbf{v}$, we get

$$A\mathbf{x} = A(t_1\mathbf{n} + t_2\mathbf{u} + t_3\mathbf{v}) = t_1A\mathbf{n} + t_2A\mathbf{u} + t_3A\mathbf{v} = \mathbf{0} + t_2\mathbf{u} + t_3\mathbf{v} = t_2\mathbf{u} + t_3\mathbf{v} = \mathbf{u}.$$

Since \mathbf{v} is not parallel to \mathbf{u} , the equality holds when $t_2 = 1$ and $t_3 = 0$.
Therefore, the solution is

$$\mathbf{x} = t_1 \mathbf{n} + \mathbf{u}$$

where t_1 is the free variable.

2. 10점 Gaussian elimination을 수행할 때, 아래의 두 elementary row operation은 필요하지 않는 이유를 설명하시오.

- kR_i
- $R_i \leftarrow R_i + kR_j \ (i < j)$

Solution:

- “ kR_i ” is not required since we do not need to set the pivot value to 1.
- “ $R_i \leftarrow R_i + kR_j \ (i < j)$ ” is not required since we only make the values below pivot elements zeros.

3. 15점 2×2 matrix A 가 있다.

$$A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

A 에 다음의 각 elementary row operation을 적용했을 때의 determinant는 무엇인가?
 $\det A$ 를 사용하여 나타내라.

- (a) 5점 $R_1 \leftrightarrow R_2$
(b) 5점 kR_1
(c) 5점 $R_2 \leftarrow R_2 + kR_1$

Solution:

(a)

$$\begin{vmatrix} c & d \\ a & b \end{vmatrix} = bc - ad = -\det A$$

(b)

$$\begin{vmatrix} ka & kb \\ c & d \end{vmatrix} = kad - kbc = k \det A$$

(c)

$$\begin{vmatrix} a & b \\ c - ka & d - kb \end{vmatrix} = a(d - kb) - b(c - ka) = ad - kab - bc + kab = \det A$$

4. [25점] 다음을 각각 보여라.

- (a) [10점] 3×3 matrix A 가 있다. 만약 A 의 세번째 row가 A 의 첫번째 row와 두번째 row의 합과 같다면, A 는 invertible하지 않음을 보여라. (편의상 A 의 모든 elements는 0이 아니라고 가정한다.)
- (b) [15점] 위 성질이 $n \times n$ matrix에도 적용됨을 보여라. 즉, $n \times n$ matrix A 의 k 번째 row가 A 의 i 번째 row와 j 번째 row의 합과 같다면,

$$R_k = R_i + R_j, \quad (i, j, k \text{는 서로 다르다})$$

A 는 invertible하지 않음을 보여라. (편의상 A 의 모든 elements는 0이 아니라고 가정한다.)

Solution:

(a)

(b)

5. 20점 4×4 matrix A 가 다음과 같다고 하자.

$$A = \begin{bmatrix} a & a & a & a \\ a & b & b & b \\ a & b & c & c \\ a & b & c & d \end{bmatrix}.$$

- (a) 10점 A 를 LU factorization하시오.
 (b) 10점 위에서 A 가 invertible하기 위한 a, b, c, d 의 최소조건은 무엇인가?

Solution:

(a)

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} a & a & a & a \\ a & b & b & b \\ a & b & c & c \\ a & b & c & d \end{bmatrix} &\xrightarrow{\substack{R_2-R_1 \\ R_3-R_1 \\ R_4-R_1}} \begin{bmatrix} a & a & a & a \\ 0 & b-a & b-a & b-a \\ 0 & b-a & c-a & c-a \\ 0 & b-a & c-a & d-a \end{bmatrix} & (L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & * & 1 & 0 \\ 1 & * & * & 1 \end{bmatrix}) \\ &\xrightarrow{\substack{R_3-R_2 \\ R_4-R_2}} \begin{bmatrix} a & a & a & a \\ 0 & b-a & b-a & b-a \\ 0 & 0 & c-b & c-b \\ 0 & 0 & c-b & d-b \end{bmatrix} & (L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & * & 1 \end{bmatrix}) \\ &\xrightarrow{R_4-R_3} \begin{bmatrix} a & a & a & a \\ 0 & b-a & b-a & b-a \\ 0 & 0 & c-b & c-b \\ 0 & 0 & 0 & d-c \end{bmatrix} & (L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}) \end{aligned}$$

- (b) For A to be invertible, the diagonal elements of U should all non-zeros.
 Therefore, the conditions are

$$a \neq 0, a \neq b, b \neq c, c \neq d$$