

80강 직교대각화 가능 (Orthogonal Diagonalizability)

① 직교닮음 (Orthogonally similar)

$$C = P^{-1}AP \quad (P \text{가 직교행렬})$$

$$A = PCP^{-1} \quad P^{-1} = P^T$$

② 직교대각화 (Orthogonally diagonalize)

$$D = P^{-1}AP \quad (\text{직교 닮음 일대})$$

$$= P^TAP$$

$$T(x) = Ax = PD^{-1}x$$

행렬 직교. 길도 1 \hookrightarrow basis 변환
orthonormal

③ 직교대각화 가능하면 \Rightarrow 대칭행렬이다.

pf) A: 직교대각화 가능 \Rightarrow A가 대칭행렬임을 보이자.

$$D = P^TAP \text{를 만족하는 직교행렬 } P \text{ 존재.}$$

$$A = PD P^T \quad (P^{-1} = P^T)$$

$$A^T = (PD P^T)^T = P D^T P^T$$

$$\therefore A^T = A \Rightarrow A \text{는 대칭.}$$

④ $n \times n$ 행렬 (A가) 실수행렬이면

A는 직교대각화 가능하다.

pf) 귀납법. i) $A: 1 \times 1$ ii) $A: (n-1) \times (n-1) \Rightarrow n \times n$

i) $A: 1 \times 1$ $A = [a]$ 대각행렬

$$D = [1][a][1] \\ = PA P^T$$

ii) $(n-1) \times (n-1)$ 인 대칭행렬은 직교대각화 가능

A: $n \times n$ 대칭행렬 (실수) \Rightarrow 실수인 고유값 λ 를 가져올 수 있다. λ 에 해당하는 단위 고유벡터를 v_1 라고 하자.

$$\mathbb{R}^n \text{ 공간의 basis } B = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$$

orthonormal

$$P = [v_1, v_2, \dots, v_n] \rightarrow \text{직교행렬}$$

$$P^TAP \text{는 대칭행렬 } (P^TAP)^T = P^TAP$$

$$= P^T A [v_1, v_2, \dots, v_n] = P^T [Av_1, Av_2, \dots, Av_n]$$

$$= P^T [\lambda v_1, \lambda v_2, \dots, \lambda v_n] = P^T [\lambda v_1, \lambda v_2, \dots, \lambda v_n]$$

$$= \begin{bmatrix} v_1^T \\ v_2^T \\ \vdots \\ v_n^T \end{bmatrix} [\lambda v_1, \lambda v_2, \dots, \lambda v_n] = \begin{bmatrix} \lambda & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda \end{bmatrix}$$

$$P^TAP = \begin{bmatrix} \lambda & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda \end{bmatrix} \text{ B는 대칭}$$

$$\downarrow \text{대각}$$

$$D = T^{-1} B T = T^T B T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \lambda & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda \end{bmatrix} = D$$

\hookrightarrow 대각행렬

$$D = T^T P^T A P T$$

$$= U^T A U$$

P : 직교행렬 T 도 직교

$$U = P T: \text{직교}$$