선형대수학

이양민(Yang Min Lee)

manson23@nate.com

S03-301-01호실

카카오ID: yanwenry

프로그래밍 실습

2. 다음 행렬 A, B, C, C T의 계수를 구하라. 연계: 7.2절

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 2 & 5 & -3 & -4 & 8 \\ 4 & 7 & -4 & -3 & 9 \\ 6 & 9 & -5 & 2 & 4 \\ 0 & -9 & 6 & 5 & -6 \end{bmatrix}$$

```
import numpy as np
4 usages

def pprint(msg, A):
    print("---", msg, "---")
    (n,m) = A.shape

for i in range(0, n):
    line = ""
    for j in range(0, m):
        line += "{0:.2f}".format(A[i,j]) + "\t"
    print(line)
    print("")
```

```
A = np.eye(4)
pprint( msg: "A", A)
print("rank(A) =", np.linalg.matrix_rank(A)) # 행
B = np.zeros((3,3))
pprint( msg: "B", B)
print("rank(B) =", np.linalg.matrix_rank(B)) # 행
C = np.array([[2, 5, -3, -4, 8],
              [4, 7, -4, -3, 9].
              [6, 9, -5, 2, 4],
              [0, -9, 6, 5, -6]]);
pprint( msg: "C", C)
print("rank(C) =", np.linalg.matrix_rank(C)) # 행
CT = np.transpose(C)
pprint( msg: "C^T", CT)
print("rank(C^T) =", np.linalg.matrix_rank(CT)) #
```

연습 문제



5. 다음 선형변환의 표준행렬을 구하라.

- (a) $L(x_1, x_2) = (-3x_1, 2x_2)$
- (b) $L(x_1, x_2) = (x_1 + x_2, 3x_1 4x_2)$
- (c) $L(x_1, x_2, x_3) = (2x_1 + x_2 + x_3, 2x_2 4x_3)$
- (d) $L(x_1, x_2, x_3) = (2x_1 + 3x_2, 2x_2 x_3, x_1 + 2x_3, x_2 + 2x_3)$
- (e) $L(x_1, x_2, x_3, x_4) = (x_1 + 2x_2, 0, 2x_2 + x_4, 2x_2 x_4)$
- (f) $L(x_1, x_2) = (x_1 + 2x_2, 0, x_1 3x_2, 2x_1)$
- (g) $L(x_1, x_2, x_3) = (x_1 5x_2 + 4x_3, x_2 6x_3)$
- (h) $L(x_1, x_2, x_3, x_4) = 3x_1 + 4x_3 5x_4$
- **6.** $L: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^2$ 가 선형변환이고 L(1, 0, 0) = (2, 3), L(0, 1, 0) = (2, 1), L(0, 0, 1) =(1, -1)일 때, 다음을 구하라.

- (a) L(1, 2, 3) (b) L(1, 0, -1) (c) L(2, 3, 1) (d) L(x, y, z)

연습 문제

- **10.** \mathbb{R}^2 공간의 좌표 (a, b)를 x축 방향으로 2, y축 방향으로 3만큼 평행이동하는 표준행렬의 동차 표현을 구하라.
- **11.** \mathbb{R}^3 공간의 좌표 (a, b, c)를 x축 방향으로 2, y축 방향으로 -1, z축 방향으로 5만큼 평행이동하는 표준행렬의 동차 표현을 구하라.
- **12.** \mathbb{R}^3 공간에서 y축을 기준으로 $45\,^\circ$ 만큼 반시계방향으로 회전할 때, 점 (1, 2, 1)이 이동한 위치를 구하라.
- **13.** \mathbb{R}^2 공간에서 원점을 중심으로 30° 만큼 반시계방향으로 회전한 다음, x축을 기준으로 반사하는 선형변환의 표준행렬을 구하라.
- **14.** \mathbb{R}^2 공간에서 벡터 x의 길이를 2배로 확대하고, 반시계방향으로 30° 회전하는 선형변환의 표준행렬을 구하라.

연습 문제



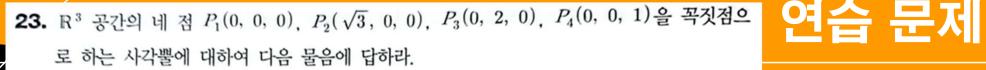
- 17. 표준행렬 $A=\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$ 에 대한 선형변환 $L\colon \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ 가 아래의 각 위치를 변환한 결과 를 구하라.

 - (a) $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ (b) $\begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix}$ (c) $\begin{bmatrix} -2 \\ -2 \end{bmatrix}$ (d) $\begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$

- **18.** \mathbb{R}^2 공간에서 꼭짓점이 (0, 0), (1, 0), (1, 1), (0, 1)인 사각형에 대해, 다음 행렬 A를 표준행렬로 갖는 선형변환을 적용한 결과를 좌표평면에 그려라.

- (a) $A = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ (b) $A = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & -2 \end{bmatrix}$ (c) $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$
- **19.** 선형변환 $L_1(x, y) = (2x+y, x+2y)$ 와 $L_2(x, y) = (-x+y, 2y)$ 에 대하여, 선형변환의 합성 $L_2 \circ L_1$ 을 구하라.
- **20.** 선형변환 L_1 과 L_2 의 표준행렬이 각각 A와 B일 때, $L_2 \circ L_1$ 의 표준행렬을 구하라.

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 4 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}$$



- (a) x축으로 기준으로 y축 방향으로 3, z축 방향으로 2만큼 층밀림변환한 사각뿔의 각 꼭짓점을 구하라.
- (b) x축 방향으로 2, y축 방향으로 -1, z축 방향으로 3만큼 평행이동한 사각뿔의 각 꼭짓점을 구하라.
- **24.** 행렬 $A = \begin{bmatrix} 3/5 & 4/5 & 0 \\ -4/5 & 3/5 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ 의 변환에 해당하는 선형변환이 노름보존 선형연산자임을 보여라.
- **25.** \mathbb{R}^3 공간의 초기 좌표계에서 항공기에 피치 30°, 롤 60°를 순차적으로 적용할 때, 처음 좌표 (0, 1, 0)의 변환된 좌표를 구하라.
- 26. 다음 각 표준행렬에 대한 선형변환의 결과를 기하학적으로 설명하라.

(a)
$$A = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$
 (b) $A = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ (c) $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

27. \mathbb{R}^3 공간에서 투영중심이 $(0,\ 0,\ -10)$ 이고 투영면은 z=0인 원근투영을 사용하여 점 (4, 2, 3)을 투영한 좌표를 구하라.