

제3절 가우스-조던 소거법과 역행렬

1. 가우스-조던 소거법의 원리



예제 4.11

다음 연립방정식의 해를 가우스-조던 소거법을 이용하여 구하여라.

$$\begin{aligned} \text{(a)} \quad & 2x + z = 20 \\ & 2y - z = 0 \\ & -6x - 3y + z = 0 \end{aligned}$$



(a) 우선 문제의 연립방정식의 계수행렬과 우변을 행렬로 나타낸 뒤 가우스-조던 소거법을 적용하면 그 과정은 다음과 같다.

$$\begin{aligned} & \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 0 & 1 & 20 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ -6 & -3 & 1 & 0 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & \frac{1}{2} & 10 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & -3 & 4 & 60 \end{array} \right] \\ & \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & \frac{1}{2} & 10 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 3 & 60 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & \frac{1}{2} & 10 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 5 & 120 \end{array} \right] \\ & \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & \frac{1}{2} & 10 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 24 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 & 12 \\ 0 & 0 & 1 & 24 \end{array} \right] \end{aligned}$$

제3절 가우스-조던 소거법과 역행렬

2. 미지변수의 개수가 방정식 개수보다 많은 경우

- 미지변수의 개수가 일차방정식의 개수보다 많은 경우에는 일반적으로 수없이 많은 해가 존재
- 일차방정식의 수가 미지변수의 수보다 적기 때문에 가우스-조던 소거법을 더 이상 적용하기는 어려움. **기저변수**(basic variable)와 **비기저변수**(non-basic variable) 개념 이용.

**예제 4.13**

다음 연립일차방정식의 기저해를 모두 구하여라.

$$x_1 + x_2 + 2x_3 = 5$$

$$x_1 + 2x_2 + 4x_3 = 7$$

풀이

- (a) x_1 을 비기저변수로 설정하면($x_1=0$) x_2 와 x_3 의 값은 아래 행렬에 가우스-조던 소거법을 적용하면 된다.

$$\left[\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & 5 \\ 2 & 4 & 7 \end{array} \right]$$

그러나 $\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$ 의 역행렬이 존재하지 않음을 손쉽게 알 수 있으므로 이 경우에는 기저해가 존재할 수 없다.

- (b) x_2 를 비기저변수로 설정하면($x_2=0$)

$$\left[\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & 5 \\ 1 & 4 & 7 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & 5 \\ 0 & 2 & 2 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 1 \end{array} \right]$$

에서 $\{x_1=3, x_2=0, x_3=1\}$ 이 기저해가 됨을 알 수 있다.

- (c) 마지막으로 x_3 를 비기저변수로 설정하면($x_3=0$)

$$\left[\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 5 \\ 1 & 2 & 7 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 5 \\ 0 & 1 & 2 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \end{array} \right]$$

에서 $\{x_1=3, x_2=2, x_3=0\}$ 이 기저해가 된다.

3. 역행렬의 도출

- $\mathbf{AX}=\mathbf{B}$ 의 해가 존재하는 경우 가우스-조던 소거법을 적용하면 $\mathbf{I}_n\mathbf{X}=\mathbf{B}'$ 의 형태가 된다. \mathbf{AX} 가 $\mathbf{I}_n\mathbf{X}$ 로 변했다는 것은 곧 \mathbf{A}^{-1} 에 \mathbf{AX} 를 곱해 준 결과로 해석할 수 있는데, 이는 다시 $\mathbf{B}'=\mathbf{A}^{-1}\mathbf{B}$ 임을 의미

$$\mathbf{B}' = (\mathbf{A}^{-1}\mathbf{I}_n) \mathbf{B}$$

- 행렬 \mathbf{A} 옆에 \mathbf{I}_n 을 추가한 뒤 $[\mathbf{A} \mid \mathbf{I}_n]$ 전체에 가우스-조던 소거법을 적용하여 \mathbf{A} 를 \mathbf{I}_n 으로 변환시키면 \mathbf{I}_n 은 \mathbf{A}^{-1} 이 됨

3. 역행렬의 도출



예제 4.15

가우스-조던 소거법을 응용하여 다음 행렬의 역행렬을 구하여라.

$$(a) \quad \mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \\ -1 & 3 & 2 \end{bmatrix}$$

풀이

(a)

$$\begin{aligned} & \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 3 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 5 & 1 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right] \\ \rightarrow & \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 5 & 1 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 2 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 5 & 1 \end{array} \right] \\ \rightarrow & \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & -1 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 5 & 1 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 2 & 7 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 5 & 1 \end{array} \right] \end{aligned}$$

따라서 $\mathbf{A}^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & 7 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 1 & 5 & 1 \end{bmatrix}$ 이 도출된다.

4. 추축연산법

- 일반적으로 $n \times n$ 행렬 A 의 0이 아닌 원소 a_{ij} 에 대하여 추축연산을 하고자 할 때, a_{ij} 를 추축원소, i 행을 추축행이라 하고, j 열을 추축열이라고 부르며 다음의 규칙에 따라 변환된다.

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1j} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \cdots & \vdots \\ a_{i1} & a_{i2} & \cdots & a_{ij} & \cdots & a_{in} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \cdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mj} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & 0 & \cdots & b_{1n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \cdots & \vdots \\ b_{i1} & b_{i2} & \cdots & 1 & \cdots & b_{in} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \cdots & \vdots \\ b_{m1} & b_{m2} & \cdots & 0 & \cdots & b_{mn} \end{bmatrix} = B$$

4. 추축연산법

i) 추축행의 모든 원소들은 추축원소 a_{ij} 로 나눈다. 즉,

$$[a_{i1} \ a_{i2} \ \cdots \ a_{in}] \rightarrow \left[\frac{a_{i1}}{a_{ij}} \quad \frac{a_{i2}}{a_{ij}} \quad \cdots \quad \frac{a_{in}}{a_{ij}} \right] = [b_{i1} \ b_{i2} \ \cdots \ 1 \ \cdots \ b_{in}]$$

ii) 추축열은
$$\begin{bmatrix} a_{1j} \\ \vdots \\ a_{i-1,j} \\ a_{ij} \\ a_{i+1,j} \\ \vdots \\ a_{mj} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$
 으로 변환한다.

iii) 나머지 원소들은 규칙 ∇ 에 의하여 변환된다. 즉,

$$\begin{bmatrix} a_{i1} & \textcircled{a_{ij}} & \cdots & a_{is} & \cdots & a_{in} \\ \vdots & \vdots & \nabla & \vdots & & \vdots \\ a_{t1} & a_{tj} & \cdots & a_{ts} & \cdots & a_{tn} \end{bmatrix}$$

$$b_{ts} = a_{ts} - \frac{a_{tj} \times a_{is}}{a_{ij}} \text{에 의하여 구하면 된다.}$$