



# 선형변환과 부분공간

(Linear transformation and Subspaces)

Keon M. Lee

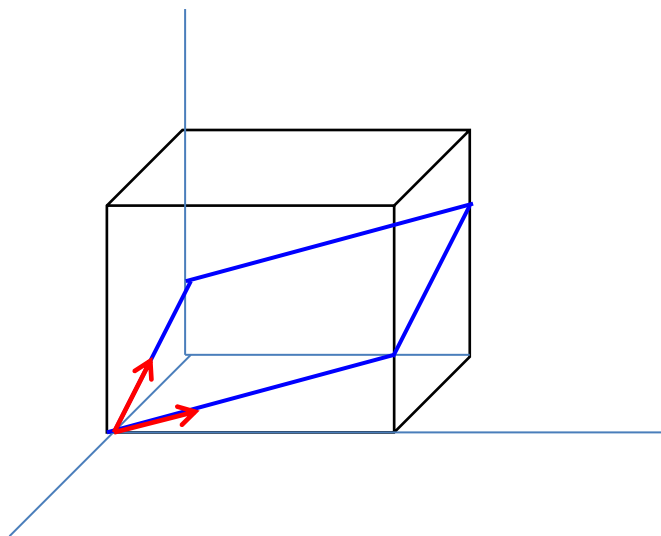


- ❖ 부분공간
- ❖ 열공간 (column space)
- ❖ 영공간 (nullspace)
- ❖ 행공간 (row space)
- ❖ 좌 영공간 (left nullspace)
- ❖ 기저 (basis)
- ❖ 좌표와 좌표벡터
- ❖ 차원 (dimension)
- ❖ 계수 (rank)
- ❖ 선형시스템과 영 공간의 관계

# 벡터공간의 부분공간

## ❖ 벡터공간의 부분공간(subspace)

- 다음 조건을 만족하는 벡터공간의 부분집합  $H$ 
  - $0 \in H$
  - if  $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in H$ , then  $\mathbf{u} + \mathbf{v} \in H$
  - if  $\mathbf{u} \in H$  and  $c \in \mathcal{R}$ , then  $c\mathbf{u} \in H$



- 모든 부분공간은 영(zero) 벡터를 포함

# 벡터공간의 부분공간

- ❖ 영 부분공간 (zero subspace)
  - 영벡터 만으로 구성된 집합  $\{ \mathbf{0} \}$

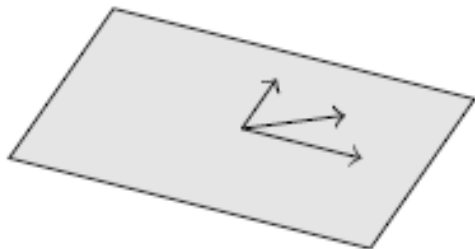
- ❖ 행렬  $A$ 에 의한 선형변환

$$\mathbf{x} \in \mathcal{R}^n \mapsto A\mathbf{x} \in \mathcal{R}^m \quad A \in \mathcal{R}^m \times \mathcal{R}^n$$

$$A = [\mathbf{a}_1 \cdots \mathbf{a}_n]$$

$$\text{span}\{\mathbf{a}_1 \cdots \mathbf{a}_n\} = \{x_1\mathbf{a}_1 + \cdots + x_n\mathbf{a}_n \mid x_i \in \mathcal{R}\}$$

$$\text{span}\{\mathbf{a}_1 \cdots \mathbf{a}_n\} \in \mathcal{R}^m$$





# 열공간(column space)

- ❖ 행렬  $A$ 의 열공간(column space, range, image)  $\text{Col } A$ 
  - 행렬  $A$ 의 열 (column) 벡터들의 모든 선형결합의 집합

$$\text{Col } A = \{x_1 \mathbf{a}_1 + \cdots + x_m \mathbf{a}_m \mid \forall x_i \in \mathcal{R}\} = \{\mathbf{Ax} \mid \mathbf{x} \in \mathcal{R}^m\}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 8 & 13 & 12 \\ 14 & 11 & 2 & 7 \\ 4 & 5 & 16 & 9 \\ 15 & 10 & 3 & 6 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} \quad c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ 2c_1 \end{bmatrix}$$



# 열공간(column space)

- ❖ 행렬  $A$ 의 열공간(column space, range, image)  $Col A$ 
  - 행렬  $A$ 의 열 (column)벡터들의 모든 선형결합의 집합

$$ColA = \{x_1 \mathbf{a}_1 + \cdots + x_m \mathbf{a}_m \mid \forall x_i \in \mathcal{R}\} = \{\mathbf{Ax} \mid \mathbf{x} \in \mathcal{R}^m\}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -3 & -4 \\ -4 & 6 & -2 \\ -3 & 7 & 6 \end{bmatrix} \quad \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 3 \\ 3 \\ -4 \end{bmatrix}$$

$\mathbf{b}$ 는  $A$ 의 열공간 속에 있는가?

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 & -4 & 3 \\ -4 & 6 & -2 & 3 \\ -3 & 7 & 6 & -4 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & -3 & -4 & 3 \\ 0 & -6 & -18 & 15 \\ 0 & -2 & -6 & 5 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & -3 & -4 & 3 \\ 0 & -6 & -18 & 15 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

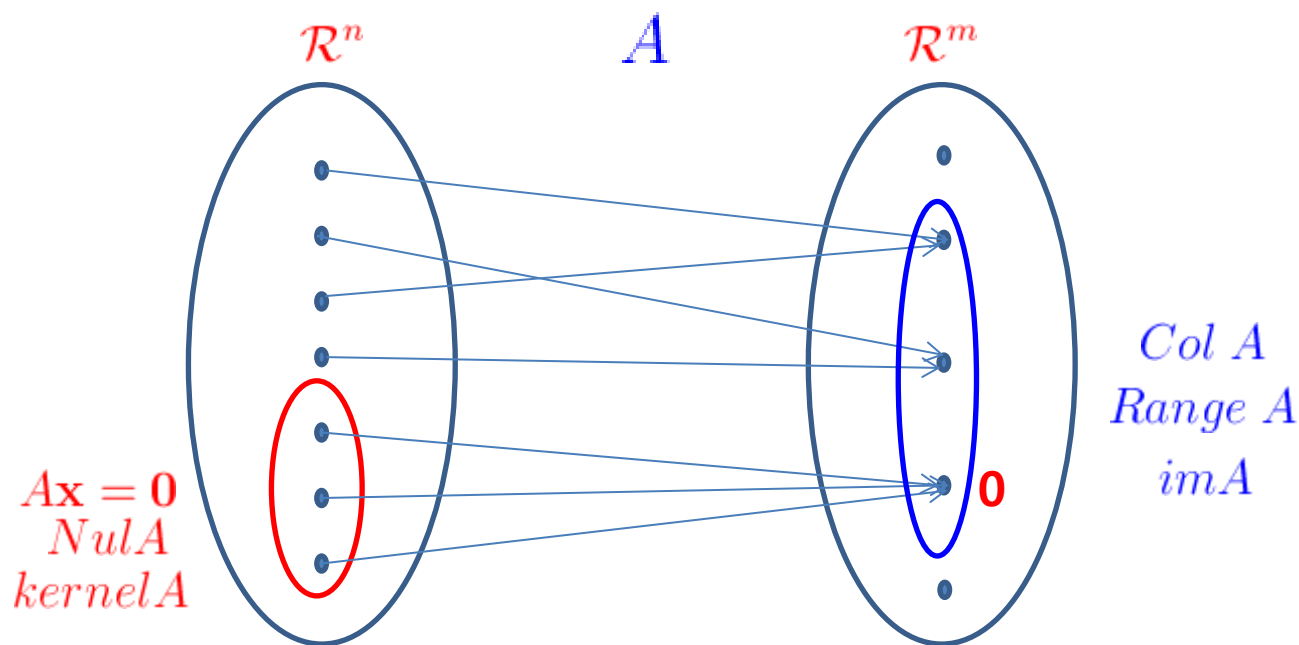
해를 가짐  $\rightarrow$   $\mathbf{b}$ 는  $A$ 의 열공간에 존재

# 영공간 (null space)

❖ 행렬  $A$ 의 영공간(null space, kernel)  $\text{Nul } A$

- 동차 선형시스템  $Ax = \mathbf{0}$ 의 모든 해의 집합

$$\mathbf{x} \in \mathcal{R}^n \mapsto A\mathbf{x} \in \mathcal{R}^m \quad A \in \mathcal{R}^m \times \mathcal{R}^n$$





# 영공간 (null space)

## ❖ 영공간 계산

$$A = \begin{bmatrix} -3 & 6 & -1 & 1 & -7 \\ 1 & -2 & 2 & 3 & -1 \\ 2 & -4 & 5 & 8 & -4 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -3 & 6 & -1 & 1 & -7 & \vdots & 0 \\ 1 & -2 & 2 & 3 & -1 & \vdots & 0 \\ 2 & -4 & 5 & 8 & -4 & \vdots & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 & -1 & 3 & \vdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & -2 & \vdots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \vdots & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} x_1 = 2r + s - 3t \\ x_2 = r \\ x_3 = -2s + 2t \\ x_4 = s \\ x_5 = t \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = r \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + s \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{Nul}A = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$





# 행공간(row space)

## ❖ 행렬 A의 행공간(row space) Row A

- 행렬 A의 행(row)들의 모든 선형결합의 집합

$$\text{Row}\mathbf{A} = \{c_1 \mathbf{a}_1^\top + \cdots + c_m \mathbf{a}_m^\top \mid \forall x_i \in \mathcal{R}\} = \text{span}\{\mathbf{a}_1^\top, \cdots, \mathbf{a}_m^\top\}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 8 & 13 & 12 \\ 14 & 11 & 2 & 7 \\ 4 & 5 & 16 & 9 \\ 15 & 10 & 3 & 6 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \quad c_1(1, 0, 2) + c_2(0, 1, 0) = (c_1, c_2, 2c_1)$$



# 행공간(row space)

- ❖ 두 공간의 직교 (orthogonal)
  - 한 공간의 벡터가 다른 공간의 벡터와 직교
- ❖ 행공간(row space)와 영공간(nullspace)의 직교
  - 행공간  $Row\mathbf{A} = \{c_1 \mathbf{a}_1^\top + \cdots + c_m \mathbf{a}_m^\top \mid \forall c_i \in \mathcal{R}\}$
  - 영공간  $A\mathbf{x} = 0$

$$A = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1^\top \\ \mathbf{a}_2^\top \\ \vdots \\ \mathbf{a}_m^\top \end{bmatrix} \quad \mathbf{a}_i^\top \mathbf{x} = 0$$

$$(c_1 \mathbf{a}_1^\top + \cdots + c_m \mathbf{a}_m^\top) \mathbf{x} = c_1 \mathbf{a}_1^\top \mathbf{x} + \cdots + c_m \mathbf{a}_i^\top \mathbf{x} = 0$$

행공간 벡터    영공간 벡터

- 행공간과 영공간은 직교

# 영공간과 열공간 계산

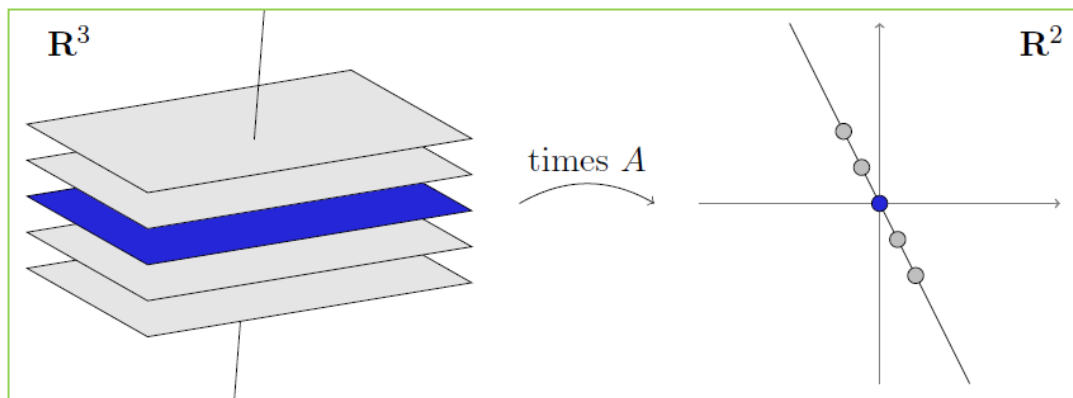
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -6 \\ -2 & -4 & 12 \end{bmatrix} \quad Ax = 0 \quad [A \ 0] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -6 & 0 \\ -2 & -4 & 12 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & -6 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$x_1 + 2x_2 - 6x_3 = 0$$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2x_2 + 6x_3 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = x_2 \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} 6 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{Nul}A = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 6 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

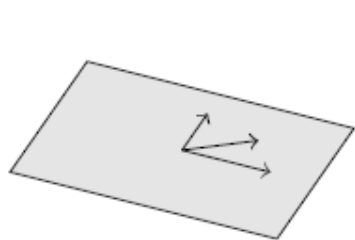
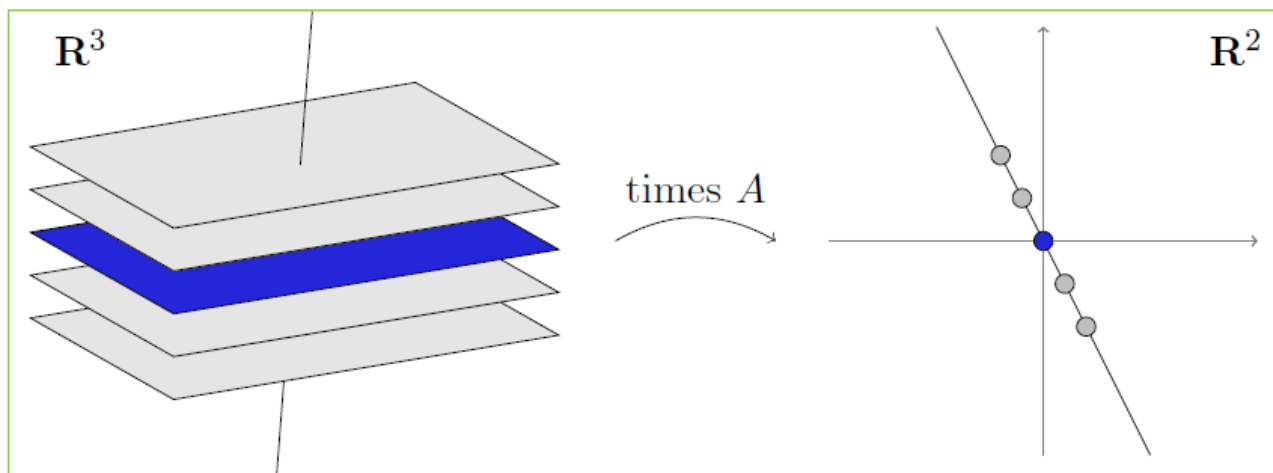
$$x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 2 \\ -4 \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} -6 \\ 12 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 + 2x_2 - 6x_3 \\ -2x_1 - 4x_2 + 12x_3 \end{bmatrix} = (x_1 + 2x_2 - 6x_3) \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

$$\text{Col}A = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} \right\}$$

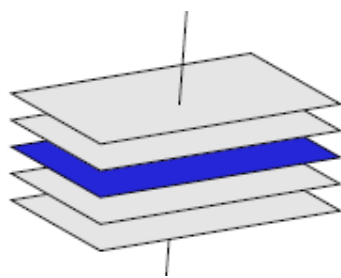


# 부분공간

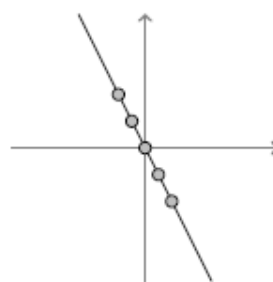
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -6 \\ -2 & -4 & 12 \end{bmatrix} \quad \text{Nul}A = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 6 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\} \quad \text{Col}A = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} \right\}$$



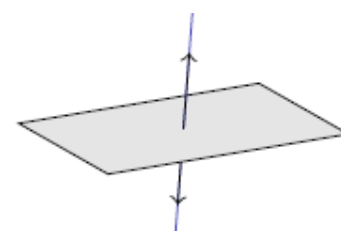
span



nullspace



column space



row space



# 기저 (basis)

## ❖ 벡터공간의 기저(basis)

- 벡터공간을 생성(span)하는 선형독립(linearly independent)인 벡터의 집합

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

$$\begin{cases} x_1 = 2r + s - 3t \\ x_2 = r \\ x_3 = -2s + 2t \\ x_4 = s \\ x_5 = t \end{cases} \quad \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = r \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + s \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$\mathbf{u} \qquad \qquad \mathbf{v} \qquad \qquad \mathbf{w}$

$$NulA = span \left\{ \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

$\{\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w}\}$  : basis of the null space of  $A$



# 주축열(pivotal column)

## ❖ 주축열(pivotal column)

- 행 사다리꼴에서 주축(pivot)을 갖는 행렬의 열

$$A = \begin{bmatrix} -3 & 6 & -1 & 1 & -7 \\ 1 & -2 & 2 & 3 & -1 \\ 2 & -4 & 5 & 8 & -4 \end{bmatrix}$$

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



# 기저 (basis)

- ❖ 행렬  $A$ 의 추축열(pivotal column)들은 열공간(column space)의 기저가 된다.
  - 선형독립인 열들이 기저를 구성한다.
  - 행 사다리꼴(row echelon form)에서 추축열들은 선형독립이다.
  - 행 사다리꼴에서 추축열 자체가 기저가 되지 않을 수 있다.(0행이 있는 경우)
  - 추축열의 개수 만큼 선형독립인 행이 존재하다. 즉, 선형독립인 행공간(row space)의 기저가 추축을 포함한 행들로 구성된다.

$$A = \begin{bmatrix} -3 & 6 & -1 & 1 & -7 \\ 1 & -2 & 2 & 3 & -1 \\ 2 & -4 & 5 & 8 & -4 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 & -1 & 3 & \vdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & -2 & \vdots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \vdots & 0 \end{bmatrix}$$



# 좌표 (coordinate)와 좌표벡터

## ❖ 기저를 이용한 벡터 표현의 유일성

- 벡터공간  $V$ 의 기저(basis)  $B = \{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_m\}$ 에 대한 임의의 벡터  $\mathbf{v}$ 의 표현은 단일하게 표현됨

$$V = \text{span}(\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m)$$

(귀류법에 의한 증명) 벡터  $\mathbf{v}$ 가 두 가지 방법으로 표현 가능하다고 가정

$$\mathbf{v} = c_1\mathbf{v}_1 + \dots + c_m\mathbf{v}_m$$

$$\mathbf{v} = d_1\mathbf{v}_1 + \dots + d_m\mathbf{v}_m$$

$$(c_1 - d_1)\mathbf{v}_1 + \dots + (c_m - d_m)\mathbf{v}_m = \mathbf{0}.$$

$$c_i - d_i = 0, \forall i$$

$\therefore$  임의의 벡터  $\mathbf{v}$ 가 주어진 기저에 의해 유일하게 표현됨





# 좌표 (coordinate)와 좌표벡터

## ❖ 좌표 (coordinate)

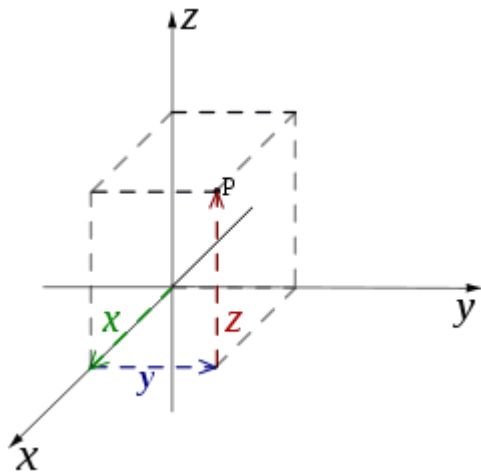
- 기저벡터를 사용하여 벡터를 나타낼 때, 기저벡터에 대한 스칼라 값

$$\mathbf{v} = c_1 \mathbf{v}_1 + \cdots + c_m \mathbf{v}_m$$

coordinate :  $c_1, c_2, \dots, c_m$

coordinate vector :

$$\begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix}$$



$$\mathbf{e}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \mathbf{e}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \mathbf{e}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

표준기저  
(standard basis)

$$\begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix} = 2 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + 3 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = 2\mathbf{e}_1 + 3\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_3$$

좌표 : 2, 3, 1  
좌표벡터



# 차원 (dimension)

## ❖ 부분공간 H의 차원 $\dim H$

- H에 대한 기저(basis)를 구성하는 벡터의 개수
- 영 부분공간  $\{0\}$ 의 차원은 0이라고 정의

$$A = \begin{bmatrix} -3 & 6 & -1 & 1 & -7 \\ 1 & -2 & 2 & 3 & -1 \\ 2 & -4 & 5 & 8 & -4 \end{bmatrix}$$

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

$$\begin{cases} x_1 = 2r + s - 3t \\ x_2 = r \\ x_3 = -2s + 2t \\ x_4 = s \\ x_5 = t \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = r \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + s \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{Nul } A = \text{span} \left\{ \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

영공간의 차원  $\dim(\text{Nul } A) = 3$

자유변수(free var.)의 개수 =  $\dim(\text{Nul } A)$



# 계수 (rank)

## ❖ 계수(rank)

- rank A는 행렬 A의 열공간의 차원
- A의 추축열들이 Col A의 기저를 구성
- A의 rank는 추축열의 개수

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 5 & -3 & -4 & 8 \\ 4 & 7 & -4 & -3 & 9 \\ 6 & 9 & -5 & 2 & 4 \\ 0 & -9 & 6 & 5 & -6 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 2 & 5 & -3 & -4 & 8 \\ 0 & -3 & 2 & 5 & -7 \\ 0 & -6 & 4 & 14 & -20 \\ 0 & -9 & 6 & 5 & -6 \end{bmatrix} \sim \dots \sim \begin{bmatrix} 2 & 5 & -3 & -4 & 8 \\ 0 & -3 & 2 & 5 & -7 \\ 0 & 0 & 0 & 4 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\text{Rank}(A) = \text{Rank}(A^T)$$

$$\text{rank } A = 3$$



# 계수 정리

## ❖ 계수 정리 (rank theorem)

- 행렬  $A$ 가  $n$ 개의 열(column)을 가지면  $\text{rank } A + \dim \text{Nul } A = n$ 이다.
- $\dim \text{Nul } A$ 를  $A$ 의 nullity라고도 함.
- rank-nullity theorem 이라고도 함
- $\text{rank } A$  : 추축열(pivotal column) 개수
- $\dim \text{Nul } A$  : 자유변수(free variable) 개수

$$\begin{bmatrix} 2 & 5 & -3 & -4 & 8 \\ 0 & -3 & 2 & 5 & -7 \\ 0 & 0 & 0 & 4 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



# 좌 영공간(Left nullspace)

- ❖ 좌 영공간(left nullspace)
  - 전치행렬의 영공간

$$Null A^T = \{ \mathbf{x} \mid A^T \mathbf{x} = \mathbf{0} \} = \{ \mathbf{x} \mid \mathbf{x}^T A = \mathbf{0}^T \}$$

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & -3 \\ -4 & 2 & 6 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 2 & -4 \\ -1 & 2 \\ -3 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

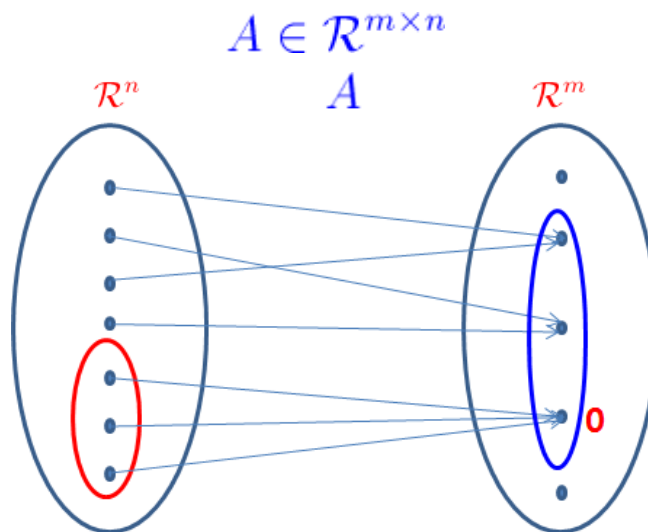
$$Nul A \in \mathcal{R}^n$$

$$Row A \in \mathcal{R}^n$$

$$Row A \perp Nul A$$

$$Row A = Col A^T$$

$$Nul A \perp Col A^T$$



$$Col A \in \mathcal{R}^m$$

$$Nul A^T \in \mathcal{R}^m$$

$$Nul A^T \perp Col A$$



# Rank $A = \text{Rank } A^T$

## ❖ Rank $A$

- 행렬에서 추축열(pivotal column)이 Col  $A$ 의 기저(basis)가 됨

## ❖ Rank $A^T$

- $A^T$  에서 Col  $A^T$  는  $A$ 에서 Row  $A$ 에 해당.  $\text{Col } A^T = \text{Row } A$
- $A$ 에 대해 기약 행 축약(rref)를 만들어 추축(pivot)을 확인
- Row  $A$ 에서 기저는 추축행(pivotal row)에 대응
  - 행연산에 의해 추축행으로 부터 행렬의 행 재구성 가능
- 추축행(pivotal row)의 개수 = 추축(pivot)의 개수 = 추축열의 개수
- Rank  $A = \text{Rank } A^T$

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 5 & -3 & -4 & 8 \\ 4 & 7 & -4 & -3 & 9 \\ 6 & 9 & -5 & 2 & 4 \\ 0 & -9 & 6 & 5 & -6 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} 2 & 5 & -3 & -4 & 8 \\ 0 & -3 & 2 & 5 & -7 \\ 0 & 0 & 0 & 4 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



# $Ax = b$ 의 해와 영 공간(Null space)관계

## ❖ $Ax = b$ 의 해

- 모든  $x' \in \text{Nul } A$ 는  $Ax' = 0$ 의 해이다.
- $y$ 가  $Ax = b$ 의 해이고,  $x' \in \text{Nul } A$ 일 때,  $x' + y$ 도 해이다.



# 가역행렬 정리

## ❖ 가역행렬 정리 (추가)

- $n \times n$  가역행렬(invertible matrix)  $A$ 에 대해, 다음 사실과 등가임

m.  $A$ 의 열들은  $\mathbb{R}^n$ 의 기저(basis)이다.

n.  $\text{Col } A = \mathbb{R}^n$

o.  $\dim \text{Col } A = n$

p.  $\text{rank } A = n$

q.  $\text{Nul } A = \{0\}$

r.  $\dim \text{Nul } A = 0$





# Summary

- ❖ 부분공간은 벡터공간의 성질을 만족하는, 공간의 부분집합이다.
- ❖ 선형변환과 관련된 주요 부분공간으로 영공간, 열공간, 행공간, 좌영공간이 있다.
- ❖ 영공간은 동차 선형시스템  $Ax = \mathbf{0}$ 의 모든 해의 집합이다.
- ❖ 열공간은 주어진 행렬에 대한 열벡터들의 모든 선형결합의 집합이다.
- ❖ 행공간은 주어진 행렬에 대한 행벡터들의 모든 선형결합의 집합이다.
- ❖ 좌영공간은 전치행렬의 영공간이다.
- ❖ 기저는 벡터공간을 생성(span)하는 선형독립인 벡터의 집합이다.
- ❖ 차원은 벡터공간의 기저를 구성하는 벡터의 개수이다.
- ❖ 계수(rank)는 행렬의 열공간의 차원이다.
- ❖ 좌표계는 기저를 사용하여 벡터를 유일하게(unique) 나타내기 위해 수를 사용하는 시스템이다.



충북대학교 전자정보대학  
소프트웨어학과



# 영공간(null space)와 행공간(row space)의 관계

❖  $Nul A \in \mathcal{R}^n$                        $A \in \mathcal{R}^{m \times n}$

$Row A \in \mathcal{R}^n$

- $\mathbf{u} \in Nul A$  라고 가정
- $Row A = Col A^T$                        $A^T = [\mathbf{w}_1 \ \mathbf{w}_2 \ \cdots \ \mathbf{w}_m]$
- $\mathbf{v} \in Col A^T$
- $\mathbf{v} = a_1 \mathbf{w}_1 + a_2 \mathbf{w}_2 + \cdots + a_m \mathbf{w}_m$

$$\mathbf{v} = [\mathbf{w}_1 \ \mathbf{w}_2 \ \cdots \ \mathbf{w}_m] \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_m \end{bmatrix} = A^T \mathbf{a}$$

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{u}^T \mathbf{v} = \mathbf{u}^T A^T \mathbf{a} = (\mathbf{A}\mathbf{u})^T \mathbf{a} = \mathbf{0}^T \mathbf{a} = 0$$

$Row A \perp Nul A$