

# Vectors and Matrices operations

Youngung Jeong

# 인공 지능과 벡터(vector)와 기하(geometry)

## AI·딥러닝 기술 기본인데... 수능서 빠지는 기하학

박근태 2018-05-06 18:24:49

가 - | 가 + | ㅁ | ㅂ

스크린 누비는 영웅들, 평창 수놓은 드론쇼도 기하가 탄생시켰다

첨단기술의 출발은 기하

4차 산업혁명 주도하는 핵심기술

벡터 계산 등 기하가 밑바탕

캐나다, AI 연구소 이름 '벡터'로

美·英·日 대입서 심화과정 포함

한국, 기하 교육은 뒷걸음질

한림원 등 과학계 반발에도

2021학년도 수능서 기하 제외

"이공계 인력 기초소양 부실"

### 2021학년도 수능 수학 출제범위

| 교육과정      | 가형           | 나형         |
|-----------|--------------|------------|
| 공통수학      | 미포함          | 2과목 중      |
| 수학I       | 포함           | 포함검토       |
| 수학II      | 미포함          | 포함         |
| 미적분       | 포함           | 미포함        |
| 확률과 통계    | 포함           | 포함         |
| <b>기하</b> | <b>미포함검토</b> | <b>미포함</b> |

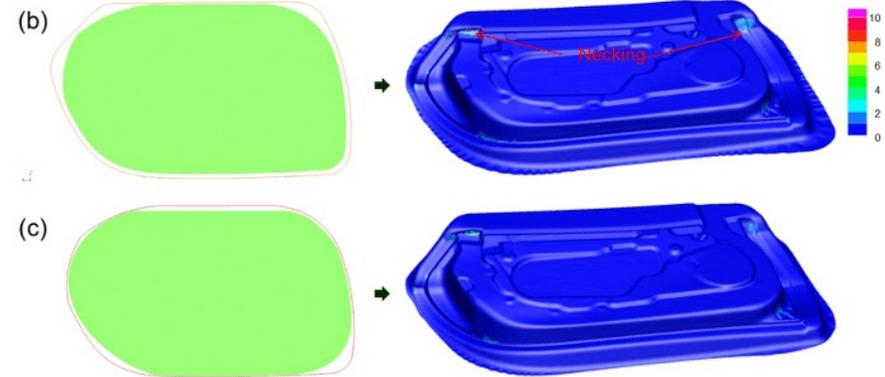
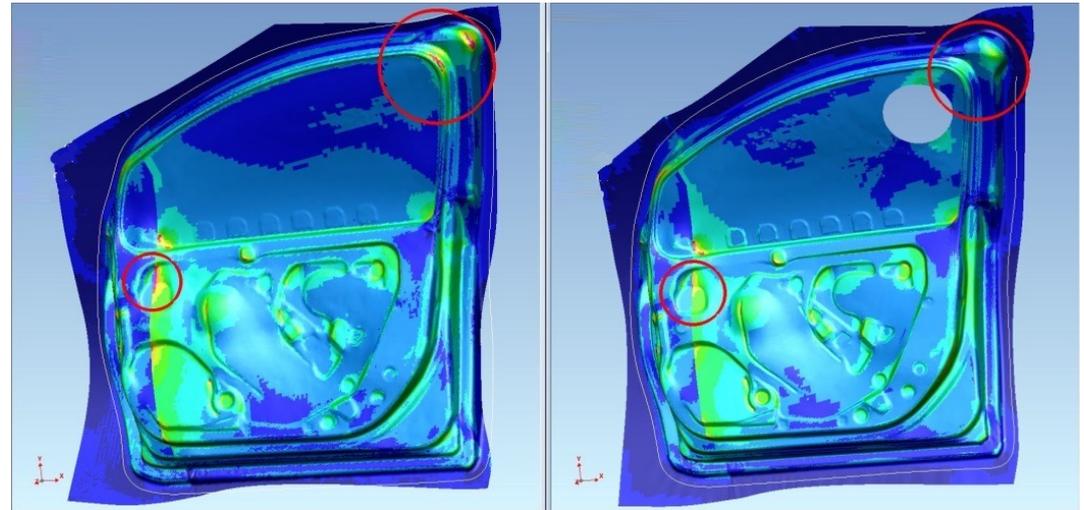
\*수학 가형은 이과생이 주로 응시

자료:교육부



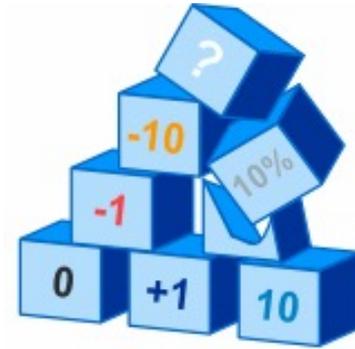


# 기하, 벡터와 소성가공



# 나는 수학을 못해

- 많은 학생들은 스스로 수학을 못한다 단정짓는다.
- 많은 학생들은 수학을 매우 어려워한다.
- 수학은 어렵고, 익히는데 시간이 많이 든다.
- 시간이 많이 드는 것은 당신의 지능이 낮아서 그런건 절대 아니다.
- 수학은 '단계적' 학습법이 필요하다 (step-by-step)
- 그리고 practice가 필요하다. 많은 연습문제를 풀어 익혀야 한다.



# Why do we study vectors, tensors, coordinate systems?

- **재료는 근원적으로 3차원이며**, 스칼라 물리량만을 사용해서 재료의 거동을 설명할 수 없다.
- 재료의 거동에서 이방성(anisotropy)가 높아, 방향마다 재료의 거동이 달라질 수 있다. (e.g., Miller index)
- 스칼라만을 활용한 물리모형이 간단하여 매우 제한된 이론적 환경에서 물리적 모델의 개념을 설명하는데 간편할 수 있다. 하지만, 실제 3차원 재료나 구조로의 활용도가 매우 제한적이며, 재료가 가진 이방성(anisotropy)을 설명하거나 일반적 재료의 역학 거동을 설명할 수 없다.
- 한방향으로의 길이만 가진 1D 재료는 없다. 따라서 scalar 변형률과 응력으로만 이루어진 재료 구성방정식을 ‘공학’에 적용하기엔 한계가 있다.

†(FYI) 1차원 재료의 1차원 공간에서의 움직임만 고려한다면 vector, tensor 필요 없을 것.

# Nomenclature (표기법)

- Rule(1) 굵은 글씨체(bold face)로 쓰여진 알파벳 기호 (가령  $\mathbf{b}$ ) 는 그 기호가 가르키는 '물리량'이 벡터임을 의미한다.
- Rule(2) 벡터  $\mathbf{b}$ 를 구성성분을 사용하여 표기할 수도 있다.  $\mathbf{b} = (b_1, b_2, b_3)$ . 각 구성성분( $b_i$  with  $i = 1, 2, 3$ )이 굵은 글씨체가 아닌 글씨체로 쓰여져 있음을 확인하라. (왜?)
- Rule(3) 굵은 글씨체문자  $\mathbf{A}$  는 벡터 혹은 2<sup>nd</sup> order tensor (혹은 3x3 matrix)를 나타내는데 다음과 같이 사용될 수 있다.

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & A_{13} \\ A_{21} & A_{22} & A_{23} \\ A_{31} & A_{32} & A_{33} \end{bmatrix}$$

- Rule(4) Chalk board symbol denotes 4<sup>th</sup> rank tensor  $\mathbb{E}$  for elastic modulus.

+(Mnemonic) 굵은 글씨체 문자는 여러 성분(값)으로 이루어진 물리량, 얇은 글씨체는 하나의 성분(값)으로만 이루어져 있다.

# Nomenclature (표기법)

- 매트릭스 표기법에서는, 아랫첨자 (also called as indices)를 활용해 구성성분의 **행(가로)** 과 **열(세로)**을 나타낸다.
- 예를 들어  $A_{ij}$  는  $i$  번째 행과  $j$  번째 열<sup>+</sup>을 나타낸다.
- Example:  $A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & A_{13} \\ A_{21} & A_{22} & A_{23} \\ A_{31} & A_{32} & A_{33} \end{bmatrix}$
- 수업시간에 우리는 카테시안 좌표계 ((Cartesian) We preferably use Cartesian coordinates consisting of three basis vectors (often denoted as  $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3$  or equivalently as  $\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}$ )<sup>\*</sup>

<sup>+</sup>(Mnemonic) 행과 열을 구분하여 외우는 팁: 가로세로(o), 세로가로(x); 행렬. 따라서 행은 가로, 열은 세로. Row와 column중 column은 '기둥'을 뜻하고 기둥은 세워져 있다. 따라서 Column은 행, 나머지 row는 열.

<sup>\*</sup>The basis vectors are written in **bold-face**, implying that they are **vectors** not scalars.

# Nomenclature (표기법)

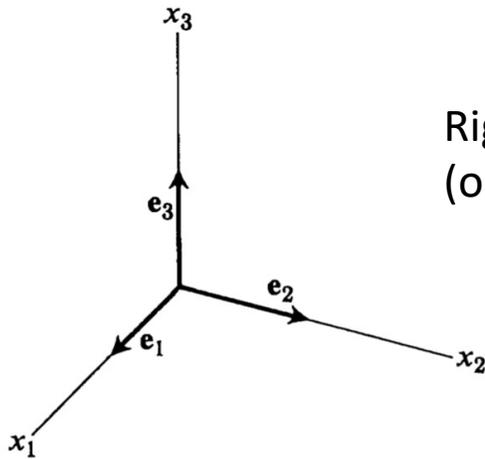
- 매트릭스 표기법에서는, 아랫첨자 (also called as indices)를 활용해 구성성분의 **행(가로)** 과 **열(세로)**을 나타낸다.
- 예를 들어  $A_{ij}$  는  $i$  번째행과  $j$  번째열<sup>+</sup>을 나타낸다.
- Example:  $A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & A_{13} \\ A_{21} & A_{22} & A_{23} \\ A_{31} & A_{32} & A_{33} \end{bmatrix}$
- 수업시간에 우리는 카테시안 좌표계(직각좌표계)만 사용할 예정; 카테시안 좌표계는 세개의 (서로수직인) basis vector로 이루어져 있다. 우리는, 각 basis vector를  $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3$  혹은  $\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}^*$ 로 표기한다.

<sup>+</sup>(Mnemonic) 행과 열을 구분하여 외우는 팁: 가로세로(o), 세로가로(x); 행렬. 따라서 행은 가로, 열은 세로. Row와 column중 column은 '기둥'을 뜻하고 기둥은 세워져 있다. 따라서 Column은 행, 나머지 row는 열.

\*The basis vectors are written in **bold-face**, implying that they are **vectors** not scalars.

# Cartesian coordinate system

- 우리는 **orthonormal** 좌표계 (서로 수직인 세 **unit vector**가 basis)만 사용하기로 하자.
- Now, we denote these three orthonormal basis vectors as  $\mathbf{e}_1$ ,  $\mathbf{e}_2$  and  $\mathbf{e}_3$ .



Right-handed Cartesian  
(orthonormal) coordinate system.

Right-handed ( $\mathbf{e}_1 \times \mathbf{e}_2 = \mathbf{e}_3$ )  
Left-handed ( $\mathbf{e}_2 \times \mathbf{e}_1 = \mathbf{e}_3$ )

A vector  $\mathbf{x}$  then can be expressed a linear combination of the three basis vectors such that

$$\mathbf{x} = x_1 \mathbf{e}_1 + x_2 \mathbf{e}_2 + x_3 \mathbf{e}_3$$

# 벡터 (vector)

- 2차원 공간에서 벡터는 두개의 독립적인 성분(component)으로 구성된다.
  - n차원공간에서 벡터는 n개의 독립적인 성분으로 구성된다.
  - Say, a vector  $\mathbf{a}$  has two separate components  $\mathbf{a} = (a_1, a_2)$ . For example, vector  $\mathbf{b} = (2,3)$
  - In 3D, a vector has 3 components.
- Length (magnitude) of a vector in 3D.
  - $|\mathbf{a}| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2} = \sqrt{\sum_i^3 a_i^2}$
- vector  $\mathbf{a}$ 의 단위 벡터는 다음과 같다.

$$\frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|} = \left( \frac{a_1}{\sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}}, \frac{a_2}{\sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}}, \frac{a_3}{\sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}} \right)$$