[31페이지: 2행]

$|\mathbf{v}> \varepsilon V$

→

$|\mathbf{v}> \hbar V$

[59페이지: 위에서 8행]

마지막으로 $\hbar$ $(h\ bar)$ 대신 $h/2\pi$ 를 넣으면 다음과 같다.

→

마지막으로 $h/2\pi$ 대신 $\hbar$ 를 넣으면 다음과 같다.

[59페이지: 위에서 9행]

$$\psi(x, t) = Ae^{i(px - Et)/h}$$

→

$$\psi(x, t) = Ae^{i(px - Et)/\hbar}$$

[64페이지: 아래에서 6행]

$$A = \left|a_{ij}\right| = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \cdots a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} \cdots a_{2n} \\ & \cdots \\ & \cdots \\ a_{m1} & a_{m2} \cdots a_{mn} \end{vmatrix}$$

→

$$A = \left(a_{ij}\right) = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \cdots a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} \cdots a_{2n} \\ & \cdots \\ & \cdots \\ a_{m1} & a_{m2} \cdots a_{mn} \end{pmatrix}$$

[66페이지]

$$\begin{vmatrix} 2-i & 3 & 7 \\ 3 & 6i & 1-i \\ 5 & 3+2i & 8 \end{vmatrix}$$

→

$$\begin{pmatrix} 2-i & 3 & 7 \\ 3 & 6i & 1-i \\ 5 & 3+2i & 8 \end{pmatrix}$$

[66페이지]

$$A = \begin{vmatrix} i & 0 & 0j \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 2i \end{vmatrix} \quad B = \begin{vmatrix} 2j & 4 & 0 \\ 3 & 1 & 0 \\ -1 & -4 & 1 \end{vmatrix}$$

그러면 다음과 같다.

$$AB = \begin{vmatrix} -2 & 4i & 0 \\ 3 & 1 & 0 \\ 0 & 4-8i & 2i \end{vmatrix} \quad BA = \begin{vmatrix} -2 & 4 & 0 \\ 3i & 1 & 0 \\ 1-i & -4 & 2i \end{vmatrix}$$

→

$$A = \begin{pmatrix} i & 0 & 0j \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 2i \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 2j & 4 & 0 \\ 3 & 1 & 0 \\ -1 & -4 & 1 \end{pmatrix}$$

그러면 다음과 같다.

$$AB = \begin{pmatrix} -2 & 4i & 0 \\ 3 & 1 & 0 \\ 0 & 4-8i & 2i \end{pmatrix} \quad BA = \begin{pmatrix} -2 & 4 & 0 \\ 3i & 1 & 0 \\ 1-i & -4 & 2i \end{pmatrix}$$

[67페이지]

$$\begin{vmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 5i & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{vmatrix}$$

→

$$\begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 5i & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

[71페이지: 아래에서 3행]

$$\mathrm{D}(\mathrm{C}|s>) = \mathrm{C}|t> = |u>$$

→

$$\mathrm{D}(\mathrm{C}|s>) = \mathrm{D}|t> = |u>$$

[76페이지]

$$\mathrm{A} = \begin{vmatrix} \cos\theta - \sin\theta \\ \sin\theta \quad \cos\theta \end{vmatrix}$$

$$\mathrm{A}^T = \begin{vmatrix} \cos\theta \quad \sin\theta \\ -\sin\theta \cos\theta \end{vmatrix}$$

$\mathrm{AA}^T = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = I$이므로, 행렬 A와 A^T는 직교한다.

→

$$\mathrm{A} = \begin{pmatrix} \cos\theta - \sin\theta \\ \sin\theta \quad \cos\theta \end{pmatrix}$$

$$\mathrm{A}^T = \begin{pmatrix} \cos\theta \quad \sin\theta \\ -\sin\theta \cos\theta \end{pmatrix}$$

$\mathrm{AA}^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = I$이므로, 행렬 A와 A^T는 직교한다.

[76페이지]

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix}$$

→

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

[77페이지]

$$\mathrm{A} = \begin{vmatrix} 2 & -1 & 4 \\ 1-2i & 5 & 2-5i \\ -5i & 2+i & 3+7i \end{vmatrix}$$

→

$$\mathrm{A} = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 4 \\ 1-2i & 5 & 2-5i \\ -5i & 2+i & 3+7i \end{pmatrix}$$

[78페이지]

먼저 A의 켤레복소 행렬 A*를 각 성분의 켤레복소수를 취해 구한다.

$$A^* = \begin{vmatrix} 2 & i & 4 \\ 1+2i & 5 & 2+5i \\ 5i & 2-i & 3-7i \end{vmatrix}$$

그런 다음 A*를 전치해서 행렬 A의 수반(에르미트 켤레) 행렬을 얻는다.

$$A^\dagger = \begin{vmatrix} 2 & 1+2i & 5i \\ i & 5 & 2-i \\ 4 & 2+5i & 3-7i \end{vmatrix}$$

→

먼저 A의 켤레복소 행렬 A*를 각 성분의 켤레복소수를 취해 구한다.

$$A^* = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 4 \\ 1+2i & 5 & 2+5i \\ 5i & 2-i & 3-7i \end{pmatrix}$$

그런 다음 A*를 전치해서 행렬 A의 수반(에르미트 켤레) 행렬을 얻는다.

$$A^\dagger = \begin{pmatrix} 2 & 1+2i & 5i \\ 1 & 5 & 2-i \\ 4 & 2+5i & 3-7i \end{pmatrix}$$

[85페이지]

부울 대수[1]는 어떤 집합 A에 대해 두 이항 연산 ・과 +로 정의된다. ・와 + 기호는 각각 AND와 포함적 OR[inclusive OR]에 해당한다. 부울 대수의 연산은 다음과 같은 공리[axiom] 또는 공준[postulate]에 근거한다.

1. $x, y \varepsilon \mathcal{A}$면 $x + y \varepsilon \mathcal{A}$이고, $x \cdot y \varepsilon \mathcal{A}$다. 이를 닫힘성[closure property]이라고 한다.

→

부울 대수[1]는 어떤 집합 $\mathcal{A}$에 대해 두 이항 연산 ・과 +로 정의된다. ・와 + 기호는 각각 AND와 포함적 OR[inclusive OR]에 해당한다. 부울 대수의 연산은 다음과 같은 공리[axiom] 또는 공준[postulate]에 근거한다.

1. $x, y \in \mathcal{A}$면 $x + y \in \mathcal{A}$이고, $x \cdot y \in \mathcal{A}$다. 이를 닫힘성[closure property]이라고 한다.

[90페이지]

$f: (0, 1)^2 \to (0, 1)^t$

→

$f: (0, 1)^2 \to (0, 1)^1$