

11. Orthogonal Projection I

1) Projection

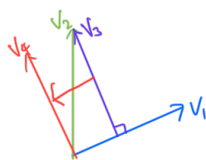
- Vector \mathbf{b} 의 $\text{col}(A)$ 에 대한 orthogonal projection $\hat{\mathbf{b}}$ 를 (정규방정식을 참고하여) 다음과 같이 쓸 수 있다.

$$\hat{\mathbf{b}} = f(\mathbf{b}) = A\hat{\mathbf{x}} = A(A^T A)^{-1} A^T \mathbf{b}$$

- 위 식이 성립하는 이유는 기하학적으로 생각할 수 있다. 지난 정규방정식 강의에서, $\text{Col}(A)$ 에 있지 않은 vector \mathbf{b} 에 대해, A 에 수선의 발을 내려서 error를 최소화하는 $\hat{\mathbf{b}}$ 를 찾았다. 이것이 orthogonal projection이다.

2) Orthogonal, Orthonormal Sets

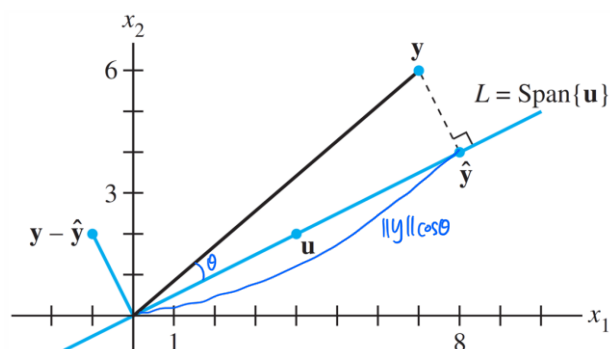
- Orthogonal set의 정의: Vector의 집합 $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_p\} \subset \mathbb{R}^n$ 에 대해, 모든 서로 다른 두 vector의 조합이 orthogonal이다. (내적이 0이다.)
- Orthonormal set의 정의: Vector의 집합 $\{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_p\} \subset \mathbb{R}^n$ 이 orthogonal set인 동시에 unit vector로만 이루어져 있다.
- Orthogonal(or orthonormal) set은 linearly independent이다.
- Orthogonal set이 아닌 vector의 집합도 Gram-Schmidt 과정을 통해 orthogonal set으로 만들 수 있다.



V_1, V_2 가 주어졌을 때, 일단 projection을 통해 V_3 를 구하고, 그 vector를 평행이동시켜 V_4 를 구한다.

3) Orthogonal Projection on to Line

- Subspace $L(\text{line})$ 에 대한 어떤 vector \mathbf{y} 의 projection $\hat{\mathbf{y}}$ 은 다음과 같이 구할 수 있다.



Vector \mathbf{y} 와 \mathbf{u} 사이의 각도를 θ 라 하자. 그럼 다음 식에 설명한다.

$$\cos \theta = \frac{\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}}{\|\mathbf{y}\| \|\mathbf{u}\|}$$

우리가 원하는 것은 projection한 $\hat{\mathbf{y}}$ 의 길이 $(\|\mathbf{y}\| \cos \theta)$ 이므로 $\frac{\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}}{\|\mathbf{u}\|}$ 가 된다.

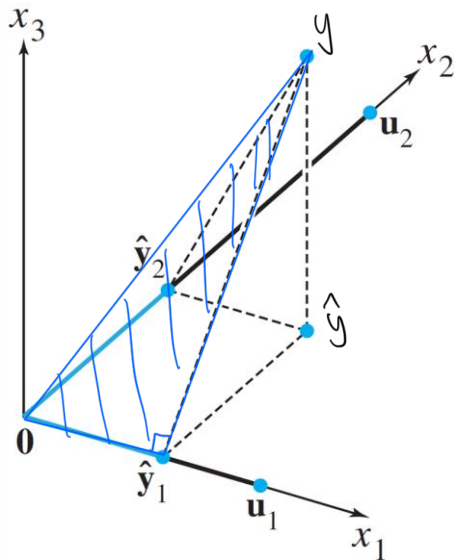
이제 길이는 구했으니 방향성만 구하면 된다. 이는 \mathbf{u} 의 unit-vector $\frac{\mathbf{u}}{\|\mathbf{u}\|}$ 를 활용한다.

이렇게 구한 길이와 방향성을 곱하면 $\hat{\mathbf{y}}$ 이 도출된다.

$$\therefore \hat{\mathbf{y}} = \underbrace{\frac{\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}}{\|\mathbf{u}\|}}_{\text{길이}} \cdot \underbrace{\frac{\mathbf{u}}{\|\mathbf{u}\|}}_{\text{방향성}} = \frac{\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}}{\mathbf{u} \cdot \mathbf{u}} \mathbf{u}$$

4) Orthogonal Projection on to Plane

- Subspace $W(\text{plane})$ 에 대한 어떤 vector y 의 projection \hat{y} 은 다음과 같이 구할 수 있다.



기본적인 idea는 다음과 같다.

(1) y 를 W 의 basis인 u_1, u_2 에 대해 projection.

(2) projection 된 두 vector를 합쳐서 \hat{y} 도출.

(1)의 과정을 할 때는 원벡터 y 를 한 점으로 하는 직각삼각형을 생각한다.

$$\therefore \hat{y} = \underbrace{\frac{y \cdot u_1}{u_1 \cdot u_1}}_{u_1 \text{에 대한 projection}} u_1 + \underbrace{\frac{y \cdot u_2}{u_2 \cdot u_2}}_{u_2 \text{에 대한 projection}} u_2$$