

1주차(3/3)

# 행렬

파이썬으로 배우는 기계학습

한동대학교  
김영섭 교수

# 함수와 뉴론

---

- 학습 목표
  - 행렬을 이해하고, 행렬 연산을 익힌다.
- 학습 내용
  - 왜 행렬인가?
  - 행렬에 관한 용어의 이해
  - 행렬의 사칙 연산
  - 행렬의 전치, 역행렬, 단위행렬

# 왜 행렬인가?

- 연립 방정식

$$\begin{aligned}4x_1 - 5x_2 &= -12 \\ -2x_1 + 3x_2 &= 8\end{aligned}$$



# 왜 행렬인가?

- 연립 방정식

$$\begin{aligned}4x_1 - 5x_2 &= -12 \\ -2x_1 + 3x_2 &= 8\end{aligned}$$



$$Ax = b$$

$$A = \begin{bmatrix} 4 & -5 \\ -2 & 3 \end{bmatrix}, b = \begin{bmatrix} -12 \\ 8 \end{bmatrix}$$

# 왜 행렬인가?

---

- 연립 방정식
  - 행렬 표기
- 기계학습과 행렬
  - 간결한 표기
  - 실수 감소
  - 컴퓨터에 적합한 형식

# 용어의 이해

---

- 스칼라 – 크기
  - 질량, 부피, 거리, 속도, 실수, 정수

# 용어의 이해

---

- 스칼라 – 크기
  - 질량, 부피, 거리, 속도, 실수, 정수
- 벡터 – 크기와 방향
  - 속도, 가속도, 운동량, 전기장

# 용어의 이해

---

- 스칼라 – 크기
  - 질량, 부피, 거리, 속도, 실수, 정수
- 벡터 – 크기와 방향
  - 속도, 가속도, 운동량, 전기장
- 행렬 – **2차원 배열**



# 용어의 이해

---

- 스칼라 – 크기
  - 질량, 부피, 거리, 속도, 실수, 정수
- 벡터 – 크기와 방향
  - 속도, 가속도, 운동량, 전기장
- 행렬
  - **2**차원 배열
- 텐서
  - **N** 차원 배열

# 행렬의 정의

- 2 x 3 행렬 A

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

# 행렬과 원소, 표기

- 원소  $a_{i,j}$ 
  - $i$  번째 행,  $j$  번째 열

$$A_{m,n} = \begin{pmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \cdots & a_{1,n} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & \cdots & a_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m,1} & a_{m,2} & \cdots & a_{m,n} \end{pmatrix}$$

# 행렬과 원소, 표기

- 열  $a_j$ 
  - $i$  번째 행,  $j$  번째 열

$$A_{m,n} = \begin{pmatrix} | & | & & | \\ a_1 & a_2 & \cdots & a_n \\ | & | & & | \end{pmatrix}$$

- 행  $a_i^T$ 
  - $i$  번째 행

$$A_{m,n} = \begin{pmatrix} - & a_1^T & - \\ - & a_2^T & - \\ & \vdots & \\ - & a_m^T & - \end{pmatrix}$$

# 행 벡터와 열 벡터

- 행 벡터
  - $1 \times m$  행렬

$$\mathbf{w} = [w_1 \ w_2 \ \cdots \ w_m]$$

# 행 벡터와 열 벡터

- 행 벡터
  - $1 \times m$  행렬

$$\mathbf{w} = [w_1 \ w_2 \ \cdots \ w_m]$$

- 열 벡터
  - $m \times 1$  행렬

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}$$

## 행렬의 곱

- $A \in \mathbb{R}^{m,n}, B \in \mathbb{R}^{n,p}$  행렬의 곱

$$C = AB \in \mathbb{R}^{m \times p} \quad \text{단, } C_{ij} = \sum_{k=1}^n a_{ik} b_{kj}.$$

## 행렬의 곱

- $A \in \mathbb{R}^{m,n}, B \in \mathbb{R}^{n,p}$  행렬의 곱

$$C = AB \in \mathbb{R}^{m \times p} \quad \text{단, } C_{ij} = \sum_{k=1}^n a_{ik} b_{kj}.$$

행렬  $A$ 와  $B$ 의 곱( $AB = C$ )

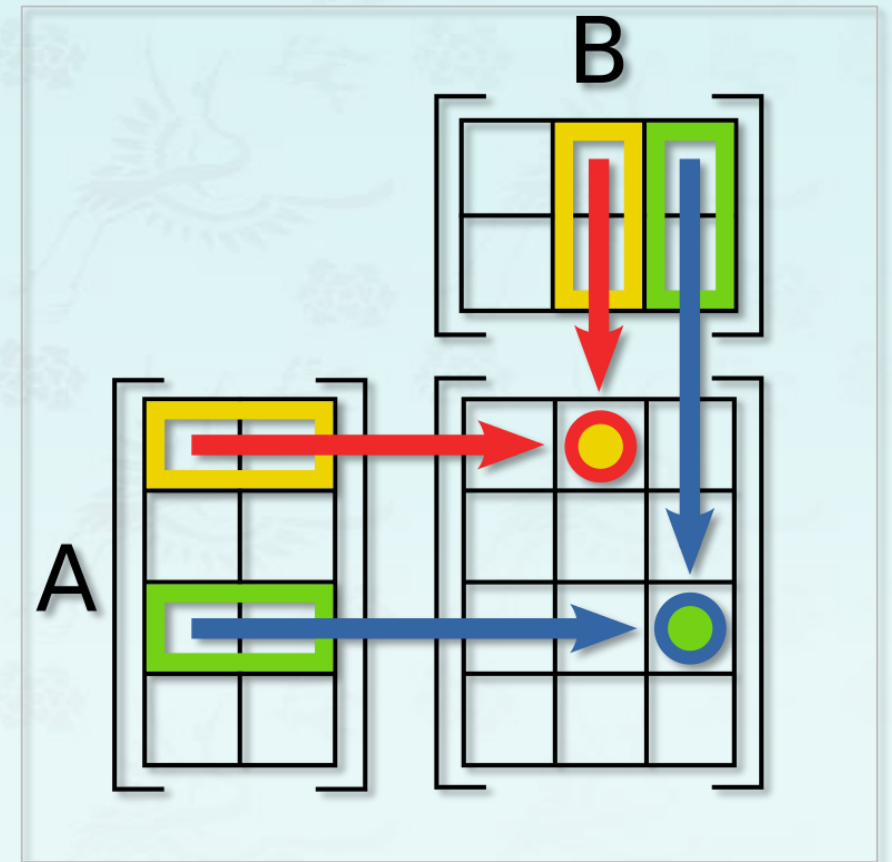
$$\begin{array}{ccccc} A & B & = & C \\ (M \times N) & (N \times P) & = & (M \times P) \end{array}$$



## 행렬 곱의 예시

- $A \in R^{m,n}, B \in R^{n,p}$  행렬의 곱

$$AB = \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22} \\ x_{31} & x_{32} \\ x_{41} & x_{42} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_{11} & y_{12} & y_{13} \\ y_{21} & y_{22} & y_{23} \end{bmatrix}$$
$$= \begin{bmatrix} x_{11}y_{11} + x_{12}y_{21} & x_{11}y_{12} + x_{12}y_{22} & x_{11}y_{13} + x_{12}y_{23} \\ x_{21}y_{11} + x_{22}y_{21} & x_{21}y_{12} + x_{22}y_{22} & x_{21}y_{13} + x_{22}y_{23} \\ x_{31}y_{11} + x_{32}y_{21} & x_{31}y_{12} + x_{32}y_{22} & x_{31}y_{13} + x_{32}y_{23} \\ x_{41}y_{11} + x_{42}y_{21} & x_{41}y_{12} + x_{42}y_{22} & x_{41}y_{13} + x_{42}y_{23} \end{bmatrix}$$



출처: 위키백과, 2018

## 두 벡터의 내적

- $x, y \in \mathbb{R}^n$  두 벡터의 곱(내적,  $x^T y$ )

$$\begin{aligned} \mathbf{x}^T \mathbf{y} \in \mathbb{R} &= \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & \cdots & x_n \end{bmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} \\ &= x_1 y_1 + x_2 y_2 + \cdots + x_n y_n \\ &= \sum_{i=1}^n x_i y_i \end{aligned}$$

## 두 벡터의 내적

- $A \in \mathbb{R}^m, B \in \mathbb{R}^n$  두 벡터의 곱  
(외적,  $xy^T$ )

$$\mathbf{x}^T \mathbf{y} \in \mathbb{R}^{m \times n} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} (y_1 \ y_2 \ \cdots \ y_n) = \begin{pmatrix} x_1 y_1 & x_1 y_2 & \cdots & x_1 y_n \\ x_2 y_1 & x_2 y_2 & \cdots & x_2 y_n \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ x_m y_1 & x_m y_2 & \cdots & x_m y_n \end{pmatrix}$$

# 행렬 곱의 특징

- 결합법칙
  - $A(BC) = (AB)C$
- 분배법칙
  - $A(B + C) = AB + AC$
  - $(B + C)A = BA + CA$
  - $k(AB) = (kA)B = A(kB)$
- 교환법칙
  - $A \cdot B \neq B \cdot A$

## 행렬 곱의 특징

- 결합법칙
  - $A(BC) = (AB)C$
- 분배법칙
  - $A(B + C) = AB + AC$
  - $(B + C)A = BA + CA$
  - $k(AB) = (kA)B = A(kB)$
- 교환법칙
  - $A \cdot B \neq B \cdot A$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 4 & 3 \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

## 행렬의 덧셈과 뺄셈

- 대응하는 원소끼리 연산


$$\begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} y_{11} & y_{12} \\ y_{21} & y_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_{11} + y_{11} & x_{12} + y_{12} \\ x_{21} + y_{21} & x_{22} + y_{22} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22} \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} y_{11} & y_{12} \\ y_{21} & y_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_{11} - y_{11} & x_{12} - y_{12} \\ x_{21} - y_{21} & x_{22} - y_{22} \end{pmatrix}$$

# 행렬의 전치

- 전치: 행과 열의 인덱스를 바꾼 것.
  - 대각선을 기준으로 서로 위치 전환함
- 전치의 특성
  - $(A^T)^T = A$
  - $(AB)^T = B^T A^T$
  - $(A + B)^T = A^T + B^T$

A

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix}$$


## 전치의 특성

---

- $(A^T)^T = A$
- $(AB)^T = B^T A^T$
- $(A + B)^T = A^T + B^T$



## 단위 행렬

- 주 대각선이 모두 **1**이고 다른 성분은 모두 **0**인 행렬이며 **I**로 나타냅니다.

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \dots$$

# 행렬

---

- 학습 목표
  - 행렬을 이해하고, 행렬 연산을 익힌다.

- 학습 내용
  - 왜 행렬인가?
  - 행렬에 관한 용어의 이해
  - 행렬의 사칙 연산
  - 행렬의 전치, 역행렬, 단위행렬

- 차시 예고
  - **2-1** 함수와 뉴론

1주차(3/3)

# 행렬

파이썬으로 배우는 기계학습

한동대학교  
김영섭 교수

여러분 곁에 항상 열려 있는 K-MOOC 강의실에서 만나 뵙기를 바랍니다.