

3-12. 선형 변환

선형 변환이란?

벡터에 행렬을 곱해 새로운 벡터를 만드는 함수

하나의 벡터공간에서 또다른 벡터공간으로, 벡터의 특성을 유지한채
변환하는 방법

예시

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ 이고, } b_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} \text{ 일때 } Ab_1 = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}$$

표준기저 e란? - Standard basis

벡터공간을 구성하는 기준

x, y, z 축처럼 원점의 '표준기'를 정할 수 있는 좌표의 집합

b_1 은 표준기저 $e_x = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ $e_y = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ 로 다음과 같이 표현 가능하다.

$$b_1 = 3 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = 3e_x + 2e_y$$

A를 2개의 열벡터 $e_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ $e_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ 로 나타내어 $A = (e_1, e_2)$ 로 만들 수 있음

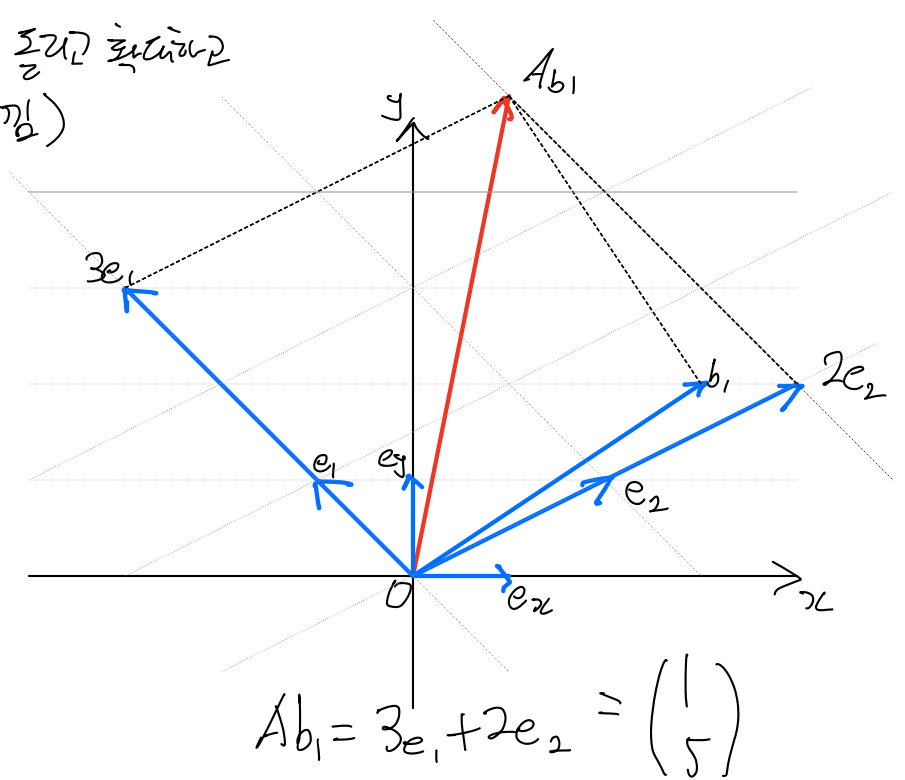
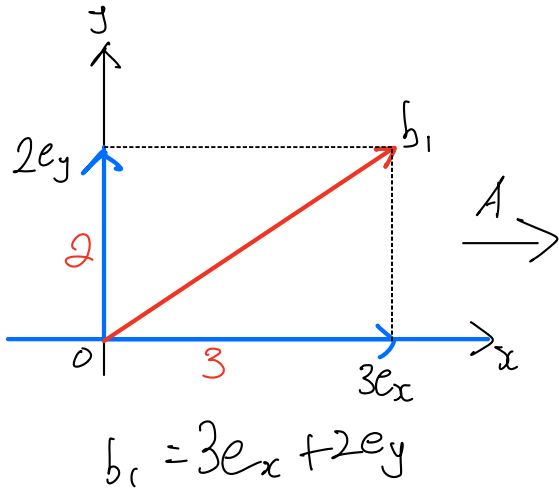
$$Ab_1 = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \left\{ 3 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$= 3 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$= 3 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = 3e_1 + 2e_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}$$

기하학의 의의

(정제 선택하기의 편리함과
효율적인 느낌)



↙

각각의 교점은 표준기저 e_x, e_y 를 정사각으로 스칼라배 한 다음 합한 식을 의미

$$xe_x + ye_y$$

(다른 x 와 y 는 정수)

왼쪽 그림에서 b_1 은 기저점 O 로부터 e_x 방향으로 3, e_y 방향으로 2만큼 움직인 지점

마찬가지로 오른쪽 그림에서 Ab_1 은 e_1 방향으로 3만큼, e_2 방향으로 2만큼 움직인 지점

오른쪽에서 e_x 가, 오른쪽에서 e_1 이 3만큼 움직이고,
왼쪽에서 e_y 가, 오른쪽에서 e_2 가 2만큼 움직임

→ 방향은 다르지만
동등로 움직임

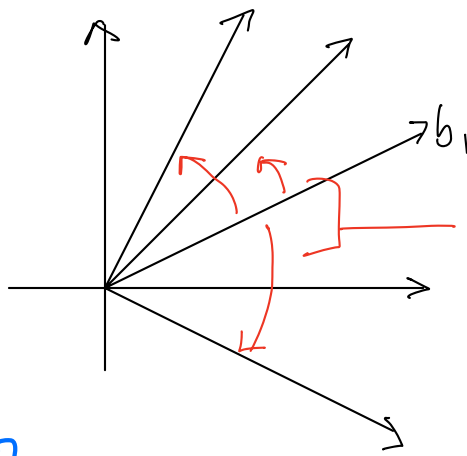
따라서

이런 벡터의 왼쪽에 행렬 A 를 곱한다는 것은

2 벡터를 좌표, 축, 축소 등 변환하는 것임.

표준기저 e_x, e_y, \dots 에서 다른기저 e_1, e_2, \dots 로 변환하고 표현

→ 선형 변환 / 1차 변환



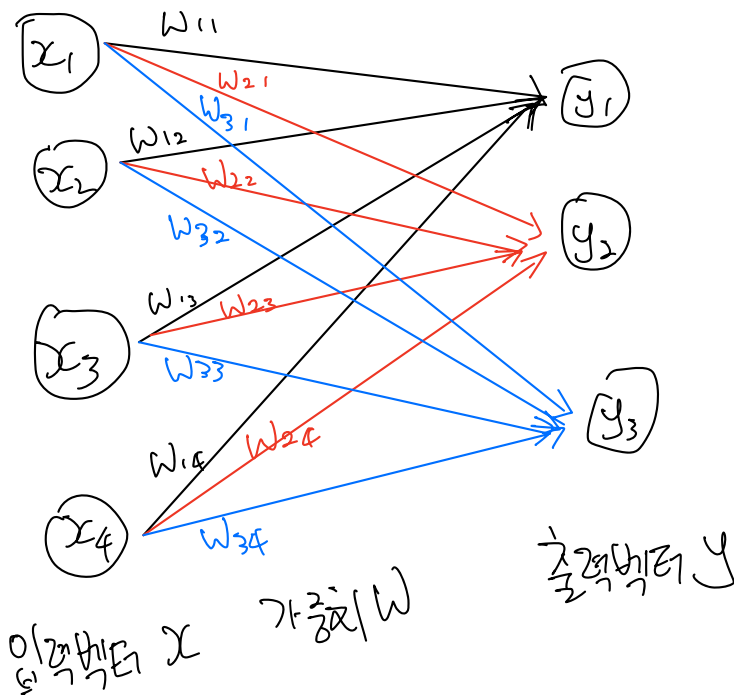
신경망을 할 때,
다양한 방향을 사용하여
벡터 b 를 표현하거나
혹은 또는 할 수 있음

인공지능이란?

인공지능에서 많이 사용하는 알고리즘 중 신경망의 계산에서,
파라미터와 가중치를 곱한 다음, 그 결과를 모아서 합산하는 처리가 됨.

이제, 파라미터와 가중치를 곱하는 과정을 일종의 신경변환으로 볼 수 있음.

아래는 신경망에서 발생하는 계산 과정과 신경 변환의 관계를 나타낸 그림.



$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \quad y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$$

$$W = \begin{pmatrix} w_{11} & w_{12} & w_{13} & w_{14} \\ w_{21} & w_{22} & w_{23} & w_{24} \\ w_{31} & w_{32} & w_{33} & w_{34} \end{pmatrix}$$

$$y = Wx \Rightarrow \text{신경 변환}$$