- 특이값 분해 (Singular Value Decomposition, SVD)
 - 임의의 선형변환에 해당하는 행렬 A가 주어졌을 때, SVD는 열벡터 공간의 직교하는 기저에 mapping될 수 있는 행벡터 공간의 직교하는 기저를 찾는 문제임

Example

- □ 입력 공간이 \mathbf{R}^3 , 출력 공간은 \mathbf{R}^2 , 기존 좌표축을 기저로 사용하는 선형변환이 행렬 $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{bmatrix}$ 의 형태로 주어졌다고 가정.
- □ 입력 공간의 직교하는 두 벡터 (1,0,0), (0,0,1)에 해당하는 출력 공간의 벡터는 직교하는가?

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

- □ "직교하는 기저" → "직교하는 기저"의 장점
- □ 좌표값에 일종의 eigenvalue만 곱하면 됨 → 직교하지 않으니 포기?

- 특이값 분해 (Singular Value Decomposition, SVD)
 - $A = U\Sigma V^T$ (여기서 U, V는 직교행렬, Σ는 대각 행렬임)
 - □ 위와 같은 형태를 목표로 다시 도전

$$A^T A = V \Sigma^T U^{-1} U \Sigma V^T = V \Sigma^T \Sigma V^T = V \begin{bmatrix} \sigma_1^2 & & \\ & \ddots & \\ & & \sigma_r^2 \end{bmatrix} V^T$$

- Example
 - □ 입력 공간이 **R**³, 출력 공간은 **R**²,

$$A^T A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$
 대칭행렬 우연?

• Eigenvalue & eigenvector: $\lambda = 3, 2, 0, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}$

- (계속) Example $A = U\Sigma V^T$
 - $A^T A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$
 - Eigenvalue & eigenvector: $\lambda = 3, 2, 0, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}$
 - $V = \left[\begin{array}{ccc} & & & \\ & & & \\ & & & \\ & & & \sigma_2^2 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} & & & \\ & & \sigma_2^2 & \\ & & & \sigma_3^2 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} & & & \\ & & & \\ & & & \end{array} \right]$
 - □ 만약 eigenvalue가 음수이면?
 - $AV = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1/\sqrt{3} & -1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & 0 & -2/\sqrt{6} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{3} & -1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & 0 & -2/\sqrt{6} \end{bmatrix}$

- (계속) Example $A = U\Sigma V^T$
 - 의반적으로 U를 모르므로 $AA^T = U\Sigma V^T V\Sigma^T U^T = U\Sigma \Sigma^T U^T$

$$AA^T = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Eigenvalue & eigenvector: $\lambda = 3, 2, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$

$$U = \begin{bmatrix} & & \\ & & \\ & & \sigma_2^2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} & & \\ & & \end{bmatrix}$$

Using
$$AV = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1/\sqrt{3} & -1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{6} \\ 1/\sqrt{3} & 0 & -2/\sqrt{6} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sqrt{3} & 0 & 0 \\ 0 & -\sqrt{2} & 0 \end{bmatrix}$$
$$= \begin{bmatrix} \sigma_1 \boldsymbol{u}_1 & \sigma_2 \boldsymbol{u}_2 & \cdots & \sigma_r \boldsymbol{u}_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{u}_1 & \boldsymbol{u}_2 & \cdots & \boldsymbol{u}_r \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_1 & & & & \\ & & \sigma_r \end{bmatrix}$$

$$A = U\Sigma V^T = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sqrt{3} & 0 & 0 \\ 0 & \sqrt{2} & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \sqrt{2} & 0 \end{bmatrix}$$

- 부호가 왜 틀린 것일까?
- □ 행렬의 크기?

- 특이값 분해 (Singular Value Decomposition, SVD)
 - $A = U\Sigma V^T$, 여기서 U,V는 직교행렬, Σ는 대각 행렬임
 - □ A는 정사각 행렬일 필요가 없음
 - □ A가 대칭, positive definite 행렬의 경우 $A = Q\Lambda Q^T$ 는 SVD의 특수한 경우임
 - □ A가 대칭이 아닐 경우 좀 더 일반적인 경우는 A가 n개의 다른 eigenvector를 가지는 경우 $A = S\Lambda S^{-1}$ 가 가능함을 배움
 - 행렬 A를 행벡터 공간내 임의의 벡터 v_1 를 열벡터 공간내 다른 벡터 $u_1 = Av_1$ 에 mapping하는 함수로 생각할 수 있음.
 - □ SVD는 열벡터 공간의 직교하는 기저에 mapping될 수 있는 행벡터 공간의 직교하는 기저를 찾는 문제임: $Av_i = \sigma_i u_i$
 - lacktriangle 다음을 만족하는 행벡터 공간의 직교하는 기저 $oldsymbol{v}_1,oldsymbol{v}_2,...,oldsymbol{v}_r$ 를 찾아야 함
 - $\begin{bmatrix} \boldsymbol{u}_1 & \boldsymbol{v}_2 & \cdots & \boldsymbol{v}_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_1 \boldsymbol{u}_1 & \sigma_2 \boldsymbol{u}_2 & \cdots & \sigma_r \boldsymbol{u}_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{u}_1 & \boldsymbol{u}_2 & \cdots & \boldsymbol{u}_r \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_1 & & & & & \\ & \ddots & & & & \\ & & & \sigma_r \end{bmatrix}$
 - 여기서 $u_1, u_2, ..., u_r$ 는 열벡터 공간의 직교하는 기저임

- 다음을 만족하는 행벡터 공간의 직교하는 기저 $v_1, v_2, ..., v_r$ 를 찾아
 야 함
- $\begin{bmatrix} \boldsymbol{u}_1 & \boldsymbol{v}_2 & \cdots & \boldsymbol{v}_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_1 \boldsymbol{u}_1 & \sigma_2 \boldsymbol{u}_2 & \cdots & \sigma_r \boldsymbol{u}_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{u}_1 & \boldsymbol{u}_2 & \cdots & \boldsymbol{u}_r \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_1 & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & & \sigma_r \end{bmatrix}$
- □ 여기서 $oldsymbol{u}_1, oldsymbol{u}_2, ..., oldsymbol{u}_r$ 는 열벡터 공간의 직교하는 기저임
- 행벡터 공간의 \mathbf{R}^n 공간의 부분 공간이지만, nullspace의 기저 $\boldsymbol{v}_{r+1},\dots,\boldsymbol{u}_n$ 까지 합친 경우에는 전체 \mathbf{R}^n 공간을 span할 수 있고, 이때 해당하는 $\sigma_{r+1},\dots,\sigma_n$ 은 모두 0임
- $AV = U\Sigma A = U\Sigma V^T$

$$AV = U\Sigma A = U\Sigma V^T$$

$$\Rightarrow A^T A = V \Sigma U^{-1} U \Sigma V^T = V \Sigma^2 V^T = V \begin{vmatrix} \sigma_1^2 \\ & \ddots \\ & & \sigma_r^2 \end{vmatrix} V^T$$

- □ 위의 행렬은 $Q\Lambda Q^T$ 의 형태이고, A^TA 는 positive semidefinite 행렬이므로 대각화가 가능함. V는 A^TA 행렬의 eigenvector이고 σ_i^2 는 A^TA 행렬의 eigenvalue임.
- □ *U*행렬 역시 유사한 방식으로 구할 수 있음.

- 계산 과정에서 문제가 없기 위해서는 A^TA 와 AA^T 가 같은 eigenvalue를 가져야 한다. 이것은 항상 보장되는가?
- 이보다 좀 더 근본적으로 AB와 BA가 항상 같은 eigenvalue 를 가짐
 - (증명) 행렬 AB가 $ABx = \lambda x$ 를 만족하는 eigenvector x와 eigenvalue λ 를 가진다고 가정. 이 경우 Bx는 BA의 eigenvector이고 λ 를 eigenvalue 가진다. Why?
 - $BA(Bx) = B(AB)x = B(\lambda x) = \lambda(Bx)$
- 따라서 A^TA 와 AA^T 는 항상 같은 eigenvalue를 가져야한다.

Example

$$A = \begin{bmatrix} 4 & 4 \\ -3 & 3 \end{bmatrix}$$

- SVD의 완전히 다른 관점
 - □ 여러 개의 rank 1인 행렬들의 합으로 분해하는 과정

- $= \sigma_1 \boldsymbol{u}_1 \boldsymbol{v}_1^T + \sigma_2 \boldsymbol{u}_2 \boldsymbol{v}_2^T + \dots + \sigma_r \boldsymbol{u}_r \boldsymbol{v}_r^T$
- □ 행렬 $\sigma_1 \boldsymbol{u}_1 \boldsymbol{v}_1^T$ 의 rank는?