Norm과 Metric

수업 목표

이번 수업의 핵심:

- Norm의 정의와 다양한 벡터 Norm의 예시
- 행렬 Norm의 계산 방법
- Metric의 정의와 두 벡터 사이의 거리
- 두 벡터가 직교(Orthogonal)함의 의미

핵심 개념

- Norm, Metric
- L_1 , L_2 , L_∞ , L_p -norm, Frobenius norm
- 단위 벡터
- Orthogonality

벡터 Norm

Norm (놈, 노름) → ||·||

• 정의: 벡터 $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ 를 받아 스칼라 값을 출력하며 다음을 만족하는 함수

1) $\|\mathbf{v}\| \ge 0$

2) $\|\mathbf{v}\| = 0 \iff \mathbf{v} = \mathbf{0}$

3) 스칼라 c가 주어졌을 때, $||c\mathbf{v}|| = |c|||\mathbf{v}||$

4) $\|\mathbf{u} + \mathbf{v}\| \le \|\mathbf{u}\| + \|\mathbf{v}\|$

• 일반적으로 Norm은 크기/길이를 의미

← Norm은 음수가 될 수 없음

← "v가 영벡터"와 "Norm이 0"은 동치

← 벡터를 상수배하면 Norm도 상수배

← 삼각부등식

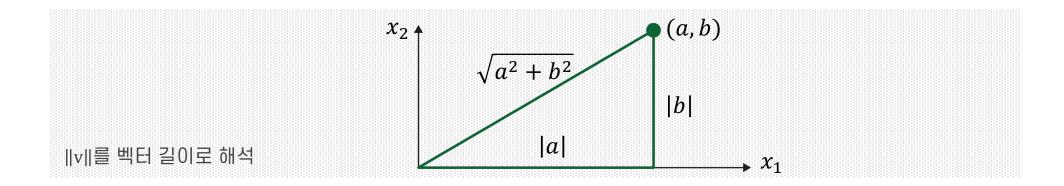
예시)

• $v_1, ..., v_n$ 을 원소로 갖는 벡터 $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ 를 가정했을 때,

$$\|\mathbf{v}\| = \sqrt{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} = \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + \dots + v_n^2}$$

벡터 Norm의 기하적 의미

- 벡터 $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2$ 를 가정
- $\|v\|$ 는 원점과 v를 잇는 선분의 길이
- 이는 피타고라스 정리를 통해 다음 그림의 삼각형처럼 나타낼 수 있음:

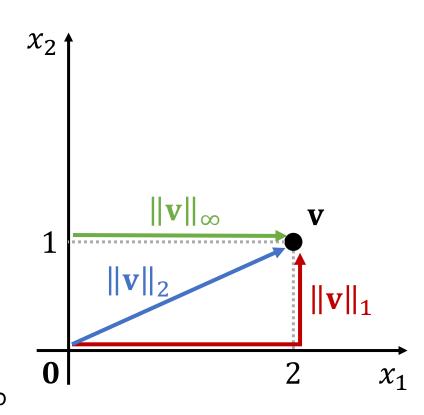


• 임의의 스칼라 c에 대하여, 벡터 cv의 길이는 벡터 v 길이의 |c|배와 동일 |cv| = |c||v|

다양한 벡터 Norm 예시

예시)
$$\mathbf{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

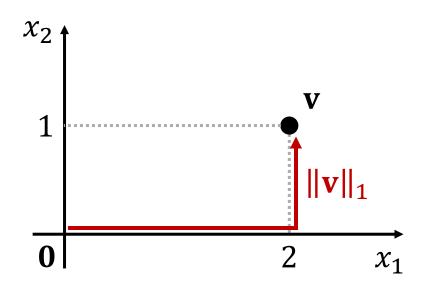
- L_1 -norm: $\|\mathbf{v}\|_1 = \sum_{i=1}^n |v_i| = 3$
- L_2 -norm: $\|\mathbf{v}\|_2 = (\sum_{i=1}^n |v_i|^2)^{\frac{1}{2}} = \sqrt{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} = \sqrt{3}$
 - 일반적으로 $\|\mathbf{v}\|$ 은 $\|\mathbf{v}\|_2$ 을 의미
 - $\|\mathbf{v}\|^2 = \|\mathbf{v}\|_2^2 = \mathbf{v} \cdot \mathbf{v}$
- L_{∞} -norm: $\|\mathbf{v}\|_{\infty} = \max_{1 \le i \le n} |v_i| = 2$
- L_p -norm: $\|\mathbf{v}\|_p = (\sum_{i=1}^n |v_i|^p)^{\frac{1}{p}}$ where $1 \le p < \infty$
- $\|\mathbf{v}\|_{A} = \|A\mathbf{v}\|_{2} = \left(\sum_{i=1}^{n} |\mathbf{a}_{i}^{\mathsf{T}}\mathbf{v}|^{2}\right)^{\frac{1}{2}}$



벡터 Norm 조건 증명

$\|\mathbf{v}\|_1 = \sum_{i=1}^n |v_i|$ 가 Norm임을 증명해보자

- 1) $\|\mathbf{v}\|_1 = |v_1| + |v_2| + \dots + |v_n| \ge 0$
- 2) $\mathbf{v} = \mathbf{0}$ 이라면 $\|\mathbf{v}\|_1 = |v_1| + |v_2| + \dots + |v_n| = 0 + 0 + \dots + 0 = 0$ $\|\mathbf{v}\|_1 = 0$ 이라면 모든 v_i 가 0이어야만 함 (: 귀류법을 활용)
- 3) $||c\mathbf{v}||_1 = \sum_{i=1}^n |cv_i| = \sum_{i=1}^n |c||v_i| = |c| \sum_{i=1}^n |v_i| = |c|||\mathbf{v}||_1$
- 4) $\|\mathbf{u} + \mathbf{v}\|_1 = \sum_{i=1}^n |u_i + v_i| \le \sum_{i=1}^n (|u_i| + |v_i|) = \sum_{i=1}^n |u_i| + \sum_{i=1}^n |v_i| = \|\mathbf{u}\|_1 + \|\mathbf{v}\|_1$



단위 벡터

• 전체 길이가 1인 벡터를 단위 벡터(Unit vector)라고 부름

벡터 정규화 (Vector normalization)

• 영벡터가 아닌 v를 그 길이로 나누면, 단위 벡터를 얻을 수 있음:

$$\mathbf{u} = \frac{1}{\|\mathbf{v}\|} \mathbf{v}$$

• u는 v와 동일한 방향을 향하지만, 그 길이가 1임

행렬 Norm

• 행렬 $A=[\mathbf{a}_1,\mathbf{a}_2,...\mathbf{a}_n]\in\mathbb{R}^{m\times n}$ 의 $p,q\geq 1$ 에 대한 $L_{p,q}$ -norm:

$$||A||_{p,q} = \left(\sum_{j=1}^{n} \left(\sum_{i=1}^{m} |a_{ij}|^{p}\right)^{\frac{q}{p}}\right)^{\frac{1}{q}}$$

• 각 \mathbf{a}_i 열에 대해 L_p -norm을 적용한 뒤, 그 결과물에 L_q -norm을 적용

예시)

- $||A||_{1,2}$
 - 1) 각 열의 L_1 -norm을 계산: 3,5
 - 2) 위 결과물의 L_2 -norm을 계산: $\sqrt{3^2 + 12^2}$
- $||A||_{2,1}$
 - 1) 각 열의 L_2 -norm을 계산: $\sqrt{5}$, $\sqrt{50}$
 - 2) 위 결과물의 L_1 -norm을 계산: $\sqrt{5} + \sqrt{50}$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 & -5 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$$

행렬 Norm

• $L_{p,q}$ -norm에서 p=q라면:

$$||A||_{p,p} = \left(\sum_{j=1}^{n} \left(\sum_{i=1}^{m} |a_{ij}|^{p}\right)^{\frac{p}{p}}\right)^{\frac{1}{p}} = \left(\sum_{i=1}^{m} \sum_{j=1}^{n} |a_{ij}|^{p}\right)^{\frac{1}{p}}$$

• 이는 $\mathbb{R}^{m \times n}$ 행렬을 \mathbb{R}^{mn} 벡터 행태로 취급하여 Norm을 계산한 것과 같음

Frobenius norm (또는 Hilbert-Schmidt norm)

• p = q = 2인 특수한 케이스

$$||A||_F = \sqrt{\sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n |a_{ij}|^2}$$

Norm vs. Metric

- Norm은 단일 벡터의 길이를 측정
- Metric은 두 벡터 사이의 거리를 측정
- Metric은 벡터 $\mathbf{u},\mathbf{v}\in\mathbb{R}^n$ 를 받아 스칼라 값을 출력하며 다음을 만족하는 함수
 - 1) $\operatorname{dist}(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = 0 \iff \mathbf{u} = \mathbf{v}$

← "거리가 0"과 "두 벡터는 동일 벡터"는 동

2) $dist(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = dist(\mathbf{v}, \mathbf{u})$

← 교환법칙

- 3) $dist(\mathbf{u}, \mathbf{v}) \leq dist(\mathbf{u}, \mathbf{w}) + dist(\mathbf{v}, \mathbf{w})$
 - ← 삼각부등식

예시)

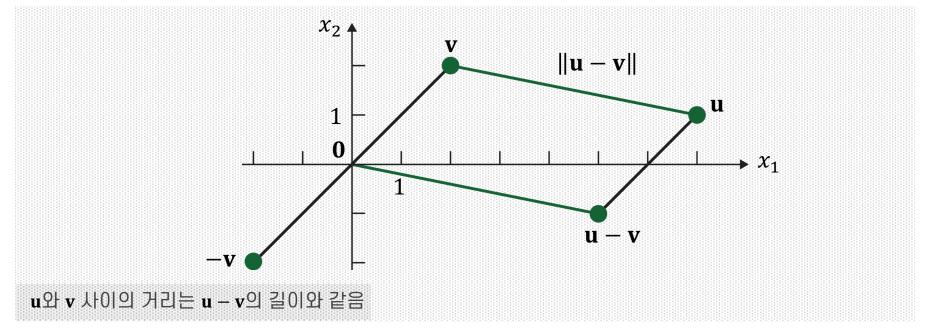
- 벡터 $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ 사이의 거리 $\mathrm{dist}(\mathbf{u}, \mathbf{v})$ 를 벡터 $\mathbf{u} \mathbf{v}$ 의 길이/Norm으로 계산 $\mathrm{dist}(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = \|\mathbf{u} \mathbf{v}\|$
 - 일반적으로 L_2 -norm을 사용하며, L_p -norm 사용 시 L_p -distance라고 호칭

벡터 사이의 거리 계산 예시

• 벡터 $\mathbf{u} = \begin{bmatrix} 7 \\ 1 \end{bmatrix}$, $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix}$ 인 경우:

$$\mathbf{u} - \mathbf{v} = \begin{bmatrix} 6 \\ 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \|\mathbf{u} - \mathbf{v}\| = \sqrt{5^2 + (-1)^2} = \sqrt{26}$$

• \mathbf{u} 와 \mathbf{v} 사이의 거리는 $\mathbf{u} - \mathbf{v}$ 와 $\mathbf{0}$ 사이의 거리와 같음



두 벡터 사이의 각도와 내적

• u와 v의 내적은 두 벡터의 Norm과 사이각으로 표현할 수 있음

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| \cos \theta$$

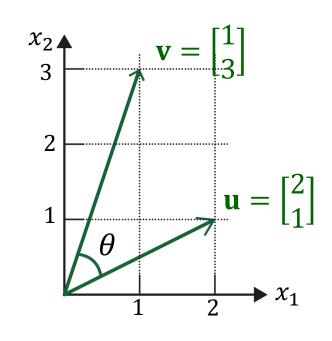
例人)
$$\mathbf{u} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$
, $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}$

•
$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} = 5$$

•
$$\|\mathbf{u}\| = \sqrt{2^2 + 1^2} = \sqrt{5}$$
, $\|\mathbf{v}\| = \sqrt{1^2 + 3^2} = \sqrt{10}$

•
$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = 5 = \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| \cos \theta = \sqrt{5} \cdot \sqrt{10} \cos \theta$$

$$\Rightarrow \cos \theta = \frac{5}{\sqrt{50}} = \frac{1}{\sqrt{2}} \Rightarrow \theta = 45^{\circ}$$

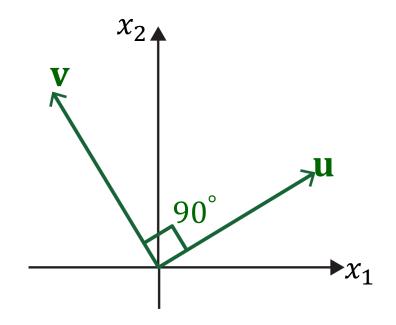


직교 벡터

• 벡터 $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ 가 $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{0}$ 이라면, 두 벡터는 서로 Orthogonal(직교)함

 $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| \cos \theta = 0$

- \rightarrow **u**, **v**가 영벡터가 아니라면 $\cos \theta = 0$
- $\Rightarrow \theta = 90^{\circ}$
- → u ⊥ v, u와 v는 서로 수직



요약

- 벡터의 길이로써 Norm의 정의와 L_2 -norm 등 대표적 예시 소개
- $L_{p,q}$ -norm을 비롯한 행렬의 Norm 계산 학습
- 벡터 간의 거리로써 Metric의 정의와 Norm을 활용한 계산 방법
- 내적과 두 벡터 사이의 각도 관계 및 Orthogonal 조건 확인

