入出力の視点

ベクトルと行列を使うことで、入力 $\boldsymbol{x}$ と出力 $\boldsymbol{y}$ の関係を多次元の場合でも簡潔に表すことができる

ref: プログラミングのための線形代数 p42

$$\boldsymbol{y} = A\boldsymbol{x}$$

この式は、たとえば $\boldsymbol{x}$ と $\boldsymbol{y}$ をともに 3 次元ベクトルとすると、

$$\begin{aligned}\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 \\ a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 \end{pmatrix}\end{aligned}$$

のように計算される

ここで、たとえば 2 行目に注目すると、

$$y_2 = a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3$$

となり、y_2 の計算に $\boldsymbol{x}$ のすべての成分 x_1, x_2, x_3 が使われていることがわかる

> 各行に対応する出力 y_i は、入力 $\boldsymbol{x}$ のすべての成分に依存している

この依存関係を、次のようなダイアグラムで表すことにする