14

Revisit Random Variables

再谈随机变量

从几何视角探讨随机变量的函数



自然的一般规律在大多数情况下不是直接的感知对象。

The general laws of Nature are not, for the most part, immediate objects of perception.

—— 乔治·布尔 (George Boole) | 英格兰数学家和哲学家 | 1815 ~ 1864



- ⊗ XXX
- ⊗ XXX
- ⊗ XXX



随机变量的函数: 以鸢尾花为例

我们在本书第 3、4 章聊过色子点数的"花式玩法",比如点数之和、点数平均值、点数之差、 点数平方、点数之商等等。这些"花式玩法"都可以叫做随机变量的函数。

随机变量的函数可以分为两类: 线性变换 (linear transformation)、非线性变换 (nonlinear transformation)_o

比如,点数之和 $(X_1 + X_2)$ 、点数之差 $(X_1 - X_2)$ 、点数平均值 $((X_1 + X_2)/2)$ 等都是线性变换。此 外,去均值 $(X_1 - E(X_1))$ 、标准化 $((X_1 - E(X_1))/std(X_1))$ 也都是常见的随机变量的线性变换。线性变 换是本章的核心内容。

线性变换之外的随机变量变换都统称为非线性变换,比如平方 (X_1^2) 、平方求和 $(\sum X_i^2)$ 、乘 积 (X_1X_2) 、比例 (X_1/X_2) 、倒数 $(1/X_1)$ 、对数变换 $(\ln X_1)$ 等等。此外,本书第 9 章介绍的经验分布哈 函数 ECDF 也是常用的非线性变换,ECDF 将原始数据转化成 (0, 1) 区间之内的分位值。

注意、经过转换后的随机变量、其分布、期望值、方差等都会发生变化。

从数据角度来看,以上变换又叫数据转化 (data transformation),这是《数据有道》一册的话 题。

以鸢尾花数据为例

它的前 4 列特征分别为花萼长度 (X_1) 、花萼宽度 (X_2) 、花瓣长度 (X_3) 、花瓣宽度 (X_4) 。假如在 一个有关鸢尾花的研究中,为了进一步挖掘鸢尾花数据中可能存在的量化关系,我们需要分析如 下几个指标:

- ▶ 花萼长度去均值,即 X₁ E(X₁);
- ▶ 花萼宽度去均值,即 X₂ E(X₂);
- ▶ 花萼长度、宽度之和、即 X₁ + X₂;
- ▶ 花萼长度、宽度之差、即 X₁ X₂;
- ▶ 花萼长度、宽度乘积,即 X₁X₂;
- ▶ 花萼长度、宽度比例,即 X₁/X₂。

图1所示为经过上述转换后得到的鸢尾花新特征之间的成对特征散点图。这些新特征之间的 成对关系中,有些展现出明显的线性关系,有些特征更方便判别鸢尾花分类,有些特征展现出更 好的"正态性",有些则更容易发现"离群值"。

请大家利用成对特征图分析更多鸢尾花特征的随机变量函数。此外,请大家依照同样的方法 分析花瓣长度、宽度数据,并且交叉分析花萼、花瓣量化关系。

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

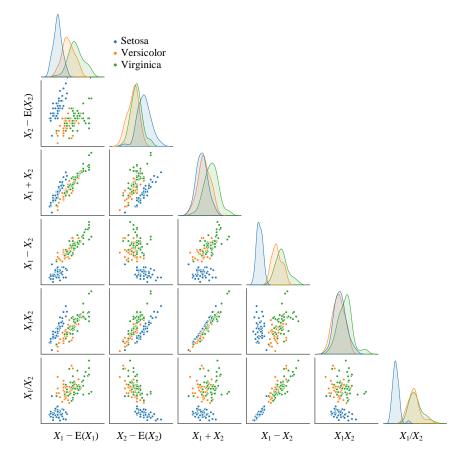


图 1. 鸢尾花花萼长度、宽度特征完成转换后的成对特征散点图

14.2 线性变换: 投影视角

《矩阵力量》第 25 章介绍过随机变量的线性变换,我们其中核心理论部分"抄"过来。本章后文会用鸢尾花数据展开讲解。

一元随机变量

如果 X 为一个随机变量,对 X 进行函数变换,可以得到其他的随机变量 Y:

$$Y = h(X) \tag{1}$$

特别地,如果h()为线性函数,则X到Y进行的就是线性变换,比如:

$$Y = h(X) = aX + b \tag{2}$$

其中, a 和 b 为常数。这相当于几何中的缩放、平移两步操作。在线性代数中,上式相当于仿射变换 (affine transformation)。

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在B站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

(2) 中, Y的期望和 X的期望之间关系:

$$E(Y) = aE(X) + b \tag{3}$$

(2) 中, Y和 X 方差之间关系:

$$var(Y) = var(aX + b) = a^{2} var(X)$$
(4)

二元随机变量

如果 Y和二元随机变量 (X_1, X_2) 存在如下关系:

$$Y = aX_1 + bX_2 \tag{5}$$

(5) 可以写成:

$$Y = \begin{bmatrix} a & b \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \end{bmatrix} \tag{6}$$

Y和二元随机变量 (X_1, X_2) 期望值之间存在如下关系:

$$E(Y) = E(aX_1 + bX_2) = aE(X_1) + bE(X_2)$$
 (7)

(7) 可以写成如下矩阵运算形式:

$$E(Y) = \begin{bmatrix} a & b \end{bmatrix} \begin{bmatrix} E(X_1) \\ E(X_2) \end{bmatrix}$$
 (8)

Y和二元随机变量(X1, X2)方差、协方差存在如下关系:

$$var(Y) = var(aX_1 + bX_2) = a^2 var(X_1) + b^2 var(X_2) + 2ab cov(X_1, X_2)$$
(9)

(9) 可以写成:

$$\operatorname{var}(Y) = \begin{bmatrix} a & b \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \operatorname{var}(X_1) & \operatorname{cov}(X_1, X_2) \\ \operatorname{cov}(X_1, X_2) & \operatorname{var}(X_2) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix}$$
 (10)

相信大家已经在上式中看到了如下协方差矩阵:

$$\Sigma = \begin{bmatrix} \operatorname{var}(X_1) & \operatorname{cov}(X_1, X_2) \\ \operatorname{cov}(X_1, X_2) & \operatorname{var}(X_2) \end{bmatrix}$$
 (11)

也就是说, (10) 可以写成:

$$\operatorname{var}(Y) = \begin{bmatrix} a & b \end{bmatrix} \Sigma \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} \tag{12}$$

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

D维随机变量: 朝单一方向投影

如果 $\chi = [X_1, X_2, ..., X_D]^T$ 服从 $N(\mu_{\chi}, \Sigma_{\chi})$, χ 在向量 ν 方向上投影得到 Y:

$$Y = \mathbf{v}^{\mathsf{T}} \mathbf{\chi} = \mathbf{v}^{\mathsf{T}} \begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \\ \vdots \\ X_D \end{bmatrix}$$
 (13)

Y的期望 E(Y) 为:

$$E(Y) = \mathbf{v}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{\mu}_{\chi} = \mathbf{v}^{\mathrm{T}} \begin{bmatrix} E(X_{1}) \\ E(X_{2}) \\ \vdots \\ E(X_{D}) \end{bmatrix}$$
(14)

Y的方差 E(Y) 为:

$$\operatorname{var}(Y) = \mathbf{v}^{\mathsf{T}} \mathbf{\Sigma}_{\chi} \mathbf{v} \tag{15}$$

D维随机变量:朝正交系投影

 $\chi = [X_1, X_2, ..., X_D]^T$ 服从 $N(\mu_{\chi}, \Sigma_{\chi})$, χ 在正交系 V 投影得到 $\gamma = [Y_1, Y_2, ..., Y_D]^T$:

$$\gamma = \begin{bmatrix} Y_1 \\ Y_2 \\ \vdots \\ Y_D \end{bmatrix} = V^{\mathsf{T}} \chi = \begin{bmatrix} v_1^{\mathsf{T}} \\ v_2^{\mathsf{T}} \\ \vdots \\ v_D^{\mathsf{T}} \end{bmatrix} \chi = \begin{bmatrix} v_1^{\mathsf{T}} \chi \\ v_2^{\mathsf{T}} \chi \\ \vdots \\ v_D^{\mathsf{T}} \chi \end{bmatrix}$$
(16)

γ的期望 (质心) E(γ) 为:

$$\mathbf{E}(\boldsymbol{\gamma}) = \boldsymbol{V}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{\mu}_{\boldsymbol{\chi}} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{v}_{1}^{\mathrm{T}} \\ \boldsymbol{v}_{2}^{\mathrm{T}} \\ \vdots \\ \boldsymbol{v}_{D}^{\mathrm{T}} \end{bmatrix} \boldsymbol{\mu}_{\boldsymbol{\chi}} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{v}_{1}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{\mu}_{\boldsymbol{\chi}} \\ \boldsymbol{v}_{2}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{\mu}_{\boldsymbol{\chi}} \\ \vdots \\ \boldsymbol{v}_{D}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{\mu}_{\boldsymbol{\chi}} \end{bmatrix}$$
(17)

γ的协方差矩阵 var(γ) 为:

$$\operatorname{var}(\gamma) = V^{\mathrm{T}} \Sigma_{\chi} V = \begin{bmatrix} \mathbf{v}_{1}^{\mathrm{T}} \\ \mathbf{v}_{2}^{\mathrm{T}} \\ \vdots \\ \mathbf{v}_{D}^{\mathrm{T}} \end{bmatrix} \Sigma_{\chi} \begin{bmatrix} \mathbf{v}_{1} & \mathbf{v}_{2} & \cdots & \mathbf{v}_{D} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{v}_{1}^{\mathrm{T}} \Sigma_{\chi} \mathbf{v}_{1} & \mathbf{v}_{1}^{\mathrm{T}} \Sigma_{\chi} \mathbf{v}_{2} & \cdots & \mathbf{v}_{1}^{\mathrm{T}} \Sigma_{\chi} \mathbf{v}_{D} \\ \mathbf{v}_{2}^{\mathrm{T}} \Sigma_{\chi} \mathbf{v}_{1} & \mathbf{v}_{2}^{\mathrm{T}} \Sigma_{\chi} \mathbf{v}_{2} & \cdots & \mathbf{v}_{2}^{\mathrm{T}} \Sigma_{\chi} \mathbf{v}_{D} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \mathbf{v}_{D}^{\mathrm{T}} \Sigma_{\chi} \mathbf{v}_{1} & \mathbf{v}_{D}^{\mathrm{T}} \Sigma_{\chi} \mathbf{v}_{2} & \cdots & \mathbf{v}_{D}^{\mathrm{T}} \Sigma_{\chi} \mathbf{v}_{D} \end{bmatrix}$$

$$(18)$$

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在B站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

上式还告诉我们, $v_i^T \chi$ 和 $v_i^T \chi$ 的协方差为:

$$\operatorname{cov}\left(\mathbf{v}_{i}^{\mathsf{T}}\mathbf{\chi},\mathbf{v}_{j}^{\mathsf{T}}\mathbf{\chi}\right) = \mathbf{v}_{i}^{\mathsf{T}}\boldsymbol{\Sigma}_{\chi}\mathbf{v}_{j} \tag{19}$$

14.3 单方向投影: 鸢尾花两特征为例

本节以鸢尾花数据花萼长度、花萼宽度两特征为例讲解线性变换。我们首先看两个最简单的例子,将数据分别投影到横轴、纵轴。然后再看更一般的情况。

投影到x轴

鸢尾花数据矩阵为 $X = [x_1, x_2]$,对应随机变量为 $\chi = [X_1, X_2]^T$ 。

如图2所示,将X投影到横轴,即:

$$y = Xv = X \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = x_1 \tag{20}$$

从随机变量角度来看上述运算,即:

$$Y = \mathbf{v}^{\mathrm{T}} \mathbf{\chi} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}^{\mathrm{T}} \begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \end{bmatrix} = X_1$$
 (21)

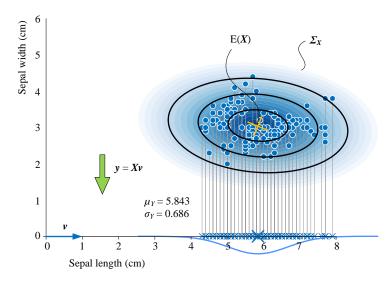


图 2. 逆时针 0 度, X 向 v 投影

X的质心为:

$$E(X) = [5.8433 \quad 3.0573] \tag{22}$$

由此计算得到图2中y的质心为:

$$E(y) = E(X)v = \begin{bmatrix} 5.8433 & 3.0573 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = 5.8433$$
 (23)

X的协方差矩阵为:

$$\Sigma_X = \begin{bmatrix} 0.6856 & -0.0424 \\ -0.0424 & 0.1899 \end{bmatrix}$$
 (24)

由此计算得到图2中y的方差为:

$$\operatorname{var}(\mathbf{y}) = \mathbf{v}^{\mathrm{T}} \operatorname{var}(\mathbf{X}) \mathbf{v} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}^{\mathrm{T}} \begin{bmatrix} 0.6856 & -0.0424 \\ -0.0424 & 0.1899 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = 0.6856$$
 (25)

注意,图 2 中椭圆代表马氏距离。三个黑色旋转椭圆分别代表马氏距离为 1、2、3。将图 2 中三个椭圆也投影到横轴上,大家会发现得到的三条线段分别代表 $\mu_1 \pm \sigma_1$ 、 $\mu_1 \pm 2\sigma_1$ 、 $\mu_1 \pm 3\sigma_1$ 。这绝不是几何上的巧合,本章后续会展开讲解。

投影到上轴

如图3所示,将X投影到纵轴,即:

$$\mathbf{y} = \mathbf{X}\mathbf{v} = \mathbf{X} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \mathbf{x}_2 \tag{26}$$

从随机变量角度来看上述运算, 即:

$$Y = \mathbf{v}^{\mathrm{T}} \mathbf{\chi} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}^{\mathrm{T}} \begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \end{bmatrix} = X_2 \tag{27}$$

计算图 3 中 y 的质心为:

$$E(y) = E(X)v = \begin{bmatrix} 5.8433 & 3.0573 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = 3.0573$$
 (28)

计算得到图3中y的方差为:

$$\operatorname{var}(\mathbf{y}) = \mathbf{v}^{\mathsf{T}} \operatorname{var}(\mathbf{X}) \mathbf{v} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}^{\mathsf{T}} \begin{bmatrix} 0.6856 & -0.0424 \\ -0.0424 & 0.1899 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = 0.1899$$
 (29)

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

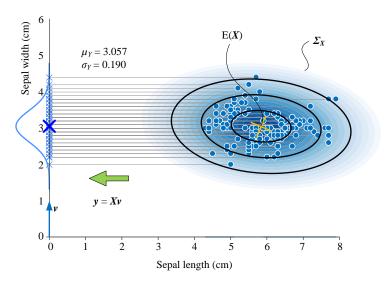


图 3. 逆时针 90 度, X 向 v 投影

其他情况

图 4~图7所示为其他四个投影场景。

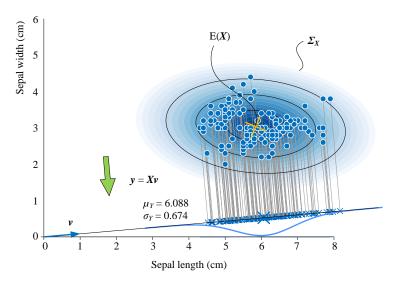


图 4. 逆时针 5 度, X 向 v 投影

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

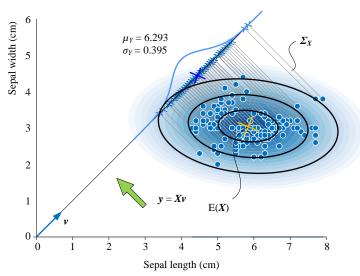


图 5. 逆时针 45 度, X 向 v 投影

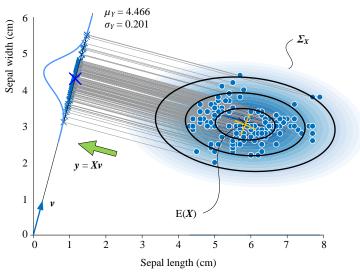


图 6. 逆时针 75 度, X 向 v 投影

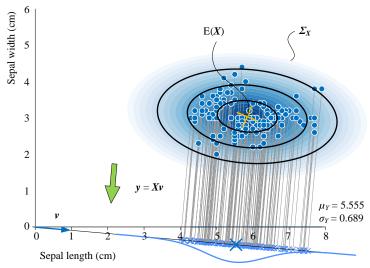


图 7. 逆时针-5 度, X 向 ν 投影

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://github.com/Visualize-ML — 生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com



代码 Bk5_Ch14_01.py 绘制图2~图7。

14.4 正交系投影: 鸢尾花两特征为例

正交系

给定正交系 V:

$$V = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$$
 (30)

如图 8 所示,数据 X 可以投影到正交系 V 中得到数据 Y:

$$Y = XV \tag{31}$$

展开上式得到:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{y}_1 & \mathbf{y}_2 \end{bmatrix} = \mathbf{X} \begin{bmatrix} \mathbf{v}_1 & \mathbf{v}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{X} \mathbf{v}_1 & \mathbf{X} \mathbf{v}_2 \end{bmatrix}$$
 (32)

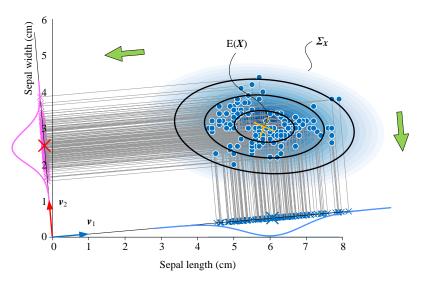


图 8. X 向正交系 V 投影

随机变量为 $\chi = [X_1, X_2]^T$ 投影到 V 得到 $\gamma = [Y_1, Y_2]^T$:

$$\gamma = V^{\mathrm{T}} \chi \tag{33}$$

展开上式得到:

$$\begin{bmatrix} Y_1 \\ Y_2 \end{bmatrix} = \boldsymbol{V}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{\chi} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{v}_1^{\mathrm{T}} \\ \boldsymbol{v}_2^{\mathrm{T}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{v}_1^{\mathrm{T}} \boldsymbol{\chi} \\ \boldsymbol{v}_2^{\mathrm{T}} \boldsymbol{\chi} \end{bmatrix}$$
(34)

向第一方向投影

先考虑 X 向 v_1 投影:

$$\mathbf{v}_1 = \begin{bmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{bmatrix} \tag{35}$$

将数据 X 投影到 v_1 得到:

$$y_1 = Xv_1 \tag{36}$$

类似地,将 $\chi = [X_1, X_2]^T$ 投影到 ν_1 得到 Y_1 :

$$Y_{1} = \begin{bmatrix} X_{1} & X_{2} \end{bmatrix} v_{1} = \begin{bmatrix} X_{1} & X_{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{bmatrix} = \cos \theta X_{1} + \sin \theta X_{2}$$
 (37)

Y₁的质心为:

$$E(Y_1) = E(X)v_1 = \begin{bmatrix} 5.8433 & 3.0573 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{bmatrix}$$

$$\approx 3.0573 \times \sin(\theta) + 5.8433 \times \cos(\theta)$$
(38)

 Y_1 的方差为:

$$var(Y_1) = \mathbf{v}_1^{\mathsf{T}} \mathbf{\Sigma}_X \mathbf{v}_1 = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.6856 & -0.0424 \\ -0.0424 & 0.1899 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{bmatrix}$$

$$\approx -0.0424 \times \sin(2\theta) + 0.2478 \times \cos(2\theta) + 0.4378$$
(39)

向第二方向投影

同理, 给定 v₂:

$$\mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} -\sin\theta \\ \cos\theta \end{bmatrix} \tag{40}$$

将数据 X 投影到 v_2 得到:

$$\mathbf{y}_2 = \mathbf{X}\mathbf{v}_2 \tag{41}$$

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

将 $\chi = [X_1, X_2]^T$ 投影到 ν_2 得到 Y_2 :

$$Y_2 = \begin{bmatrix} X_1 & X_2 \end{bmatrix} v_2 = \begin{bmatrix} X_1 & X_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -\sin \theta \\ \cos \theta \end{bmatrix} = -\sin \theta X_1 + \cos \theta X_2$$
 (42)

 Y_2 的质心为:

$$\mu_{Y2} = \mathbf{E}(X)\mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} 5.8433 & 3.0573 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -\sin\theta \\ \cos\theta \end{bmatrix}$$

$$\approx -5.8433 \times \sin(\theta) + 3.0573 \times \cos(\theta)$$
(43)

Y2的方差为:

$$\operatorname{var}(Y_{2}) = \mathbf{v}_{2}^{\mathrm{T}} \mathbf{\Sigma}_{X} \mathbf{v}_{2} = \begin{bmatrix} -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.6856 & -0.0424 \\ -0.0424 & 0.1899 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -\sin\theta \\ \cos\theta \end{bmatrix}$$

$$\approx 0.0424 \times \sin(2\theta) - 0.2478 \times \cos(2\theta) + 0.4378$$
(44)

协方差

 Y_1 和 Y_2 的协方差为:

$$cov(Y_1, Y_2) = \mathbf{v_1}^{\mathrm{T}} \mathbf{\Sigma}_X \mathbf{v_2} = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.6856 & -0.0424 \\ -0.0424 & 0.1899 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -\sin \theta \\ \cos \theta \end{bmatrix}$$

$$\approx 0.2478 \times \sin(2\theta) + 0.0424 \times \cos(2\theta)$$

$$(45)$$

利用如下三角函数关系:

$$f(\theta) = a\sin(\theta) + b\cos(\theta)$$

$$= \sqrt{a^2 + b^2} \left(\frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} \sin(v) + \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}} \cos(\theta) \right)$$

$$= \sqrt{a^2 + b^2} \left(\sin(\theta) \cos(\phi) + \cos(\theta) \sin(\phi) \right)$$

$$= A\sin(\theta + \phi)$$
(46)

其中,

$$\phi = \arctan\left(\frac{b}{a}\right)$$

$$A = \sqrt{a^2 + b^2}$$
(47)

我们可以进一步整理(38)、(39)、(43)、(44)、(45), 这部分推导交给大家完成。

如图9所示,期望值、方差、协方差随 θ 变化。请大家特别注意 Y_1 和 Y_2 的方差之和为定值, 即:

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。 版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

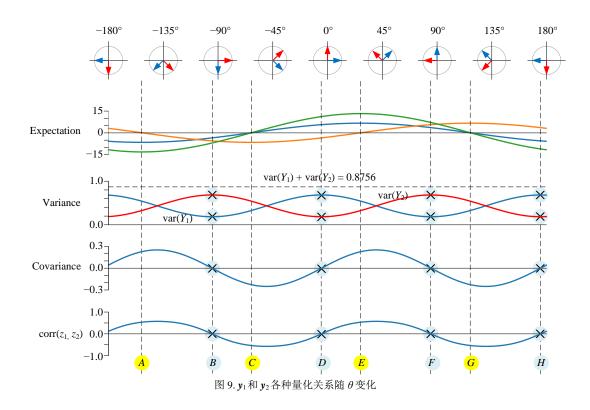
代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

$$var(Y_1) + var(Y_2) \approx -0.0424 \times \sin(2\theta) + 0.2478 \times \cos(2\theta) + 0.4378 + 0.0424 \times \sin(2\theta) - 0.2478 \times \cos(2\theta) + 0.4378$$

$$\approx 0.8756$$
(48)



协方差矩阵

 $\gamma = [Y_1, Y_2]^T$ 的协方差矩阵 Σ_{γ} 为:

$$\operatorname{var}(\gamma) = \Sigma_{\gamma} = V^{\mathsf{T}} \Sigma_{X} V \tag{49}$$

图 10 所示为当 θ 取不同值时,协方差矩阵 Σ 7 的三种不同可视化方案的变化情况。

特别地,如图 10 (b) 所示,当 θ 约为-4.85 度时,协方差矩阵 Σ_7 为对角方阵。这意味着 Y_1 和 Y_2 的相关性系数为 0。

在图 9 中,我们可以发现,当 θ 约为-4.85 度时, $var(Y_1)$ 取得最大值, $var(Y_2)$ 取得最小值。如图 11 所示为数据矩阵在这个正交坐标系中投影的结果。这一点对于本章后续要讲解的主成分分析非常重要。

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

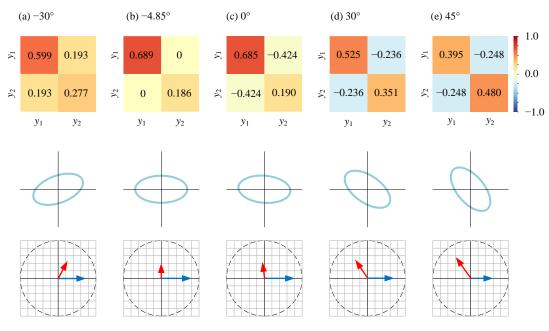


图 10. 协方差矩阵的可视化

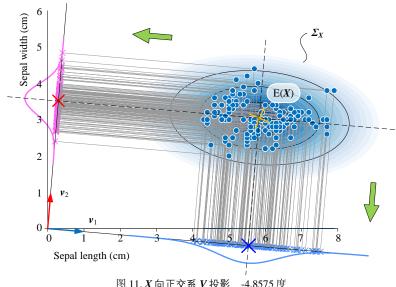


图 11. X 向正交系 V 投影, -4.8575 度

以椭圆投影为视角看线性变换

本节将从椭圆投影视角理解随机变量的线性转换。

"正"矩形

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

如图 12 所示,三个"正"矩形的四条边分别和马氏距离为 1、2、3 的椭圆相切。其中,和马氏 距离为 1 的矩形相切的矩形的长、宽分别为 $2\sigma_1$ 、 $2\sigma_2$ 。

上一章提到过,图 12 中这个大矩形的面积为 $4\sigma_1\sigma_2$,其对角线长度为矩形对角线长度为 $2\sqrt{\sigma_1^2 + \sigma_2^2}$

上一章特别强调图 12 中阴影区域对应的 1/4 矩形。这个 1/4 矩形的面积为 $\sigma_1\sigma_2$, 1/4 矩形对角 线长度为 $\sqrt{\sigma_1^2+\sigma_2^2}$,这个值是其协方差迹的平方根 $\sqrt{\sigma_1^2+\sigma_2^2}=\sqrt{\mathrm{tr}(\Sigma_{2\times 2})}$ 。

根据本章有关随机变量线性变换内容,如图 12 所示,这三个矩形"长边"所在位置分别对应 μ_1 $\pm \sigma_1$ 、 $\mu_1 \pm 2\sigma_1$ 、 $\mu_1 \pm 3\sigma_1$ 。"宽边"所在位置分别对应 $\mu_2 \pm \sigma_2$ 、 $\mu_2 \pm 2\sigma_2$ 、 $\mu_2 \pm 3\sigma_2$ 。这并不是巧合,本 节后续将用数学工具加以证明。

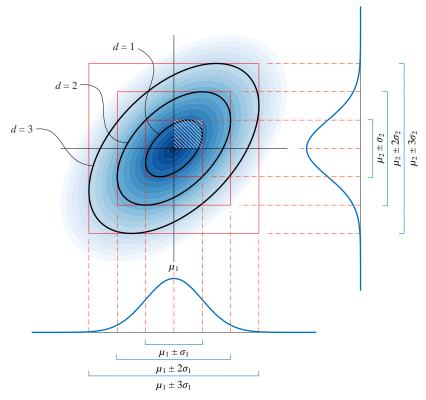


图 12. 和马氏距离椭圆相切的"正"矩形

"主轴"矩形

如图 13 所示,和马氏距离为 1 的椭圆相切的矩形有无数个。观察这些矩形,大家能够发现它 们的顶点位于正圆之上。这意味这这些矩形的对角线长度相同,都是 $2\sqrt{\sigma_1^2 + \sigma_2^2}$ 。想要证明这个 观察,需要用到矩阵迹的性质,证明留给大家自行完成。

除了图 12 中的"正"矩形之外,还有一个"旋转"矩形特别值得我们关注。这就是图 14 所示的"主 轴"矩形。之所以叫"主轴"矩形,是因为这个矩形的四条边平行于椭圆的两条主轴。

而特征值分解协方差矩阵就是获得椭圆主轴方向、长轴长度、短轴长度的数学工具。请大家 根据上一章内容自行分析图 14 中和马氏距离为 1 椭圆相切的"主轴"矩形的几何特征。

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。 版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com



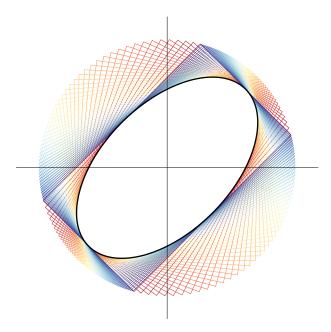


图 13. 和马氏距离椭圆相切的一组"旋转"矩形

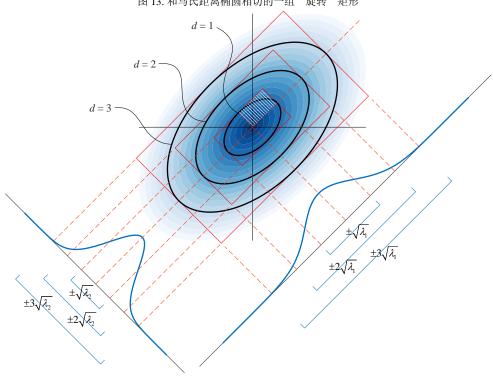


图 14. 和马氏距离椭圆相切的"主轴"矩形

椭圆切线

大家可能好奇如何绘制图 13 这组旋转矩形。如图 15 所示,首先,计算椭圆圆心 μ 和椭圆上任 意一点p 切线的距离h。2h 就是矩形一条边长度。而切线的梯度向量n 可以用来定位矩形的旋转 角度。然后,根据矩形的对角线长度为 $2\sqrt{\sigma_1^2+\sigma_2^2}$,我们便得到矩形另外一条边的长度。

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。 版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在B站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

问题来了,如何计算距离 h 和梯度向量 n?

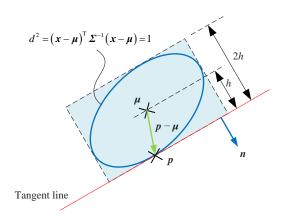


图 15. 计算马氏椭圆上任意一点切线原理

我们在《矩阵力量》第20章介绍过如何求解椭圆切线。图15中椭圆的解析式为:

$$\left(\boldsymbol{x} - \boldsymbol{\mu}\right)^{\mathrm{T}} \boldsymbol{\Sigma}^{-1} \left(\boldsymbol{x} - \boldsymbol{\mu}\right) - 1 = 0 \tag{50}$$

p 在椭圆上,如下等式成立:

$$(\boldsymbol{p} - \boldsymbol{\mu})^{\mathrm{T}} \boldsymbol{\Sigma}^{-1} (\boldsymbol{p} - \boldsymbol{\mu}) - 1 = 0$$
 (51)

定义如下函数 f(x):

$$f(x) = (x - \mu)^{\mathrm{T}} \Sigma^{-1} (x - \mu) - 1 = 0$$
 (52)

f(x) 对 x 求偏导便得到梯度向量 n:

$$n = \frac{\partial f(x)}{\partial x} = 2\Sigma^{-1}(x - \mu)$$
 (53)

上式用到了《矩阵力量》第 17 章的多元微分。也就是说,图 13 中椭圆上 p 点处切线的法向量为:

$$\boldsymbol{n} = 2\boldsymbol{\Sigma}^{-1} (\boldsymbol{p} - \boldsymbol{\mu}) \tag{54}$$

切点 p 和椭圆圆心 μ 的距离向量 $p-\mu$,对应图 13 中的绿色箭头。而距离 h 就是向量 $p-\mu$ 在梯度向量 n 上的标量投影:

$$h = \frac{\mathbf{n}^{\mathrm{T}} \left(\mathbf{p} - \boldsymbol{\mu} \right)}{\| \mathbf{n} \|} \tag{55}$$

有了以上推导,请大家自行编写代码绘制图14。进一步推导,大家可以得到:

$$h^{2} = \frac{\boldsymbol{n}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{\Sigma} \boldsymbol{n}}{\|\boldsymbol{n}\|^{2}} = \left(\frac{\boldsymbol{n}}{\|\boldsymbol{n}\|}\right)^{\mathrm{T}} \boldsymbol{\Sigma} \left(\frac{\boldsymbol{n}}{\|\boldsymbol{n}\|}\right)$$
(56)

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

上式解释了为什么矩形边长 1/2 为标准差。

14.6 主成分分析: 换个视角看数据

丛书几次提到,从几何角度,协方差矩阵 Σ 可以用椭圆来表达。利用这个几何视角,我们重 新审视《矩阵力量》第 25 章介绍的协方差矩阵 Σ 特征值分解进行主成分分析。

 Σ 特征值分解进行主成分分析的具体步骤如图 16 所示。假设图 16 原始数据已经标准化.计 算得到协方差矩阵 Σ ,找到 Σ 对应椭圆的半长轴所在方向 ν_1 。 ν_1 对应的便是第一主成分 (first principal component)。原始数据朝 v1 投影得到的数据对应最大方差。

整个过程实际上用到了我们在丛书《矩阵力量》一本中介绍的平移、缩放、正交化、投影、 旋转等线性变换操作。

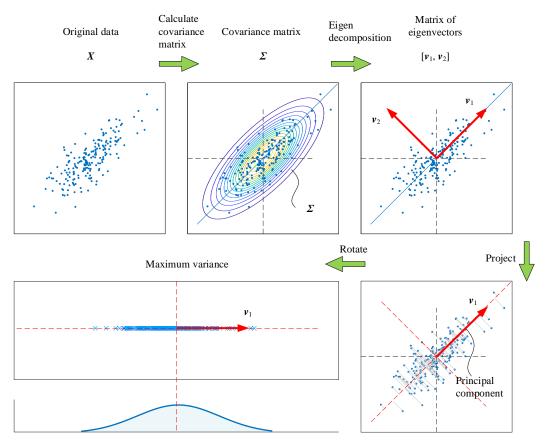


图 16. 几何视角下通过特征值分解协方差矩阵进行主成分分析

从线性变换角度来看, 主成分分析无非就是, 在不同的坐标系中看同一组数据。如图 17 所 示,数据朝不同方向投影会得到不同的投影结果,对应不同的分布;朝椭圆长轴方向投影,得到 的数据均方差最大;朝椭圆短轴方向投影得到的数据均方差最小。

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。 版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。 代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

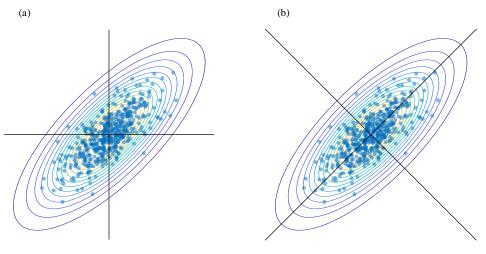


图 17. 两个角度看数据

举个例子

图 18 所示为原始二维数据 X,可以发现数据的质心位于 $[1,2]^T$ 。分析数据 X,可以发现数据的两个特征上分布分散情况相似,也就是方差大小几乎相同。

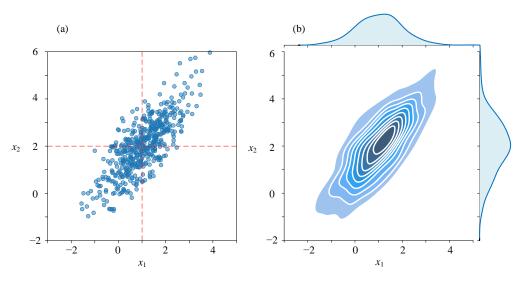


图 18. 原始二维数据 X

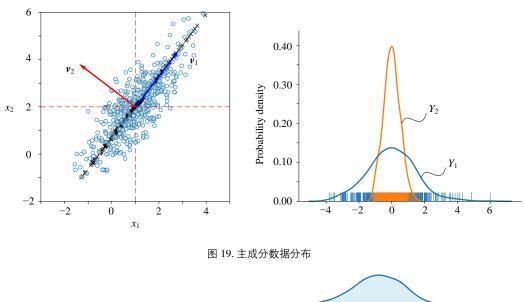
利用 sklearn.decomposition.PCA() 函数,我们可以通过 pca.components_获得主成分向量。利用 pca.transform(X) 可以获得投影后的数据 Y。图 19 对比 Y 两列数据分布。图 20 所示为数据 Y 在 [v_1 , v_2] 中散点图。

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在B站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com



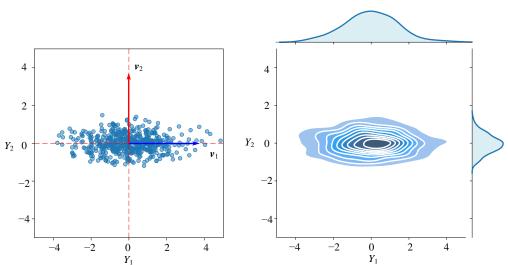


图 20. 数据 Y 在 [v1, v2] 中散点图



Bk5_Ch14_02.py 绘制图 18~图 20。

以鸢尾花数据为例

下面以鸢尾花数据作为原始数据,进一步从随机变量的线性变换角度理解主成分分析。

首先将鸢尾花花萼长度、花萼宽度数据中心化,即获得 $X_c = X - E(X)$ 。图 21 所示为中心化数 据的散点图。将数据投影到角度为逆时针 30 度的正交系 $V = [v_1, v_2]$ 中。如前文所述,数据投影到

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。 版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

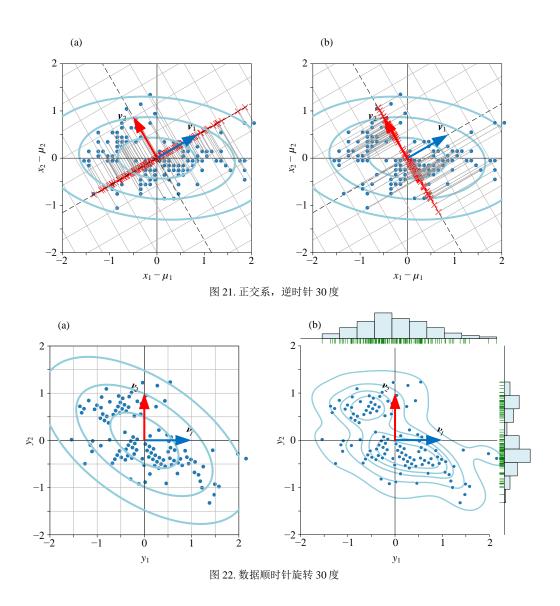
本书配套微课视频均发布在 B 站-—_生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

正交系中好比在 V 中观察数据,如图 22 所示。在 V 中,我们看到代表协方差矩阵的椭圆发生了明显旋转。在 v_1 和 v_2 方向上,我们可以求得投影数据的分布情况。

图 23 ~ 图 28 所示为其他 3 组投影角度。请大家格外注意图 27 和图 28, 这就是前文说的最优化角度。这两幅图中的 v_1 和 v_2 分别为第一、第二主成分方向。

《矩阵力量》第 25 章介绍过,特征值分解协方差矩阵仅仅是主成分分析六条基本技术路径之一,本书第 25 章还会介绍其他路径,并做区分。

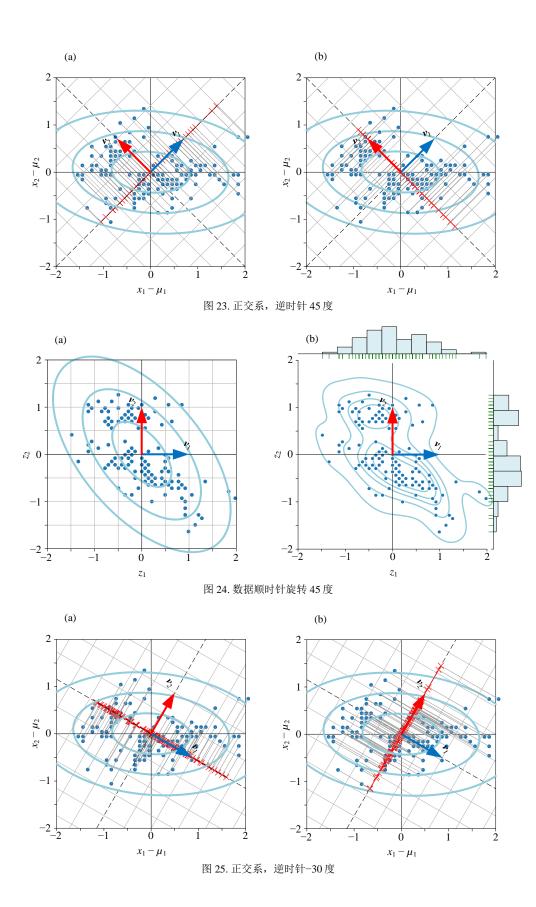


本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

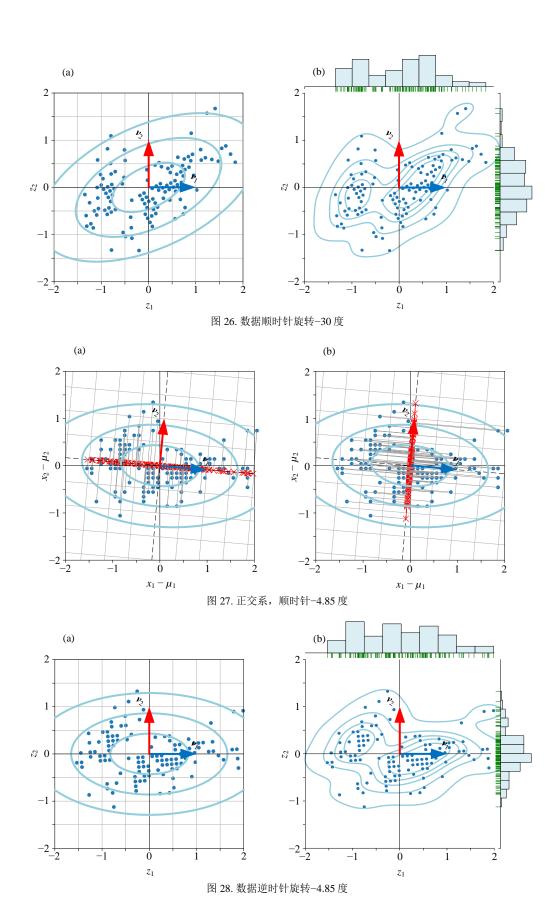
欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com



本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。 代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: ht

[—] 生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com



本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。 代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: ht

[—]_生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com