線性代數 期末報告

陳光悦 10811020

Part 1



Part 2



Part 3



保留前10個最大特徵值



保留前100個最大特徵值 保留前200個最大特徵值





Part 5

保留前10個最大特徵值



保留前100個最大特徵值



保留前200個最大特徵值



Part 6

Part 4 的特徵分解和 Part 5 的 SVD 分解, 兩者的結果不盡相同, 尤其是在 保留前 10 大特徵值的圖片。造成此差異的原因是因為特徵分解和 SVD 分解對 於矩陣的分解方式不同。

特徵分解時,矩陣 Anxn 被分解成 PDP-1。其中,D 是 diagonal matrix,對角 線上的 entries 是 eigenvalue; P 是對應的 eigenvector 的矩陣。若將這個看作是 transformation matrix,則 eigenvalue 對應到的 eigenvector 就是在描述這個矩陣 變化方向。eigenvector 組成 transformation matrix 的 basis,每一個 eigenvector 皆 為 linear independent。因此將矩陣 A 做特徵分解,便是將 A 投影到 n 個 eigenvector (orthogonal basis)上。eigenvalue 越大,表示他在對應的 eigenvector 上的信息量越多,若將它保留下來,可以還原更多的圖片信息。

而 SVD 分解時,矩陣 A_{mxn} 被分解成 $U\Sigma V^{T}$ 。其中, U 和 V 是 orthogonal matrix; Σ 是 diagonal matrix, 對角線上的 entries 是 singular value。進行 SVD 分 解時,其實就是進行 $A^{T}A$ 的特徵分解。其中, $A^{T}A$ 的 eigenvalue 對應到的 eigenvector 形成了矩陣 V; AAT 的 eigenvalue 對應到的 eigenvector 形成了矩陣 U。而因為部分的特徵或信息可以通過其他特徵或信息推導得到,或是矩陣中 的變異性主要集中在少數幾個主要的 singular value 上。因此在多數的情況下, 前 10%甚至 1%的 singular value 的和就佔了全部的 singular value 之和的 99%以 上。而此時僅需以這少數幾%的 singular value 即可還原原始的圖片信息。

故若觀察 Part 4 和 Part 5 的結果,便可以發現 SVD 分解時,保留前 100 個

和保留 200 個最大特徵值的結果差異不大; 然特徵值分解時, 保留前 100 個和保留 200 個最大特徵值的結果仍頗多。

因此,特徵分解在解釋能力上更強,因為他能夠提供 eigenvalue 和 eigenvector,可以用來描述矩陣如何在新的 basis 上做 transformation。在機器學習的特徵提取中,經常使用特徵分解來實現,如:主成分分析(Principal Component Analysis; PCA)。

而 SVD 分解則更適用於矩陣的數據壓縮。他能夠將矩陣中較為重要的部分 拆解出來,在數據、圖片、影片的壓縮應用中,被廣泛使用。

參考資料:

https://geek.digiasset.org/pages/ml/basic/eigenvalue-singular-value-decomposition-pca/