

Лекция 3

1. Лекция 3: SVD-разложение и его применение

```
[1]: import numpy as np  
      import matplotlib.pyplot as plt
```

Ранее мы с вами рассмотрели QR-разложение и очень кратко пробежались по двум простейшим методам его получения, а также по областям применения самого разложения.

Для дальнейшего разговора предположим, что мы имеем матрицу $X_{m \times n}$ ранга p . Очевидно, что $p \leq \min(m, n)$.

Будем рассматривать эту матрицу как **матрицу данных**, в которой

- каждый столбец — то индивид или момент времени, зависит от задачи;
- каждая строка — атрибут или признак индивида или момента времени.

Мы сконцентрируемся на двух ситуациях:

1. **Низкая и толстая** матрица X , то есть $n \ll m$;
2. **Высокая и стройная** матрица X , то есть $n \gg m$.

В первом случае SVD-разложение приводит к методу **главных компонент**. Во втором — к своеобразному виду МНК.

1.1. SVD-разложение

SVD-разложением матрицы $X_{n \times m}$ ранга $p \leq \min(n, m)$ называется разложение вида

$$X = U\Sigma V^*$$

где

$$\begin{aligned} UU^* &= I & VV^* &= I \\ U^*U &= I & V^*V &= I \end{aligned}$$

- $U_{n \times n}$ — ортогональная матрица **левых сингулярных векторов**. Столбцы U — собственные векторы XX^* .
- $V_{m \times m}$ — ортогональная матрица **правых сингулярных векторов**. Столбцы V — собственные векторы X^*X .
- $\Sigma_{n \times m}$ — матрица, на главной диагонали которой первые p значений являются положительными числами $\sigma_1, \dots, \sigma_p$, а остальные равны нулю. Эти **сингулярные значения** равны квадратным корням собственных значений XX^* и X^*X .

- \square^* — эрмитово сопряжение, представляющее собой транспонирование и замену чисел на сопряженные. Очевидно, что для действительной матрицы $X^* \equiv X'$.

U и V — матрицы собственных векторов, так как они удовлетворяют **разложению по собственным векторам**

$$X = Q\Lambda Q^{-1}$$

где Q — матрица собственных векторов, Λ — матрица, на главной диагонали которой находятся собственные значения. Если X является положительно определенной, то $Q^{-1} = Q'$.

Имеем

$$XX^* = U\Sigma V^* V\Sigma^* U^* = U\Sigma^2 U^*$$

$$X^* X = V\Sigma^* U^* U\Sigma V^* = V\Sigma^2 V^*$$

где $\Lambda = \Sigma^2$.

Это разложение имеет следующую интерпретацию:

1. Умножение вектора на U и V приводит к его повороту, сохраняющему длины и углы.
2. Умножение вектора на Σ приводит к сохранению углов между векторами, но меняет масштаб.

Описанная выше процедура — это **полное SVD-разложение**.

1.2. Теорема Эккарта-Янга

Предположим, что мы хотим найти матрицу X_r ранга $r < p$, наилучшим образом «приближающую» нашу матрицу X .

Наилучшей считается матрица, которая является решением

$$\min_{X_r} \|X - X_r\|$$

где $\|\cdot\|$ — какая-либо норма матрицы, например

- **спектральная** или l^2 : $\|X\|_2 = \max_{\|y\| \neq 0} \frac{\|Xy\|}{\|y\|} = \sigma_1$,
- **Фробениуса**: $\|X\|_F = \sqrt{\sigma_1^2 + \dots + \sigma_p^2}$,
- **ядерная**: $\|X\|_N = \sigma_1 + \dots + \sigma_p$.

Теорема Эккарта-Янга говорит, что для **любой** из этих трех норм наилучшей матрицей ранга r будет матрица

$$X_r = \sigma_1 u_1 v_1^* + \sigma_2 u_2 v_2^* + \dots + \sigma_r u_r v_r^*$$

где u_i, v_i — i -й столбцы матриц U и V , соответственно.

Собственно, метод главных компонент очень тесно связан с этим выражением: если какая-то часть сингулярных значений несет основную часть информации, то мы можем оставить только соответствующие им слагаемые и получить наилучшее приближение, несущую нужную нам информацию.

1.3. Сокращенное SVD-разложение

Сокращенное SVD-разложение имеет тот же вид, что и обычное, но итоговые матрицы имеют другие размеры:

$$U_{n \times p}, \quad \Sigma_{p \times p}, \quad V_{m \times p}$$

Также имеем следующее:

1. Для **низкого и толстого** варианта $V^*V \neq I$,
2. Для **высокого и стройного** варианта $UU^* \neq I$.

Такой вид связан с тем, что матрица Σ имеет только p ненулевых сингулярных значений.

1.3.1. Пришло время посмотреть на код

Сгенерируем случайную матрицу $X_{5 \times 2}$. Каждое наблюдение выбирается из равномерного распределения.

```
[2]: X = np.random.rand(5, 2)
X
```

```
[2]: array([[0.0763592 ,  0.52882701],
           [0.40634323,  0.20404434],
           [0.61626948,  0.40681486],
           [0.56614903,  0.61600772],
           [0.49424945,  0.10199734]])
```

Посмотрим на полное SVD-разложение.

```
[3]: U, S, V = np.linalg.svd(X, full_matrices=True)
U, S, V
```

```
[3]: (array([[-0.30157932,  0.76082963, -0.18075628, -0.5154355 ,
             ↵ 0.17844215],
            [-0.33090934, -0.23701457, -0.5432443 , -0.20939324,
             ↵ -0.70382044],
            [-0.54938255, -0.19960325,  0.74108479, -0.28868059,
             ↵ -0.16060578],
            [-0.62295346,  0.21444933, -0.098568 ,  0.74191996,
             ↵ 0.07602363],
            [-0.33114458, -0.52832982, -0.33658652, -0.23811552,
             ↵ 0.66424497]]),
 array([1.33358024, 0.46234622]),
 array([[[-0.75916793, -0.65089481],
         [-0.65089481,  0.75916793]]]))
```

Обратите внимание, что матрица Σ представлена в виде массива, содержащего сингулярные значения. Все равно остальные элементы матрицы $\Sigma_{5 \times 2}$ равны нулю.

```
[4]: Us, Ss, Vs = np.linalg.svd(X, full_matrices=False)
Us, Ss, Vs
```

```
[4]: (array([[-0.30157932,  0.76082963],
   [-0.33090934, -0.23701457],
   [-0.54938255, -0.19960325],
   [-0.62295346,  0.21444933],
   [-0.33114458, -0.52832982]]),
 array([1.33358024,  0.46234622]),
 array([[[-0.75916793, -0.65089481],
   [-0.65089481,  0.75916793]]]))
```

Обратите внимание, как «обрезана» матрица U . Также $UU^* \neq I$.

```
[5]: np.isclose(U @ U.T, np.eye(5))
```

```
[5]: array([[ True,  True,  True,  True,  True],
   [ True,  True,  True,  True,  True]])
```

```
[6]: np.isclose(U.T @ U, np.eye(5))
```

```
[6]: array([[ True,  True,  True,  True,  True],
   [ True,  True,  True,  True,  True]])
```

Но...

```
[7]: np.isclose(Us @ Us.T, np.eye(5))
```

```
[7]: array([[False, False, False, False, False],
   [False, False, False, False, False]])
```

```
[8]: np.isclose(Us.T @ Us, np.eye(2))
```

```
[8]: array([[ True,  True],
   [ True,  True]])
```

1.4. Метод главных компонент

1.4.1. QR

Сначала рассмотрим, как QR-разложение может быть применено в контексте метода главных компонент (PCA).

PCA-разложение можно описать в матричном виде как $T = XW$, где W — матрица собственных векторов матрицы $X'X$, расположенных в порядке убывания соб-

собственных значений. То есть имеем следующее

$$X'X = W\hat{\Lambda}W'$$

где $\hat{\Lambda}$ — матрица собственных значений.

Рассмотрим первую главную компоненту. По определению, первая главная компонента отлавливает направление с максимальным разбросом данных вдоль себя

$$w_1 = \arg \max_{\|w\|=1} (\|Xw\|^2) = \arg \max_w \frac{w'X'Xw}{w'w}$$

Последнее выражение является отношением Рэлея и принимает максимальное значение, равное максимальному собственному значению $X'X$. Из этого следует, что w_1 — собственный вектор.

Последующие значения w_k находятся вычитанием из X первых $k - 1$ главных компонент

$$\hat{X}_k = X - \sum_{i=1}^{k-1} Xw_i w_i'$$

и решением описанной выше задачи. Оказывается, что решением будут соответствующие собственные значения $X'X$.

Рассмотрим QR-разложение матрицы X' : $X' = QR$. Найдем собственные значения RR' : $RR' = \tilde{P}\tilde{\Lambda}\tilde{P}'$.

Очевидно, что $X'X = QRR'Q' = Q\tilde{P}\tilde{\Lambda}\tilde{P}'Q'$.

Оказывается, что $\hat{\Lambda} = \tilde{\Lambda}$, и, соответственно, $W = Q\tilde{P}$.

```
[9]: k = 5
      n = 1000

      mu = np.random.random(size=k)
      C = np.random.random((k, k))
      Sigma = C.T @ C

      X = np.random.multivariate_normal(mu, Sigma, size=n)
      X.shape
```

[9]: (1000, 5)

```
[10]: Q, R = np.linalg.qr(X.T)
      Q.shape, R.shape
```

[10]: ((5, 5), (5, 1000))

```
[11]: L, P_tilde = np.linalg.eig(R @ R.T)
```

```
[12]: L2, P = np.linalg.eig(X.T @ X)
```

```
[13]: L
```

```
[13]: array([6452.61206105, 103.9831228 , 430.98543786, 231.  
         8905333 ,  
         332.25406838])
```

```
[14]: np.isclose(L, L2).all()
```

```
[14]: np.True_
```

```
[15]: np.isclose(np.abs(P), np.abs(Q @ P_tilde)).all()
```

```
[15]: np.True_
```

```
[16]: np.isclose(Q @ P_tilde @ np.diag(L) @ P_tilde.T @ Q.T, X.T  
         @ X).all()
```

```
[16]: np.True_
```

1.4.2. SVD

Рассмотрим случай $n \gg m$ (высокий и стройный).

Обозначим матрицу X как

$$X = [X_1 | X_2 | \cdots | X_m]$$

$$X_j = \begin{bmatrix} x_{1j} \\ x_{2j} \\ \vdots \\ x_{nj} \end{bmatrix}$$

1. Стандартизуем данные. Найдем средние по столбцам

$$\bar{X}_j = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_{ij}$$

Построим матрицу средних

$$\bar{X} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix} [\bar{X}_1 \quad \bar{X}_2 \quad \dots \quad \bar{X}_n]$$

Отцентрируем X

$$B = X - \bar{X}$$

2. Найдем ковариационную матрицу

$$C = \frac{1}{n-1} B^* B$$

3. Найдем SVD матрицы B и отсортируем сингулярные значения по убыванию.

Имеем

$$B^* B = V \Sigma^* U^* U \Sigma V^* = V \Sigma^* \Sigma V^* = V \Sigma^2 V^*$$

Опционально можем отбросить значения, дающие слишком мало информации, ориентируясь на отношение

$$\frac{\sum_{i=1}^r \sigma_i^2}{\sum_{i=1}^p \sigma_i^2}$$

4. Строим итоговую матрицу

$$T = BV = U\Sigma V^*V = U\Sigma$$

Если вспомнить теорему Эккарта-Янга, то понятно, что

- v_k , $\forall k = \overline{1, m}$ — k -й столбец V — это веса признаков в главной компоненте.
- $u_k = \begin{bmatrix} u_{1k} \\ \vdots \\ u_{nk} \end{bmatrix}$, $\forall k = \overline{1, n}$ — временной ряд k -й главной компоненты.
- σ_k , $\forall k = \overline{1, p}$ — мощность k -й главной компоненты.

1.4.3. Связь собственных значений и SVD

Имеем разложение ковариационной матрицы на собственные векторы и матрицу собственных значений

$$X^*X = P\Lambda P^*$$

Пусть

$$\epsilon^*\epsilon = \Lambda$$

Тогда

$$X = \epsilon P^*$$

и

$$\epsilon = XP$$

Имеем SVD-разложение

$$X = U\Sigma V^*$$

Рассчитаем

$$\begin{aligned} X^*X &= V\Sigma^*U^*U\Sigma V^* = \\ &= V\Sigma\Sigma^*V^* = \\ &= V\Lambda V^* \end{aligned}$$

Очевидно, что $P = V$. Тогда по определению PCA-разложения

$$T = XV = U\Sigma = \epsilon$$

$$\epsilon^*\epsilon = \Sigma U^*U\Sigma = \Sigma^2 = \Lambda$$