Metody Obliczeniowe w Nauce i Technice Laboratorium 6 Singular Value Decomposition

12 listopada 2017

Przydatne funkcje

- Matlab: svd, plot3, scatter3, imread, imshow, rgb2gray
- Python NumPy: linalg.svd, Python SciPy: misc.imread

Zadanie 1 Przekształcenie sfery w elipsoidę

1. Korzystając z równania parametrycznego narysuj sferę jednostkową w 3D

$$\mathbf{v} = \begin{bmatrix} \cos(s)\sin(t) \\ \sin(s)\sin(t) \\ \cos(t) \end{bmatrix}$$

- $s\in[0,2\pi],\;t\in[0,\pi]$
- 2. Wygeneruj 3 różne macierze A_1, A_2, A_3 , $(A_i \in \mathbb{R}^{3 \times 3})$, za ich pomocą dokonaj przekształcenia sfery w elipsoidę, a następnie przedstaw wizualizację uzyskanego wyniku.
- 3. Dokonaj rozkładu według wartości osobliwych (SVD) każdej macierzy $\mathbf{A_i}$. Na wykresie elipsoidy odpowiadającej przekształceniu $\mathbf{A_i}$ dodaj wizualizację jej półosi wyznaczonych za pomocą SVD.
- 4. Znajdź taką macierz A_i , aby stosunek jej największej i najmniejszej wartości osobliwej był większy od 100. Narysuj odpowiadającą jej elipsoidę.
- 5. Dla wybranej macierzy $\mathbf{A_i}$ przedstaw wizualizacje $\mathbf{SV_i}^T, \mathbf{S\Sigma_iV_i}^T$ oraz $\mathbf{SU_i\Sigma_iV_i}^T$, gdzie

$$\mathbf{A}_{i} = \mathbf{U}_{i} \mathbf{\Sigma}_{i} \mathbf{V}_{i}^{T}$$

a ${\bf S}$ oznacza sferę z punktu 1.

Zadanie 2 Kompresja obrazu

- 1. Przygotuj przykładowe zdjęcie o rozmiarze 512×512 pikseli (np. Lenna~image)
- 2. Oblicz SVD macierzy pikseli \mathbf{I} , a następnie dokonaj przybliżenia tej macierzy za pomocą low rank approximation (k pierwszych wartości osobliwych) uzyskując kompresję obrazu wejściowego.

$$\mathbf{I} \simeq \sum_{i=1}^k \sigma_i \mathbf{u_i} \mathbf{v_i}^T,$$

gdzie σ_i jest i-tą wartością osobliwą macierzy ${\bf I},\,{\bf u_i}$ jest lewym wektorem osobliwym, a ${\bf v_i}$ - prawym wektorem osobliwym.

3. Porównaj obraz wynikowy z obrazem źródłowym dla różnych wartości k (np. przedstawiając różnicę pomiędzy nimi).