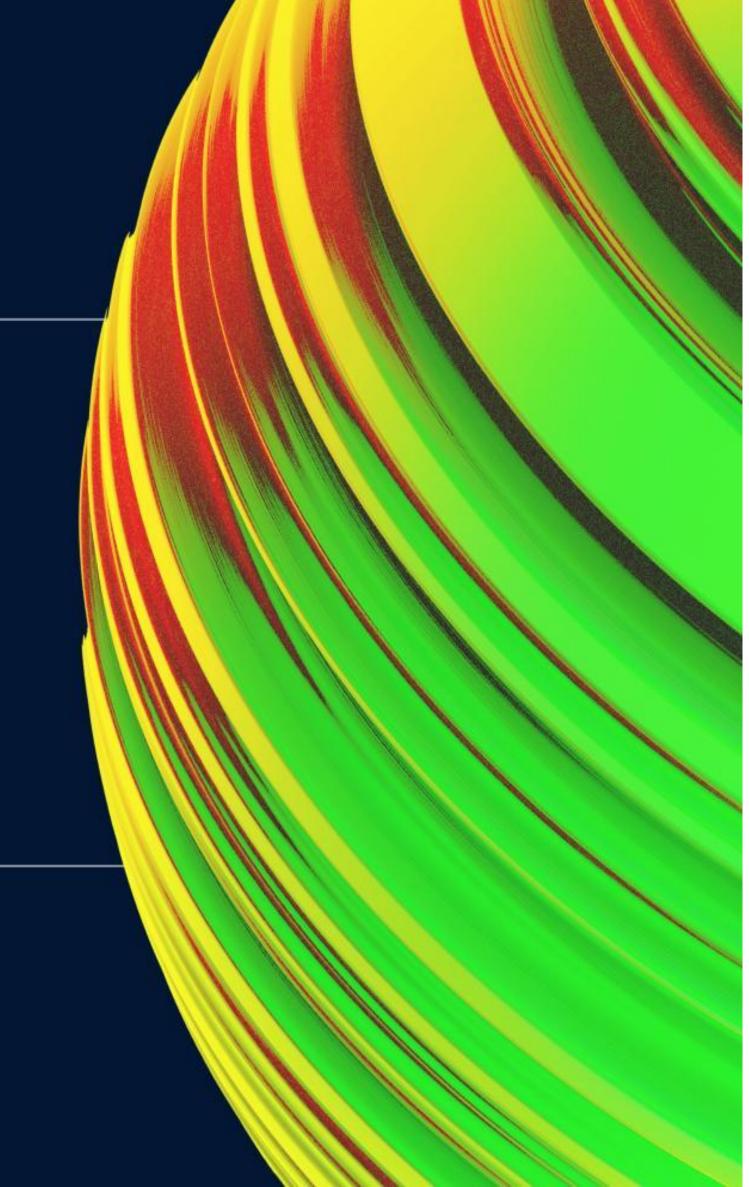


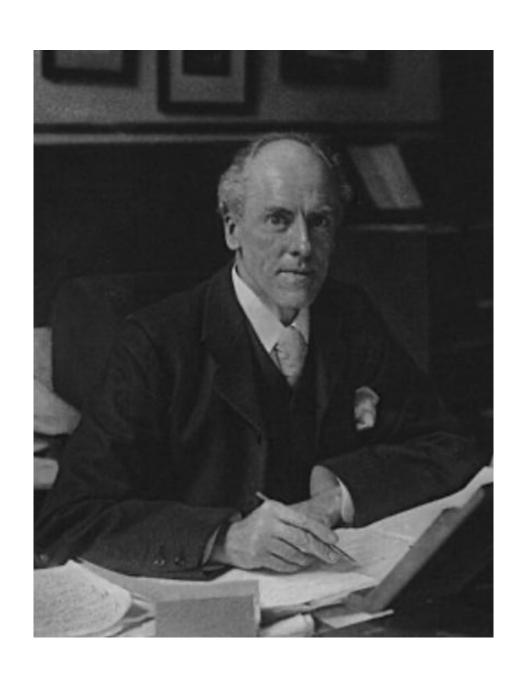
## Снижение размерности. tSNE

#### Воробьёва Мария

- maria.vorobyova.ser@gmail.com
- @SparrowMaria







РСА - один из основных способов уменьшить размерность данных, потеряв наименьшее количество информации.

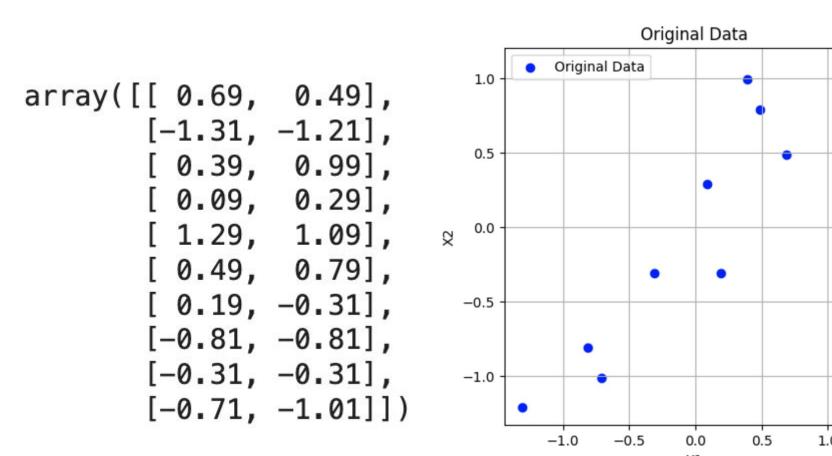
Изобретён Карлом Пирсоном в 1901 году. Применяется во многих областях, в том числе в эконометрике, биоинформатике, обработке изображений, для сжатия данных, в общественных науках



```
Original Data

    Original Data

array([[2.5, 2.4],
        [0.5, 0.7],
                             2.5 -
        [2.2, 2.9],
        [1.9, 2.2],
                             2.0
        [3.1, 3.],
                           \sim
        [2.3, 2.7],
                             1.5
        [2., 1.6],
        [1., 1.1],
        [1.5, 1.6],
        [1.1, 0.9]
```



- Центрирование данных: вычитание среднего значения каждой переменной
- Выборка ковариационной матрицы: расчет ковариаций между всеми парами переменных.
- Нахождение собственных векторов и собственных значений ковариационной матрицы: собственные векторы определяют направление главных компонентов, а собственные значения — их значимость.



```
# Ковариационная матрица cov_matrix = np.cov(X_centered, rowvar=False) cov_matrix
array([[0.61655556, 0.61544444],
```

[0.61544444, 0.71655556]])

- Центрирование данных: вычитание среднего значения каждой переменной
- Выборка ковариационной матрицы: расчет ковариаций между всеми парами переменных
- Нахождение собственных векторов и собственных значений ковариационной матрицы: собственные векторы определяют направление главных компонентов, а собственные значения — их значимость.



#### eigenvalues

```
array([0.0490834 , 1.28402771])
```

#### eigenvectors

```
array([[-0.73517866, 0.6778734], [ 0.6778734 , 0.73517866]])
```

- Центрирование данных: вычитание среднего значения каждой переменной
- Выборка ковариационной матрицы: расчет ковариаций между всеми парами переменных
- Нахождение собственных векторов и собственных значений ковариационной матрицы: собственные векторы определяют направление главных компонентов, а собственные значения их значимость.



```
sorted_eigenvalues, sorted_eigenvectors
(array([1.28402771, 0.0490834]),
array([[ 0.6778734 , -0.73517866],
        [ 0.73517866, 0.6778734 ]]))
# Проекция данных на главные компоненты
Z = np.dot(X_centered, sorted_eigenvectors)
array([[ 0.82797019, -0.17511531],
       [-1.77758033, 0.14285723],
       [ 0.99219749, 0.38437499],
       [ 0.27421042, 0.13041721],
       [1.67580142, -0.20949846],
       [ 0.9129491 , 0.17528244],
       [-0.09910944, -0.3498247],
       [-1.14457216, 0.04641726],
       [-0.43804614, 0.01776463],
       [-1.22382056, -0.16267529]])
```

Сортировка собственных значений и векторов:

Главные компоненты будут векторами,
 соответствующими наибольшим собственным
 значениям.

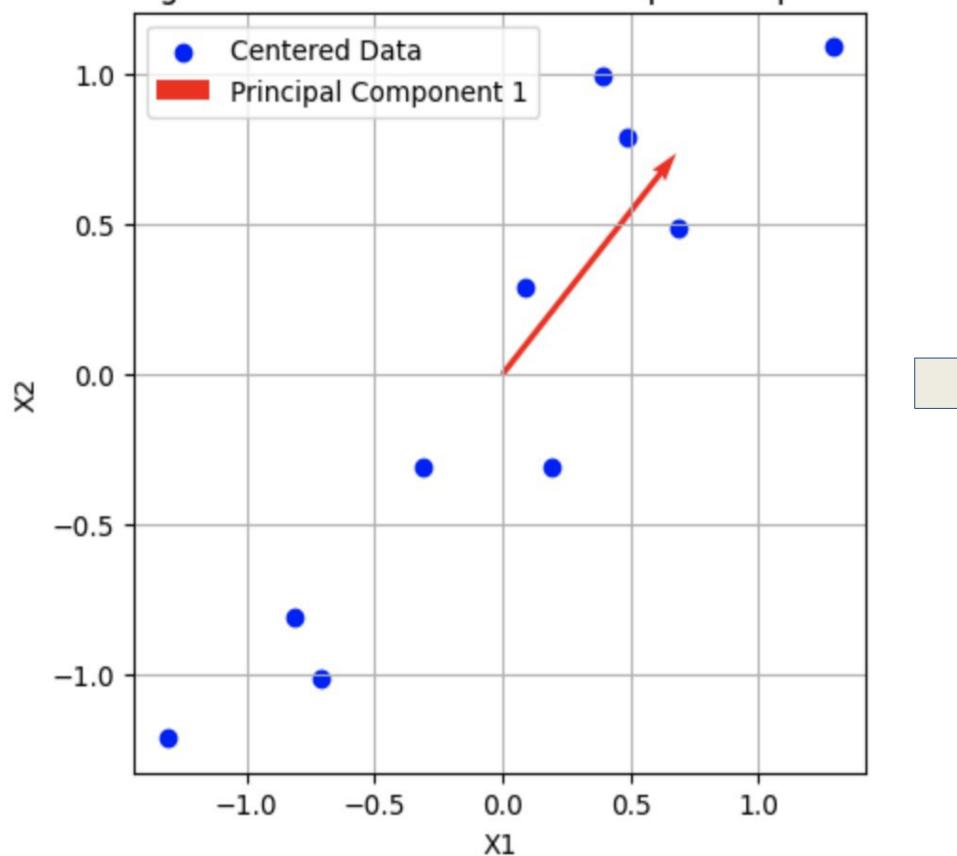
Проекция данных на главные компоненты:

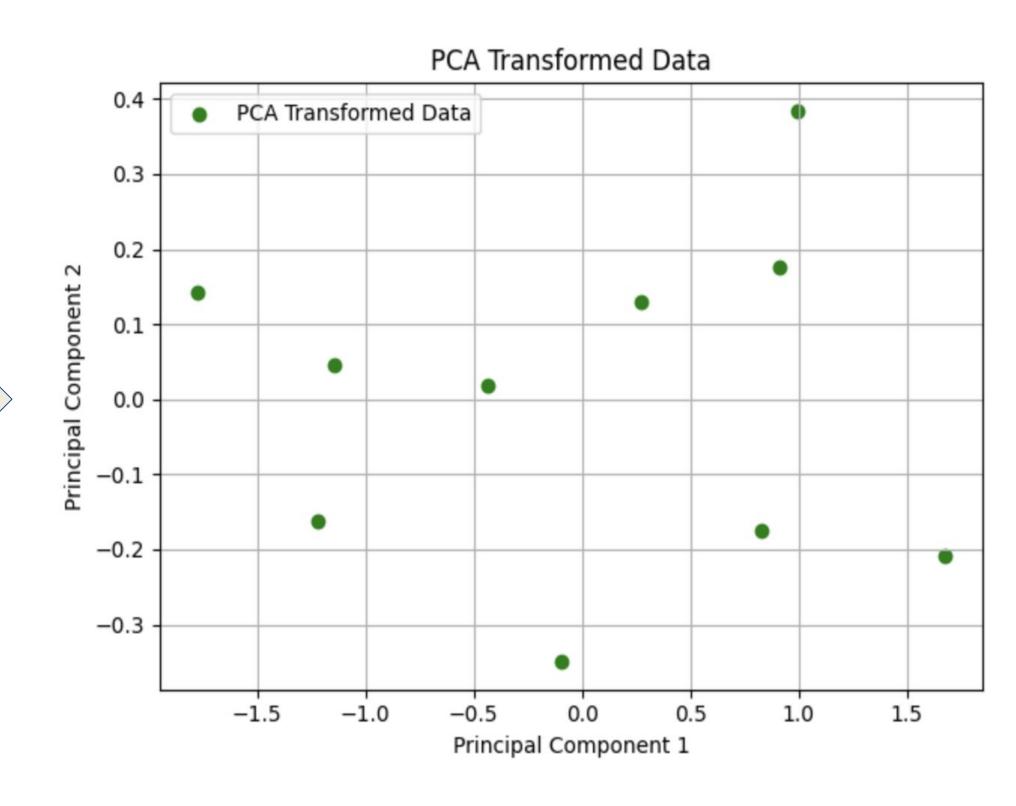
Для получения новых переменных (главных компонент)
 спроецируйте центрированные данные X на
 собственные векторы: Z=XV

Z — новые координаты данных в пространстве главных









#### Методы понижения размерности. SVD (Singular Value Decomposition)



Для матрицы A размером m imes n, сингулярное разложение выглядит следующим образом:

$$A = U\Sigma V^T$$

#### где:

- A исходная матрица.
- U ортогональная матрица размером m imes m, содержащая левые сингулярные векторы.
- $\Sigma$  диагональная матрица размером m imes n, содержащая сингулярные значения.
- $V^T$  транспонированная ортогональная матрица V размером n imes n, содержащая правые сингулярные векторы.

#### Методы понижения размерности. SVD (Singular Value Decomposition)



Собственные значения  $\lambda_i$  ковариационной матрицы C равны квадратам сингулярных значений  $\sigma_i$  матрицы данных X, деленных на число наблюдений минус один:

$$\lambda_i = rac{\sigma_i^2}{n-1}$$

Главные компоненты PCA соответствуют правым сингулярным вектором V из SVD матрицы данных X.

# Методы понижения размерности. T-SNE (t-distributed Stochastic Neighbor Embedding)



- T-SNE метод снижения размерности
- T-SNE стремится расположить точки, которые были близки друг к другу в исходном высокоразмерном пространстве, также близко друг к другу и в низкоразмерном пространстве
- T-SNE использует нелинейные преобразования для отображения многомерных данных в пространство низкой размерности

# Методы понижения размерности. T-SNE (t-distributed Stochastic Neighbor Embedding)



• Перплексия — это гиперпараметр, который можно рассматривать как приближение к числу ближайших соседей для каждого точки. Он сильно влияет на результаты T-SNE. Более низкая перплексия подчеркивает локальную структуру, в то время как более высокая перплексия может выявить более глобальные структуры

• Чувствительность к масштабированию данных: Перед применением T-SNE данные часто необходимо масштабировать.

#### https://scikit-learn.org/stable/modules/manifold.html#manifold



**Isomap:** Сохраняет геодезические расстояния в низких измерениях.

Locally Linear Embedding (LLE): Сохраняет локальные расстояния.

Modified LLE: Решает проблемы регуляризации стандартного LLE.

Hessian LLE: Использует квадратичные формы на основе гессиана.

Spectral Embedding: Использует граф Лапласиан для спектрального разложения.

Local Tangent Space Alignment (LTSA): Выравнивает локальные касательные пространства.

Multi-dimensional Scaling (MDS): Сохраняет расстояния.

t-SNE: Подчеркивает локальную структуру для кластеризации.

# Методы понижения размерности UMAP (Uniform Manifold Approximation and Projection)



UMAP (Uniform Manifold Approximation and Projection) – это метод для уменьшения размерности, который работает за счет создания графа соседей в высокомерном пространстве и его проекции в низкоразмерное пространство. Основные особенности UMAP:

**Эффективность**: Быстрее и масштабируемее t-SNE.

**Гибкость**: Может использоваться как для визуализации, так и для предварительной обработки данных.

**Сохранение структуры**: Сохраняет глобальную и локальную структуры данных лучше, чем многие другие методы.



