

# Análisis Matemático para Inteligencia Artificial

Verónica Pastor ([vpastor@fi.uba.ar](mailto:vpastor@fi.uba.ar)),  
Martín Errázquin ([merrazquin@fi.uba.ar](mailto:merrazquin@fi.uba.ar))

Especialización en Inteligencia Artificial

21/10/2022

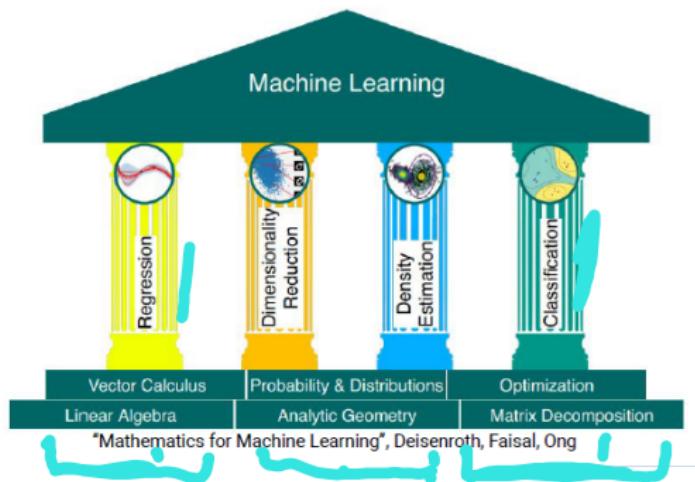
# Presentación de la Materia

## ¿Por qué estudiar Análisis Matemático?

A medida que Machine Learning se vuelve más común, y los paquetes de software se vuelven más simples de usar, uno se abstrae cada vez más de los detalles técnicos que hay detrás.

### Modelo de caja negra.

Esto trae el **peligro** de desconocer las decisiones de diseño y las limitaciones de cada algoritmo.



## Bibliografía Recomendada: Mathematics for Machine Learning

Marc Peter Deisenroth, A. Aldo Faisal, and Cheng Soon Ong.

Published by Cambridge University Press (2020).

Está disponible gratis en <http://mml-book.github.io/>

# Clase 1: Espacios Vectoriales

Empecemos considerando los vectores  $u = \left(1, \frac{1}{2}, \frac{1}{3}\right)$  y  $v = (2, -1)$ ,  
¿podemos sumar los vectores?

$$\begin{aligned} u + v &= \left(1, \frac{1}{2}, \frac{1}{3}\right) + (2, -1)? \\ &= \left(3, \frac{1}{2} - 1, \frac{1}{3} + ?\right) \quad \begin{array}{l} \text{Nótese que} \\ \text{esta definida} \\ \text{la suma} \end{array} \end{aligned}$$

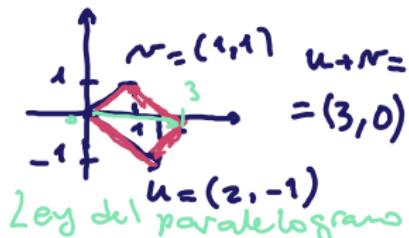
¿qué ocurre si tomamos  $\tilde{v} = (-2, 1)$ ?

$$(-1) \cdot (2, -1) = (-2, 1) \quad \begin{array}{l} \text{multiplico por un nro.} \end{array}$$



∴ Para definir correctamente  $u + v$  deben estar en el mismo conjunto, y es posible cambiar el sentido y tamaño del vector. Es decir, que si el espacio vectorial es  $\mathbb{R}^n$  podemos realizar estas operaciones:

- ①  $x \in \mathbb{R}^n, y \in \mathbb{R}^n \rightarrow x + y \in \mathbb{R}^n$  es cerrado en la suma.
- ②  $x \in \mathbb{R}^n, k \in \mathbb{R} \rightarrow kx \in \mathbb{R}^n$



Ley del paralelogramo

¿Estudiar espacios vectoriales sólo sirve para vectores?

Sean  $p(x) : \underbrace{1}_{x^0} + \frac{1}{2}x + \frac{3}{4}x^2$  y  $q(x) : \underbrace{2}_{x^0} - \underbrace{x}_{x^1}$ , ¿valen 1 y 2?

$$\textcircled{1} \quad p(x) + q(x) = (p+q)(x) = 3 - \frac{1}{2}x + \left(\frac{3}{4} + 0\right)x^2 = \underbrace{3 - \frac{1}{2}x}_{\text{en software}} + \underbrace{\frac{3}{4}x^2}_{\text{en software}}$$

$$gr(p+q) \leq gr(p) + gr(q)$$

$$\text{en software: } \left(3, -\frac{1}{2}, \frac{3}{4}\right).$$

$$\textcircled{2} \quad k \cdot p(x) = (kp)(x) = k \left(1 + \frac{1}{2}x + \frac{3}{4}x^2\right) = k + \frac{k}{2}x + \frac{3}{4}k \cdot x^2 \in \mathcal{P}_2(x) \quad \text{Hay una biyección} \\ \mathcal{P}_2(x) \leftrightarrow \mathbb{R}^3$$

Repasemos el producto de polinomios:  $p(x) \cdot q(x) =$

$$\left(1 + \frac{1}{2}x + \frac{3}{4}x^2\right) \cdot \left(2 - x\right) = 2 - \cancel{x} + \cancel{1}x - \frac{1}{2}x^2 + \frac{3}{2}x^2 - \frac{3}{4}x^3 \\ = 2 + x^2 - \frac{3}{4}x^3 \notin \mathcal{P}_2(x) \quad \text{no es cerrado para el producto}$$

## Algunas definiciones...

Sea  $\mathbb{V} \neq \emptyset$ , se define una **operación (o suma)** a una función

$$(+): \mathbb{V} \times \mathbb{V} \rightarrow \mathbb{V}$$

Esta operación se espera que cumpla con las siguientes propiedades:

- ① **Asociativa:**  $(x + y) + z = x + (y + z), \forall x, y, z \in \mathbb{V}$ .
- ② **Elemento Neutro:**  $\forall x \in \mathbb{V}, \exists e \in \mathbb{V}$  tal que  $x + e = e + x = x$ .
- ③ **Opuesto:**  $\forall x \in \mathbb{V}, \exists \tilde{x} \in \mathbb{V}$  tal que  $x + \tilde{x} = \tilde{x} + x = e$ .
- ④ **Commutativa:**  $\forall x, y \in \mathbb{V}, x + y = y + x$ .

Sean  $\mathbb{V} \neq \emptyset, \mathbb{K} \neq \emptyset$ , se define una **operación (o producto escalar)** a una función  $\bullet: \mathbb{K} \times \mathbb{V} \rightarrow \mathbb{V}$ . Este conjunto  $\mathbb{K}$  es generalmente  $\mathbb{R}$  o  $\mathbb{C}$  es un cuerpo de escalares.

Comentario: *Un cuerpo es un conjunto con algunas operaciones sobre los elementos de éste, que se comportan como la adición, sustracción, multiplicación y división que cumplen con las propiedades que conocemos. Para no especificar el cuerpo se usa la palabra escalar.*

# Definición de Espacio Vectorial

Diremos que  $\mathcal{V} = (\mathbb{V}, +, \mathbb{K}, \bullet)$  es un espacio vectorial si  $\mathbb{K}$  y  $\mathbb{V}$  son conjuntos no vacíos y la operación  $+$  en  $\mathbb{V}$ , y la acción  $\bullet$  de  $\mathbb{K}$  en  $\mathbb{V}$  cumplen:

- ①  $+$  es asociativa
- ②  $+$  tiene elemento neutro
- ③  $+$  tiene elemento inverso
- ④  $+$  es conmutativa
- ⑤  $\alpha \bullet (v + w) = \alpha \bullet v + \alpha \bullet w, \forall \alpha \in \mathbb{K}, \forall v, w \in \mathbb{V}$  distributiva del escalar en la suma
- ⑥  $(\alpha + \beta) \bullet v = \alpha \bullet v + \beta \bullet v, \forall \alpha, \beta \in \mathbb{K}, \forall v \in \mathbb{V}$  distributiva de la suma de escalares en el producto es escalar
- ⑦  $\bullet$  tiene elemento neutro:  $1 \bullet v = v, \forall v \in \mathbb{V}$
- ⑧  $\bullet$  es asociativa:

$$\alpha \bullet (\underbrace{\beta \bullet v}_{\text{producto en } \mathbb{K}}) = (\underbrace{\alpha \beta}_{\text{productio en } \mathbb{K}}) \bullet v, \forall \alpha, \beta \in \mathbb{K}, \forall v \in \mathbb{V}$$

productio en  $\mathbb{K}$

Grado. Ejemplos: los nros. enteros ( $\mathbb{Z}$ )

Grado es conmutativo

# Subespacios Vectoriales: definición

Sea  $\mathcal{V} = (\mathbb{V}, +, \mathbb{K}, \bullet)$  un espacio vectorial, un subconjunto  $S \subseteq \mathbb{V}$ ,  $S \neq \emptyset$  se dice que es un subespacio de  $\mathbb{V}$  si la suma y el producto por escalares de  $S$  son una operación y una acción en  $S$  que lo convierten en un  $\mathbb{K}$ -espacio vectorial.

Condiciones necesarias y suficientes para caracterizar subespacios  
 $S$  es un subespacio en un  $\mathbb{K}$ -espacio vectorial si:

- ①  $S \neq \emptyset$  ( $0 \in S$ )
- ②  $v, w \in S \rightarrow v + w \in S$  *cerrada para la suma*
- ③  $\alpha \in \mathbb{K}, v \in S \rightarrow \alpha \bullet v \in S$

## Subespacios triviales

- $\{0\} \subseteq \mathbb{V}$        $S = \{0\}$   $\begin{cases} 1) S \neq \emptyset \\ 2) 0 + 0 = 0, 0 \in S \\ 3) k \cdot 0 = 0, 0 \in S \end{cases}$
- $\mathbb{V} \subseteq \mathbb{V}$   $\mathbb{V} \neq \emptyset \Rightarrow \mathbb{V} \neq \emptyset$

# Ejemplos de subespacios propios

Sea  $\mathcal{V} = (\mathbb{R}^3, +, \mathbb{R}, \bullet)$ , sea  
 $S = \{\alpha \bullet (a, b, c) : \alpha \in \mathbb{R}\}$ , sea recta  
 ¿es un subespacio vectorial?

1)  $S \neq \emptyset \quad (0, 0, 0) \in S$ ?

Puedo usar  $\alpha = 0$

$$\alpha \cdot (a, b, c) = (0, 0, 0) \quad \checkmark$$

2)  $u, v \in S \Rightarrow u + v \in S$ ?

$$\alpha_1 \cdot (a, b, c) + \alpha_2 \cdot (a, b, c) = (\alpha_1 + \alpha_2) \cdot (a, b, c)$$

Algunos ejemplos más ...

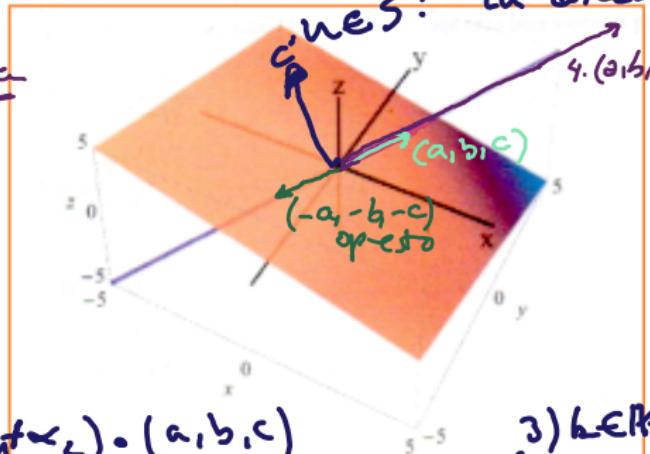
Sean  $S, T$  subespacios de  $\mathcal{V} = (\mathbb{V}, +, \mathbb{K}, \bullet)$ . Probar si también los son:

1)  $S \cap T = \{v \in \mathbb{V} : v \in S \wedge v \in T\} \subseteq \mathbb{V}$ .

2)  $S + T = \{v \in \mathbb{V} : v = s + t, s \in S, t \in T\} \subseteq \mathbb{V}$ .

3)  $S \cup T = \{v \in \mathbb{V} : v \in S \vee v \in T\} \subseteq \mathbb{V}$ .

1)  $\circ \circ$  No se cumple 2) No es un subespacio.



3)  $b \in \mathbb{R} \wedge u \in$

$$bu = b(\alpha \cdot (a, b, c)) = ((b\alpha) \cdot (a, b, c))$$

1)  $0 \in S \cap T \quad \checkmark \quad 0 \in S, 0 \in T$

2)  $u, v \in S \cap T \Rightarrow u + v \in S \cap T$   
 $u \in S \wedge v \in T$   
 $v \in S \wedge u \in T$

# Demostremos 2 y 3

$$S + T = \{v \in \mathbb{V} : v = s + t, s \in S, t \in T\} \subseteq \mathbb{V}$$

1)  $S + T \neq \emptyset$ ?  $\exists o \in S + T$ ? Sabemos que  $S$  subesp. de  $\mathbb{V} \rightarrow o \in S$   
 y " "  $T$  " "  $\rightarrow o \in T$

$$\underline{o = o + o}, \quad \underline{o \in S}, \quad \underline{o \in T}, \quad o \in S + T$$

2)  $u, w \in S + T \Rightarrow u + w \in S + T$ ?

$$\text{Como } u \in S + T \rightarrow u = s_1 + t_1, s_1 \in S, t_1 \in T$$

$$\text{y " " } w \in S + T \rightarrow w = s_2 + t_2, s_2 \in S, t_2 \in T$$

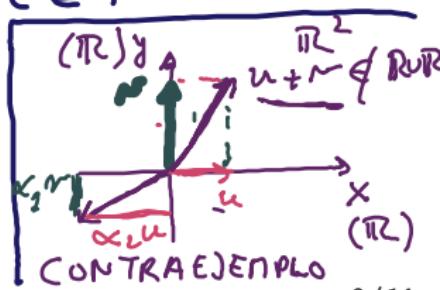
Luego,  $\underline{u + w} = (s_1 + t_1) + (s_2 + t_2) = \underset{\substack{\downarrow \\ s_1 + s_2}}{s_1} + \underset{\substack{\downarrow \\ t_1 + t_2}}{(t_1 + t_2)} + t_2 =$   
 $= (s_1 + s_2) + \underset{\substack{\downarrow \\ t_1 + t_2}}{(t_1 + t_2)} = \underset{\substack{\downarrow \\ s \in S, t \in T}}{s} + t$  estoy en  $\mathbb{V}$  razon por prop. (asoc.)

comutatividad  
asoc.

3)  $k \in K, u \in S + T \Rightarrow ku \in S + T$ ?

$$k \cdot u = k \cdot (s + t) = \underset{\substack{\text{props} \\ \downarrow s \in S}}{k \cdot s} + \underset{\substack{\text{props} \\ \downarrow t \in T}}{k \cdot t} \in S + T$$

$\therefore S + T$  es un subesp. de  $\mathbb{V}$



# Representación de subespacios

## Sistemas generadores

**Definición:** Sea  $\mathcal{V}$  un espacio vectorial, y

$G = \{v_1, \dots, v_r\} \subseteq \mathbb{V}$ . Una **combinación lineal** de  $G$  es un elemento  $v \in \mathbb{V}$  tal que  $v = \sum_{i=1}^r \alpha_i \bullet v_i$ , donde  $\alpha_i \in \mathbb{K}$ , para  $i = 1, \dots, r$ .

**Definición:** Sea  $\mathcal{V}$  un espacio vectorial, y  $G \subseteq \mathbb{V}$ . Se dice que  $G$  es un **sistema de generadores** de  $\mathcal{V}$  si todo elemento de  $\mathcal{V}$  es una combinación lineal de  $G$ .

Notación:  $\langle G \rangle = \mathbb{V}$ ,  $\underline{\text{gen}}(G)$

*parentesis  
angulares*

# Ejemplo

Sea  $G = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$  → no genera  $\mathbb{R}^3$  sólo a los que verif.  
 dado un vector cualquiera  $v \in \mathbb{R}^3$ ,  
 $\downarrow$   
 $2-3x+2y=0$

¿podemos escribirlo como combinación lineal de los vectores de  $G$ ?

$$v = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \text{ c } \exists \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3 \in \mathbb{K}: \alpha_1 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \alpha_2 \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha_3 \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_1 & 1 \\ \alpha_1 & 1 \\ \alpha_1 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \alpha_2 & 2 \\ \alpha_2 & 1 \\ \alpha_2 & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \alpha_3 & 4 \\ \alpha_3 & 3 \\ \alpha_3 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_1 + 2\alpha_2 + 4\alpha_3 \\ \alpha_1 + \alpha_2 + 3\alpha_3 \\ \alpha_1 + 2\alpha_3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} x = \alpha_1 + 2\alpha_2 + 4\alpha_3 \\ y = \alpha_1 + \alpha_2 + 3\alpha_3 \\ z = \alpha_1 + 2\alpha_3 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x = \alpha_1 + 2\alpha_2 + 4\alpha_3 \\ y = \alpha_1 + \alpha_2 + 3\alpha_3 \\ z = \alpha_1 + 2\alpha_3 \end{cases} \quad (2)$$

$$\begin{cases} x = \alpha_1 + 2\alpha_2 + 4\alpha_3 \\ y = \alpha_1 + \alpha_2 + 3\alpha_3 \\ z = \alpha_1 + 2\alpha_3 \end{cases} \quad \alpha_1 = z - 2\alpha_3 \text{ reemplazo en (2)}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 1 & 1 & 3 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{pmatrix}$$

se resuelve

$$\begin{bmatrix} A & | & b \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{Gauss-Jordan}}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & | & x \\ 1 & 1 & 3 & | & y \\ 1 & 0 & 2 & | & z \end{bmatrix} \xrightarrow[F_2 - F_1]{F_3 - F_1} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & | & x \\ 0 & -1 & -1 & | & y-x \\ 0 & -2 & -2 & | & z-x \end{bmatrix}$$

$$b = Ax \text{ implica.}$$

$$\begin{cases} 0\alpha_1 + 0\alpha_2 + 0\alpha_3 = z - 3x + 2y \\ F_2 \leftrightarrow F_1 \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & | & x \\ 0 & 1 & 1 & | & x-y \\ 0 & -2 & -2 & | & z-2x \end{bmatrix} \xrightarrow[F_3 + 2F_2]{F_1 - F_2} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & | & x \\ 0 & 1 & 1 & | & x-y \\ 0 & 0 & 0 & | & z-2x \end{bmatrix} \xrightarrow[(z-2x)/2]{F_1} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & | & x/2 \\ 0 & 1 & 1 & | & x-y \\ 0 & 0 & 0 & | & z-2x \end{bmatrix}$$

# Independencia Lineal

Dentro de los conjuntos generadores, nos interesan aquellos que son mínimos (menor cantidad de elementos).

Sea  $S \subseteq \mathbb{V}$  un subespacio vectorial, y sea:

- $\{v_1, \dots, v_n\} \subseteq \mathbb{V}$ . Entonces  $\langle v_1, \dots, v_n \rangle \subseteq S$  si  $v_i \in S, \forall 1 \leq i \leq n$ .
- $\{\overline{v_1}, \dots, \overline{v_n}, \overline{v_{n+1}}\} \subseteq \mathbb{V}$ . Entonces  $\langle \overline{v_1}, \dots, \overline{v_n}, \overline{v_{n+1}} \rangle = \langle v_1, \dots, v_n \rangle$  si  $v_{n+1} \in \langle v_1, \dots, v_n \rangle$

En caso de  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  {  
$$\alpha_1 + 2\alpha_2 + 4\alpha_3 = 0$$
$$\alpha_2 + \alpha_3 = 0$$
$$\alpha_1 = -2\alpha_3$$
$$\alpha_2 = -\alpha_3$$

**Definición:** Sea  $\mathbb{V}$  un espacio vectorial, y sea  $\{v_\alpha\}_{\alpha \in I}$  una familia de vectores en  $\mathbb{V}$ ; se dice que  $\{v_\alpha\}_{\alpha \in I}$  es linealmente independiente (l.i.) si

$$\sum_{\alpha \in I} k_\alpha \bullet v_\alpha = 0 \rightarrow k_\alpha = 0, \forall \alpha \in I \quad \text{y } k_\alpha \in \mathbb{R}$$

Observar:

- $\{0\}$  es linealmente dependiente (l.d.)  $\alpha \cdot 0 = 0$
- si  $v \neq 0$ ,  $\{v\}$  es l.i.
- si  $v_1 \propto v_2$  (colineales),  $\{v_1, v_2\}$  es l.d.  $v_1 = c \cdot v_2$   $\Rightarrow = (\alpha_1, \alpha_2)$
- si  $v_1, v_2$  no nulos, ni proporcionales,  $\{v_1, v_2\}$  es l.i.  $(0, 0) = \alpha_1(1, 0) + \alpha_2(2, 1)$

## Bases y dimensión

**Definición:** Sea  $\mathcal{V}$  un espacio vectorial, un conjunto  $\{v_\alpha\}_{\alpha \in I}$  se llama **base de  $\mathcal{V}$**  si  $\{v_\alpha\}_{\alpha \in I}$  es un conjunto linealmente independiente de  $\mathcal{V}$  que satisface  $\langle v_\alpha \rangle_{\alpha \in I} = \mathcal{V}$ . *y genera todo  $\mathcal{V}$*

**Definición:** Sean  $\mathcal{V}$  un espacio vectorial,  $B = \{v_1, \dots, v_n\}$  una base de  $\mathcal{V}$ . Diremos que  $n$  es la **dimensión de  $\mathcal{V}$** , donde  $n < \infty$ .

Comentario: Tener en cuenta que existen espacios vectoriales con dimensión infinita.

# Variedad lineal

Sea  $\mathbb{V}$  un espacio vectorial,  $M$  es una variedad lineal  $M \subseteq \mathbb{V}$  es un conjunto de la forma  $M = \{s + v, \text{ donde } s \in S\}$ , siendo  $S$  subespacio de  $\mathbb{V}$ .

