

Lecture 6: 数据降维之主成分分析

2025.3.18

Lecturer: 丁虎

Scribe: 王运韬, 王向禄

对于高维数据集，数据经常是非常稀疏的，一个合理的操作是把这些高维数据降为低维数据。主流降维方法的主要的有三种：PCA, Random Projection, Feature Selection. 其余的还有 Manifold learning 和 Auto-encoder.

从几何的角度来说，对于集合 $P = \{p_1, \dots, p_n\} \subset R^d$ ，我们期望找到一个 k ($k \ll d$) 维的子空间 E (k 维超平面)，

$$\min \sum_{i=1}^n \|p_i - \pi(p_i)\|_2^2$$

其中 π 是 R^d 到 E 的投影。当然，此处的目标函数也可以替换为其他的度量。

从线性代数的角度讲，对于矩阵 $A \in R^{n \times d}$ 找到一个秩为 k 的矩阵 A_k 使得 $\|A - A_k\|_F$ 最小。其中 $\|X\|_F = \sqrt{\sum_{i,j} X_{ij}^2}$ 。

当 $k = 0$ ，我们要寻找的是一个点，由定义可知就是 P 的重心 $\nu(P)$ 。

当 $k > 0$ ， $\nu(P)$ 应当还是在我们要寻找的子空间上：

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^n \|p_i - \mathbf{proj}_E(\nu(P))\|_2^2 &= \sum_{i=1}^n \|\mathbf{proj}_E(p_i) - \mathbf{proj}_E(\nu(P))\|_2^2 + \|\mathbf{proj}_E(p_i) - p_i\|_2^2 \\ &\leq \|\mathbf{proj}_E(p_i) - \mathbf{proj}_E(\nu(P))\|_2^2 + \|p_i - \mathbf{proj}_E(p_i)\|_2^2 + \|\nu(P) - \mathbf{proj}_E(\nu(P))\|_2^2 \\ &= \|p_i - \nu(P)\|_2^2. \end{aligned}$$

由重心的定义，可知不等号只能相等，即 $\nu(P) \in E$ 。

1 奇异值分解 (Singular Value Decomposition)

根据上边的表述，我们可以把 PCA 的核心思想表述为：能否找到更小的一组基底，使之能尽可能好地重新代表原数据？为了严格地解决这个问题，我们引入奇异值分解技术。 X 为 $n \times m$ 矩阵， $X^T X$ 秩为 r ，接下来我们定义相关的量：

- $\{\hat{v}_1, \hat{v}_2, \dots, \hat{v}_r\}$ 是 $X^T X$ 一族正交的 $m \times 1$ 特征向量，对应特征值 $\{\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_r\}$ 。即

$$(X^T X) \hat{v}_i = \lambda_i \hat{v}_i.$$

- $\sigma_i \equiv \sqrt{\lambda_i}$ 正实数特征值.
- $\{\hat{\mathbf{u}}_1, \hat{\mathbf{u}}_2, \dots, \hat{\mathbf{u}}_r\}$ 是一族 $n \times 1$ 向量, 满足 $\hat{\mathbf{u}}_i \equiv \frac{1}{\sigma_i} X \hat{\mathbf{v}}_i$.
- $\hat{\mathbf{u}}_i \cdot \hat{\mathbf{u}}_j = \begin{cases} 1 & \text{如果 } i = j \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$
- $\|X \hat{\mathbf{v}}_i\| = \sigma_i$

我们的目标是构造如下的对角矩阵 Σ .

$$\Sigma \equiv \begin{bmatrix} \sigma_{\bar{1}} & & & & & \\ & \ddots & & & & \\ & & \sigma_{\bar{r}} & & & \\ & & & 0 & & \\ & 0 & & & \ddots & \\ & & & & & 0 \end{bmatrix}$$

其中 $\sigma_{\bar{1}} \geq \sigma_{\bar{2}} \geq \dots \geq \sigma_{\bar{r}}$ 是由大到小排列的奇异值. 我们需要构造正交矩阵

$$\begin{aligned} V &= [\hat{\mathbf{v}}_1 \ \hat{\mathbf{v}}_2 \ \dots \ \hat{\mathbf{v}}_m] \\ U &= [\hat{\mathbf{u}}_1 \ \hat{\mathbf{u}}_2 \ \dots \ \hat{\mathbf{u}}_n] \end{aligned}$$

此处增补了 $(m - r)$ 和 $(n - r)$ 个正交基来使 V 和 U 为方阵。满足

$$X = U \Sigma V^T \tag{1}$$

根据需求, 可以发现如下奇异值分解矩阵 X 的算法:

1. 计算 XX^T 的特征值和特征向量, 用单位化的特征向量构成 U .
2. 计算 $X^T X$ 的特征值和特征向量, 用单位化的特征向量构成 V .
3. 将 XX^T 的特征值开方, 得到 Σ .

当然, 因为计算 XX^T 的开销可能很大, 这个算法不是实践中使用的算法。此外, 在固定了 Σ 对角元的排序后, 奇异值分解是唯一的。

2 主成分分析

回顾我们的设定，原始数据可以写成 $X \in \mathbb{R}^{n \times d}$ ， n 是样本个数， d 是特征维数。假设我们之前假设的 k 维子空间 E 有一组标准正交基 v_1, v_2, \dots, v_k ，并将它扩展到 d 维全空间，那么对于任意的向量 a ，

$$\|a - \mathbf{proj}_E(a)\|^2 = \left\| \sum_{j=1}^d v_j \langle a, v_j \rangle - \sum_{j=1}^k v_j \langle a, v_j \rangle \right\|^2 = \sum_{j=k+1}^d \langle a, v_j \rangle^2$$

我们希望子空间 E 对全部数据 X 带来最小的均方损失，由上式可知：损失函数为 $\sum_{i=1}^n \|p_i - \pi(p_i)\|_2^2 = \|XV - XV_k\|_F^2 = \|XW\|_F^2$ ，其中 V_k 是一个后 $d - k$ 列均为 0 的列正交矩阵， W 是一个 $d \times k$ 的列正交矩阵。实际上， $(V_k[1:k], W) = (v_1, \dots, v_d) =: V$ 。所以问题转化为：

$$\begin{aligned} \min_{V_k \in \mathbb{R}^{d \times k}} \quad & -\|XV_k\|_F^2 \\ \text{s.t.} \quad & V_k^\top V_k = \mathbf{I}_k \end{aligned}$$

直接使用拉格朗日乘子法，可得

$$X^\top X v_i = \sigma_i^2 v_i.$$

即 v_1, \dots, v_k 对应奇异值分解的右乘方阵 V 的前 k 列。

主成分分析的缺点包括：

1. 复杂度高。基于 QR 分解的奇异值分解有复杂度 $O(nd^2)$ 。
2. 作用于矩阵，数值稳定性在维度高时难以保障。
3. 对数据多次读取，不适合流数据和分布式计算，还有隐私泄露的问题。

3 相关研究

3.1 低秩近似

Theorem 3.1 (Eckart–Young–Mirsky). 对 $X \in \mathbb{R}^{n \times d}$ ， $\min_{\text{rank}(X_k) \leq k} \|X - X_k\|$ 仅在 $X_k = \sum_{i=1}^k \sigma_i \hat{u}_i \hat{v}_i^\top$ 时取到。此处的范数可以为谱范数或 *Frobenius* 范数， $\sigma_1, \dots, \sigma_d$ 是 X 从大到小排列的奇异值， \hat{u}_i, \hat{v}_j 分别代表 U, V 的第 i 和第 j 列。

此外，一些基于采样的随机算法也被开发出来，参考 [1]。

3.2 非负矩阵分解

对非负矩阵 $M \in \mathbb{R}^{n \times m}$, 求解

$$\begin{aligned} \min_{A, W \geq 0} \quad & \|AW - M\|_F \\ \text{s.t.} \quad & A \in \mathbb{R}^{n \times r}, W \in \mathbb{R}^{r \times m}. \end{aligned}$$

Example 3.2. M 可以表示 m 个 n 维数据, A 表示 r 个基向量, W 表示这些基向量的凸组合。

推荐系统曾经广泛采用这种算法。求精确解的复杂度为 $O(mn^{O(r^2)})$, 同样是 NP 完全问题。

References

- [1] D. P. Woodruff. Sketching as a tool for numerical linear algebra. *Foundations and Trends in Theoretical Computer Science*, 10(1–2):1–157, 2014.