脚标模式 —\lambda\_{j}

1.

{ X }=\begin{vmatrix} { x }\_{ 1 }^{ T } \\ { x }\_{ 2 }^{ T } \\ ... \\ { x }\_{ n }^{ T } \end{vmatrix}=\begin{vmatrix} { { x }\_{ 11 } } & { x }\_{ 12 } & ... & { x }\_{ 1p } \\ { x }\_{ 21 } & { x }\_{ 22 } & ... & { x }\_{ 2p } \\ ... & ... & ... & ... \\ { x }\_{ n1 } & { x }\_{ n2 } & ... & { x }\_{ np } \end{vmatrix}

2.

{ z }\_{ ij }\quad =\quad \frac { { x }\_{ ij }-\mu\_{j} }{ \sigma\_{j} }

3.

{ Z }=\begin{vmatrix} { { z }\_{ 11 } } & { z }\_{ 12 } & ... & { z }\_{ 1p } \\ { z }\_{ 21 } & { z }\_{ 22 } & ... & { z }\_{ 2p } \\ ... & ... & ... & ... \\ { z }\_{ n1 } & { z }\_{ n2 } & ... & { z }\_{ np } \end{vmatrix}

4.

{ kmo }\_{ j }\quad =\quad \frac { \sum \_{ i\neq j }^{ }{ { r }\_{ ij }^{ 2 } } }{ \sum \_{ i\neq j }^{ }{ { r }\_{ ij }^{ 2 } } +\sum \_{ i\neq j }^{ }{ { u }\_{ ij }^{ 2 } } }

5.

C=\frac { { Z }^{ T }Z }{ n-1 }

6.

|Z - \lambda E| = 0

\lambda\_1 \ge \lambda\_2 \ge...\ge \lambda\_p \ge 0

7.

{ \alpha }\_{ (k) }=\frac { \sum \_{ j\quad =1 }^{ k }{ { \lambda }\_{ j } } }{ \sum \_{ j\quad =\quad 1 }^{ p }{ { \lambda }\_{ j } } }

8.

(Z-\lambda\_jE)F\_j = 0

9.

y\_m = F\_m \times B (m=1,2,...,k)