

$$\begin{matrix} \rightarrow \\ \downarrow \\ \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{matrix} \end{matrix} \begin{matrix} \diagup \\ \diagdown \end{matrix} \begin{matrix} \bar{w} \\ 0 \end{matrix} \quad \begin{matrix} \text{1 solido} \\ \uparrow \end{matrix}$$

$$C_{ij} = \langle x_i, x_j \rangle \quad \begin{matrix} \rightarrow \\ \downarrow \\ \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{matrix} \end{matrix} \begin{matrix} \diagup \\ \diagdown \end{matrix} \begin{matrix} \bar{w} \\ 0 \end{matrix} \quad \begin{matrix} M \text{ solidos} \\ \downarrow \end{matrix}$$

matriz de covarianza
 $C_{ij} = \langle (x_i - \bar{x}_i)(x_j - \bar{x}_j) \rangle$
 \downarrow
 simetrica
 \Rightarrow tiene autovectores ortogonales

Datos independientes - solido el real

Si no restamos la media:

Típicamente el primer autovector va a apuntar en direc. del mayor medio y no en la direc. donde la covarianza es mayor

$$\bar{C} \cdot \bar{V}_d = \lambda_d \bar{V}_d$$

autovector de \bar{C}

$$\Rightarrow \sigma_v^2 = \langle (\bar{X}^T \cdot \bar{V})^2 \rangle = \langle \bar{V}^T (\bar{X} \bar{X}^T) \bar{V} \rangle = \langle \bar{V}^T \bar{C} \bar{V} \rangle$$

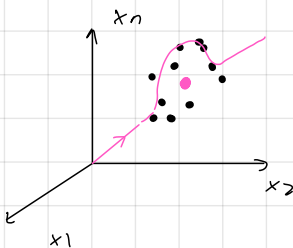
\downarrow
 \bar{X}^T y \bar{C} se sustituyen en media

$$\hat{V} = \sum_d \bar{V}_d c_d$$

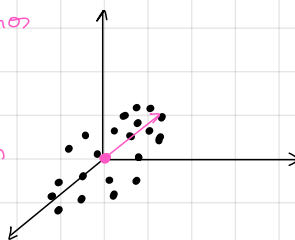
\downarrow
 expandimos en los base de autovectores

$$\bar{C} \hat{V} = \sum_d \lambda_d \bar{V}_d e_d$$

$$\hat{V}^T = \sum_d \bar{V}_d^T e_d \quad \Rightarrow \quad \sigma_{\hat{V}}^2 = \langle \hat{V}^T \bar{C} \hat{V} \rangle = \sum_d \lambda_d e_d^2 \quad \text{con } \sum_d e_d^2 = 1$$



conemos
 el
 eje
 de
 origen

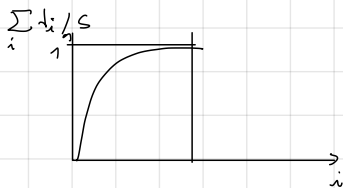


$$\lambda_1 \geq \lambda_2 \geq \lambda_3 \dots \geq \lambda_n \quad \lambda_1 = \lambda_{\max}$$

$$S = \sum_{i=1}^n \lambda_i$$

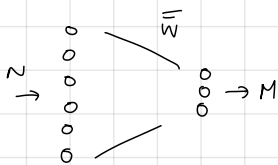
fracción de la varianza del primer autovector
 $\frac{\lambda_1}{S} \rightarrow 1$
 los datos tienen una forma extendida

$\frac{\lambda_1 + \lambda_2}{S}$: fracción de los primeros dos autovectores



Esto es completo si $P(\vec{x})$ es una dist de probab gaussiana
 pues todos los momentos se pueden calcular a partir de los
 dos primeros momentos

Principales problema en la memoria $\overline{C_{ij}}$ \Rightarrow si \bar{C} es grande,
 calcular los
 autovalores es
 costoso, y no
 es necesario
 calcularlos todos



$$\bar{W} \in N \times M$$

$$V_i = \sum_{j=1}^N W_{ij} X_j \quad i=1, \dots, M$$

$$= \bar{W}_i^T \bar{X} \quad (\text{que } \begin{pmatrix} \vdots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \vdots \end{pmatrix})$$

↓ poco a poco

se geo. de somgen

$$\Delta W_{ij} = \eta V_i \left(X_j - \sum_{k=1}^i V_k W_{kj} \right) \quad |i=1, \dots, M|$$

$$\text{Regla de oja} \quad i=1 \quad \eta V_1 (X_j - V_1 W_{1j})$$

$$\begin{aligned} \langle \Delta W_{ij} \rangle &= \eta \left(\left(\sum_{p=1}^N W_{ip} X_p \right) X_j - \left(\sum_{p=1}^N W_{ip} X_p \right) \sum_{k=1}^i \left(\sum_{q=1}^N W_{kq} X_q \right) W_{kj} \right) \\ &= \eta \left\{ \sum_{p=1}^N W_{ip} C_{pj} - \sum_{k=1}^i \sum_{p,q=1}^N W_{ip} W_{kq} C_{pq} W_{kj} \right\} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \langle \Delta \bar{W}_i \rangle &= \eta \left\{ \bar{C} \bar{W}_i - \sum_{k=1}^i (\bar{W}_k^T \bar{C} \bar{W}_i) \bar{W}_k \right\} \\ &= \eta \left\{ \bar{C} \bar{W}_i - \sum_{k=1}^{i-1} [\bar{W}_k^T \bar{C} \bar{W}_i] \bar{W}_k - [\bar{W}_i^T \bar{C} \bar{W}_i] \bar{W}_i \right\} \end{aligned}$$

$n_i \quad i=1 \rightarrow$ regla de Giv \bar{w}_1 y \bar{v}_1 : auto vector de \bar{C}
con máximo autovalor

$$n_i \quad i=2 \quad \langle \Delta \bar{w}_2 \rangle = \eta \{ \bar{C} \bar{w}_2 - [\bar{w}_1^T \bar{C} \bar{w}_2] \bar{w}_1 - [\bar{w}_2^T \bar{C} \bar{w}_2] \bar{w}_2 \}$$

$$|\bar{w}_1|^2 = 1 \quad = \eta \{ (\bar{C} \bar{w}_2)^T - [\bar{w}_2^T \bar{C} \bar{w}_2] \bar{w}_2 \}$$

regla de Giv en el subespacio ortogonal a \bar{w}_1

\bar{C} mantiene componentes de esp. ortogonales en
diferes espacios (expansion \bar{w}_2 en la base de
auto vectores de \bar{C} y fíjase que
se verifica)

$$w_2 = \bar{w}_2^T \quad \bar{C} w_2^T = d_2 \bar{w}_2^T \Rightarrow \langle \Delta \bar{w}_2 \rangle = \eta \{ d_1 \bar{w}_1^T - d_2 [\underbrace{\bar{w}_2^T \bar{w}_2^T}_{=1}] \bar{w}_2^T \} = 0$$

d_2 : autovalor más grande en el esp ortogonal a \bar{v}_1
 \Rightarrow es el seg. autovalor más grande

$$\begin{array}{ccccccc} \bar{w}_1 & \rightarrow & \bar{w}_2 & \rightarrow & \bar{w}_3 & \rightarrow & \dots \\ \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \\ d_1 & > & d_2 & > & d_3 & > & \dots \end{array}$$

\Rightarrow restamos de manera
ordenada
 \downarrow ORTOGONALIZACIÓN
ITERATIVO

- falta mejor estabilidad

regla de Sanger

$$\Delta w_{ij} = \eta v_i \left(x_j - \sum_{k=1}^i v_k w_{kj} \right)$$

regla M de Giv

$$\Delta w_{ij} = \eta v_i \left(x_i - \sum_{k=1}^M v_k w_{kj} \right)$$

d_1	\bar{v}_1	=	\bar{w}_1	<p>SANGER</p> <p>n-OTA</p> <p>$\bar{w}_1(\text{over}(\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_n))$</p> <p>$\bar{w}_2(\text{over}(\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_n))$</p> <p>$\vdots$</p> <p>$\bar{w}_n(\text{over}(\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_n))$</p>	<p>no ordenado</p>
\downarrow	\bar{v}_2	=	\bar{w}_2		
\downarrow	\vdots	=	\vdots		
\vdots	\vdots	=	\vdots		
d_n	\bar{v}_n	=	\bar{w}_n		

regla de cimbren \rightarrow ver línea de plant 3

$$\begin{matrix} \rightarrow & \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{matrix} & \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{matrix} \rightarrow \\ N & & \eta \end{matrix}$$

$$V_i = \sum_{j=1}^N w_{ij} x_j \quad (*)$$

$$\Delta w_{ij} = \eta (V_i x_j + \theta x_j + c V_i + d)$$

$\theta, c, d \rightarrow$ parámetros a

$$\begin{aligned} \langle \Delta w_{ij} \rangle &= \eta \left\langle \sum_{e=1}^N w_{ie} x_e x_j + \theta x_j + c \sum_{e=1}^N w_{ie} x_e + d \right\rangle \\ &= \eta \left(\sum_{e=1}^N w_{ie} c_{ej} + \theta \langle x_j \rangle + c \sum_{e=1}^N w_{ie} \langle x_e \rangle + d \right) \end{aligned}$$

$$\text{llamo } d_j = \theta \langle x_j \rangle + d$$

el valor medio se convierte en
un valor constante

\downarrow
no depende del índice del
vector ($\langle x_e \rangle = \langle x \rangle$)

$$= \eta \sum_{e=1}^N w_{ie} c_{ej} + c \sum_{e=1}^N w_{ie} \langle x_e \rangle$$

$$\text{llamo } d = -c \sum_e \langle x_e \rangle$$

$$= \eta \left(\sum_e w_{ie} c_{ej} + \underbrace{\left[\eta - \sum_e w_{ie} \right]}_{\text{suma de los}} \right) \eta - d \sum_e w_{ie}$$

conectores que
van a la neurona i
tienden a el valor η (equilibrio)

\downarrow
tamaño global
de los conexiones

\bar{z}_i : va gaussianas ind

$\langle z_i z_j \rangle = \sigma^2 \delta_{ij} \rightarrow$ matrix covarianza diagonal

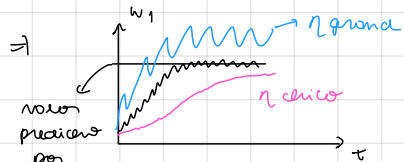
tomamos el cambio de variables

$$\bar{x} = \bar{C}^{-1/2} \bar{z}$$

para obtener $\langle x_i x_j \rangle = c_{ij}$

componer pesos con los autovalores de \bar{C}

converge en media \rightarrow cada vez que se toma un λ
 \downarrow genera perturbaciones



hay un compromiso entre precisión y tiempo de cálculo