

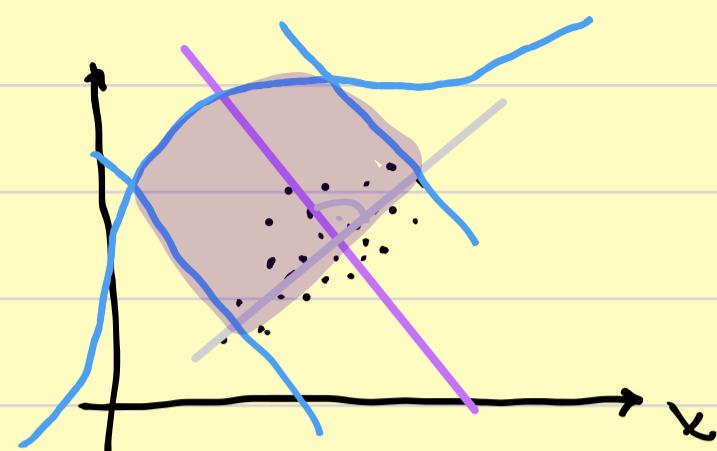
1. RICHTUNG

III

1. HAUPTKOMPONENTE

Beschreibt die (Variabilität) der Daten am besten.

②



2. RICHTUNG

III

2. HAUPTKOMPONENTE

Ist senkrecht zur ersten Hauptkomponente.  
Beschreibt weniger Variabilität der Daten als die 1. Hauptkomponente.

Die Eigenvektoren der Kovarianzmatrix  $\Sigma$  sind die Hauptkomponenten der Daten.

① ⚡

## Hauptkomponentenanalyse

Eigenvektoren & Eigenwerte einer Matrix  $A$

$$A\vec{v} = \lambda \vec{v}$$

$\vec{v}$ : Eigenvektoren  $\lambda$ : Eigenwerte

$$\det(A - \lambda I) = 0 \rightarrow \lambda \text{ werden ermittelt} \rightarrow \vec{v} \text{ werden ermittelt}$$

↑  
Identitätsmatrix  $I$

Beispiel:  $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix}$ . Bitte ermitteln Sie die Eigenwerte  $\begin{bmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \end{bmatrix}$  und die Eigenvektoren  $\begin{bmatrix} \vec{v}_1 \\ \vec{v}_2 \end{bmatrix}$

$$A\vec{v} = \lambda\vec{v} \Rightarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{11} & v_{12} \\ v_{21} & v_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & \\ \lambda_2 & \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{11} & v_{12} \\ v_{21} & v_{22} \end{bmatrix}$$

$$\det(A - \lambda I) = \det \left( \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right) =$$

$$= \det \left( \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix} \right) =$$

$$= \det \left( \begin{bmatrix} 0-\lambda & 1-0 \\ -2-0 & -3-\lambda \end{bmatrix} \right) =$$

$$= \det \left( \begin{bmatrix} -\lambda & 1 \\ -2 & -3-\lambda \end{bmatrix} \right) = 0 \quad (*)$$

$$\det \begin{pmatrix} a & c \\ b & d \end{pmatrix} = a \cdot d - c \cdot b \quad (*)$$

$$-\lambda(-3-\lambda) - 1 \cdot (-2) = 0$$

$$3\lambda + \lambda^2 + 2 = 0 \rightarrow \lambda^2 + 3\lambda + 2 = 0$$

$$\lambda = \frac{-3 \pm \sqrt{9 - 4 \cdot 2 \cdot 1}}{2} = \frac{-3 \pm 1}{2} \Rightarrow \begin{array}{l} \lambda_1 = -1 \\ \lambda_2 = -2 \end{array} \quad \text{EIGENWERTE} \quad (**)$$

$$ax^2 + bx + c = 0 \rightarrow x = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} \quad (**)$$

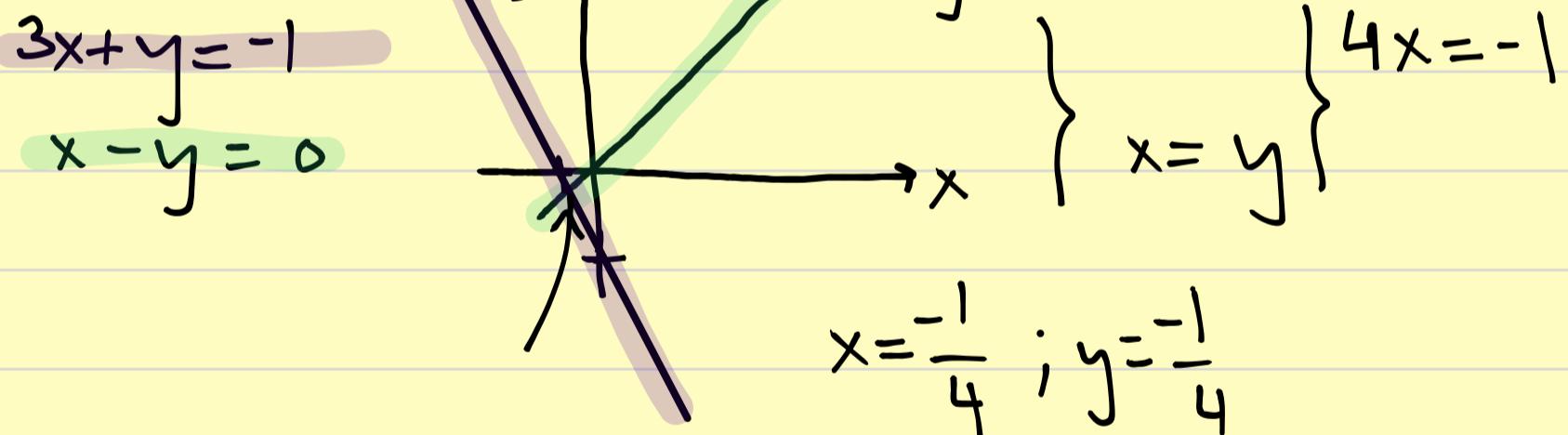
$$\lambda_1 = -1 \rightarrow A\vec{v}_1 = \lambda_1 \vec{v}_1 \rightarrow (A - \lambda_1 I) \vec{v}_1 = \vec{0}$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} - (-1) \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{11} \\ v_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{11} \\ v_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} 0+1 & 1+0 \\ -2+0 & -3+1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{11} \\ v_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \left. \begin{array}{l} v_{11} + v_{12} = 0 \\ -2v_{11} - 2v_{12} = 0 \end{array} \right\} \rightarrow$$

$$\rightarrow v_{11} = 1 \rightarrow v_{12} = -v_{11} = -1 \rightarrow \vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \text{ 1. Eigenvektor}$$



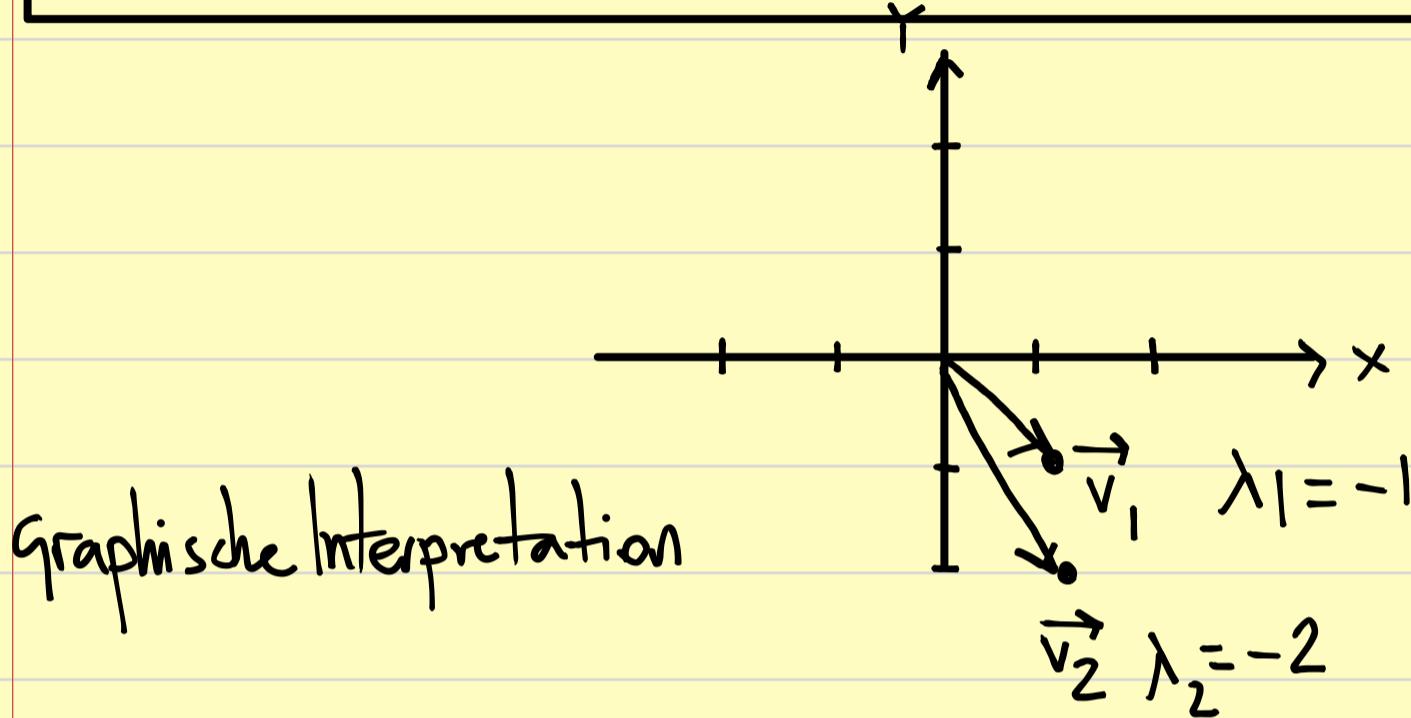
$$\lambda_2 = -2 \rightarrow A\vec{v}_2 = \lambda_2 \vec{v}_2 \rightarrow (A - \lambda_2 I) \vec{v}_2 = \vec{0}$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \lambda_2 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{21} \\ v_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} 0-\lambda_2 & 1 \\ -2 & -3-\lambda_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{21} \\ v_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \lambda = -2$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -2 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{21} \\ v_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \left. \begin{array}{l} 2v_{21} + v_{22} = 0 \\ -2v_{21} - v_{22} = 0 \end{array} \right\}$$

$$\rightarrow v_{21} = 1 \rightarrow v_{22} = -2v_{21} = -2 \rightarrow \vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} \text{ 2. Ev} \quad \checkmark$$



Übung. Gegeben ist ein Kennzahlensystem mit 2 Kennzahlen:

DURCHLAUFZEIT (X) und Output (Y).

a) Bitte ermitteln Sie die Eigenvektoren & Eigenwerte der Kovarianzmatrix.

b) Bitte interpretieren Sie die Ergebnisse aus einer Managementperspektive.

	DLZ(X)	Output(Y)
KW1	17	200
KW2	14	250
KW3	12	270
KW4	13	240

KW5

9

310

KW6

7

330

- Roadmap:
1. Normierung der Daten  $x_i^* = \frac{x_i - \bar{x}}{\sigma_x}$
  2. Kovarianzmatrix der Normierten Daten
  3. Eigenwerte & Eigenvektoren der Kovarianzmatrix der Normierten Daten
  4. Management Interpretation.

1.  $\bar{x} = \frac{17+14+12+13+9+7}{6} = \checkmark$

$$\sigma_x = \sqrt{\frac{(17-\bar{x})^2 + (14-\bar{x})^2 + (12-\bar{x})^2 + (13-\bar{x})^2 + (9-\bar{x})^2 + (7-\bar{x})^2}{6}} = \checkmark$$

$$\bar{y} = \frac{200+250+270+240+310+330}{6} = \checkmark$$

$$\sigma_y = \sqrt{\frac{(200-\bar{y})^2 + (250-\bar{y})^2 + (270-\bar{y})^2 + (240-\bar{y})^2 + (310-\bar{y})^2 + (330-\bar{y})^2}{6}} = \checkmark$$

$$DLZ^* = x^*$$

KW1  $\frac{17-\bar{x}}{\sigma_x} = x_1^*$

KW2  $\frac{14-\bar{x}}{\sigma_x} = x_2^*$

$$OUTPUT^* = y^*$$

$$\frac{200-\bar{y}}{\sigma_y} = y_1^*$$

$$\frac{250-\bar{y}}{\sigma_y} = y_2^*$$

$$KW_3 \quad \frac{12 - \bar{x}}{\sigma_x} = x_3^*$$

$$KW_4 \quad \frac{13 - \bar{x}}{\sigma_x} = x_4^*$$

$$KW_5 \quad \frac{9 - \bar{x}}{\sigma_x} = x_5^*$$

$$KW_6 \quad \frac{7 - \bar{x}}{\sigma_x} = x_6^*$$

$$\frac{270 - \bar{y}}{\sigma_y} = y_3^*$$

$$\frac{240 - \bar{y}}{\sigma_y} = y_4^*$$

$$\frac{310 - \bar{y}}{\sigma_y} = y_5^*$$

$$\frac{330 - \bar{y}}{\sigma_y} = y_6^*$$

✓

## 2. KOVARIANZMATRIX

$$A = \begin{bmatrix} 1 & c \\ c & 1 \end{bmatrix}$$

$$c = \text{cov}(x^*, y^*) = \frac{\sum_{i=1}^6 (x_i^* - \bar{x}^*)(y_i^* - \bar{y}^*)}{6-1} = \frac{\sum_{i=1}^6 x_i^* y_i^*}{6-1} =$$

$$= \frac{x_1^* y_1^* + x_2^* y_2^* + x_3^* y_3^* + x_4^* y_4^* + x_5^* y_5^* + x_6^* y_6^*}{6-1} = \dots = c$$

✓

## 3. Eigenwerte & Eigenvektoren der Kovarianzmatrix

$$A = \begin{bmatrix} 1 & c \\ c & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \det(A - \lambda I) = 0 \rightarrow$$

$$\rightarrow \det \left[ \begin{bmatrix} 1 & c \\ c & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right] = 0 \rightarrow$$

$$\rightarrow \det \left[ \begin{bmatrix} 1-\lambda & c \\ c & 1-\lambda \end{bmatrix} \right] = 0 \rightarrow (1-\lambda)^2 - c^2 = 0$$

$$\lambda^2 - 2\lambda + (1-c^2) = 0 \rightarrow \lambda = \frac{2 \pm \sqrt{4 - 4 \cdot 1 \cdot (1-c^2)}}{2} =$$

$$= 1 \pm \sqrt{1 - (1-c^2)} = 1 \pm c = \begin{cases} \lambda_1 = 1+c \\ \lambda_2 = 1-c \end{cases}$$

Eigenwerte ①

$$\lambda_1 = 1+c \rightarrow (A - \lambda_1 I) \vec{v}_1 = \vec{0} \rightarrow$$

$$\rightarrow \left( \begin{bmatrix} 1 & c \\ c & 1 \end{bmatrix} - (1+c) \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right) \begin{bmatrix} v_{11} \\ v_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow$$

$$\rightarrow \left( \begin{bmatrix} 1-(1+c) & c \\ c & 1-(1+c) \end{bmatrix} \right) \begin{bmatrix} v_{11} \\ v_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} -c & c \\ c & -c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{11} \\ v_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{cases} c(-v_{11} + v_{12}) = 0 \\ c(v_{11} - v_{12}) = 0 \end{cases}$$

$$\rightarrow v_{11} = v_{12} = 1 \rightarrow \vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{① 1. Eigenvec.}$$

$$\det \begin{bmatrix} a & c \\ b & d \end{bmatrix} = a \cdot d - c \cdot b$$

1. Hauptkom  
III  
1. P.C.  
(principal component)

$$\lambda_2 = 1 - c \rightarrow (A - \lambda_2 I) \vec{v}_2 = \vec{0} \rightarrow \left( \begin{bmatrix} 1 & c \\ c & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1-c & 0 \\ 0 & 1-c \end{bmatrix} \right) \begin{bmatrix} v_{21} \\ v_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} c & c \\ c & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{21} \\ v_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow c(v_{21} + v_{22}) = 0 \rightarrow v_{21} = -v_{22} = 1$$

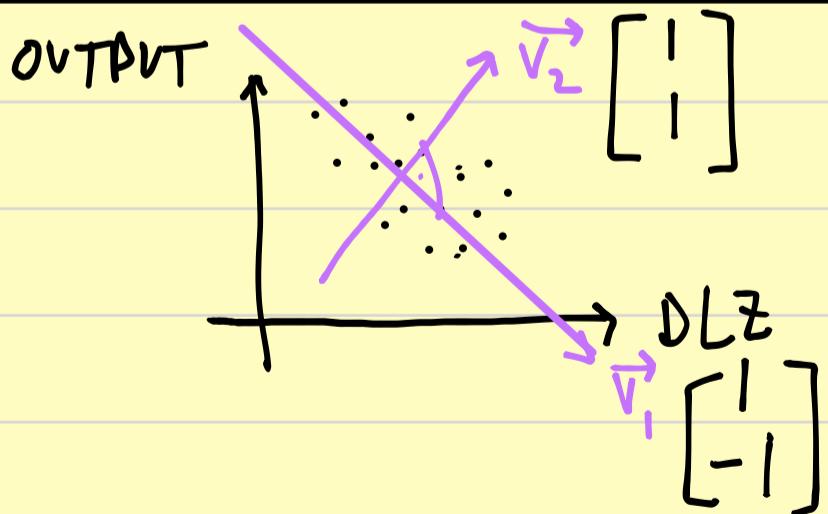
$$\vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \quad \begin{array}{l} \text{2. Eigenvektor} \\ \text{""} \\ \text{2. PC} \end{array}$$

#### 4. Management Interpretation:

$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$  erklärt  $\lambda_1 = 1+c$  % der Variabilität der Daten

$\vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$  erklärt  $\lambda_2 = 1-c$  % der Variabilität der Daten

Angenommen  $c < 0$ , bedeutet es dass  $\vec{v}_2^*$  erklärt mehr Variabilität als  $\vec{v}_1^*$ .



Übung. Gegeben wird ein Management System mit 3 Kennzahlen: DLZ (Tage) = X ; Ausput(Stück/Zkt) = Y ; Kosten (€/Stück) = Z.

	X	Y	Z
KW <sub>1</sub>	17	200	120
KW <sub>2</sub>	18	180	140
KW <sub>3</sub>	16	220	100
KW <sub>4</sub>	19	190	110
KW <sub>5</sub>	14	230	90
KW <sub>6</sub>	13	245	65

Bitte berechnen Sie die Hauptkomponenten vom Mgmt System und geben Sie eine Mgmt Interpretation.

Hinweise:

$$\textcircled{1} \quad \det \begin{bmatrix} a & d & h \\ b & e & i \\ c & f & j \end{bmatrix} = a \cdot e \cdot j + d \cdot i \cdot c + b \cdot f \cdot h - c \cdot e \cdot h - a \cdot i \cdot f - b \cdot d \cdot j$$

\textcircled{2} Wurzel einer kubischen Gleichung.

$$ax^3 + bx^2 + cx + d = 0 \quad \left\{ \begin{array}{l} x = y - \frac{b}{3a} \\ y^3 + py + q = 0 \end{array} \right.$$

$$p = \frac{3ac - b^2}{3a^2} \quad ; \quad q = \frac{2b^3 - 9abc + 27a^2d}{27a^3}$$

die Wurzeln erfüllen: (CARDANO)

$$y^* = \sqrt[3]{-\frac{q}{2} + \sqrt{\left(\frac{q}{2}\right)^2 + \left(\frac{p}{3}\right)^3}} + \sqrt[3]{-\frac{q}{2} - \sqrt{\left(\frac{q}{2}\right)^2 + \left(\frac{p}{3}\right)^3}}$$

$$y_1^* ; y_2^* ; y_3^* \rightarrow x_1^* = y_1^* - \frac{b}{3a}$$

$$x_2^* = y_2^* - \frac{b}{3a}$$

$$x_3^* = y_3^* - \frac{b}{3a}$$

Beispiel:

$$x^3 - 6x^2 + 11x - 6 = 0$$

$$p = \frac{3 \cdot 1 \cdot 11 - (-6)^2}{3 \cdot 1^2} = -1 \quad ; \quad q = \frac{2(-6)^3 - 9 \cdot 1 \cdot (-6) \cdot 11 + 27 \cdot (-6)}{27 \cdot 1^3}$$

$$q=0 \rightarrow y = \sqrt[3]{0} \rightarrow y_1^* = 0 \stackrel{=} 0 \rightarrow y^2 - 1 = 0 \rightarrow y = \pm 1$$

$$x = y - \frac{-6}{3} = y + 2 \rightarrow x_1^* = 2$$

$$x_2^* = 1$$

$$x_3^* = 3$$

