降维习题

浙江大学 赵洲

■ 1. 主成分分析 (PCA) 降维的主要目标是:

- · A. 增加数据的维度
- · B. 保持数据的主要方差方向
- · C. 减少数据的噪声
- · D. 提高数据的非线性可分性

■ A. 增加数据的维度

• 错误原因: PCA的主要目的是减少数据的维度,而不是增加。通过选择最具代表性的主成分, PCA在保持数据主要特征的同时降低了数据的复杂性。

■ B. 保持数据的主要方差方向

· 正确: PCA通过线性变换找到数据中方差最大的方向,这些方向被称为主成分。保留这些主成分能够最大限度地保留数据的变异性和信息量。

■ C. 减少数据的噪声

· 部分正确: 虽然降维可能间接减少噪声, 因为噪声通常分布在较低方差的方向, 但PCA的主要目标不是专门去除噪声, 而是保留数据的主要变异性。

■ D. 提高数据的非线性可分性

· 错误原因: PCA是一种线性降维方法,不涉及非线性变换。因此,它并不能直接提高数据的非线性可分性。对于非线性可分性,通常需要使用非线性降维方法如t-SNE或Isomap。

■ 2. 在PCA中, 选择前k个主成分时, 通常是基于:

- · A. 主成分的方差贡献率
- · B. 主成分的计算复杂度
- · C. 主成分的相关性
- · D. 主成分的稀疏性

■ A. 主成分的方差贡献率

正确:在PCA中,选择前k个主成分通常基于它们的方差贡献率,即选择那些能够解释数据最大方差的主成分。这确保了降维后数据的主要信息被保留。

■ B. 主成分的计算复杂度

· 错误原因: 选择主成分时, 计算复杂度不是主要考虑因素。 PCA的目标是保留方差信息, 而不是减少计算复杂度。

■ C. 主成分的相关性

· 错误原因: PCA实际上使得主成分之间不相关。选择主成分的标准是它们的方差,而不是相关性。

■ D. 主成分的稀疏性

·错误原因: PCA并不关注主成分的稀疏性。稀疏性通常与其他降维方法(如稀疏PCA)相关,而非标准PCA。

■ 3. 在t-SNE算法中, 主要用于降低维度的距离度量方法是:

- · A. 欧氏距离
- ・ B. 曼哈顿距离
- · C. Kullback-Leibler散度
- · D. 余弦相似度

■ A. 欧氏距离

· 错误原因: 虽然t-SNE在高维空间中使用欧氏距离来计算相似度, 但在降维过程中, 其优化目标是最小化高维和低维空间之间的Kullback-Leibler散度。因此, 欧氏距离不是t-SNE降维过程中的主要度量方法。

■ B. 曼哈顿距离

· 错误原因: t-SNE不使用曼哈顿距离作为其主要的距离度量方法。曼哈顿距离在某些场景下可能适用,但不是t-SNE的核心距离度量。

■ C. Kullback-Leibler散度

· 正确: t-SNE通过最小化高维空间和低维空间之间的Kullback-Leibler散度来优化低维表示。这种散度度量用于衡量两个概率 分布之间的差异,是t-SNE降维的核心。

■ D. 余弦相似度

· 错误原因: 余弦相似度主要用于衡量向量间的角度相似性, 而 t-SNE并不使用它作为主要的距离度量方法。t-SNE更关注概率 分布之间的差异。

■ 4. 以下哪种降维方法是线性的?

- A. t-SNE
- B. PCA
- C. Isomap
- D. LLE

■ A. t-SNE

· 错误原因: t-SNE是一种非线性降维方法,主要用于高维数据的可视化,通过保留局部结构来展示数据的低维表示。

■ B. PCA

· **正确**: PCA是一种**线性**降维方法,通过线性组合原始特征来找到新的主成分方向,最大化数据在这些方向上的方差。

■ C. Isomap

· 错误原因: Isomap是一种非线性降维方法,通过保持数据的测地距离(沿流形的距离)来实现降维。

■ D. LLE

· 错误原因:局部线性嵌入 (LLE) 也是一种非线性降维方法,通过保持局部邻域的线性关系来实现降维。

- 判断1.
- LDA (线性判别分析) 不仅可以用于降维, 还可以用于分类。

■正确

■ LDA既是一种**降维**技术,通过寻找能够最大化类间方差和最小 化类内方差的投影方向,也是一种**分类**方法,特别是在监督学 习中,用于构建判别函数来区分不同类别。

- 判断2.
- PCA在降维过程中会考虑数据的类别信息。

■错误

■ 错误原因: PCA是一种无监督的降维方法,它只关注数据的整体方差,不考虑任何类别信息或标签。PCA通过线性变换保留数据的主要变异性,而不区分类别,因此无法利用类别信息来指导降维过程。

- 判断3.
- 降维后,数据的解释性通常会提高。

■ 错误

■ 降维的主要目的是减少数据的复杂性和维度,而不一定提高数据的解释性。实际上,降维可能会丢失一些原始数据的信息,使得某些特征难以解释。然而,降维可以通过简化数据结构,使得某些模式更易于识别,但这不等同于整体解释性的提高。

- 判断4.
- t-SNE适合用于高维数据的可视化,尤其是二维或三维。

■正确

■ t-SNE是一种**非线性**降维技术,特别适用于将高维数据降到二 **维或三维**,以便于可视化。它通过保留数据点之间的局部结构, 使得在低维空间中能够直观地展示数据的聚类和分布。

- 1. 主成分分析 (PCA) 的计算
- a) 计算数据的均值向量。
- b) 对数据进行中心化。
- c) 计算协方差矩阵。
- d) 求出协方差矩阵的特征值和特征向量。
- e) 选择第一个主成分, 并将数据降维到一维。

样本	X ₁	X ₂	
1	2	0	
2	0	2	
3	2	2	
4	0	0	

a) 计算均值向量

$$\mu = \left(rac{2+0+2+0}{4}, rac{0+2+2+0}{4}
ight) = (1,1)$$

详细解释:

- 对每个特征(x₁和x₂)分别求平均值。
- 计算过程:
 - x₁的平均值: (2+0+2+0)/4=1
 - x₂的平均值: (0+2+2+0)/4=1
- 因此,均值向量为μ = (1,1)。

b) 对数据进行中心化

样本1:
$$(2-1,0-1) = (1,-1)$$

样本2: $(0-1,2-1) = (-1,1)$
样本3: $(2-1,2-1) = (1,1)$
样本4: $(0-1,0-1) = (-1,-1)$

详细解释:

- 中心化是指从每个数据点中减去均值向量,以使数据的均值为零。
- 计算过程:
 - 样本1: (2-1,0-1)=(1,-1)
 - 样本2: (0-1,2-1)=(-1,1)
 - 样本3: (2-1,2-1) = (1,1)
 - 样本4: (0-1,0-1)=(-1,-1)
- 中心化后的数据集为: [(1,-1),(-1,1),(1,1),(-1,-1)]

c) 计算协方差矩阵

$$Cov = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ -1 & -1 \end{bmatrix} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

详细解释:

协方差矩阵的计算公式为:

$$\mathrm{Cov}(X) = rac{1}{n} X^T X$$

其中,X是中心化后的数据矩阵,n是样本数量。

中心化后的数据矩阵:

$$X = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ -1 & -1 \end{bmatrix}$$

计算X^TX:

$$X^TX = egin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 \ -1 & 1 & 1 & -1 \end{bmatrix} egin{bmatrix} 1 & -1 \ -1 & 1 \ 1 & 1 \ -1 & -1 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} 4 & 0 \ 0 & 4 \end{bmatrix}$$

• 因此, 协方差矩阵为:

$$Cov = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

d) 求协方差矩阵的特征值和特征向量

协方差矩阵为单位矩阵, 其特征值和特征向量如下:

$$\lambda_1=1,\quad \mathbf{v}_1=egin{bmatrix}1\0\end{bmatrix}$$

$$\lambda_2=1,\quad \mathbf{v}_2=egin{bmatrix}0\1\end{bmatrix}$$

详细解释:

- 单位矩阵的特征值均为1,对应的特征向量可以是标准基向量 $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ 和 $\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ 。
- 由于协方差矩阵是对角矩阵,各对角线元素即为特征值,且特征向量是标准基向量。

e) 选择第一个主成分, 并将数据降维到一维

选择
$$\mathbf{v}_1 = egin{bmatrix} 1 \ 0 \end{bmatrix}$$
作为主成分。

投影计算:

样本 $1:1\times 1+(-1)\times 0=1$

样本 $2:-1\times1+1\times0=-1$

样本 $3:1\times1+1\times0=1$

样本 $4:-1\times 1+(-1)\times 0=-1$

降维后的一维数据: 1, -1, 1, -1。

详细解释:

- 主成分 \mathbf{v}_1 为 $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$,表示沿 \mathbf{x}_1 轴的方向。
- 投影过程为将每个中心化后的数据点与主成分进行点积计算,得到一维表示。
 - 样本1: $1 \times 1 + (-1) \times 0 = 1$
 - 样本2: $-1 \times 1 + 1 \times 0 = -1$
 - 样本3: 1×1+1×0=1
 - 样本4: $-1 \times 1 + (-1) \times 0 = -1$
- 降维后的数据为[1,-1,1,-1]。

总结: 通过PCA,原始二维数据被投影到一维主成分上,保留了数据在x₁方向上的变异性。

题目

- 2. LDA的计算
- 假设有两类数据,各有两个样本
- 使用线性判别分析 (LDA) 进行降维, 求投影方向。

类1: (2,0), (4,0)

类2: (0,2), (0,4)

1. 计算每类的均值:

$$\mu_1=\left(rac{2+4}{2},rac{0+0}{2}
ight)=(3,0)$$

$$\mu_2=\left(rac{0+0}{2},rac{2+4}{2}
ight)=(0,3)$$

- 类1的均值:
 - x₁均值: (2+4)/2 = 3
 - x₂均值: (0+0)/2 = 0
- 类2的均值:
 - x₁均值: (0+0)/2 = 0
 - x₂均值: (2+4)/2 = 3

2. 计算类内散布矩阵 S_W :

• 对于类1:

$$S_{W1} = \sum_{i=1}^2 (\mathbf{x}_i - \mu_1) (\mathbf{x}_i - \mu_1)^T = \begin{bmatrix} (2-3)^2 & 0 \\ 0 & (0-0)^2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} (4-3)^2 & 0 \\ 0 & (0-0)^2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

• 对于类2:

$$S_{W2} = \sum_{i=1}^2 (\mathbf{x}_i - \mu_2) (\mathbf{x}_i - \mu_2)^T = \begin{bmatrix} (0-0)^2 & 0 \\ 0 & (2-3)^2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} (0-0)^2 & 0 \\ 0 & (4-3)^2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

总的类内散布矩阵:

$$S_W = S_{W1} + S_{W2} = egin{bmatrix} 2 & 0 \ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

详细解释:

- 类内散布矩阵衡量每个类内数据的分散程度。
- 对于每个类, 计算每个样本与该类均值的差, 并计算其外积, 然后累加。
- 类1的样本偏离均值的差分别为(2-3,0-0)=(-1,0)和(4-3,0-0)=(1,0),其散布矩阵为:

$$S_{W1} = (-1)^2 + (1)^2 = 2$$
 在x₁ 方向上有散布

• 类2的样本偏离均值的差分别为(0-0,2-3)=(0,-1)和(0-0,4-3)=(0,1),其散布矩阵为:

$$S_{W2} = (-1)^2 + (1)^2 = 2$$
 在 \mathbf{x}_2 方向上有散布

总的类内散布矩阵为:

$$S_W = S_{W1} + S_{W2} = egin{bmatrix} 2 & 0 \ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

3. 计算类间散布矩阵 S_B :

$$S_B=(\mu_1-\mu_2)(\mu_1-\mu_2)^T=egin{bmatrix} 3-0\0-3\end{bmatrix}egin{bmatrix} 3-0\0-3\end{bmatrix}egin{bmatrix} 3-0\0-3\end{bmatrix}$$

- 类间散布矩阵衡量不同类之间均值的分离程度。
- 计算方法是类间均值差的外积。
- $\mu_1 \mu_2 = (3 0, 0 3) = (3, -3)$
- 类间散布矩阵:

$$S_B = \left[egin{array}{cc} 3 \ -3 \end{array}
ight] \left[egin{array}{cc} 9 & -9 \ -9 & 9 \end{array}
ight]$$

4. 计算 $S_W^{-1}S_B$:

$$S_W^{-1} = rac{1}{2} egin{bmatrix} 1 & 0 \ 0 & 1 \end{bmatrix} \ S_W^{-1} S_B = rac{1}{2} egin{bmatrix} 9 & -9 \ -9 & 9 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} 4.5 & -4.5 \ -4.5 & 4.5 \end{bmatrix}$$

详细解释:

• 计算 S_W^{-1} ,由于 S_W 是对角矩阵,逆矩阵也容易计算:

$$S_W^{-1} = rac{1}{2} egin{bmatrix} 1 & 0 \ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

计算S_W⁻¹S_B:

$$S_W^{-1} S_B = rac{1}{2} imes egin{bmatrix} 9 & -9 \ -9 & 9 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} 4.5 & -4.5 \ -4.5 & 4.5 \end{bmatrix}$$

5. 求特征值和特征向量:

矩阵
$$\begin{bmatrix} 4.5 & -4.5 \\ -4.5 & 4.5 \end{bmatrix}$$
 的特征值和特征向量如下:

- 特征值: 9和0
- 对应的特征向量:

• 对于特征值9:
$$\mathbf{v}_1=\begin{bmatrix}1\\-1\end{bmatrix}$$
• 对于特征值0: $\mathbf{v}_2=\begin{bmatrix}1\\1\end{bmatrix}$

• 对于特征值0:
$$\mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

详细解释:

• 求解特征值:

$$\det \left(\begin{bmatrix} 4.5 - \lambda & -4.5 \\ -4.5 & 4.5 - \lambda \end{bmatrix} \right) = (4.5 - \lambda)^2 - (-4.5)^2 = 0$$

$$(4.5 - \lambda)^2 = 20.25 \implies 4.5 - \lambda = \pm 4.5 \implies \lambda = 9 \ \text{或 } 0$$

对于λ = 9:

$$\begin{bmatrix} 4.5 - 9 & -4.5 \\ -4.5 & 4.5 - 9 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4.5 & -4.5 \\ -4.5 & -4.5 \end{bmatrix}$$

解方程:

$$-4.5x - 4.5y = 0 \implies x = -y$$

选择特征向量为 $\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$ 。

对于λ = 0:

$$\begin{bmatrix} 4.5 & -4.5 \\ -4.5 & 4.5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = 0$$

解方程:

$$4.5x - 4.5y = 0 \implies x = y$$

选择特征向量为 $\begin{bmatrix}1\\1\end{bmatrix}$

6. 选择最大特征值对应的特征向量作为投影方向:

$$\mathbf{w} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

详细解释:

- 在LDA中,选择对应于最大特征值的特征向量作为投影方向,以最大化类间散布与类内散布的比率。
- 最大特征值为9,对应的特征向量为 $egin{bmatrix} 1 \ -1 \end{bmatrix}$,因此投影方向为(1,-1)。

总结: 通过LDA, 找到最能区分两类数据的投影方向为(1,-1), 即沿此方向将数据降维。

题目

- 3. 奇异值分解 (SVD) 与PCA
- ■解释奇异值分解 (SVD) 如何用于实现PCA, 并说明其中的关键步骤。

奇异值分解(SVD)可以用于计算PCA的主成分。关键步骤如下:

1. **数据中心化**:将数据矩阵X的每个特征减去其均值,使数据中心化。

- 数据中心化是PCA的第一步,确保每个特征的均值为零,以避免均值对主成分的影响。
- 中心化后的数据矩阵X具有零均值。

2. SVD分解: 对中心化后的数据矩阵X进行SVD分解:

$$X = U\Sigma V^T$$

其中,U和V是正交矩阵, Σ 是对角矩阵,包含奇异值。

- SVD将数据矩阵分解为三个矩阵的乘积。
- U:表示数据在左奇异向量方向上的投影。
- Σ:包含奇异值,反映数据在各主成分方向上的方差。
- V^T: 表示主成分方向, 即特征向量。

3. **主成分选择**:矩阵V的列向量即为PCA的主成分。选择前k个对应最大奇异值的列向量作为前k个主成分。

- 奇异值的大小与对应主成分的方差成正比。
- 选择前k个最大奇异值对应的主成分,确保最大程度地保留数据的变异性。

4. 数据投影:将数据投影到选择的主成分上,即计算:

$$X_{\mathbb{R}^{4}} = XV_{k}$$

其中, V_k 是前k个主成分组成的矩阵。

- 通过将中心化后的数据矩阵与主成分矩阵相乘,实现数据在新低维空间的表示。
- 结果X_{降维}是降维后的数据,保留了主要的方差信息。

■ **总结**: 通过SVD, PCA的计算过程变得更加高效,尤其适用于大规模数据集。SVD分解提供了主成分和对应的奇异值,帮助我们选择保留最重要的特征进行降维。

End