

Vediamo l'applicazione di SVD al prob dei minimi quadrati. Come sempre ho il sistema sovradeterminato e lo risolvo nel senso dei minimi quadrati, cioè voglio calcolare x tale che la norma 2 del residuo è minima. Partiamo dal caso in cui il rango è massimo cioè n . L'SVD è scritta nelle due formule sia con la forma classica che nella forma "della diagonalizzazione di A ".

L'idea della formula nella slide è che vuole minimizzare quel residuo, la norma due del vettore ottenuto con $Ax=b$ non cambia se moltiplico entrambi con una matrice ortogonale. Uso U^T come matr ortogonale e accanto ad A aggiunge la matrice identità ($V^T V$ trasposto), è una sorta di trucco.

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

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

solving $Ax=b$

overdetermined system

$$\min_x \|Ax - b\|_2$$

$$A \in \mathbb{R}^{m \times n}, m > n$$

$$x \in \mathbb{R}^n, b \in \mathbb{R}^m$$

$$rank(A)=n$$

$$\min_x \|Ax - b\|_2^2 = \min_x \|U^T Ax - U^T b\|_2^2 = \min_x \|U^T A V V^T x - U^T b\|_2^2$$

Ora quello che faccio è scomporre il prod $U^T b$ in due pezzi, cioè il prod mi dà il vettore e vedo questo vettore scomposto in due pezzi da n e $m-n$. Quindi riformulo il termine della formula blu, in questo caso aggiungo questa nuova definizione di $U^T b$ e osservo che Sigma è uguale a quella roba in rosso.

SVD Factorization and Least Squares

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

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

$$\text{rank}(A) = n$$

$$A \in \mathbb{R}^{m \times n}, m > n$$

$$x \in \mathbb{R}^n, b \in \mathbb{R}^m$$

$$\min_x \|Ax - b\|_2^2 = \min_x \|U^T Ax - U^T b\|_2^2 = \min_x \|U^T A V V^T x - U^T b\|_2^2$$

$$U^T b = \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} n \\ m-n \end{matrix}$$

$$\min_x \|Ax - b\|_2^2 = \min_x \|\underbrace{U^T A V V^T x}_{\Sigma V^T x} - U^T b\|_2^2 = \min_x \left\| \Sigma V^T x - \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \right\|_2^2$$

Ora $V^T x$ lo chiama w e sostituisce, Σ è una matrice rettangolare diagonale, quindi ha il blocco quadrato diagonale superiore e un blocco nullo sotto. Ora Σw diventa quel termine in rosso, ma di questo devo calcolare la norma due al quadrato, cioè la somma dei quadrati quindi la posso scomporre nella somma dei primi n componenti + gli $m-n$ componenti cioè $-d$, mette $+d$ perché $-$ e $+$ di qualcosa farne la norma è la stessa cosa.

Inoltre notare che d è fuori dal min perché a noi interessa trovare quel w , quindi d è costante.

Quindi ora per minimizzare quella roba occorre risolvere il sistema $w = \Sigma^{-1} C$. Σ è alla -1 , perché bisogna cambiare il segno quindi gli elementi sulla diagonale sono elevati alla -1 . Ricordando il valore di V ottengo le ultime due formule

$$\min_x \|Ax - b\|_2^2 = \min_x \|U^T A V V^T x - U^T b\|_2^2 = \min_x \left\| \Sigma V^T x - \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \right\|_2^2$$

$$\boxed{V^T x = w} \quad \Sigma = \begin{pmatrix} \Sigma_n \\ 0 \end{pmatrix} \quad = \min_w \left\| \Sigma w - \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \right\|_2^2 =$$

$$= \min_w \left\| \begin{pmatrix} \Sigma_n w \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \right\|_2^2 = \min_w \left\| \Sigma_n w - c \right\|_2^2 + \|d\|_2^2$$

$$\boxed{w = \Sigma_n^{-1} c}$$

$$\boxed{V^T x_{LS} = \Sigma_n^{-1} c}$$

$$\boxed{x_{LS} = V \Sigma_n^{-1} c}$$

La prima riga di questa slide posso saltarla semplicemente spiega cosa otteniamo facendo sigma meno uno * c cioè un vettore fatto da ci fatto sigma i dove ci = quella roba lì nella slide. Xls è quindi = alla riformulazione portando Vt a sx e riscrivendo sigma^-1 * c (Xls però lo posso scrivere anche nel modo scritto nel blocco giallo ovvero la combinazione lineare delle colonne di V per quelli elementi cioè ci/sigma i).

Xls lo possiamo esprimere in funzione di B in modo da evidenziare la pseudo inversa. Per fare questo costruisco sigma +, cioè prendo sigma e i valori singolari faccio l'inverso, e il resto rimane uguale inoltre ne faccio la trasposta. Dopodichè ricordiamo che U^t * b = a c, non consideriamo d perchè quella parte viene annullata dal blocco 0 di sigma (nella sua formula generale). Xls ha una formula generica scritta nella slide, nella successiva vediamo la formula con le sue sostituzioni.

$$V^T x_{LS} = \sum_n^{-1} c = \begin{pmatrix} c_1/\sigma_1 \\ \vdots \\ c_n/\sigma_n \end{pmatrix}, c_i = u_i^T b$$

$$x_{LS} = V \begin{pmatrix} c_1/\sigma_1 \\ \vdots \\ c_n/\sigma_n \end{pmatrix}$$

$$x_{LS} = \sum_{i=1}^n \left(\frac{u_i^T b}{\sigma_i} \right) v_i$$

pseudoinverse:

$$x_{LS} = A^+ b$$

$$U^T b = \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \Rightarrow U_n^T b = c$$

$$x_{LS} = V \Sigma_n^{-1} U_n^T b$$

$$A^+ = V \Sigma_n^{-1} U_n^T$$

Ora sapendo la formula generico di xls possiamo liberare xls dal termine V^T traposto semplicemente moltiplicando ambo i membri per V e riscrivendo a dx dell' = tutto in funzione delle nuove definizioni quindi $x_{LS} = V$ (perchè abbiamo moltiplicato V per fa scomparire V^T) σ_i^{-1} tutto perchè $\sigma_i^{-1} c_i$ è stata riscritta in quel modo IN GENERALE FA SOLO RIFORMULAZIONE PER TOGLIERE V^T .

Inoltre aggiunge che la pseudo inversa è quindi tutto il termine dopo $x_{LS} = \dots$ per comodità pone quella roba a A^+ , quindi la pseudoinversa si ottiene facendo la traposta di $U^T V C_i^* \sigma_i$ trasposto e fare l'inversa delle matr diagonali (vedi formula di A^+). Quesot è il riassunto di come esprimo la pseudo inversa. Tutto questo è semplice pke con la svd otteniamo subito U^T e V ma anche σ_i è quasi immediata pke dobbiamo fare qualche piccola operazione

$$V^T x_{LS} = \sum_n c = \begin{pmatrix} c_1/\sigma_1 \\ \vdots \\ c_n/\sigma_n \end{pmatrix}, c_i = u_i^T b$$

$$x_{LS} = V \begin{pmatrix} c_1/\sigma_1 \\ \vdots \\ c_n/\sigma_n \end{pmatrix}$$

$$x_{LS} = \sum_{i=1}^n \left(\frac{u_i^T b}{\sigma_i} \right) v_i$$

pseudoinverse:

$$x_{LS} = A^+ b$$

$$\Sigma_n^{-1} c = \Sigma^+ U^T b$$

$$x_{LS} = V \Sigma^+ U^T b$$

$$\Sigma^+ = \begin{pmatrix} \Sigma_n^{-1} \\ 0 \end{pmatrix}^T$$

$$A^+ = V \Sigma^+ U^T$$

Potremmo usare la SVD ridotta cioè considerare solo gli n elementi. Però ricordiamo che possiamo ottenere la soluzione x_{LS} lavorando con i proiettori ortogonali perché so che la soluzione x_{LS} è tale che Ax_{LS} è la proiezione ortogonale di b sul range di A . Poiché io ho una base ortogonale sul range di A dato da U_n allora la frase si formalizza con la prima uguaglianza. ($U_n U_n^T$ è il proiettore ortogonale applicato a b). Al posto di A metto la fattorizzazione SVD ridotta e a questo punto multiplico ambo i membri da sx per U_n quindi ottengo la formula con rettangolo rosso nella slide successiva, che è esattamente la stessa cosa di ciò che ottengo nel caso precedente. Nel blocco grigio in basso a dx in questa slide è il passaggio intermedio prima del blocco rosso della slide successiva

Nella slide successiva c'è anche l'altro rettangolo rosso che è l'espressione della pseudo inversa in funzione di U_n e Σ_n .

Least Squares
full rank

$$\min_x \|Ax - b\|_2$$

$$\text{rank}(A) = n$$

the solution x_{LS} is such that Ax_{LS} is the orthogonal projection of b onto the $\text{range}(A)$

$$Ax_{LS} = U_n U_n^T b$$

$$U_n \Sigma_n V^T x_{LS} = U_n U_n^T b$$

$$\Sigma_n V^T x_{LS} = U_n^T b$$

$$x_{LS} = (\Sigma_n V^T)^{-1} U_n^T b$$

reduced SVD
factorization

$$A = U_n \Sigma_n V^T$$

$$A \in \mathbb{R}^{m \times n}, m > n$$
$$x \in \mathbb{R}^n, b \in \mathbb{R}^m$$

Least Squares
full rank

$$\min_x \|Ax - b\|_2$$

$$\text{rank}(A) = n$$

the solution x_{LS} is such that Ax_{LS} is the orthogonal projection of b onto the $\text{range}(A)$

$$Ax_{LS} = U_n U_n^T b$$

$$U_n \Sigma_n V^T x_{LS} = U_n U_n^T b$$

$$x_{LS} = V \Sigma_n^{-1} U_n^T b$$

$$A^+ = V \Sigma_n^{-1} U_n^T$$

Quindi l'algoritmo è questo:
 calcolare la fattorizzazione di svd
 calc il vettore c
 risolvere il ss diagonale
 ricostruisci x come V*w

reduced SVD factorization

$$A = U_n \Sigma_n V^T$$

$$A \in \mathbb{R}^{m \times n}, m > n$$

$$x \in \mathbb{R}^n, b \in \mathbb{R}^m$$

Least Squares
full rank

$$\min_x \|Ax - b\|_2$$

$$rank(A) = n$$

Algorithm for Least Squares

1. Compute the reduced SVD factorization of A

2. Compute the vector $c = U_n^T b$

3. Solve the diagonal system $\Sigma_n w = c$

4. Set $x_{LS} = Vw$

$$A = Q_n R_n$$

$$c = Q_n^T b$$

$$R_n x_{LS} = c$$

$$[U_n, S_n, V_n] = \text{svd}(A, 0);$$

$$x_{ls} = V_n * ((U_n' * b) ./ \text{diag}(S_n))$$

Ora affrontiamo il prob del minimi quadrati con il caso no full rank, qui si parla di Rank deficient perchè è minore di N. In questo problema esistono infinite Xls ma solo una ha lunghezza minima. Quindi procediamo in questo modo, A è = alla fattorizzazione economia con r, allora segue la strada della proiezione ortogonale (Axls è la proiezione ortogonale) cioè faccio quella formula $U_r U_r^T b$, quindi invece di A metto la fattorizzazione (quel blocco in blu che è un sistema sottodeterminato), chiaramente si tratta di un sistema che ha infinite soluzioni, quello che si fa qui è moltiplicare ambo i membri prima per Σ^{-1} e poi $\cdot V_r$ così tolgo gli elementi vicino a xls. Otteniamo così la formula finale cioè il blocco rosso a sx. Il blocco a sx rosso invece è la risoluzioni che è quello che dobbiamo trovare, quindi quello di lunghezza minima. A è definita in quel modo quindi $xls = A^+ \cdot b$

$$\min_x \|Ax - b\|_2 \quad \text{rank}(A) = r < n$$

✓ there are infinite solutions to the minimum problem

✓ there is only one solution x_{LS} of minimum length

$$A = U_r \Sigma_r V_r^T$$

$$Ax_{LS} = U_r U_r^T b$$

$$\Sigma_r V_r^T x_{LS} = U_r^T b$$

$$V_r V_r^T x_{LS} = V_r \Sigma_r^{-1} U_r^T b$$

underdetermined!

since we are seeking the solution of minimum length, it holds that

$$V_r V_r^T x_{LS} = x_{LS}, \text{ so that we have}$$

$$x_{LS} = V_r \Sigma_r^{-1} U_r^T b$$

$$A^+ = V_r \Sigma_r^{-1} U_r^T$$

Credo che l'ha messa quest'anno ma non ci sono video dove spiega il significato.

Least Squares pseudoinverses

$$\min_x \|Ax - b\|_2$$

$$x_{LS} = A^+ b$$

$$A^+ = (A^T A)^{-1} A^T b$$

Normal equations

$$A^+ = R_n^{-1} Q_n^T b$$

QR factorization

$$A^+ = V \Sigma_n^{-1} U_n^T$$

SVD factorization

$$A^+ = V_r \Sigma_r^{-1} U_r^T$$

SVD factorization

Vediamo ora l'uso della SVD nella "latent semantic analysis". Abbiamo la matrice B di termini - documenti, e ne facciamo l'SVD, in particolare approssimiamo B con una matrice $B^{(k)}$ di rango K (SVD k -troncata), infine uso le colonne di $B^{(k)}$ nel calcolo della similarità

SVD Factorization and LSA

SVD of the terms – documents matrix B

- ✓ SVD of B (terms – documents matrix)
- ✓ approximate B with a matrix $B^{(k)}$ of rank k (for a suitable k)
- ✓ use the columns of $B^{(k)}$ in computing the similarity

Lo spazio delle colonne ha a che fare con i documenti mentre lo spazio delle righe con i termini, il resto già l'ho detto prima. A sx è la matrice B originale e a dx è con la k truncated SVD OF B

SVD Factorization and LSA

information on both the
column space (documents) and the
row space (terms)

rank reduction

consider the matrix $B^{(k)}$, for a suitable k , which
is the best rank k approximation of B

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

$$B^{(k)} = U_k \Sigma_k V_k^T$$

k -truncated SVD of B

Arriva una query q che è un vettore che sta nel range di B , calcolo la similarità come il coseno dell'angolo tra q e ogni colonna di B . (per trovare le colonne usa e_j che è un vettore con tutti 0 e un 1 sulla j -esima componente per cui noi vogliamo la j -esima colonna infatti fa il prodotto scalare con B e ottiene tutti 0 tranne i valori della j -esima colonna di B). Ovviamente al posto di B mette la sua fattorizzazione, al passaggio successivo fa il trasposto del prodotto di sopra. $U^T * q$ vuol dire proiettare la query sulla nuova base U_k che ha una dimensione molto minore del numero delle parole chiave. Poi fare $\sum_k v_k$ e moltiplicare $*$ e_j vuol dire che ne selezioniamo la j -esima riga che chiamiamo s_j . s_j quindi è il vettore documento scalato. Si chiamano così e di fatto sono le colonne di V trasposte scalate di Σ_k

SVD Factorization and LSA

query q

compute similarity

$$\cos(\theta_j) = \frac{\left(B^{(k)} e_j\right)^T q}{\left\|B^{(k)} e_j\right\|_2 \|q\|_2} = \frac{\left(U_k \Sigma_k V_k^T e_j\right)^T q}{\left\|U_k \Sigma_k V_k^T e_j\right\|_2 \|q\|_2} =$$



j -th column of
 $B^{(k)}$

$$= \frac{e_j^T V_k \Sigma_k \left(U_k^T q\right)}{\left\|\Sigma_k V_k^T e_j\right\|_2 \|q\|_2} =$$

**scaled document
vector**

$$s_j = \Sigma_k V_k^T e_j \equiv \left(\Sigma_k V_k^T\right)_j$$

Quindi alla fine ci troviamo a calcolare questo coseno. A questo punto è opportuno notare che non è necessario calcolare esplicitamente $B^{(k)}$ perchè a me serve solo U_k che è una matrice $m \times k$ quindi non mi serve la matrice $m \times n$. Inoltre la norma 2 al denominatore può essere precalcolata e quindi non serve farlo per ogni s_i .

SVD Factorization and LSA

query q

scaled document vectors

$$\Sigma_k V_k^T \equiv (s_1, s_2, \dots, s_n)$$

compute **similarity**

$$\cos(\theta_j) = \frac{s_j^T (U_k^T q)}{\|s_j\|_2 \|q\|_2}$$

- ✓ it is not necessary to explicitly compute $B^{(k)}$
- ✓ the 2-norm of scaled documents can be precomputed, stored and used for subsequent queries

Le k componenti del vettore s_j sono le coordinate della j-sima colonna di $B^{(k)}$ sulla base definita dalle colonne di U_k .
Ignora i calcoli.

SVD Factorization and LSA

query q

**scaled document
vectors**

$$\Sigma_k V_k^T \equiv (s_1, s_2, \dots, s_n)$$

compute **similarity**

✓ the k components of the vector s_j are the coordinates of the j -th column of $B^{(k)}$ on the basis formed by the columns of U_k

$$B^{(k)} = U_k \Sigma_k V_k^T = U_k (s_1, s_2, \dots, s_n)$$

$$(B_1^{(k)}, B_2^{(k)}, \dots, B_n^{(k)}) = (U_k s_1, U_k s_2, \dots, U_k s_n)$$

Questa slide riporta quello detto prima, quindi di fatti i coseni sono calcolati sulla nuova base equindi questi coseni coinvolgono la rappresentazione del j-simo documento sulla base U_k e la rappresentazione della query sulla base U_k ma va avanti (la differenza al numeratore.)

SVD Factorization and LSA

query q

**scaled document
vectors**

$$\Sigma_k V_k^T \equiv (s_1, s_2, \dots, s_n)$$

✓ the k components of the vector $U_k^T q$ are the coordinates, respect to the basis formed by the columns of U_k , of the projection $U_k U_k^T q$ of the query q onto the column space of $B^{(k)}$

$$\cos(\theta_j) = \frac{s_j^T (U_k^T q)}{\|s_j\|_2 \|q\|_2}$$

is computed respect to the orthogonal basis, formed by the columns of U_k , of the column space of $B^{(k)}$

Le colonne di V_k trasposte sono i vettori che rappresentano i documenti nella nuova base, mentre i termini della nuova base sono le righe di U_k (chiaramente in entrambi i casi i valori si devono scalare per fattori opportuni), ma le righe di U_k sono la rappresentazione dei termini sulla base U_k . Quindi se vogliamo rappresentare una colonna di B_k dobbiamo usare come base U_k , mentre se vogliamo rappresentare una riga di B_k dobbiamo usare le colonne di V_k con il vettore dei termini presenti nella corrispondente riga di U_k .

in LSA, SVD (k -truncated) factorization allows each document and each term to be represented by a vector in a k -dimensional space, using left and right singular vectors as components

columns of V_k^T
(rows of V_k)

document vectors (unscaled!)
(coefficients of documents on
the orthogonal basis of
documents)

rows of U_k

term vectors (unscaled!)
(coefficients of the terms on
the orthogonal basis of the
terms)

$$B^{(k)} = (U_k \Sigma_k) V_k^T$$

$$B^{(k)} \equiv \begin{pmatrix} t_1^T \\ t_2^T \\ \vdots \\ t_m^T \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1^T V_k^T \\ y_2^T V_k^T \\ \vdots \\ y_m^T V_k^T \end{pmatrix}$$

Qui c'è la trattazione che è la stessa slide che ha mostrato quando ha parlato della SVD completa, qui è riportata con la questione K. Alla fine otteniamo il vettore termini scalari, non aggiunge altro.

$$U_k \Sigma_k = (\sigma_1 u_1, \dots, \sigma_k u_k) = \begin{pmatrix} y_1^T \\ y_2^T \\ \vdots \\ y_m^T \end{pmatrix}$$

$$t_i^T = y_i^T V_k^T$$

**scaled terms
vectors**

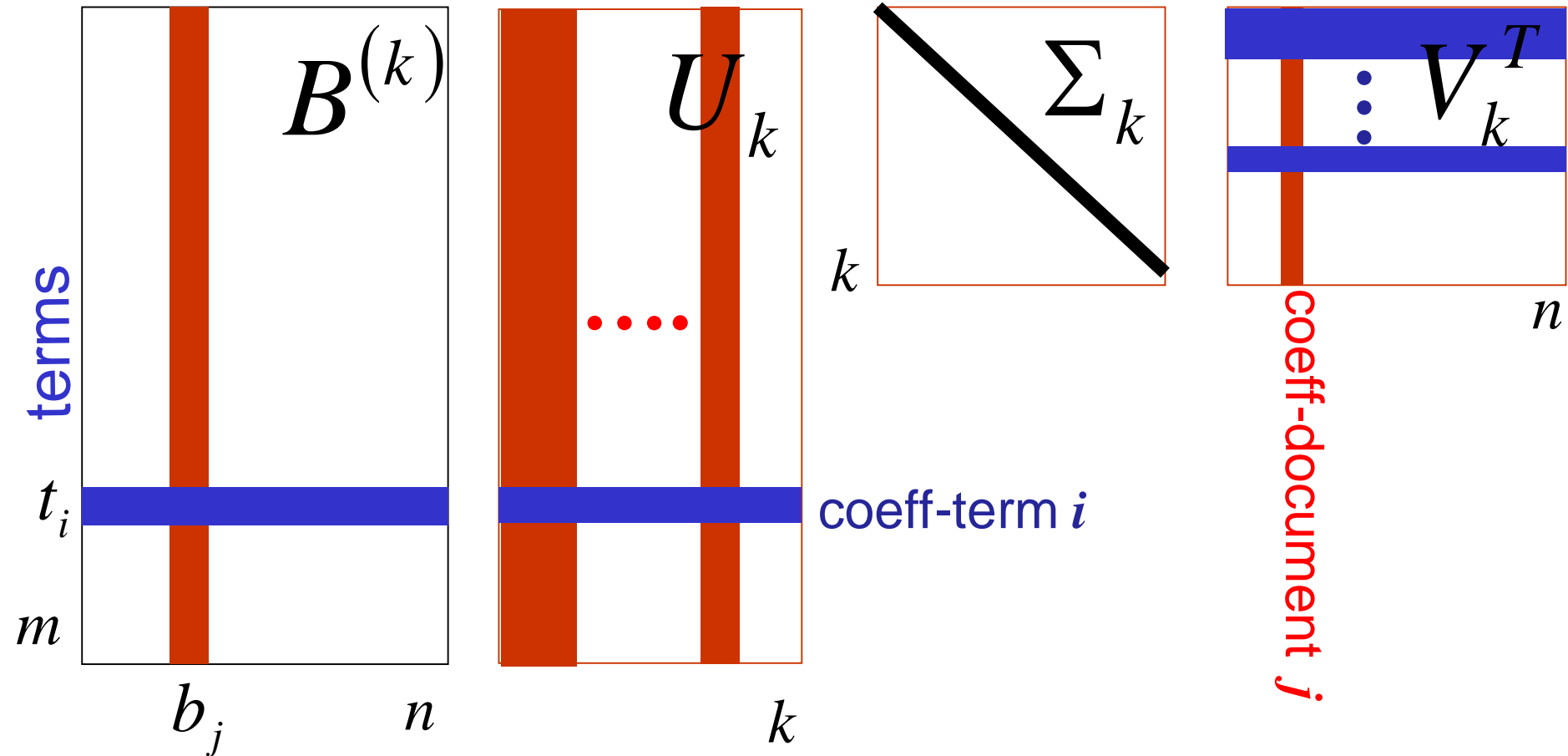
$$U_k \Sigma_k = \begin{pmatrix} y_1^T \\ y_2^T \\ \vdots \\ y_m^T \end{pmatrix}$$

Questa è l'immagine da tenere a mente, vogliamo il k-esimo documento di B? (b_k) e lo si esprime sulla base delle colonne U_k , quali sono le componenti di questo vettore b_j espresso rispetto alla base U_k ? Devo prendere la j-esima col di V_k o j-esima riga di V_k . in Σ_k ci sono i fattori di scalatura. Se sono interessato ai termini quindi alle righe blu (t_j di B), dove la voglio esprimere questa? Rispetto alla base dei termini che sono le righe di V_k traposto, quali sono i componenti del vettore t_i rispetto alla base U_k , allora devo prendere la riga i-sima U_k il tutto sempre scalato rispetto a Σ_k .

documents basis-documents

weights

basis-terms



Label	Titles
Ora fa un esempio della latent semantic analysis	
B1	A Course on <u>Integral Equations</u>
B2	Attractors for Semigroups and <u>Evolution Equations</u>
B3	Automatic Differentiation of <u>Algorithms</u> : <u>Theory</u> , <u>Implementation</u> , and <u>Application</u>
B4	Geometrical Aspects of <u>Partial Differential Equations</u>
B5	Ideals, Varieties, and <u>Algorithms</u> – An <u>Introduction</u> to Computational Algebraic Geometry and Commutative Algebra
B6	<u>Introduction</u> to Hamiltonian Dynamical <u>Systems</u> and the <i>N</i> -Body <u>Problem</u>
B7	Knapsack <u>Problems</u> : <u>Algorithms</u> and Computer <u>Implementations</u>
B8	<u>Methods</u> of Solving Singular <u>Systems</u> of <u>Ordinary Differential Equations</u>
B9	<u>Nonlinear Systems</u>
B10	<u>Ordinary Differential Equations</u>
B11	<u>Oscillation Theory</u> for Neutral <u>Differential Equations</u> with <u>Delay</u>
B12	<u>Oscillation Theory</u> of <u>Delay Differential Equations</u>
B13	Pseudodifferential Operators and <u>Nonlinear Partial Differential Equations</u>
B14	Sinc <u>Methods</u> for Quadrature and <u>Differential Equations</u>
B15	Stability of Stochastic <u>Differential Equations</u> with Respect to Semi-Martingales
B16	The Boundary <u>Integral</u> Approach to Static and Dynamic Contact <u>Problems</u>
B17	The Double Mellin-Barnes Type <u>Integrals</u> and Their <u>Applications</u> to Convolution <u>Theory</u>

Questa è la matrice dei termini documenti

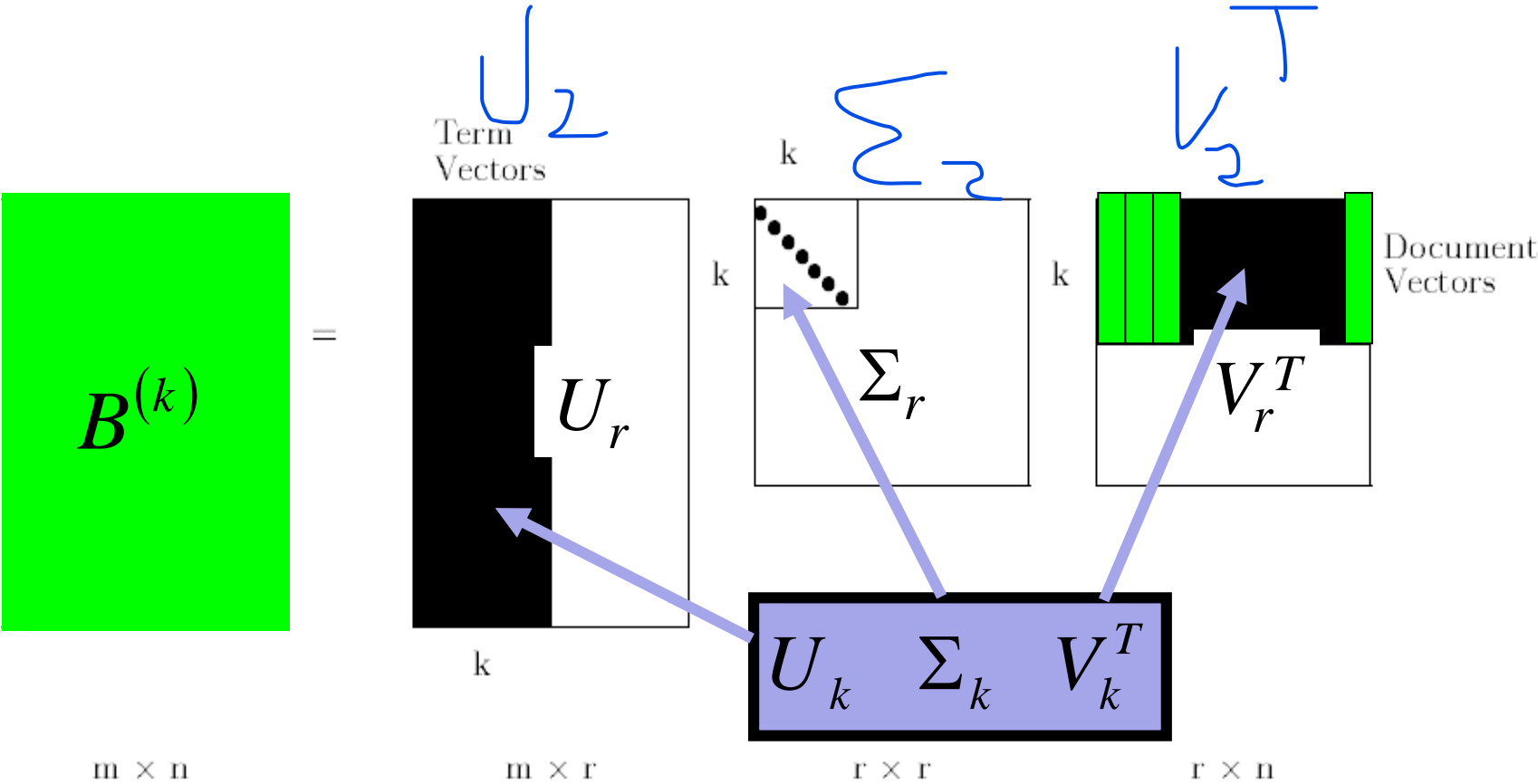
Terms	Documents																
	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7	B8	B9	B10	B11	B12	B13	B14	B15	B16	B17
algorithms	0	0	1	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
application	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
delay	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0
differential	0	0	0	1	0	0	0	1	0	1	1	1	1	1	1	0	0
equations	1	1	0	1	0	0	0	1	0	1	1	1	1	1	1	0	0
implementation	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
integral	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1
introduction	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
methods	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0
nonlinear	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
ordinary	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0
oscillation	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0
partial	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
problem	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0
systems	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0
theory	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	1

use a truncated SVD with $k = 2$

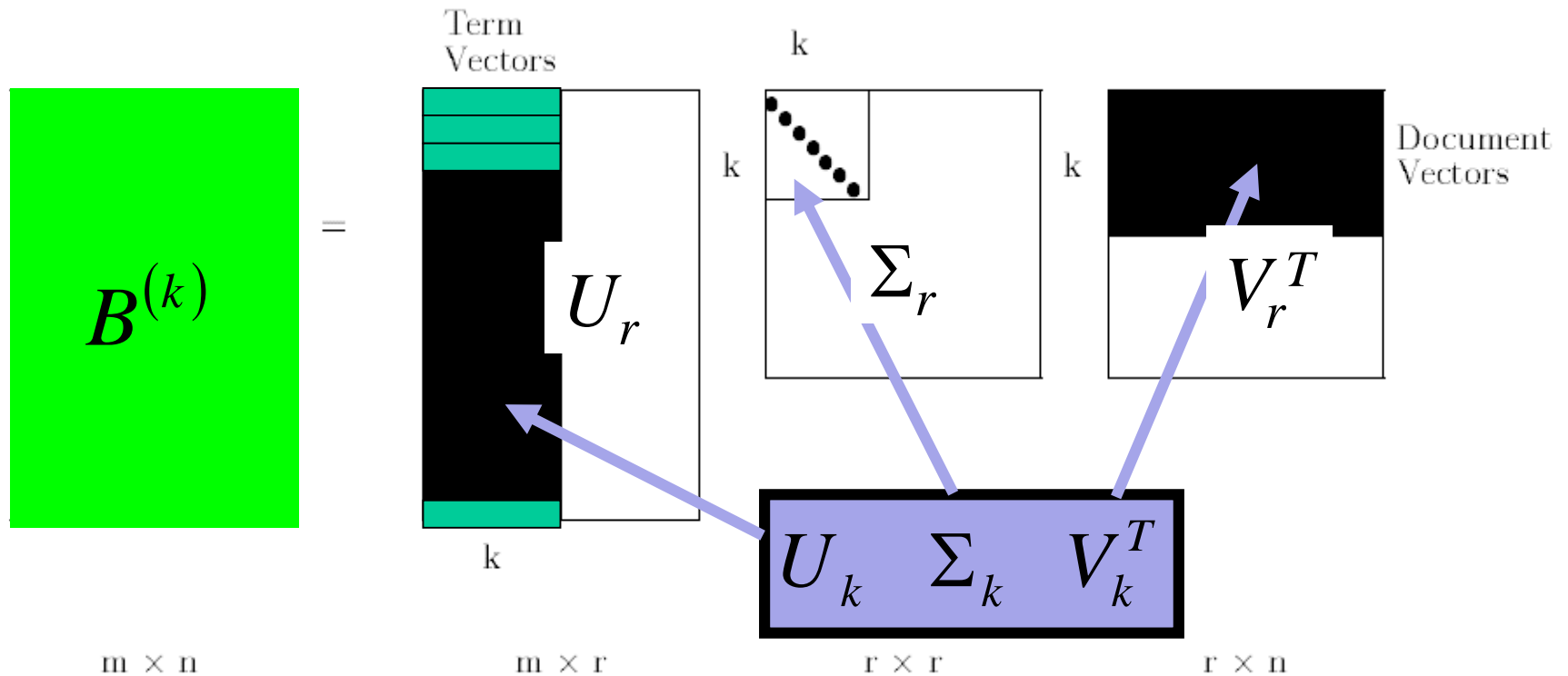
Applichiamo l'svd troncata con $k = 2$

Qui è come sono organizzate le matrici. O mostra che in verde sono i vettori documenti.

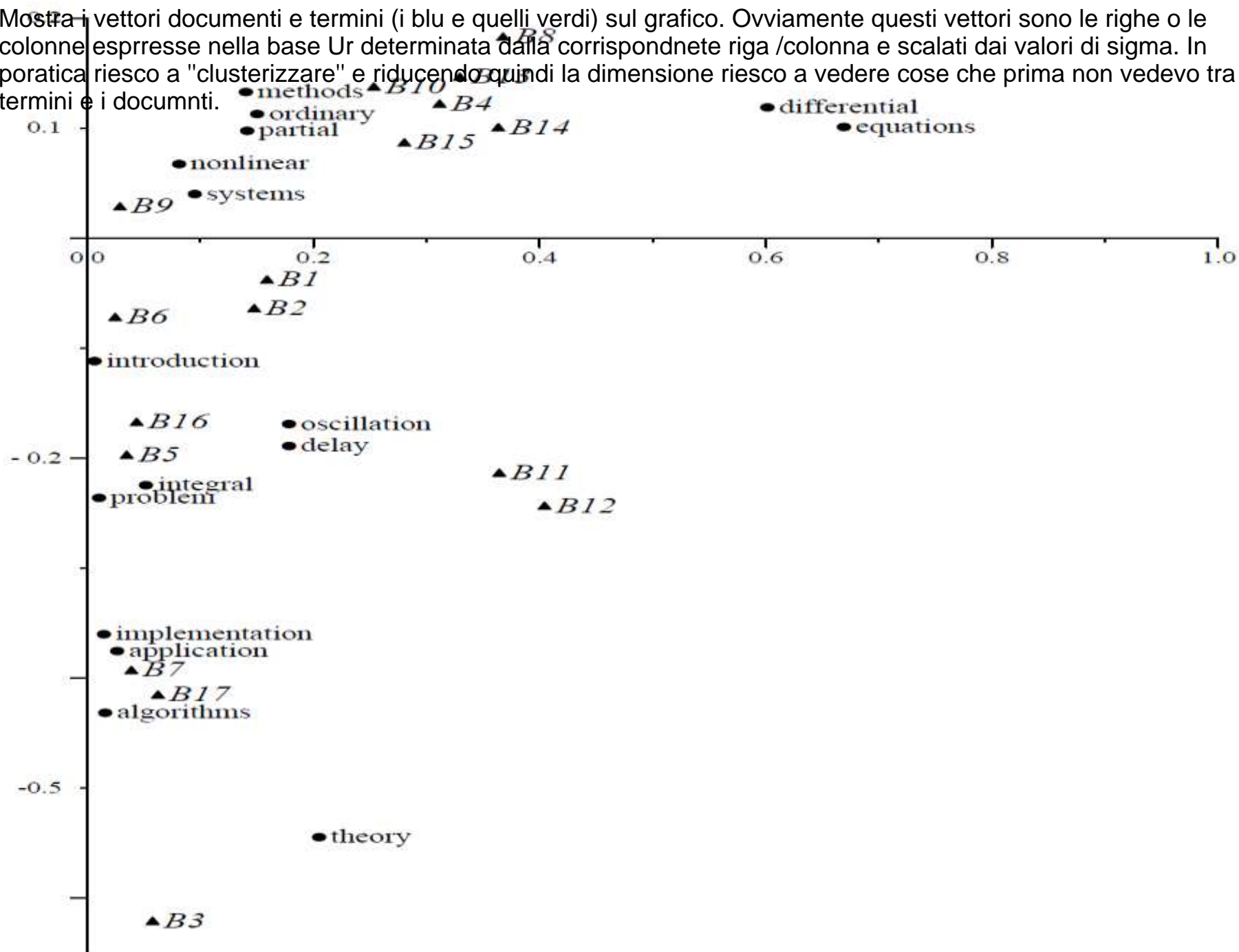
k -truncated SVD with $k = 2$



k -truncated SVD with $k = 2$



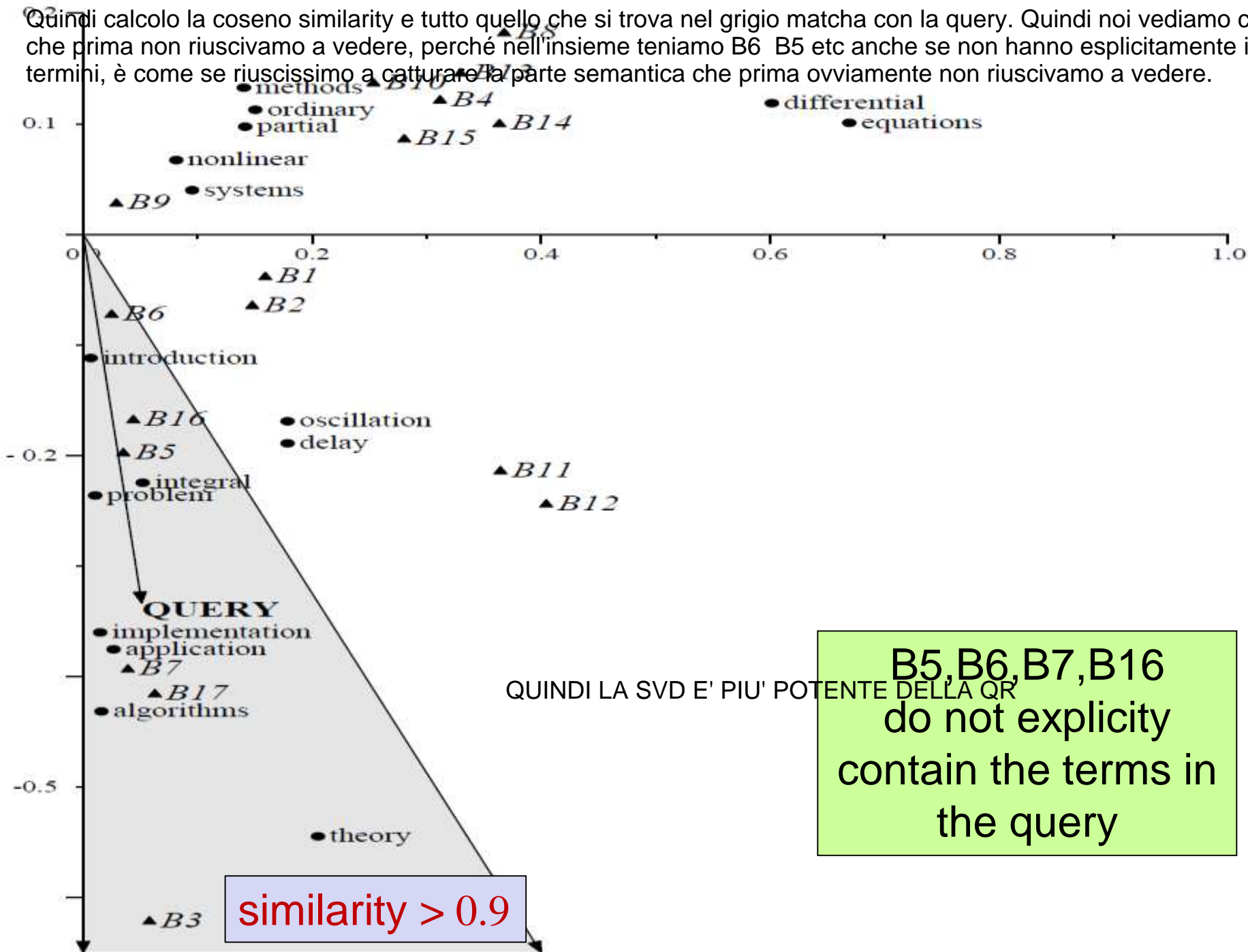
Mostra i vettori documenti e termini (i blu e quelli verdi) sul grafico. Ovviamente questi vettori sono le righe o le colonne espresse nella base U_r determinata dalla corrispondente riga /colonna e scalati dai valori di sigma. In pratica riesco a "clusterizzare" e riducendo quindi la dimensione riesco a vedere cose che prima non vedevo tra i termini e i documenti.



query application theory

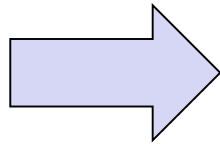
$$\begin{pmatrix} .016 & .027 & .178 & .601 & .670 & .015 & .052 & .007 & .015 & .081 & .150 & .178 & .141 & .010 & .095 & .205 \\ -.431 & -.376 & -.170 & .119 & .120 & -.360 & -.225 & -.112 & .113 & .067 & .113 & -.169 & .097 & -.237 & .040 & -.545 \end{pmatrix}$$

Quindi calcolo la coseno similarity e tutto quello che si trova nel grigio matcha con la query. Quindi noi vediamo cose che prima non riuscivamo a vedere, perché nell'insieme teniamo B6 B5 etc anche se non hanno esplicitamente i termini, è come se riuscissimo a catturare la parte semantica che prima ovviamente non riuscivamo a vedere.

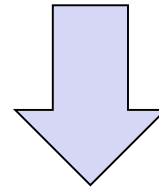


Ora passiamo alla compressione delle immagini, intesa come riduzione della dimensionalità e anche qui si applica la svd troncata. Considero la foto rappresentata dalla matrice A per la quale calcolo la SVD, dopodichè calcolo la k troncata che sappiamo essere la somma delle prime k e A_k ricordiamo essere la migliore approssimazione di rango k di A E i cioè matrici di rango

SVD Factorization and image compression (dimension reduction)



matrix A



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

$$A^{(k)} = U_k \Sigma_k V_k^T = \sum_{i=1}^k E_i$$

$$E_i = \sigma_i u_i v_i^T$$

SVD è usato molto nella compressione delle immagini ed è vista come un caso particolare della decomposizione di quei tizi nella slide. Il resto basta leggerlo.

SVD Factorization and image compression (dimension reduction)

Lossy compression (Karhunen-Loeve decomposition)

A color RGB image of $m \times n$ pixels is represented by means of 3 $m \times n$ matrices (red, green and blue intensity, with entries from 0 to 255)

Using SVD, the “best” approximation of rank k is determined for each of the three matrices.

This representation requires, for each matrix, the storage of a number of elements given by $k(m + n + 1)$, instead of $m \times n$.

As k increase, the image quality improves, but the memory space increases

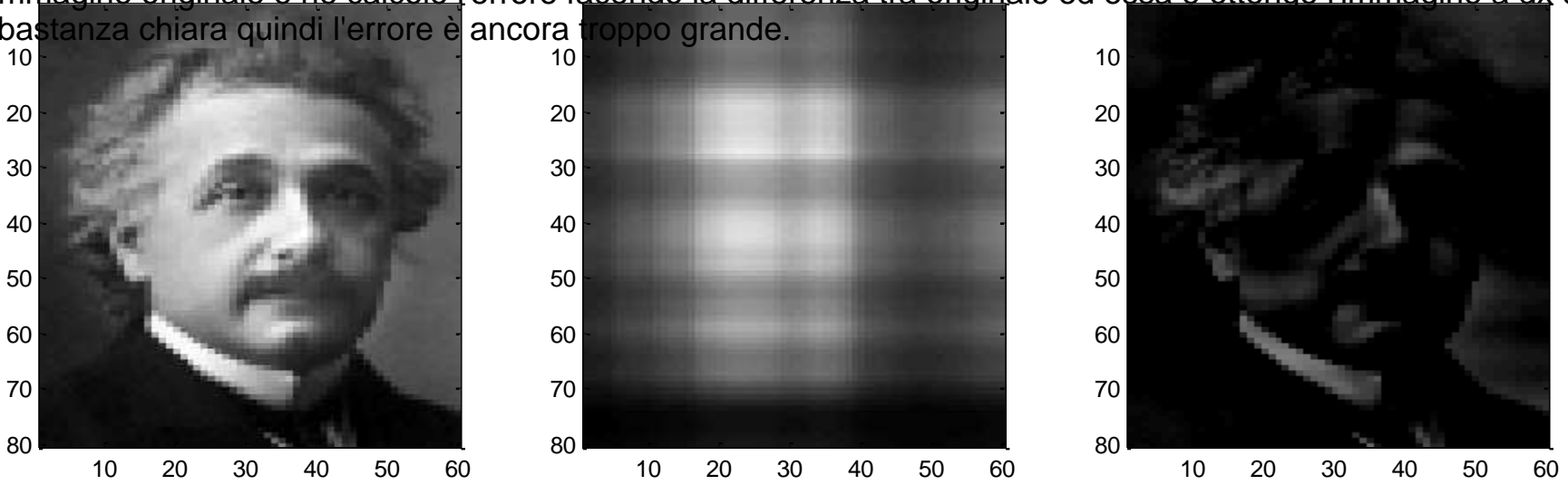
SVD Factorization and image compression (dimension reduction)

(script: **SVDimage.m**)

$$E_i = \sigma_i u_i v_i^T$$

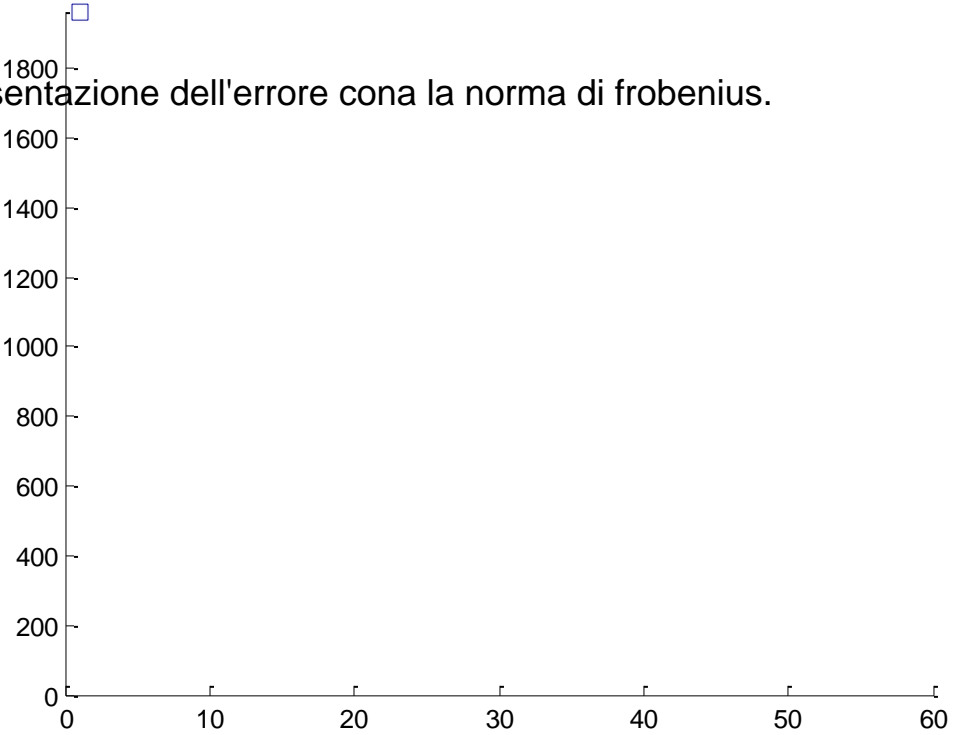

```
A = imread('einstein.gif');  
A = double(A); A = 63*A/max(max(A)); A = 64-A;  
[U,S,V] = svd(A);  
N = min(size(S));  
sing_val = diag(S);  
for k=1:N  
    A_appr=A_appr+sing_val(k)*U(:,k)*V(:,k)';  
    image(A_appr)  
    A_err = A-A_appr;  
end
```

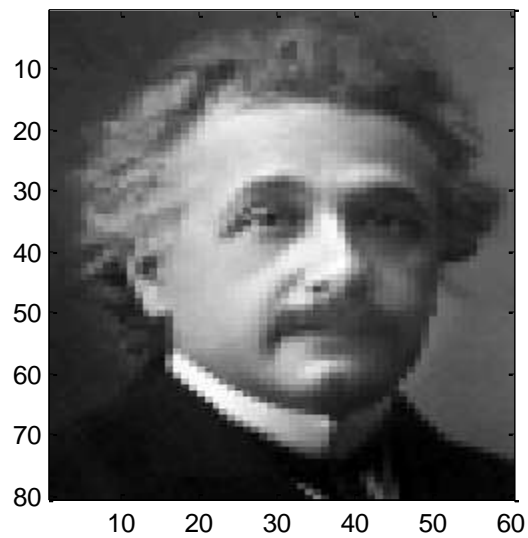
Il risultato è questo, l'immagine in input a sx poi al centro troviamo l'immagine A1 che è l'approssimazione dell'immagine originale e ne calcolo l'errore facendo la differenza tra originale ed essa e ottendo l'immagine a dx che è abbastanza chiara quindi l'errore è ancora troppo grande.



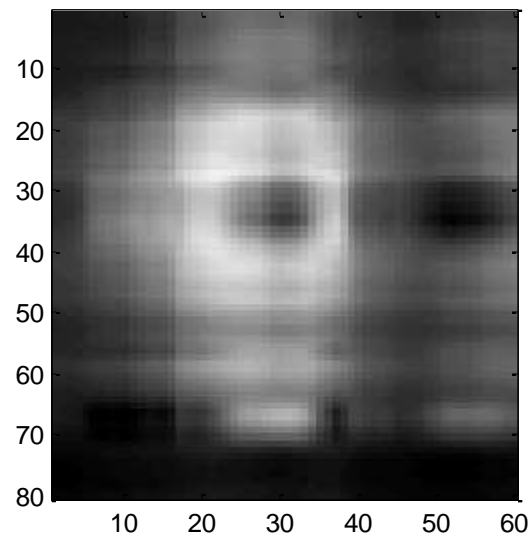
Frobenius norm of approximation error

Il grafico sotto è la rappresentazione dell'errore con la norma di frobenius.

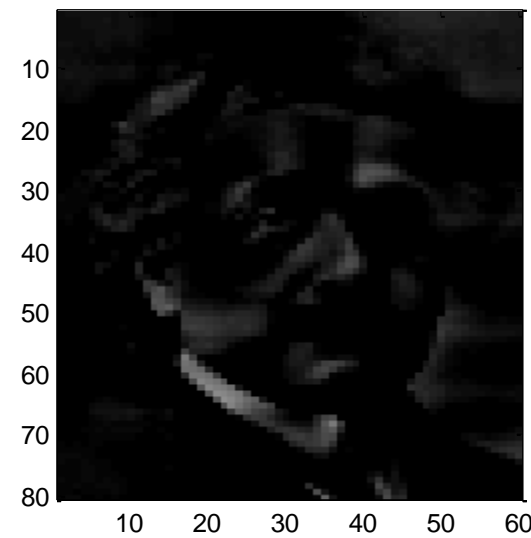




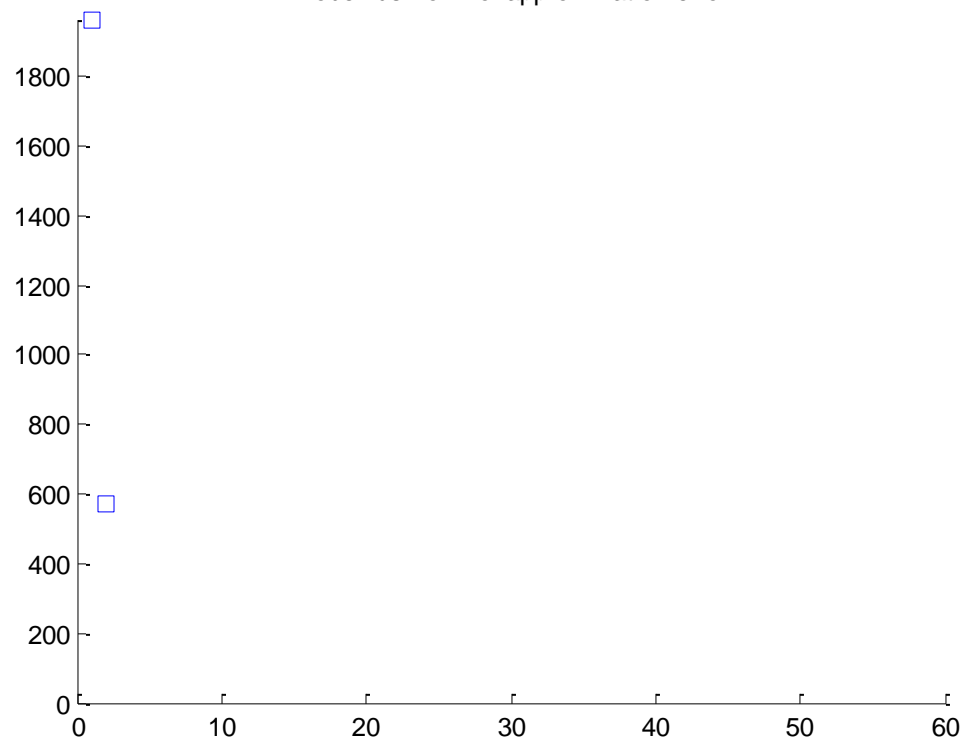
Approximation-Number of singular values used:2

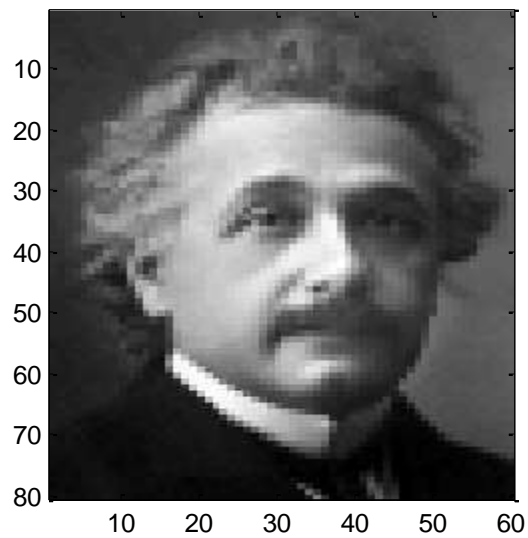


Error-Number of singular values missed:58

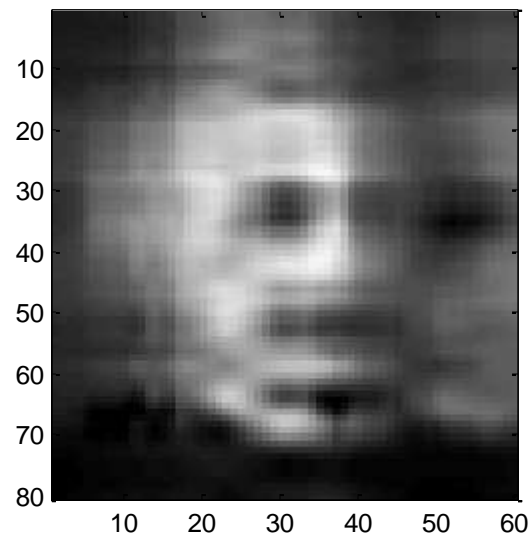


Frobenius norm of approximation error

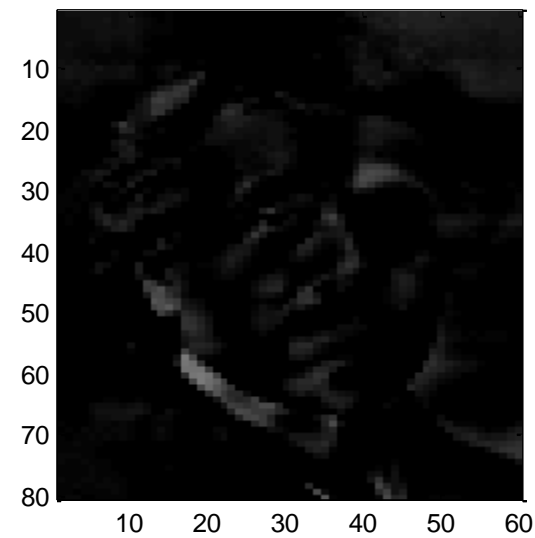




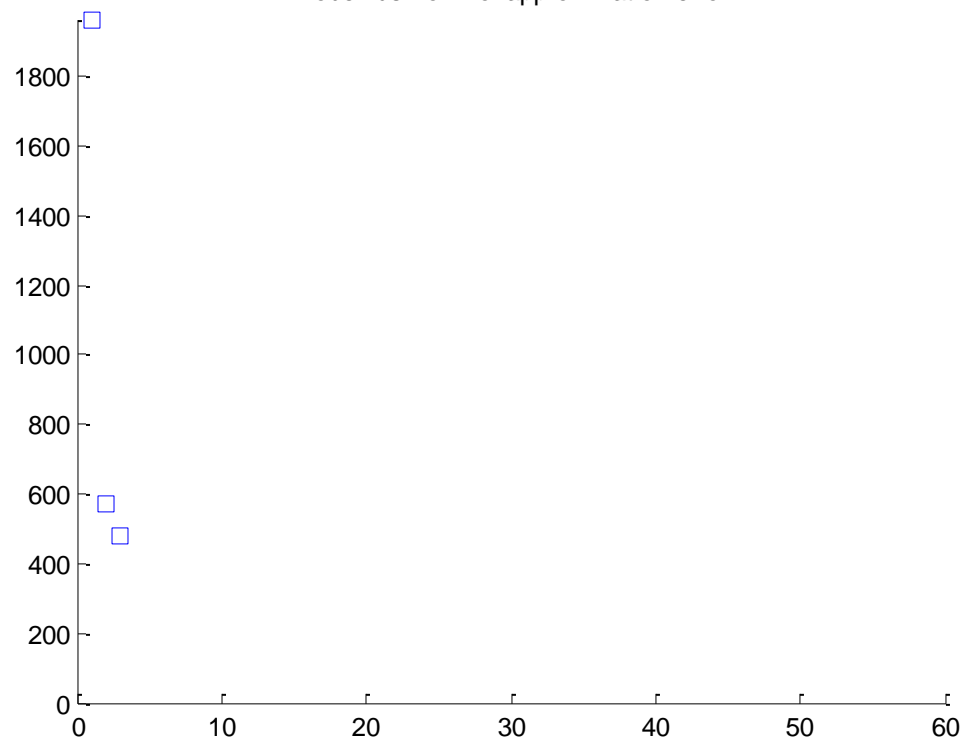
Approximation-Number of singular values used:3

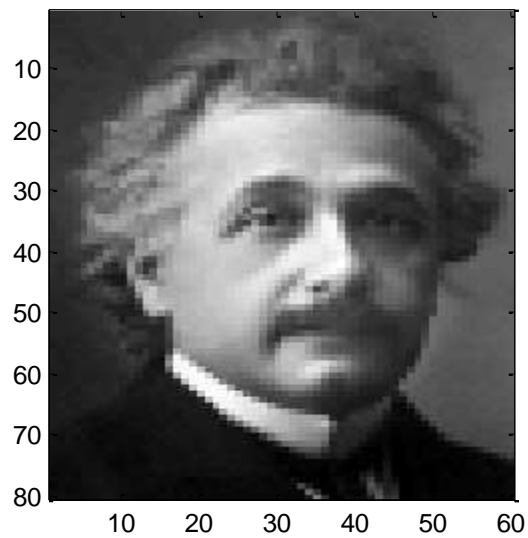


Error-Number of singular values missed:57

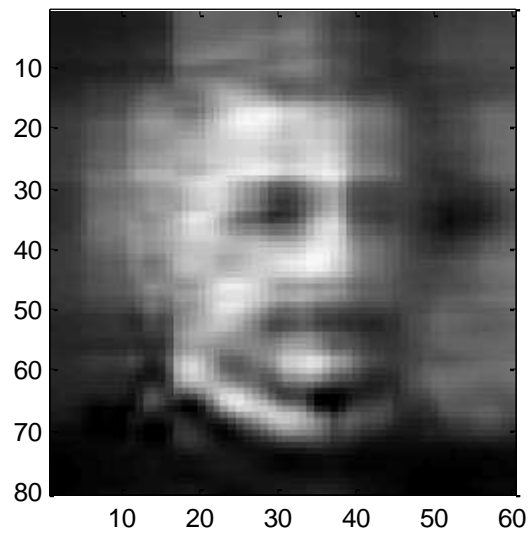


Frobenius norm of approximation error

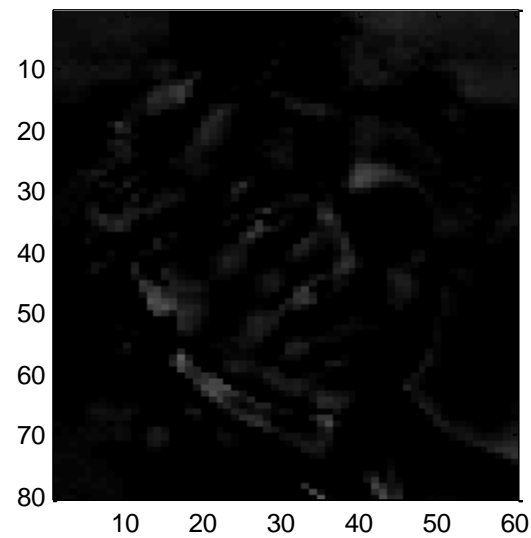




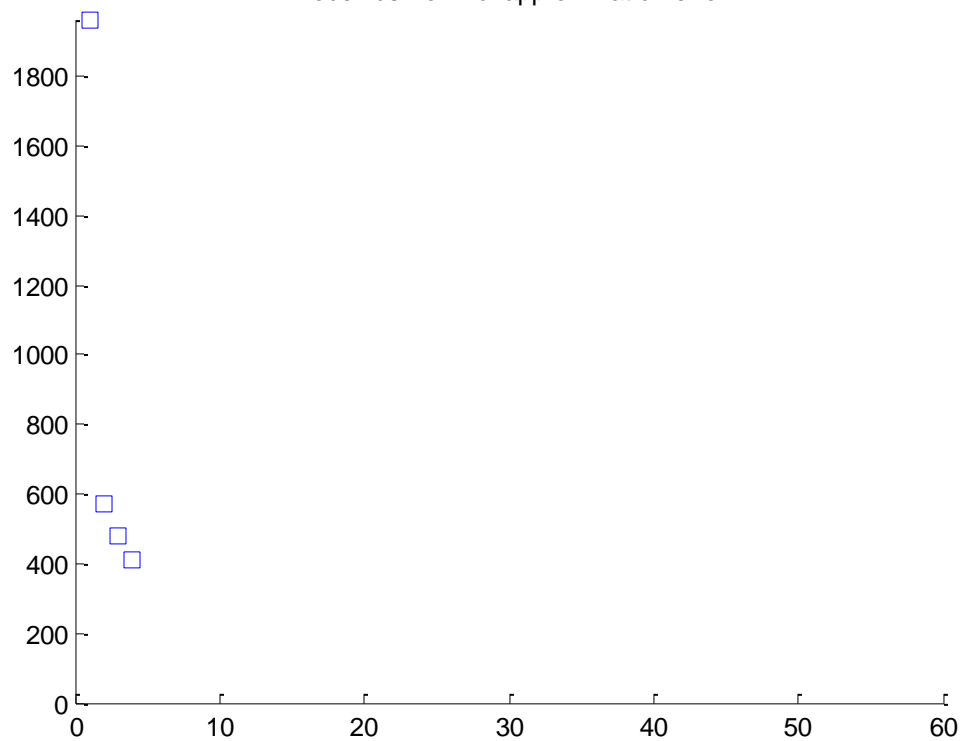
Approximation-Number of singular values used:4

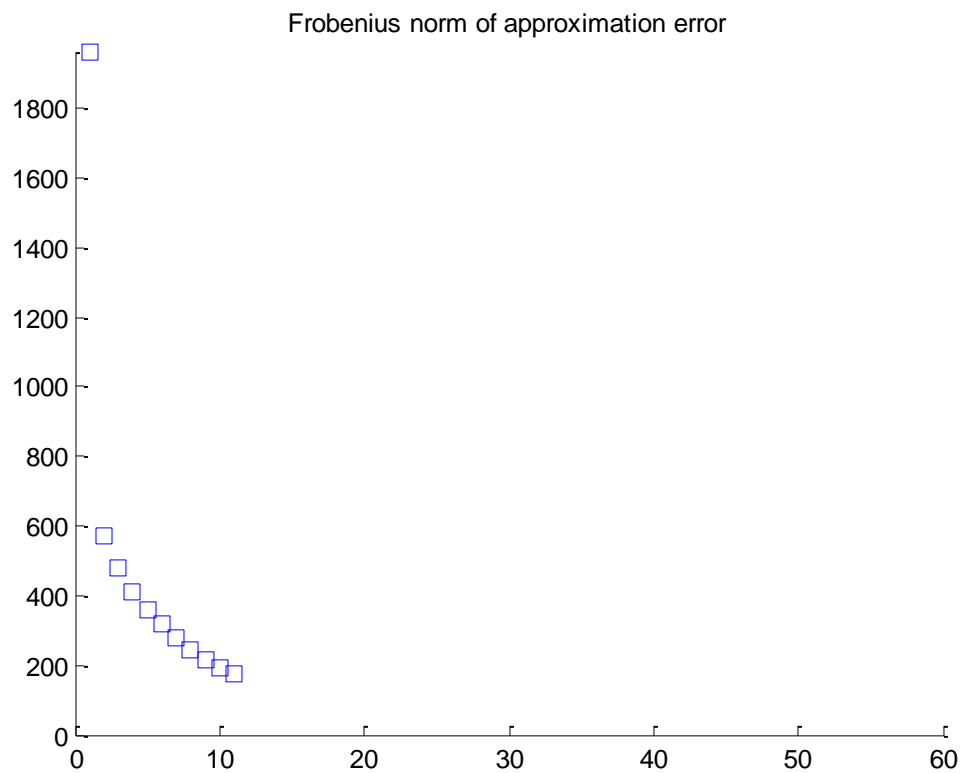
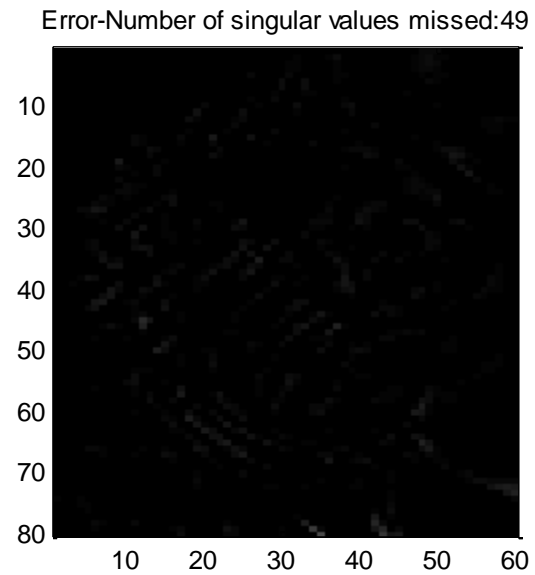
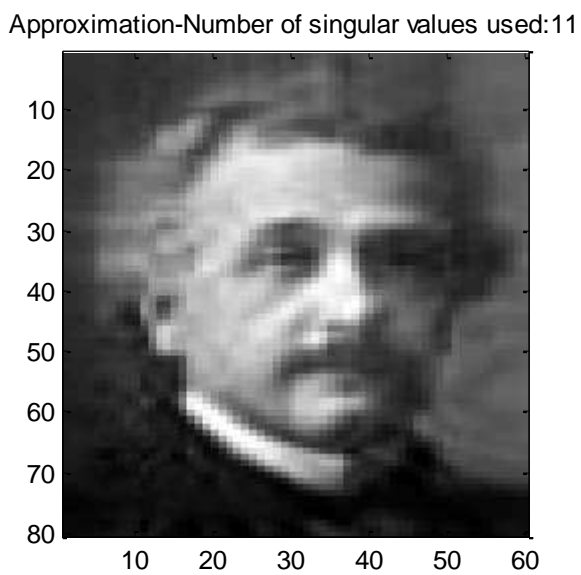
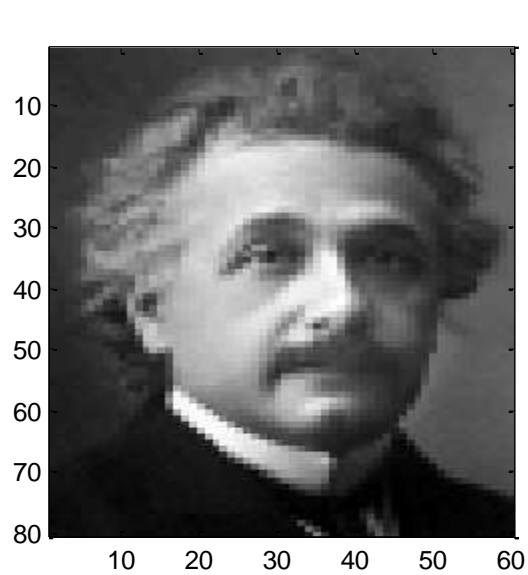


Error-Number of singular values missed:56



Frobenius norm of approximation error

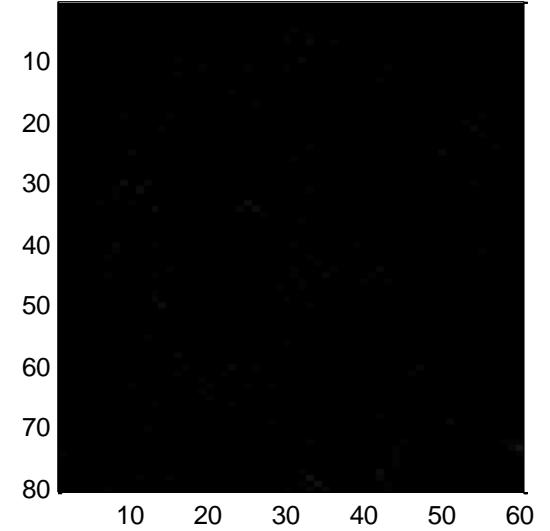
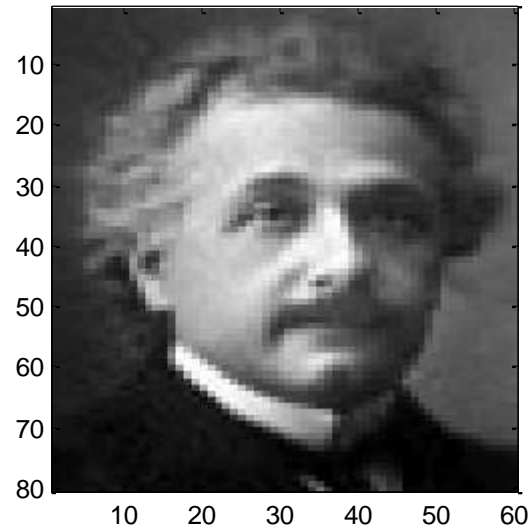
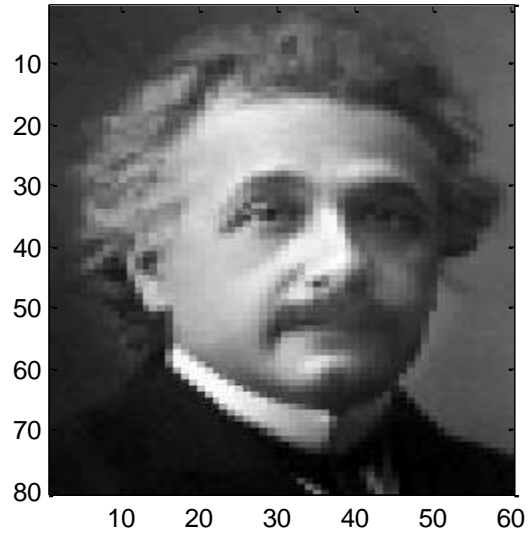




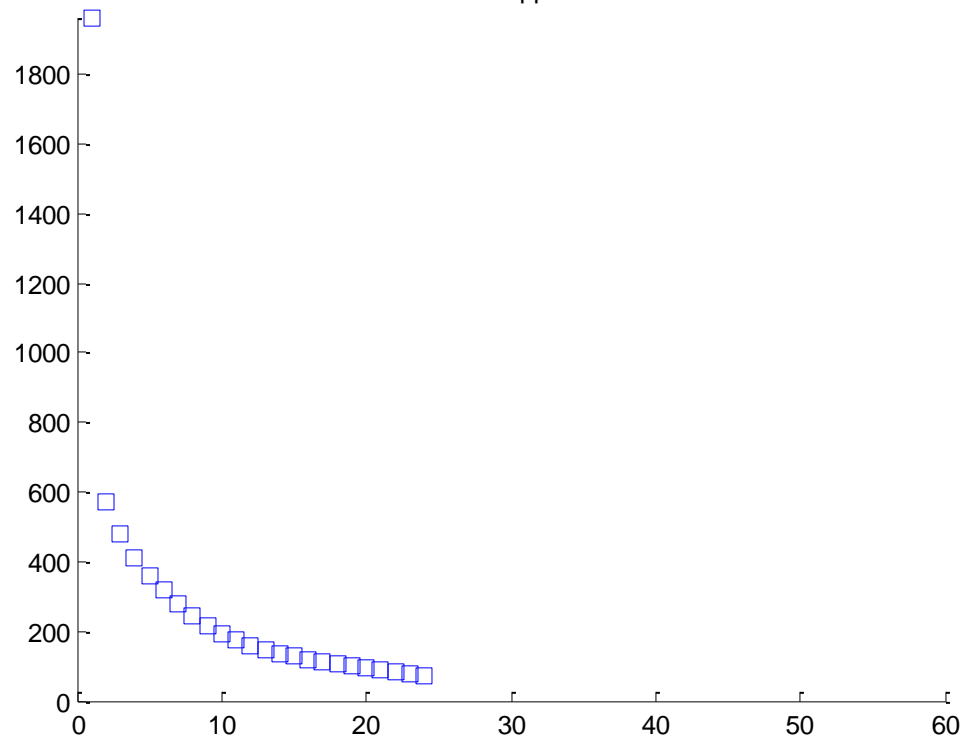
Questa è una buona approssimazione.

Approximation-Number of singular values used:24

Error-Number of singular values missed:36



Frobenius norm of approximation error



SVD Factorization and image compression (dimension reduction)

```
text_in = text(0.05,0.5,...  
'INFORMATICA APPLICATA (ML e BD)', 'fontsize', 30);  
axis off  
saveas(gcf, 'infoapp.png');  
A = imread('infoapp.png');  
A = double(rgb2gray(A));  
figure(1)  
imagesc(A), colormap gray  
disp('image size')  
[m,n] = size(A);  
sprintf('nrows = %d   ncolumns = %d', m, n)
```

image size

nrows = 656 ncolumns = 1493



INFORMATICA APPLICATA (ML e BD)

L'imm originale era di rango 62

```
[U,S,V] = svd(A);  
sigma = diag(S);  
figure(2)  
semilogy(sigma, '.', 'markersize', 8)  
title('singular values')  
xlabel('i'), ylabel('sigma(i)')  
rank_m = find(sigma/sigma(1) > 10*eps,  
1, 'last')
```

rank_m =

62

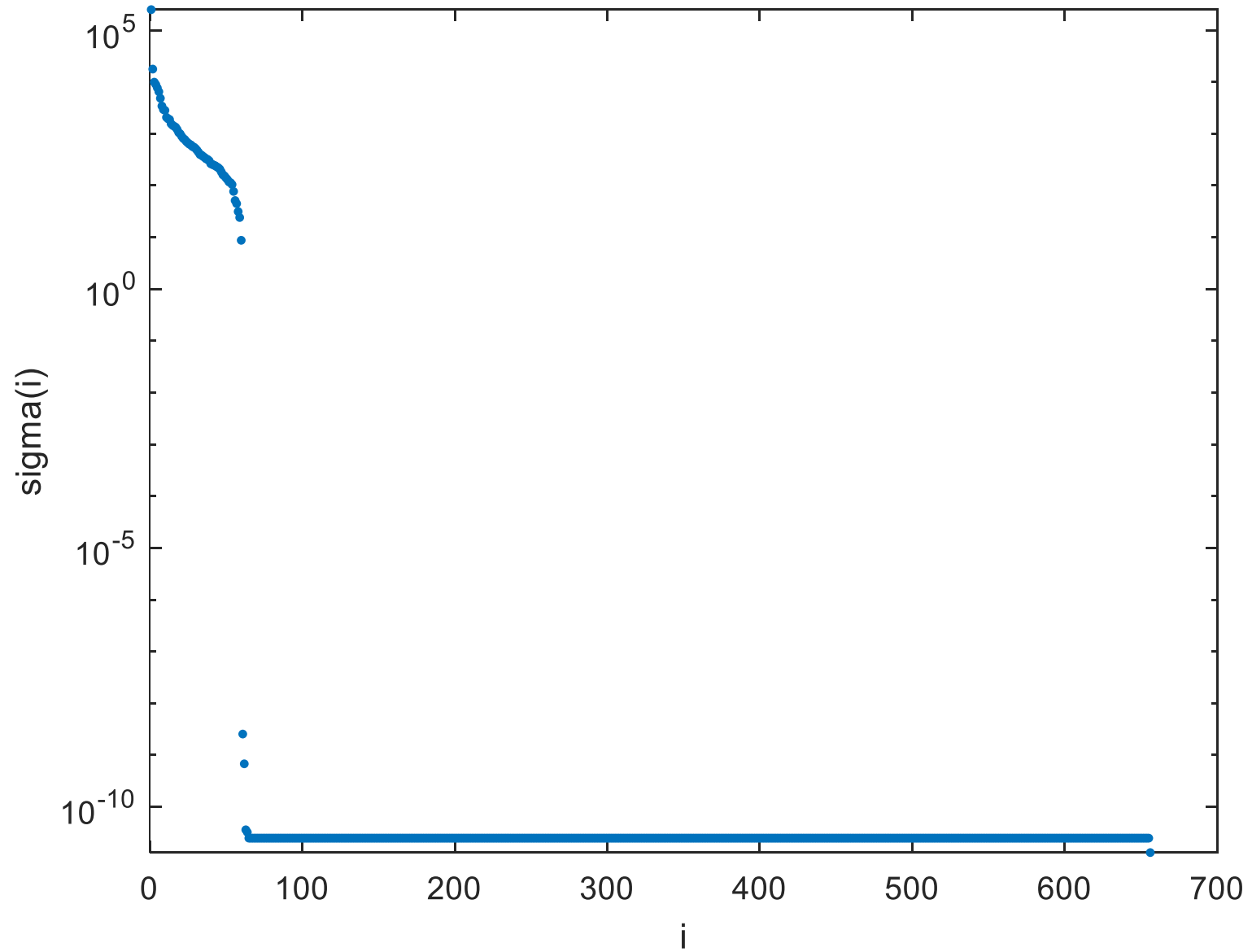
```
>> length(sigma)
```

ans =

656

L'errore tende a 0 moltom molto rapidament.e

singular values



```
figure(3)
for i=1:4
    subplot(2,2,i)
    k = 2*i;
    Ak = U(:,1:k)*S(1:k,1:k)*V(:,1:k)';
    imagesc(Ak), colormap gray
    axis off
    title(sprintf('rank = %d',k))
end
```


Già invece usando rango 4 riesco a capire ciò che è scritto.

rank=2



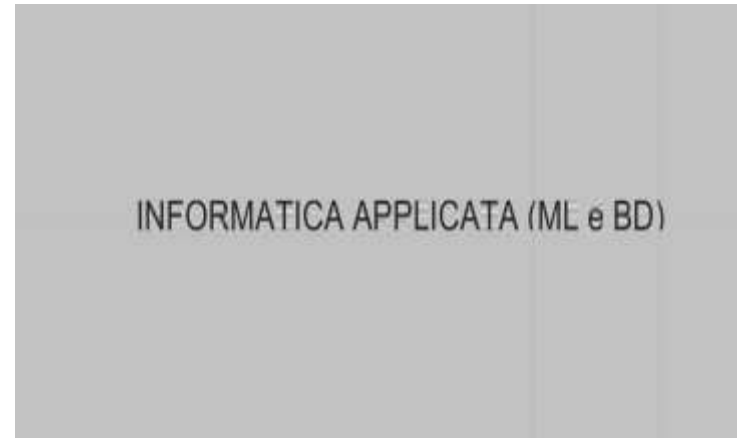
rank=4



rank=6



rank=8

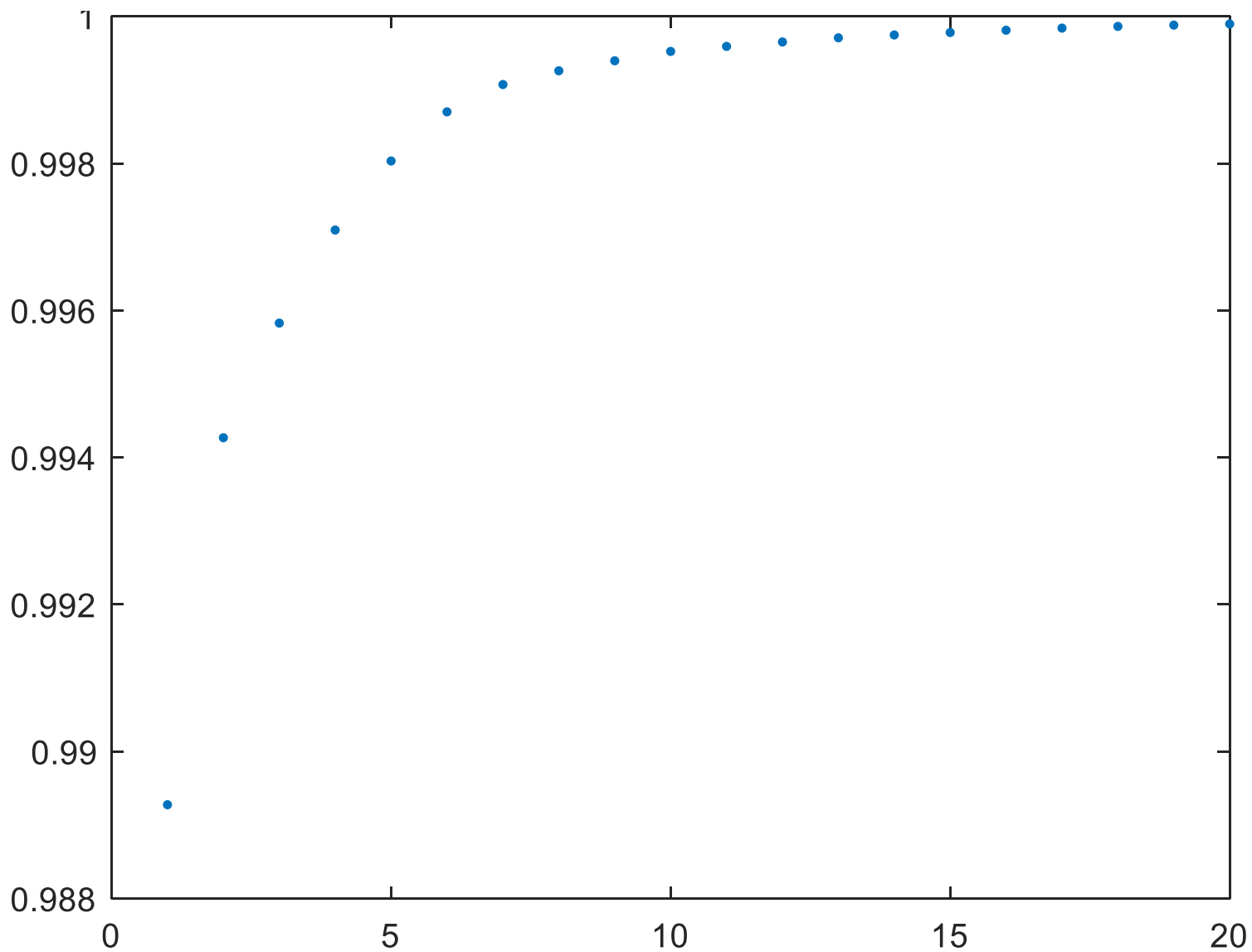


Nelle immagini n'energia è la somma dei quadrati dei valroi singolari quindi nelle immagini è la norma di forbeniusm al quadrato.

```
tau = cumsum(sigma.^2)/sum(sigma.^2);  
  
plot(tau(1:20), '.', 'markersize', 8)  
  
title('Fraction of energy of the  
first 20 singular values')
```

energy = sum of the squares of singular values

Fraction of energy of the first 20 singular values



Ora vediamo in bioinformatica cosa si fa cioè analisi di dati genici. Si parte dalla matrice dei dati A , che raccoglie esperimenti, in particolare si fissa una caratteristica, cioè un certo gene e si vede se questo gene sono presente e in che misura in tipo 100 persone. A sarà quindi i righe le esperimenti o gene persone e sulle colonne le caratteristiche, vale anche mettere le cose in ordine inverso tra righe e colonne (come se fosse la trasposta). L'idea fondamentale è sempre la stessa cioè proiettare in uno spazio minore (di dim k) i nostri dati.

IN bio informatica è fondamentale la riduzione della dimensionalità proprio perchè le matrici di dati hanno dim grandi e spesso anche sparse. L'obiettivo è clusterizzare i geni che si comportano in maniera simile in modo tale da tirar fuori caratteristiche in comune tra gli osservati.

✓ SVD of A (data matrix)

- ✓ approximate A by means of a suitable $A^{(k)}$
- ✓ identification of correlations between the projections of the variables and of the experiments in the k -spaces of the left and right singular vectors of $A^{(k)}$

Bioinformatics – analysis of gene expression (Gene expression data analysis)

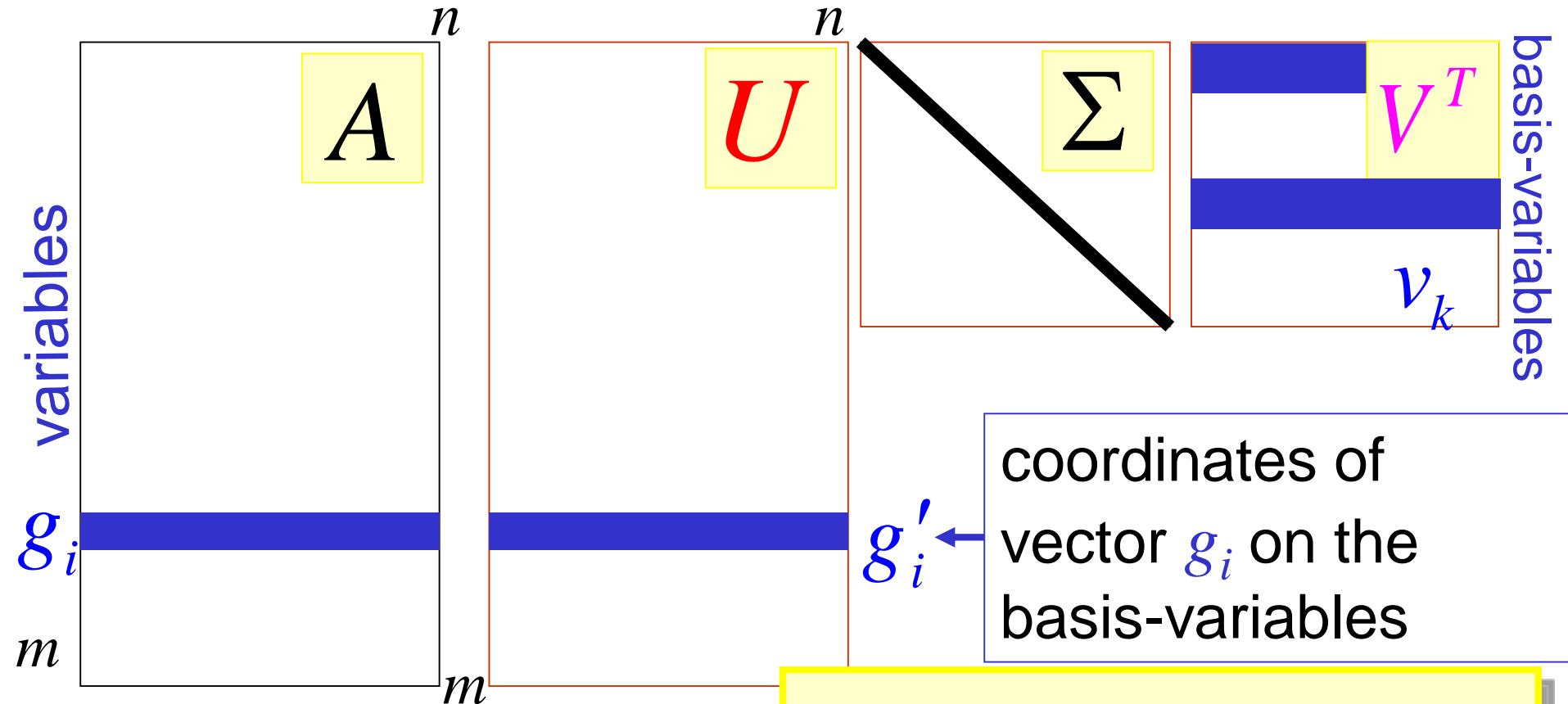
A set of genes is subjected to a battery of experiments. The goal is to cluster the genes that have a similar response and cluster the experiments that have a similar gene expression profile

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


X es. se vogliamo esprimere la i -esimo gene g_i lo rappresentiamo sulla base delle righe di V^T e le componenti le troviamo nella i -esima riga di U scalate per sigma.

g_i lo otteniamo come la sommatoria su base k fino a r della base v_k * le componenti u_{ik} scalate di sigma σ_k

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

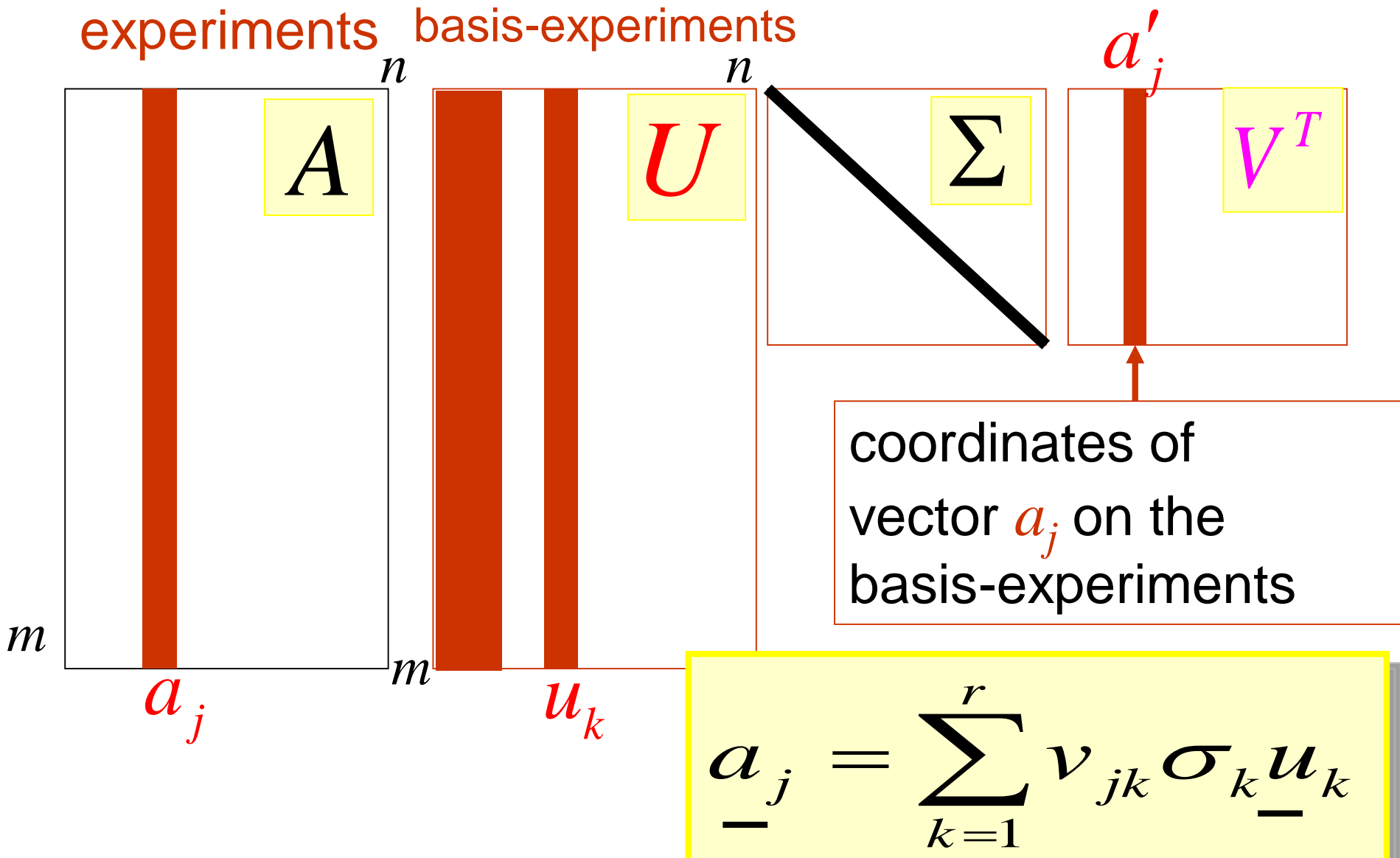


La barra sotto la variabile indica che sono vettori.

$$\underline{g}_i = \sum_{k=1}^r u_{ik} \sigma_k \underline{v}_k$$

Per a_j invece abbiamo la sommatoria delle componenti v_{jk} scalate di σ_k * la base u_k

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



Questo è un esempio. Qui abbiamo 6 persone di cui sappiamo altezza e peso, vogliamo avere un'unica caratteristica che sintetizza entrambe, cioè tipo è come se volessimo la taglia. con SVD ottengo una base ortogonale per il range di A che in questo caso è altezza e peso e considero solo il primo vettore di questa base

SVD and data dimensionality reduction

$$A = U_n \Sigma_n V^T$$

$$[U_n, S_n, V_n] = \text{svd}(A, 0)$$

$U_n =$

-0.3664	0.4781
-0.4344	-0.1007
-0.3882	-0.1897
-0.3968	0.6043
-0.4583	-0.5972
-0.3985	-0.0599

height weight

149	44
172	65
153	60
162	46
178	78
158	59

A

Poi otteniamo i valori singolari S_n che decrescono rapidamente perchè altezza e peso sono correlati se uno è alto probabilmente è anche più pesante. V_n sono le componenti. Come interpretiamo quei valori di V_n ? Leggi le righe nella slide sotto a sx.

SVD and data dimensionality reduction

$$A = U_n \Sigma_n V^T$$

$S_n =$

423.2136

0

0

20.4514

$V_n =$

-0.9393

0.3430

-0.3430

-0.9393

7.0148

-19.2100

coord of **height** on the basis U_n

coord of **weight** on the basis U_n

height

weight

149

44

172

65

153

60

162

46

178

78

158

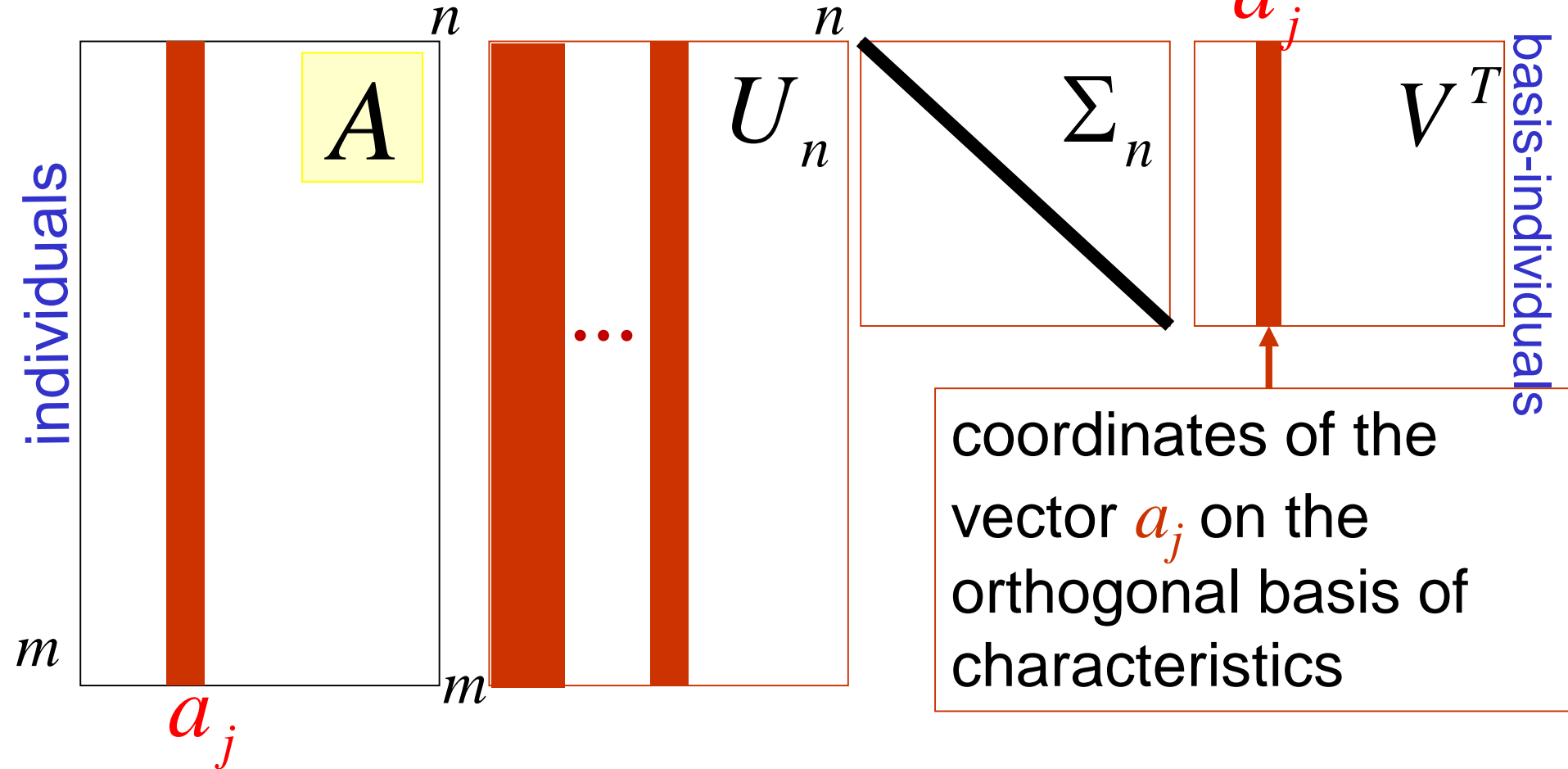
59

A

SVD and data dimensionality reduction

Skippa perchè è la stessa di sopra.

characteristics basis-characteristics



Possiamo costruire A a partire dalle matr di rango 1 quindi costruisco E_1 , quando lo faccio si vede che E_1 ha un valore molto grande al primo posto e basso al secondo quindi già è un'ottima ricostruzione di A, quindi in questo caso posso approssimare A usando E_1 . N.B. Notare che siamo usando U1 cioè la prima colonna di u quindi stiamo dicendo che mi basta solo quella per rappresentare le caratteristiche ,

```
>> sigma=diag(Sn)
```

```
sigma =
```

```
423.2136
```

```
20.4514
```

```
>> E1=sigma(1)*Un(:,1)*Vn(:,1)'
```

```
E1 =
```

```
145.6463    53.1842
```

```
172.7064    63.0655
```

```
154.3308    56.3555
```

```
157.7612    57.6081
```

```
182.1890    66.5282
```

```
158.4204    57.8488
```

$$E_1 = \sigma_1 u_1 v_1^T$$

height	weight
149	44
172	65
153	60
162	46
178	78
158	59

Faccio il prod tra U_n e S_n (la diag di sigma) e ottengo una matrice dove ogni riga contiene le componenti delle persone sulla base delle colonne V

$$A = U_n \Sigma_n V^T$$

```
>> newcomponents = Un*Sn
```

```
newcomponents =
```

```
-155.0529      9.7774  
-183.8607     -2.0594  
-164.2983     -3.8799  
-167.9502     12.3578  
-193.9558    -12.2127  
-168.6520     -1.2255
```

each row contains the components of
a person on the basis (columns of) V

height	weight
149	44
172	65
153	60
162	46
178	78
158	59

Moltiplico come detto in due slide fa, la prima componente di sigma per tutta la prima colonna di U1 quindi ottengo u1s che è il primo vettore della base scalato che possiamo definirlo come un indicatore della taglia. lo pone a -uls per togliere i negativi.

Size è la prima colonna della matrice UnSigman

$$A = U_n \Sigma_n V^T$$

```
>> u1s=sigma(1)*Un(:,1)
```

```
u1s =
```

```
-155.0529
```

```
-183.8607
```

```
-164.2983
```

```
-167.9502
```

```
-193.9558
```

```
-168.6520
```

$$\sigma_1 u_1$$

first scaled basis
vector :

we can define it as
an indicator of the
“**size**” of a person

```
>> sizep =-u1s;
```

Pr riscotruire la prima colonna di A cioè l'altezza devo prendere il vettore -u1s che è la taglia e moltiplico per la prima componente di Vn, per approssimare il peso devo usare la seconda componente di Vn. Quindi in generale la taglia mi consente di approssimare altezza e peso usando le componenti scalate di altezza e peso sulla base costituita dalla prima colonna della matrice $A = U \Sigma V^T$

```
>> sizep = -u1s;
```

$$\sigma_1 u_1$$

first scaled basis
vector : the “**size**”

```
-sizep*Vn(1,1)
```

approximation of
height using **size**

```
-sizep*Vn(2,1)
```

approximation of
weight using **size**

SVD and data analysis

We have a dataset (matrix D) with $m=6356$ rock samples and $n=8$ chemical elements. The first column of D is the amount (weight percent) of the first element in all the samples, the second column of D is the amount of the second element in all the samples, and so on

First 5 rows of D

51.9700	1.2500	14.2800	11.5700	7.0200	11.6700	2.1200	0.0700
50.2100	1.4600	16.4100	10.3900	7.4600	11.2700	2.9400	0.0700
50.0800	1.9300	15.6000	11.6200	7.6600	10.6900	2.9200	0.3400
51.0400	1.3500	16.4000	9.6900	7.2900	10.8200	2.6500	0.1300
52.2900	0.7400	15.0600	8.9700	8.1400	13.1900	1.8100	0.0400

SiO ₂	TiO ₂	Al ₂ O ₃	FeO-total	MgO	CaO	Na ₂ O	K ₂ O
Silicon dioxide	Titanium dioxide	Aluminium oxide	Iron oxide	Magnesium oxide	Calcium oxide (quicklime)	Sodium oxide	Potassium oxide

SVD and data analysis

We have a dataset (matrix D) with $m=6356$ rock samples and $n=8$ chemical elements

$$D = U_n \Sigma_n V^T$$

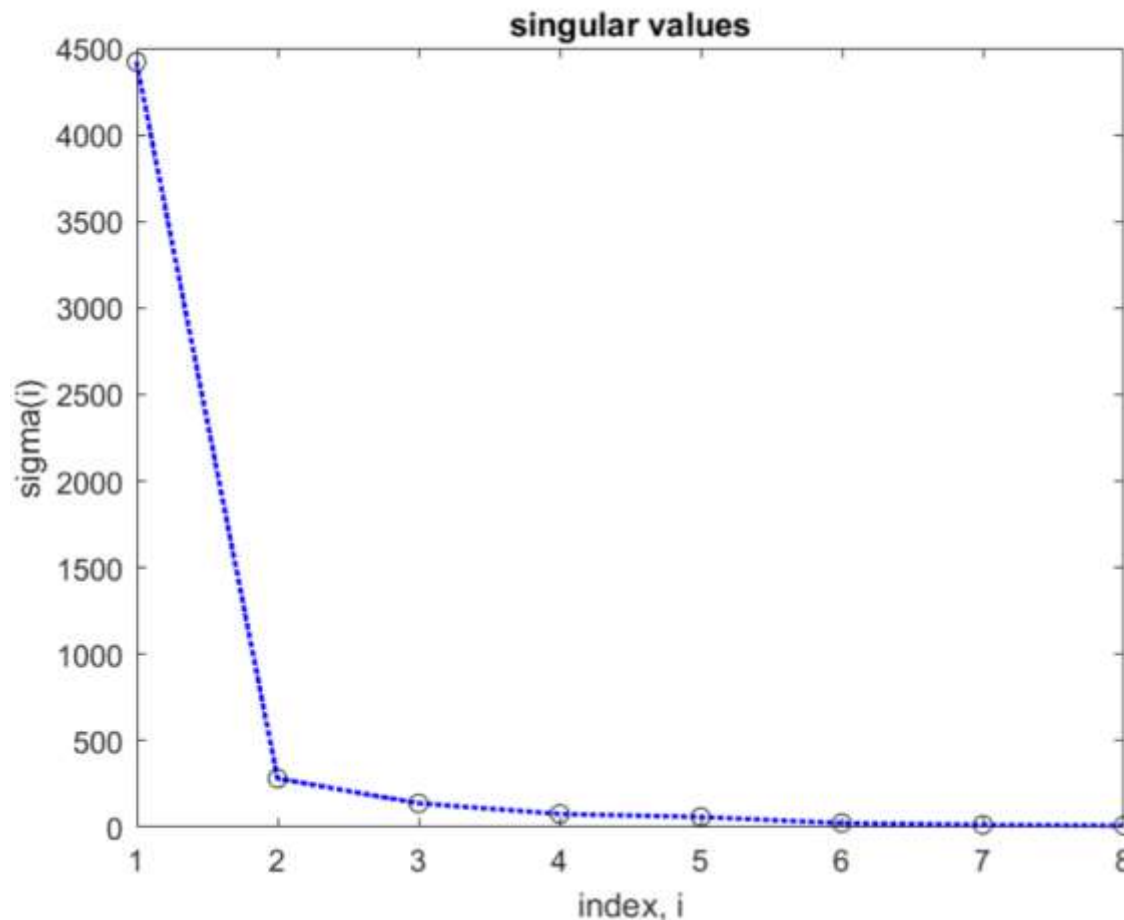
First 5 columns of V

SiO ₂	-0.9088	0.0077	-0.1617	0.2098	0.3095
TiO ₂	-0.0246	-0.0375	-0.1263	0.1514	-0.1005
Al ₂ O ₃	-0.2752	-0.3016	0.5678	0.1760	-0.6701
FeO-total	-0.1779	-0.0184	-0.6592	-0.4275	-0.5852
MgO	-0.1413	0.9232	0.2557	-0.1186	-0.1952
CaO	-0.2100	-0.2269	0.3657	-0.7800	0.2080
Na ₂ O	-0.0446	-0.0585	-0.0417	0.3024	-0.1453
K ₂ O	-0.0034	-0.0072	-0.0065	0.0734	0.0150

SVD and data analysis

$$D = U_n \Sigma_n V^T$$

We have a dataset (matrix D) with $m=6356$ rock samples and $n=8$ chemical elements



SVD and data analysis

$$D = U_n \Sigma_n V^T$$

column 1 of V

SiO₂ -0.9088
TiO₂ -0.0246
Al₂O₃ -0.2752
FeO_tot -0.1779
MgO -0.1413
CaO -0.2100
Na₂O -0.0446
K₂O -0.0034

column 5

SiO₂ 0.3095
TiO₂ -0.1005
Al₂O₃ -0.6701
FeO_total -0.5852
MgO -0.1952
CaO 0.2080
Na₂O -0.1453
K₂O 0.0150

column 2

SiO₂ 0.0077
TiO₂ -0.0375
Al₂O₃ -0.3016
FeO_tot -0.0184
MgO 0.9232
CaO -0.2269
Na₂O -0.0585
K₂O -0.0072

column 3

SiO₂ -0.1617
TiO₂ -0.1263
Al₂O₃ 0.5678
FeO_tot -0.6592
MgO 0.2557
CaO 0.3657
Na₂O -0.0417
K₂O -0.0065

column 4

SiO₂ 0.2098
TiO₂ 0.1514
Al₂O₃ 0.1760
FeO_tot -0.4275
MgO -0.1186
CaO -0.7800
Na₂O 0.3024
K₂O 0.0734

First 5 columns of V

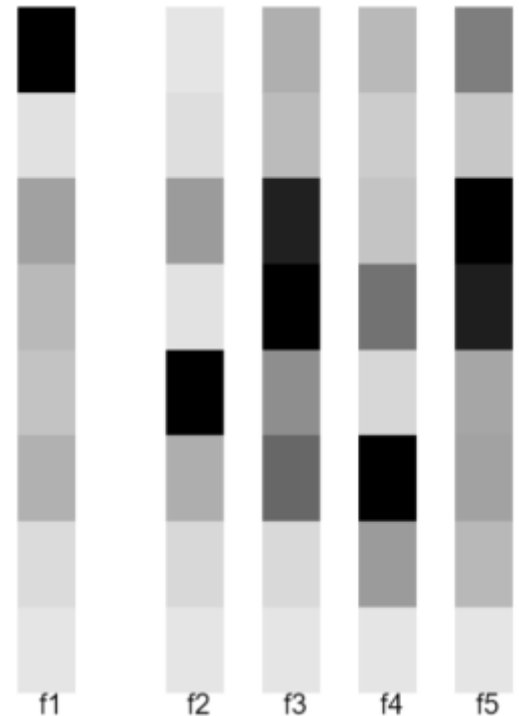
SVD and data analysis

$$D = U_n \Sigma_n V^T$$

Remember that the columns of V are a basis for the samples and this means that we can express any sample as a combination (mixture) of the columns of V . We can interpret the first column as a kind of **best representative of the set of samples**, the second column as a main correction (to the estimate in the first column) for capturing the variability of the samples and so on.

all rock samples contain a large amount of the first column—the typical sample. Only the first 5 columns are needed to describe the samples. The variability about the typical sample requires only four columns (2:5).

We can say that using the columns of V we can express **patterns of variability among chemical elements in the samples**

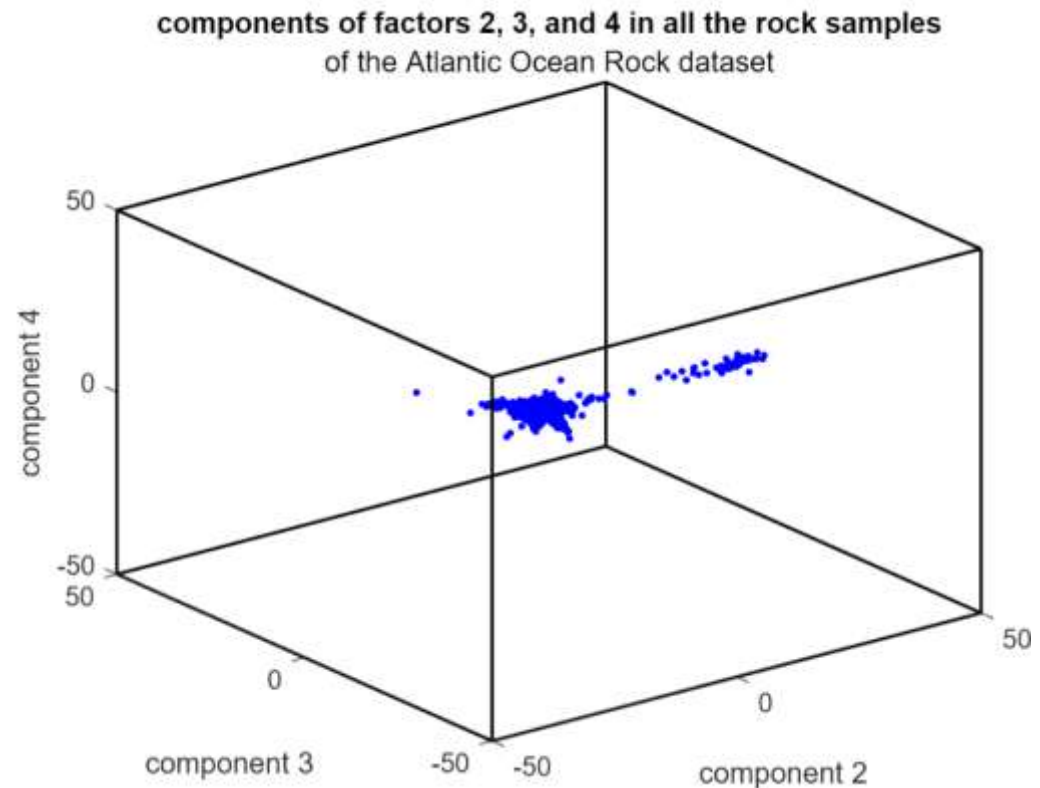


SVD and data analysis

$$D = U_n \Sigma_n V^T$$

The rows of $U\Sigma$ contain the components of the samples on the reference system of the columns of V , that is the first row contains the the weights of the combination (mixture) of the columns that gives the first sample, the second row contains the the weights of the combination of the columns that gives the second sample, and so on.

Note that the samples appear to form two clusters, one in which the variability is due to second column and the other due to third column. Note that the fourth components are almost equal for all samples



SVD and data analysis

$$D = U_n \Sigma_n V^T$$

Chemical elements = a linear combination (mixture) of the columns of U that make up a basis of the column space of D (space of chemical elements).

Working in the **space of chemical elements (column space of D)** we are able to quantify patterns of variability among samples

The sampling in our rock dataset is geographical, so the analysis of the range of D (columns of U) expresses **patterns of spatial variability** and can be used to detect **geographical clustering**

SVD and data analysis

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

Chemical elements = a linear combination (mixture) of the columns of U that make up a basis of the column space of D (space of chemical elements).

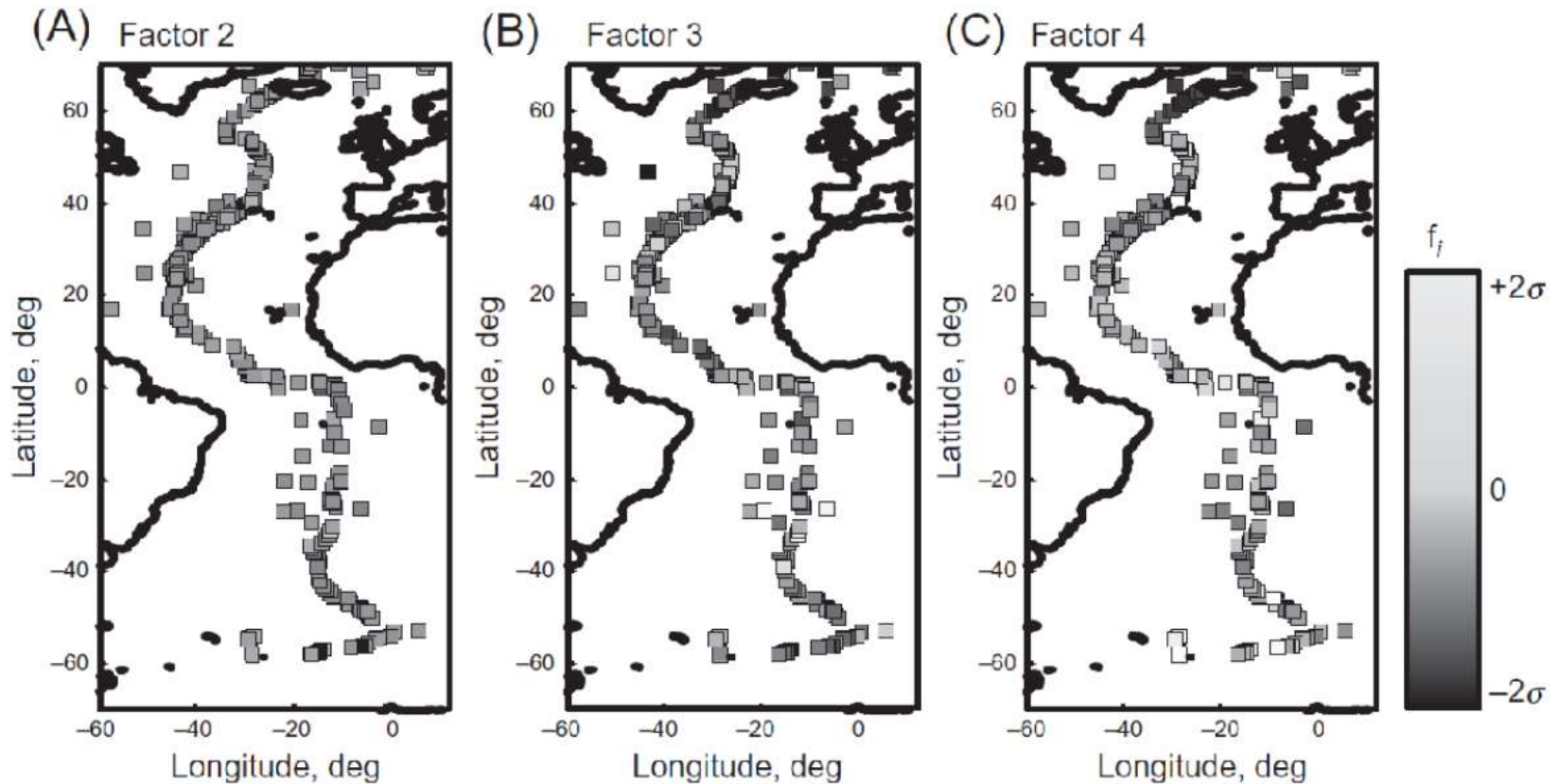
Working in the **space of chemical elements (column space of D) we are able to quantify patterns of variability among samples**

These spatial patterns can be brought out by plotting the components of each column of U on a map, with the i -th component plotted at the location of sample i and with its numerical value depicted by the color (or grey shade) of the square symbol

SVD and data analysis

$$D = U_n \Sigma_n V^T$$

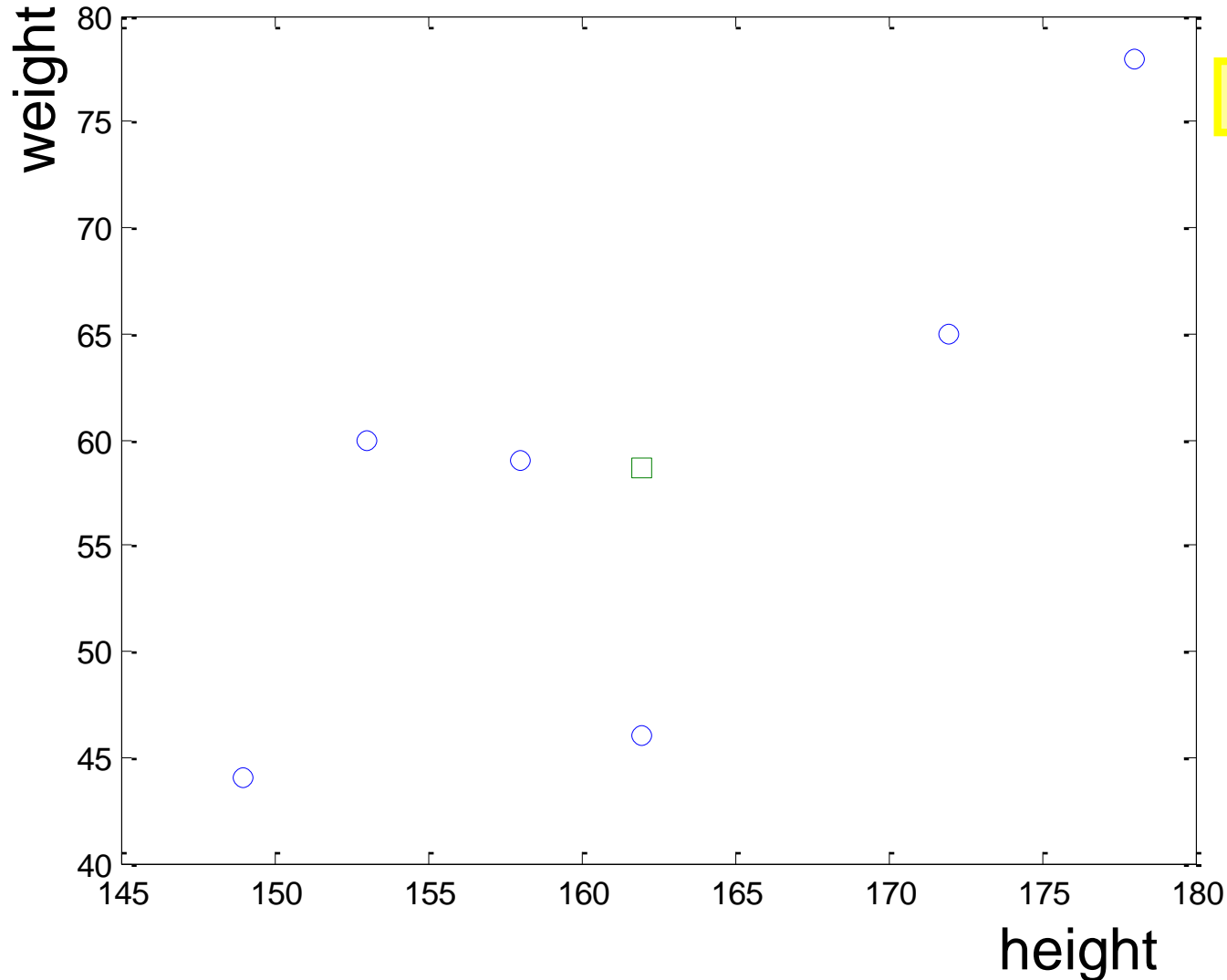
We can see that the chemistry of the mid-Atlantic ridge (north-south bands of symbols) is strongly segmented, with nearly 10 degree long sections of fairly uniform chemistry punctuated by spatially-sharp jumps



SVD Factorization and PCA (Principal Component Analysis)

PCA is an orthogonal linear transformation of the data that maps the data into a **new reference system** in order to **maximize the variance** (with respect to any other projection) associated with the first coordinate (**first principal component**), and then that associated with the second coordinate (**second principal component**), and so on

SVD Factorization and PCA (Principal Component Analysis)



data centering (for each column, the average value of a column is subtracted from that column)

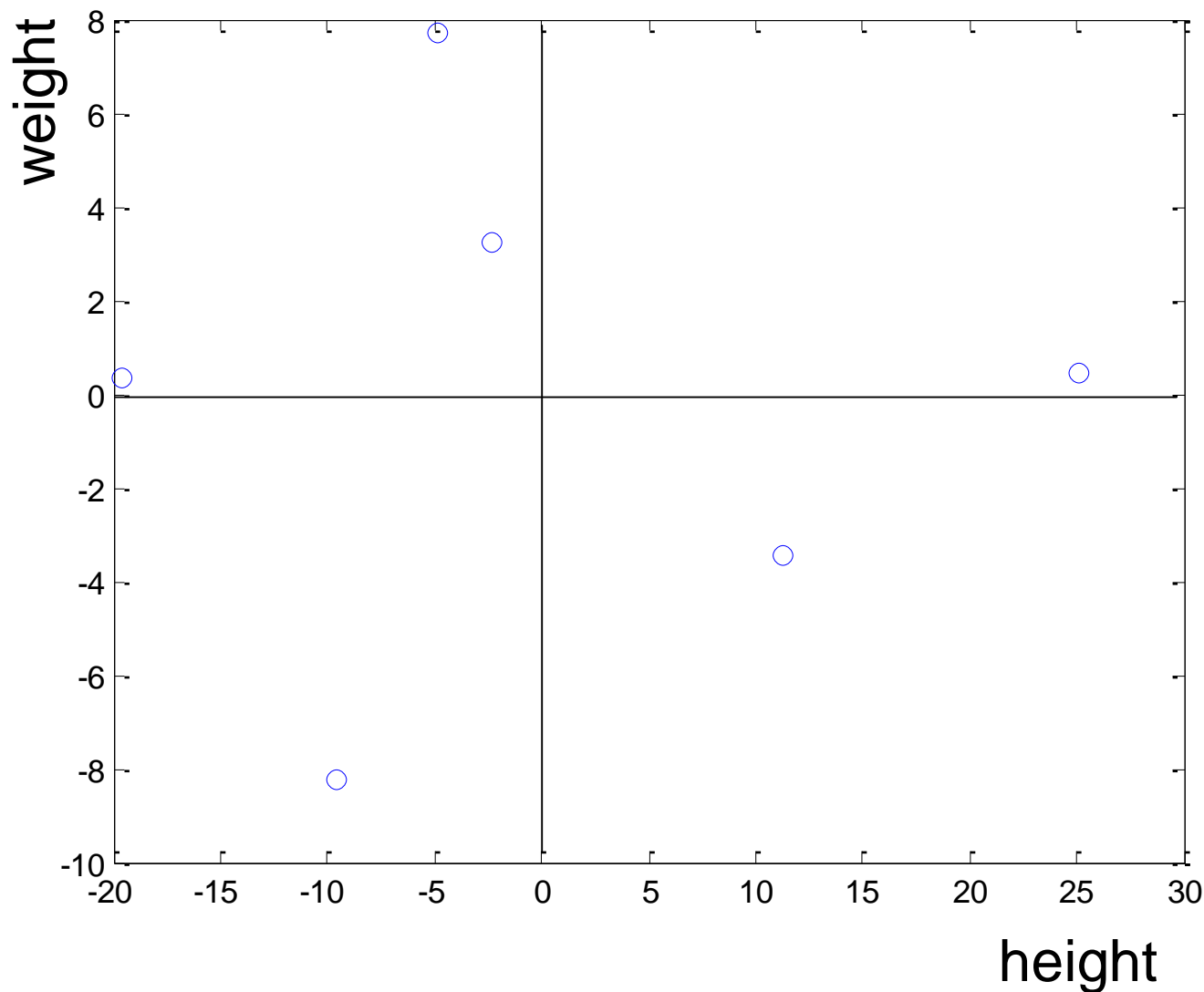
```
>> X=A-ones(size(A,1),1)*mean(A)
X =
   -13.0000   -14.6667
    10.0000    6.3333
    -9.0000    1.3333
         0   -12.6667
    16.0000   19.3333
    -4.0000    0.3333
```

 $X^T X$

covariance matrix
(height and weight)

$$c_{hw} = \frac{1}{n} \sum_{i=1,}^n (h_i - \text{mean}(\text{height}))(w_i - \text{mean}(\text{weight}))$$

data centering (for each column, the average value of a column is subtracted from that column)



PCA

1. Compute **eigenvectors** and **eigenvalues** of the **covariance** matrix (of **centered** data)
2. The **first** eigenvector is the **first** principal component
3. The **first** eigenvalue is the **variance** associated to the **first** principal component
4. The second eigenvector
5. The second eigenvalue
6.

$$X^T X P = P \Lambda$$

PCA is named differently in some disciplines

1. Karhunen – Loeve transform (KLT), signal processing
2. Hotelling transform, statistics, control
3. Proper orthogonal decomposition (POD), mechanical engineering
4. Empirical orthogonal functions (EOF), meteorology
5. Empirical modal analysis, structural engineering.....
6.

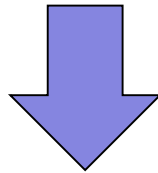
PCA is **equivalent** to SVD

PCA

$$X^T X P = P \Lambda$$

SVD

$$X = U_n \Sigma_n V^T$$



$$P = V$$

$$\lambda_i = \sigma_i^2$$

```
>> [Un, Sn, V]=svd(X, 0)
```

```
Un =
```

```
   -0.5514    0.0259  
    0.3184   -0.2828  
   -0.1364    0.6282  
   -0.2705   -0.6730  
    0.7060    0.0362  
   -0.0662    0.2654
```

```
Sn =
```

```
   35.5408    0  
           0   12.2551
```

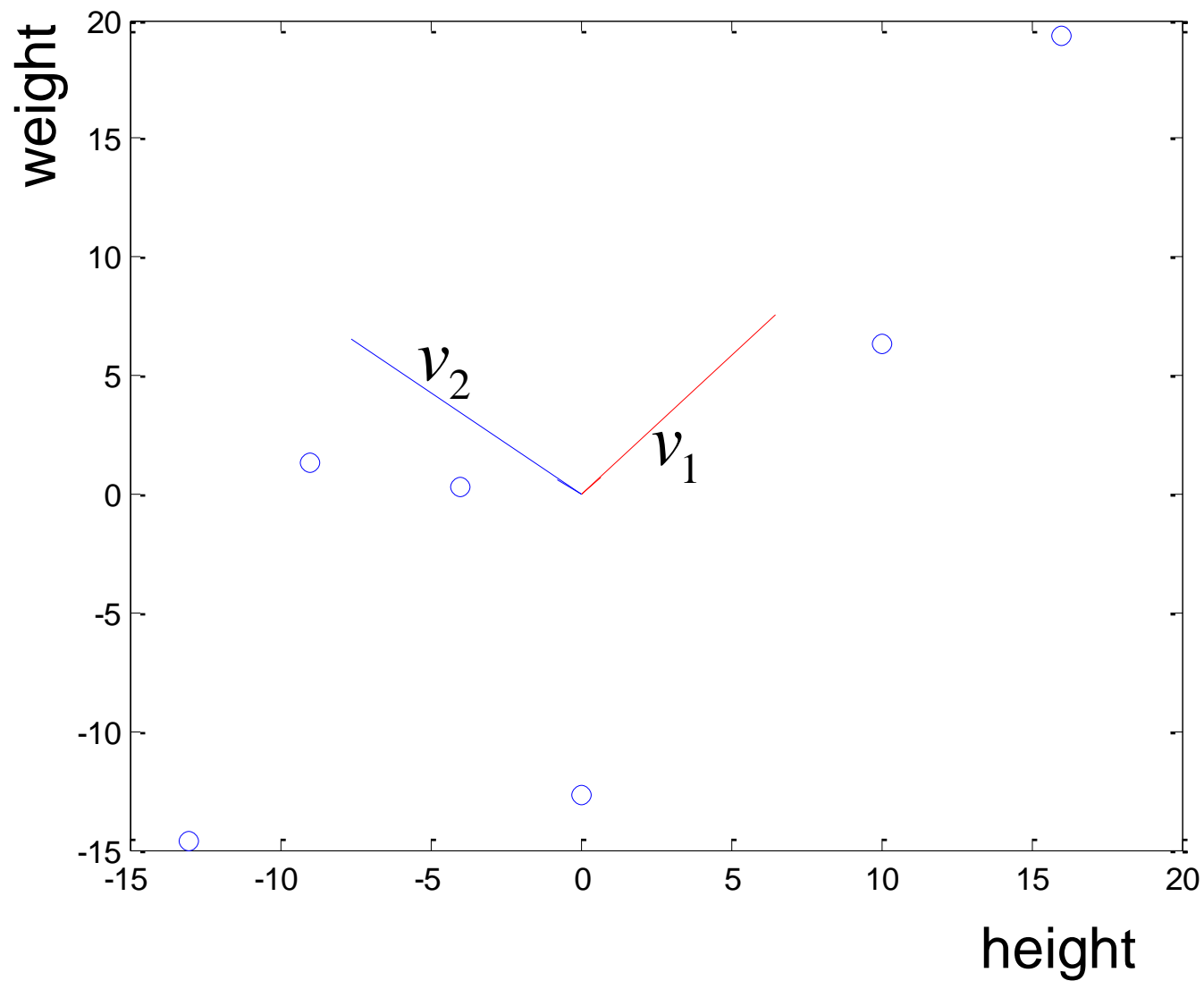
```
V =
```

0.6511	-0.7590
0.7590	0.6511

first principal component

second principal component

```
>> hold on
>> vV=10*v;
>> plot([0 vV(1,1)], [0 vV(2,1)], 'r', [0 vV(1,2)], [0 vV(2,2)], 'b')
```



data expressed in the basis of principal components
(columns of V)

```
>> Xpc=X*V
```

```
Xpc =
```

```
-19.5962    0.3175  
 11.3179   -3.4663  
 -4.8479    7.6991  
 -9.6139   -8.2472  
 25.0914    0.4439  
 -2.3514    3.2530
```

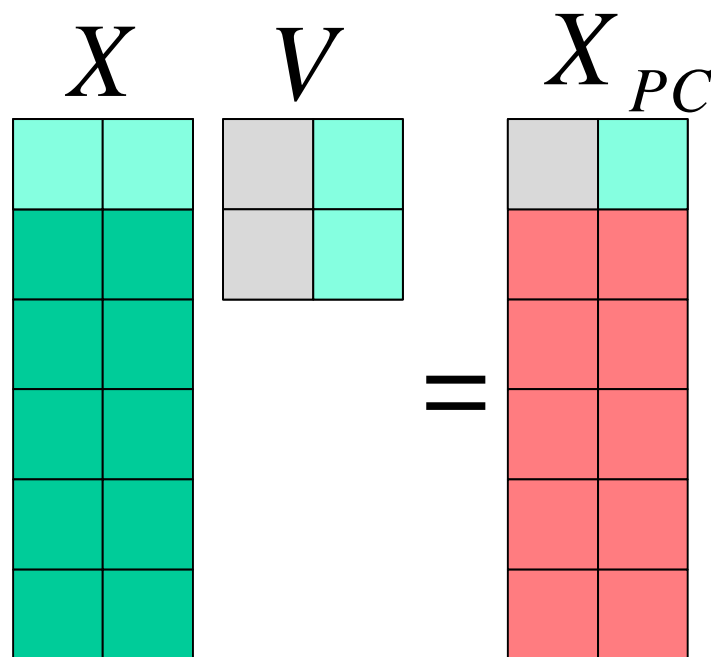
```
>> Un*Sn
```

```
ans =
```

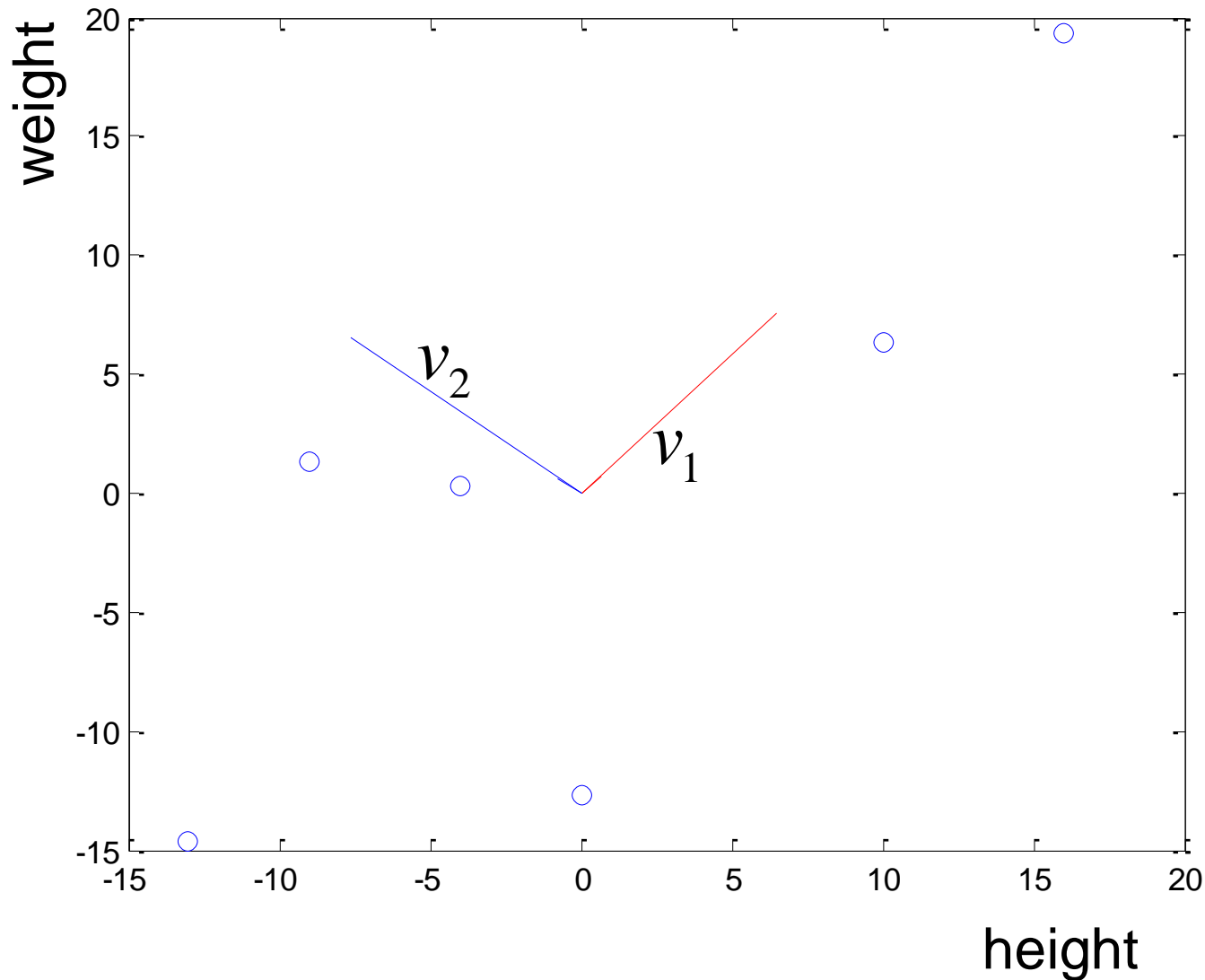
```
-19.5962    0.3175  
 11.3179   -3.4663  
 -4.8479    7.6991  
 -9.6139   -8.2472  
 25.0914    0.4439  
 -2.3514    3.2530
```

$$X = U_n \Sigma_n V^T$$

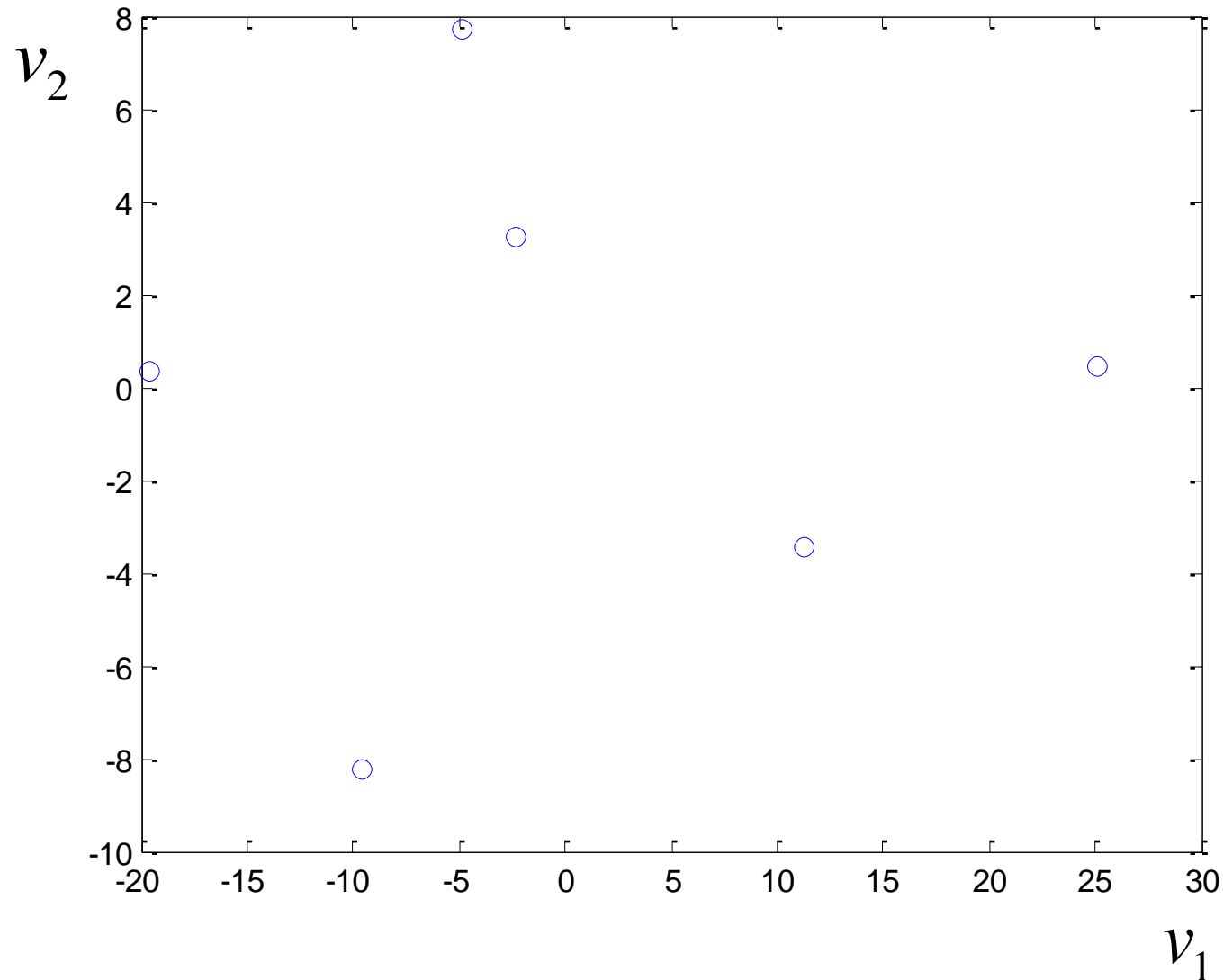
$$XV = U_n \Sigma_n$$



v_1 is the direction of greatest variability of data
(maximum of the variance)



data expressed in the basis of principal components
(columns of V)



```

>> std(X)
ans =
    11.1535    12.5804

>> std(Xpc)
ans =
    15.8943     5.4807

% compute standard deviation
% of the data projected on
% other orthogonal bases
>> teta=linspace(0,2*pi,20);
>> for i=1:20
    R=[cos(teta(i))
        sin(teta(i));
        -sin(teta(i))
        cos(teta(i))];
    DevStandard(i,:)=
        std(X*R);
end

```

```

>> DevStandard
DevStandard =
    11.1535    12.5804
     7.7722    14.9084
     5.5265    15.8784
     6.8848    15.3384
    10.1917    13.3714
    13.2718    10.3211
    15.2883     6.9954
    15.8857     5.5055
    14.9720     7.6490
    12.6899    11.0287
     9.4658    13.8948
     6.3232    15.5783
     5.7539    15.7974
     8.4778    14.5188
    11.8292    11.9472
    14.4423     8.6074
    15.7756     5.8135
    15.6144     6.2335
    13.9833     9.3345
    11.1535    12.5804

```