

۱. با استفاده از فرم وردشی، رابطه زیر را برای واگرایی (انحراف)  $\chi^2$  اثبات کنید:

$$\chi^2(P_{XY} \| Q_X Q_Y) \geq \chi^2(P_X \| Q_X) + \chi^2(P_Y \| Q_Y).$$

۲. کران پایین برای مسئله حسگری فشرده. در مسئله حسگری فشرده، هدف بازیابی یک سیگنال (بردار) بعد بالا از روی یک سری اندازه گیری نویزی است، به طوری که تعداد اندازه گیری بسیار کوچک تر از ابعاد سیگنال است. این کار در حالت کلی غیر ممکن است، ولی اگر سیگنال تنک باشد (تعریف آن در ادامه می آید) این کار امکان پذیر می شود. در این جا، می خواهیم بررسی کنیم که دقت بازیابی سیگنال حداقل چه مقدار باید باشد.

به شکل ریاضی، فرض می کنیم که  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^d$  سیگنالی با بعد  $d$  باشد که روی آن  $n$  اندازه گیری نویزی انجام می شود. نتیجه این اندازه گیری ها بردار  $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$  است که توسط رابطه زیر از روی سیگنال  $\mathbf{x}$  توصیف می شود:

$$\mathbf{y} = \mathbf{A}\mathbf{x} + \mathbf{z}$$

که در آن  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times d}$  ماتریس اندازه گیری است که ثابت فرض می شود و  $\mathbf{z} \sim \mathcal{N}(0, \sigma^2 \mathbf{I}_n)$  بردار نویز گوسی با مؤلفه های مستقل است. فرض می شود که بردار  $\mathbf{x}$  برداری  $k$ -تنک باشد، بدین معنی که تعداد مؤلفه های ناصفر  $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_d)$  را که با  $\|\mathbf{x}\|_0$  نمایش می دهیم، حداکثر  $k$  باشد. همچنین فرض کنید  $k \leq \frac{d}{2}$ . با مشاهده  $\mathbf{y}$ ، تخمین  $\hat{\mathbf{x}}(\mathbf{y})$  از سیگنال  $\mathbf{x}$  بدست می آید. هدف پیدا کردن کران پایین برای رابطه مینیماکس زیر است:

$$E := \min_{\hat{\mathbf{x}}(\mathbf{y})} \max_{\mathbf{x} \in S_k^d} \mathbb{E}[\|\hat{\mathbf{x}} - \mathbf{x}\|^2].$$

که در آن  $S_k$  مجموعه همه بردارهای  $k$ -تنک و  $d$ -بعدی است.

برای حل این مسئله روشهای متنوعی (مقاله اصلی این کار از ابزار احتمالات ابعاد بالا استفاده کرده است) وجود دارد. در این مسئله می خواهیم راه حلی بر اساس روش فانو پیدا کنیم. بدین منظور مسئله را در چند فاز مطرح می شود. در هر فاز می توانید از نتایج فازهای قبل حتی اگر موفق به حل آن فاز نشده باشید، استفاده نمایید.

فاز اول: بیشینه آنتروپی تفاضلی در این فاز و فاز بعدی به منظور جلوگیری از قاطی شدن ابعاد، فرض می کنیم همه بردارها در فضای  $\ell$ -بعدی هستند.

این فاز به بررسی بیشینه آنتروپی تفاضلی برای یک بردار تصادفی می پردازد. جهت یادآوری، آنتروپی تفاضلی یک بردار تصادفی  $X$  با تابع چگالی احتمال  $f_X(x)$  توسط رابطه زیر تعریف می شود:

$$h(X) := \mathbb{E}[-\log f_X(X)] = - \int f_X(x) \log f_X(x) dx$$

○ فرض کنید  $Y$  بردار تصادفی گوسی با توزیع  $P_Y = \mathcal{N}(0, \beta I)$  باشد.  $D(P_X \| P_Y)$  را بر حسب آنتروپی تفاضلی  $X$  و گشتاور دوم  $X$  یعنی  $\mathbb{E}[\|X\|^2]$  ساده نمایید.

○ نشان دهید که در بین همه متغیرهای پیوسته با گشتاور دوم حداکثر  $t$ ، بردار گوسی  $Y \sim \mathcal{N}(0, \frac{t}{\ell} I)$  بیشینه آنتروپی تفاضلی را داراست. ضمناً مقدار  $h(Y)$  را محاسبه نمایید.

○ در این قسمت به محاسبه اطلاعات متقابل بین سیگنال  $\mathbf{x}$  و مقدار اندازه گیری شده  $\mathbf{Y} = \mathbf{A}\mathbf{x} + \mathbf{z}$  می پردازیم. رابطه زیر را نشان دهید:

$$I(\mathbf{x}; \mathbf{y}) = h(\mathbf{y}) - h(\mathbf{z})$$

فاز دوم: چرخاندن بردارهای تنک توسط ماتریس های جایگشت ماتریس مربعی  $\mathbf{B} = [b_{ij}]$  را یک ماتریس جایگشت علامت دار می گوئیم، اگر  $b_{ij} \in \{-1, 0, 1\}$  باشد و در هر سطر و هر ستون دقیقاً یک عنصر ناصفر وجود داشته باشد.

○ نشان دهید ضرب دو ماتریس جایگشت علامت دار خود یک ماتریس جایگشت علامت دار خواهد بود.

○ فرض کنید  $\mathbf{x}$  برداری  $k$ -تنک باشد. نشان دهید که ضرب در ماتریس جایگشت علامت دار تنک بودن را حفظ می کند، یعنی  $\mathbf{B}\mathbf{x}$  خود برداری  $k$ -تنک است.

○ نشان دهید که  $\mathbf{B}$  ماتریسی یکانی است، یعنی  $\mathbf{B}\mathbf{B}^T = \mathbf{I}$ . از اینجا نتیجه گیری کنید که ضرب در ماتریس  $\mathbf{B}$  فاصله را حفظ می کند، یعنی برای هر دو بردار دلخواه  $\mathbf{x}, \mathbf{x}'$  داریم:

$$\|\mathbf{x} - \mathbf{x}'\| = \|\mathbf{B}\mathbf{x} - \mathbf{B}\mathbf{x}'\|.$$

○ تعداد ماتریس های جایگشت را بر حسب  $\ell$  بدست آورید.

○ حال فرض کنید که  $\mathbf{B}$  به شکل تصادفی و یکنواخت از بین همه ماتریس های جایگشت علامت دار انتخاب می شود. فرض کنید که  $\mathbf{B}_0$  یک ماتریس جایگشت علامت دار دلخواه ولی ثابت باشد. نشان دهید که  $\mathbb{B} = \mathbf{B}_0 \mathbf{B}$  خود یک ماتریس تصادفی از بین همه ماتریس های جایگشت علامت دار با توزیع یکنواخت خواهد بود.

○ برای ماتریس تصادفی  $\mathbf{B}$  داده شده در قسمت قبل و هر بردار دلخواه  $\mathbf{x}$  رابطه زیر را تحقیق کنید:

$$\begin{aligned}\mathbb{E}[\mathbf{B}\mathbf{x}] &= \mathbf{0}, \\ \mathbb{E}[\mathbf{B}\mathbf{x}\mathbf{x}^\top \mathbf{B}^\top] &= \alpha I\end{aligned}$$

که در آن  $\alpha = \frac{\|\mathbf{x}\|^2}{\ell}$  است.

فاز سوم: عدد گنجایشی (packing) برای بردارهای تنک زیرمجموعه زیر از بردارهای  $k$ -تنک با نرم واحد را در نظر بگیرید:

$$\mathcal{A} := \{\mathbf{x} = \frac{1}{\sqrt{k}}(x_1, \dots, x_\ell) : x_i \in \{-1, 0, 1\}, \|\mathbf{x}\|_0 = k\}$$

○ کران پایین زیر را برای عدد گنجایشی نسبت به نرم اقلیدسی ثابت نمایید:

$$\mathcal{P}(\mathcal{A}, \|\cdot\|, \frac{1}{2}) \geq \left(\frac{\ell}{k}\right)^{\frac{k}{2}}$$

به عبارت دیگر حداقل  $\left(\frac{\ell}{k}\right)^{\frac{k}{2}}$  نقطه درون  $\mathcal{A}$  وجود دارند به طوریکه فاصله دو به دو آنها حداقل  $\frac{1}{2}$  است.

راهنمایی: ابتدا سعی کنید تعداد نقاط با فاصله کمتر از  $\frac{1}{2}$  را برای هر نقطه دلخواه از مجموعه  $\mathcal{A}$  را بشمارید (یا کرانی برای آن بدست آورید) و سپس رابطه بالا را ثابت کنید. اثبات این رابطه نیاز به هیچگونه ابزار ابعاد بالا ندارد و فقط از شمارش بدست می‌آید.

فاز چهارم: روش فانو میانگین‌گیری شده در روش فانو کلاسیک، یک مجموعه  $2\delta$ -گنجایشی از فضای پارمترها در نظر می‌گیریم و با استفاده از نامساوی فانو کران پایینی برای مسئله تخمین پارامتر بدست می‌آوریم. در روش فانو میانگین‌گیری شده به صورت زیر عمل می‌کنیم. فرض کنید که به جای یک مجموعه گنجایشی تعداد زیادی مجموعه گنجایشی داریم که با اندیس  $u \in \mathcal{U}$  برچسب‌گذاری شده‌اند. به طور دقیق‌تر، فرض کنید برای هر  $u$ ، مجموعه  $\mathcal{T}_u = \{\mathbf{x}_{1,u}, \dots, \mathbf{x}_{M,u}\}$  شامل  $M$  نقطه با فاصله حداقل دو به دوی  $2\delta$  باشد. حال سناریوی زیر را در نظر بگیرید:

ابتدا یکی از اندیسهای مجموعه  $\mathcal{U}$  را به صورت تصادفی از روی توزیع دلخواه  $\pi_U$  انتخاب می‌کنیم. همچنین به طور مستقل از  $U$ ، اندیس  $J \in \{1, \dots, M\}$  را به طور یکنواخت انتخاب می‌نماییم و با داشتن  $(U, J)$  سیگنال  $\mathbf{X} = \mathbf{x}_{J,U}$  را اندازه‌گیری می‌کنیم و بردار اندازه‌گیری  $\mathbf{Y} = A\mathbf{X} + \mathbf{z}$  را مشاهده می‌کنیم. اطلاعات متقابل شرطی بین سیگنال و اندازه‌گیری شده آن نسبت به توزیع  $\pi_U$  به صورت زیر تعریف می‌کنیم:

$$I(\mathbf{X}; \mathbf{Y}|U) = \mathbb{E}_{u \sim \pi_U} [I(\mathbf{X}; \mathbf{Y}|U = u)]$$

با استفاده از روش فانو، رابطه زیر را برای کران مینیماکس اثبات نمایید:

$$\begin{aligned}E &\geq \delta \left(1 - \frac{I(J; \mathbf{Y}|U) + \log 2}{\log M}\right) \\ &\geq \delta \left(1 - \frac{I(\mathbf{X}; \mathbf{Y}) + \log 2}{\log M}\right)\end{aligned}$$

فاز نهایی: کران مینیماکس برای حسگری فشرده با ترکیب قسمت‌های قبل، رابطه زیر را اثبات نمایید:

$$E \geq C \cdot \frac{k\sigma^2}{\|\mathbf{A}\|_F^2} \log \frac{d}{k},$$

که در آن  $C$  عددی ثابت و نرم فروبینوس ماتریس  $\mathbf{A}$  توسط رابطه  $\|\mathbf{A}\|_F^2 = \text{Tr}(\mathbf{A}\mathbf{A}^\top)$  تعریف می‌شود.