

矩阵论及其应用实习题

陈轶洲 MF20330010

November 6, 2020

1 实验环境

计算机型号: MacBook Air

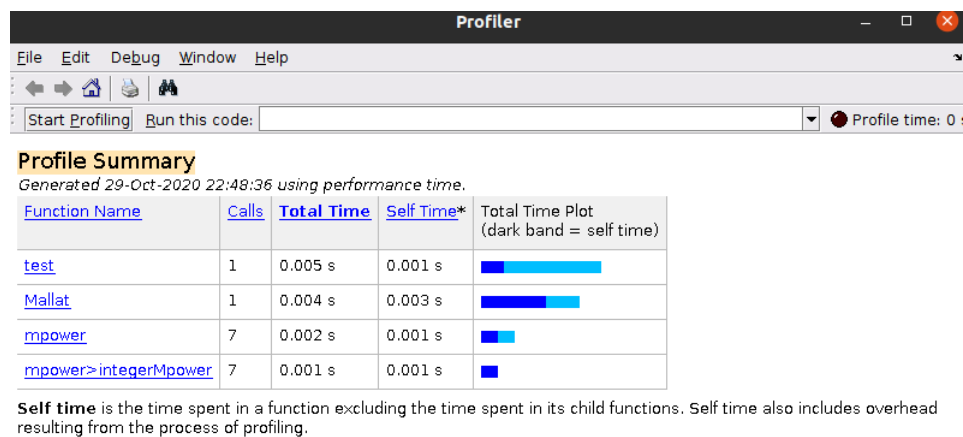
操作系统: Mac os

编程语言: Matlab

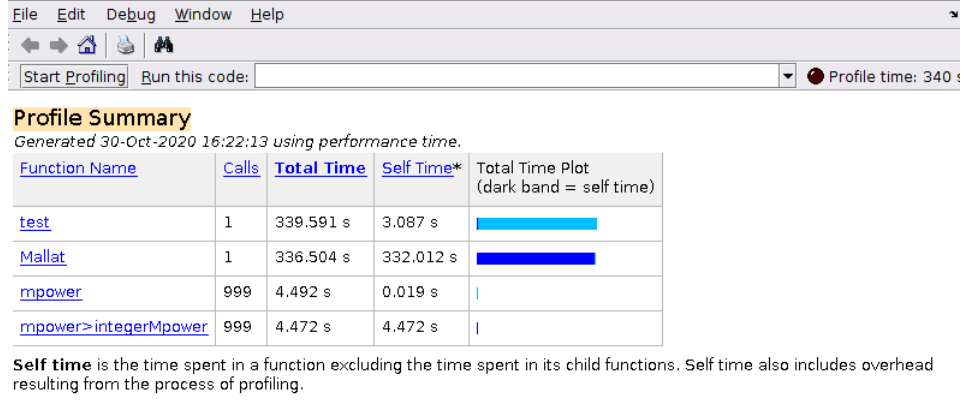
2 CPU 时间

输入第一组数据: $K = 8, M = 50, N = 100$

由于数据规模不大, 所以该算法消耗的 CPU 时间只有几毫秒



输入第二组数据: $K = 1000, M = 15000, N = 23000$
 第二组数据规模远远超过第一组, 耗时 332.012s



3 算法说明

3.1 算法步骤

Algorithm 1 正交匹配追踪算法 $Mallat(y, A, K)$

Input: 观测数据向量 $y \in R^{M \times 1}$, 字典矩阵 $A \in R^{M \times N}$, 稀疏性指标 $K \in N$

Output: 稀疏的信号向量 $x \in R^{N \times 1}$

- 1: 初始化: $\Omega_0 = \phi, r_0 = y, k = 1$
 - 2: **while** $k \leq K$ **do**
 - 3: $j_k \in \arg \max_j |(r_{k-1}, a_j)|$
 - 4: $\Omega_k = \Omega_{k-1} \cup \{j_k\}$
 - 5: $x_k = (A_{\Omega_k}^T A_{\Omega_k})^{-1} A_{\Omega_k}^T y$
 - 6: $r_k = y - A_{\Omega_k} x_k$
 - 7: $k+ = 1$
 - 8: $\hat{x}(i) = \begin{cases} x_K(i) & i \in \Omega_K \\ 0 & others \end{cases}$
 - 9: **return** \hat{x}
-

3.2 变量说明

使用 Matlab 设计的正交匹配追踪算法中，对变量做如下定义：

- 1.A 为测度矩阵，规模为 $M \times N$ ；
- 2.x 为待重构向量，规模为 $N \times 1$ ；
- 3.y 为观测所得向量，规模为 $M \times 1$ ；
- 4.K 为稀疏性指标，为正整数；
- 5.r 为残差向量，规模为 $M \times 1$ ；
- 6.A_t，每轮迭代时被选中的列；
- 7.x_l 为最小二乘解；
- 8.x_r 为经过算法重构的向量。

3.3 程序清单

首先在 Mallat.m 中实现正交匹配追踪算法：

```
1 function [ x ] = Mallat(y,A,K)
2     [M,N] = size(A);%字典矩阵的规模
3     x = zeros(N, 1);%需要重构的解向量 x
4     At = zeros(M, K);%存储每轮迭代时A中被选中的列
5     x_pos = zeros(1, K);%存储每轮迭代时A中被选中列的序号
6     r = y;%残差向量，初始化为 y
7
8     for ii = 1:K%迭代K轮
9         product = A'*r;%计算矩阵各列与残差的点积
10        [val, pos] = max(abs(product));%找到与残差最相关的列
11        At(:, ii) = A(:, pos);%将被选中的列存储到 At 中
12        x_pos(ii) = pos;%记录被选中列的序号
13        A(:, pos) = zeros(M,1);
14        x_l = (At(:, 1:ii))'*At(:, 1:ii))^(-1)*At(:, 1:ii)'*y;%最小二乘解
15        r = y - At(:, 1:ii)*x_l;%更新残差
16    end
17
18    x(x_pos) = x_l;
19 end
```

接着在 test.m 中对两组规模的数据进行测试

```
1     K=8;
2     M=50;
3     N=100;
4     A=randn(M,N);
5     x=randn(N,1);
6     kk=randperm(N);
7     x(kk(1:N-K))=0;
8     y=A*x;
9     x_r1 = Mallat(y,A,K);
10    stem([x,x_r1]);
```

```

11
12         K=1000;
13         M=15000;
14         N=23000;
15         A=randn(M,N);
16         x=randn(N,1);
17         kk=randperm(N);
18         x(kk(1:N-K))=0;
19         y=A*x;
20         x_r2 = Mallat(y,A,K);
21         stem([x,x_r2]);

```

4 运行结果及分析

4.1 $K = 8, M = 50, N = 100$

以第一组数据为例，当 $M = 50, N = 100$ 时，取稀疏性系数 $K = 8$ ，通过随机生成的系数向量 x 生成观测所得向量，并通过正交匹配追踪算法得到重构向量 x_r ，其输出如下：

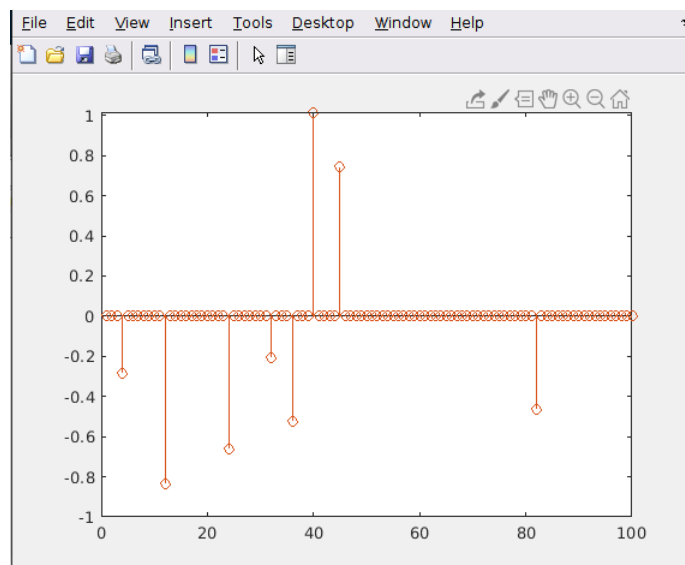
x :

Columns 1 through 13												
0	0.4454	1.3161	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Columns 14 through 26												
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0.8258	0
Columns 27 through 39												
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Columns 40 through 52												
0.7915	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Columns 53 through 65												
-2.6094	0	0	-0.3713	0	0	0	-0.5605	0	0	0	0	0
Columns 66 through 78												
0	0	0	-0.2236	0	0	0	0	0	-1.0343	0	0	0.3266
Columns 79 through 91												
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Columns 92 through 100												
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

x_r :

Columns 1 through 13												
0	0.4454	1.3161	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Columns 14 through 26												
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0.8258	0
Columns 27 through 39												
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Columns 40 through 52												
0.7915	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Columns 53 through 65												
-2.6094	0	0	-0.3713	0	0	0	-0.5605	0	0	0	0	0
Columns 66 through 78												
0	0	0	-0.2236	0	0	0	0	0	-1.0343	0	0	0.3266
Columns 79 through 91												
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Columns 92 through 100												
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

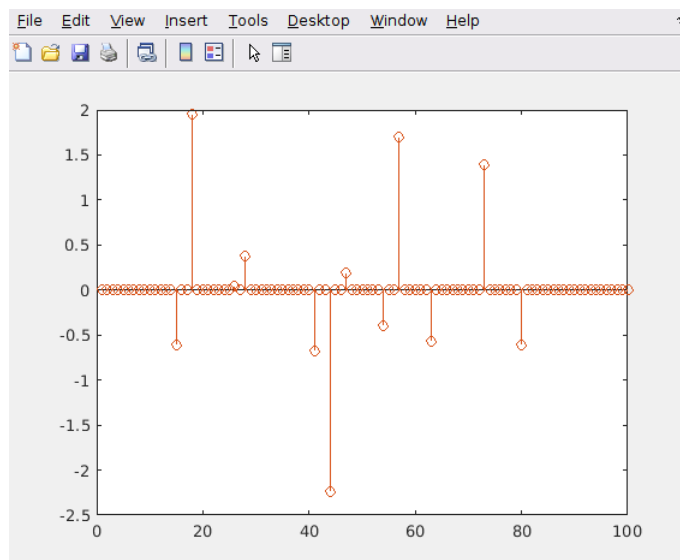
通过 matlab 自带的绘图函数 stem () 绘制两个向量的针状图



结合输出向量和图表可知重构向量与原始向量相同，在该条件下正交匹配追踪算法能根据观测向量完美重构向量

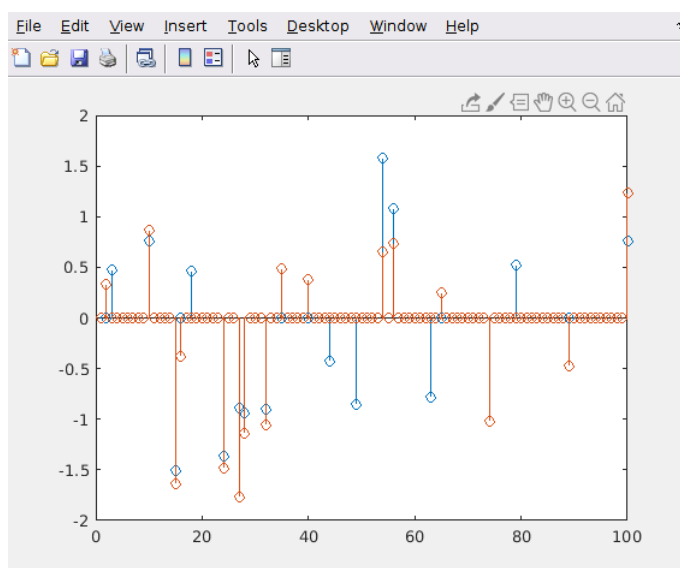
4.2 $K = 12, M = 50, N = 100$

仍使用第一组数据，将稀疏性系数 K 增大到 12，由图可知重构向量与原向量几乎没有误差



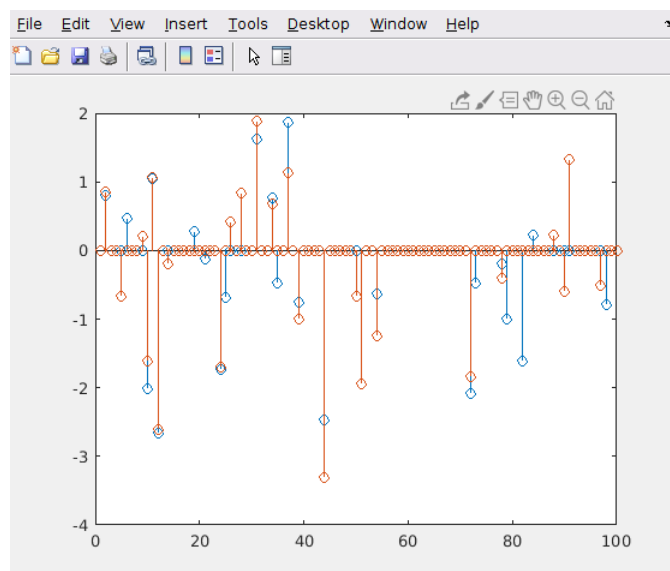
4.3 $K = 16, M = 50, N = 100$

将稀疏性系数 K 继续增大到 16，由图可知此时重构向量与原向量之间出现误差



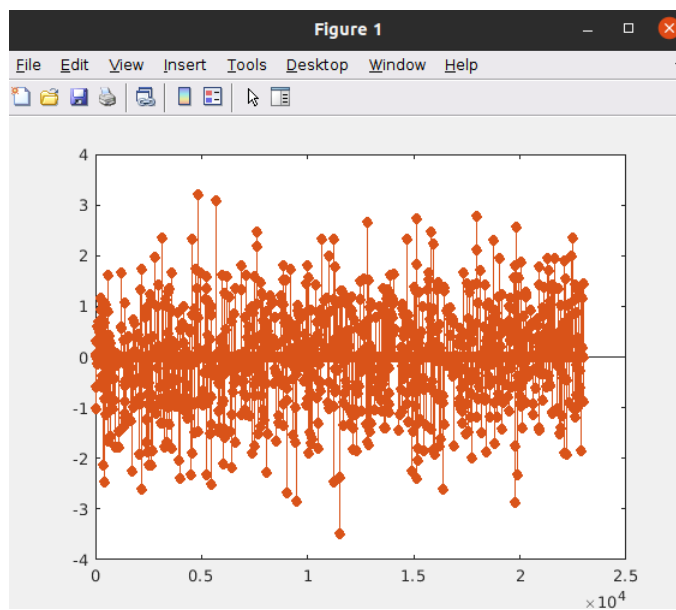
4.4 $K = 24, M = 50, N = 100$

当稀疏性系数 K 继续增大到 24 后，重构向量与原向量之间的误差进一步增大



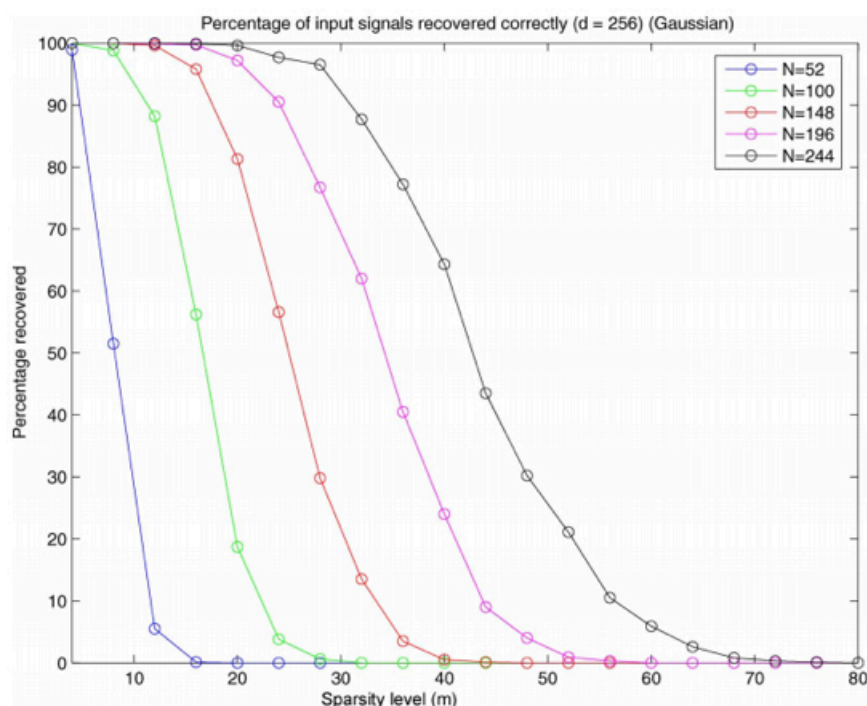
4.5 $K = 1000, M = 15000, N = 23000$

考虑第二组数据，由图可知重构向量与原向量几乎没有误差



4.6 结果分析

- 1) 对于两组输入数据, 分析其 CPU 运行时间, 可以发现: 对于小规模输入, 正交匹配追踪算法可以在几毫秒内求出结果; 而对稍大规模数据, 该算法的求解效率依然很可观;
- 2) 根据第一组实验, 在确定 M 和 N 后, K 的取值决定了最后重构向量的表现: $K \ll N$ 时重构向量与原向量几乎无误差, 而随着 K 的增大, 重构向量与原向量之间的误差也越来越大, 根据文献 [1] 可以看出信号稀疏度 K 与重构成功概率之间的关系:



5 实验总结

- 1) 通过计算程序运行 CPU 时间可以发现, 正交匹配追踪算法的时间复杂度并不高, 这是由于它本质上是一个贪心算法, 通过稀疏性系数 K 来决定迭代次数, 这样就避免了对整个系数矩阵进行求逆等耗时的操作;
- 2) 在进行算法设计过程中, 我考虑利用残差向量寻找到 A 中与其内积绝对值最大的列后, 将该列置为零。后来发现这一步是不必要的, 因为在之后的轮次中, 残差向量与该列正交, 所以不会出现重复选择某一列的情况;
- 3) 对于“增大稀疏性系数 K 后误差变大”这一现象, 我认为可以类比主成分分析 (principal component analysis, PCA), 正交匹配算法每轮选择与残差向量内

积绝对值最大的列，可以认为这些列最大程度地保留了向量的信息，而随着 K 的增大，所选择的列越多，这样势必会加入一些与向量相关性不大的列，从而给信号带来噪声，使得重构误差增加。

6 参考文献

[1] Joel A. Tropp and Anna C. Gilbert. Signal Recovery From Random Measurements Via Orthogonal Matching Pursuit[J]. IEEE Transactions on Information Theory, VOL. 53, NO. 12, DECEMBER 2007.