

0.1 线性判别分析

0.1.1 摘要

本期我们将学习二分类-硬输出的另一种算法：线性判别分析，这实际上也是一种降维的算法。

选定一个方向，将高维样本投影到这个方向上，从而对样本进行二分类。

0.1.2 算法思想

线性判别分析的核心思想是使投影后的数据满足两个条件：

- 相同类内部的样本距离接近
- 不同类别之间的距离较大

0.1.3 算法

要降维，我们首先要知道如何计算投影。

我们假定样本为 x ，沿 w 方向做投影

我们知道： $w x = \|w\| \|x\| \cos \theta$

这里我们假设 $\|w\| = 1$ ，确定唯一的 w ，防止放缩导致无数解

所以 $w x = \|x\| \cos \theta$

而 $\|x\| \cos \theta$ 正是投影的定义

所以样本点在向量 w 上的投影长度为 $w x$

故投影长度 $z = w^T x$

我们假定属于两个类的样本数量分别为 N_1, N_2

下面对于第一个条件：相同类内部的样本距离接近，我们使用方差矩阵来表征每个类内部的总体分布。这里我们使用协方差矩阵的定义，用 S 表示原数据 x 的协方差矩阵

$$\begin{aligned} C_1 : Var_z[C_1] &= \frac{1}{N_1} \sum_{i=1}^{N_1} (z_i - \bar{z}_{c1})(z_i - \bar{z}_{c1})^T \\ &= \frac{1}{N_1} \sum_{i=1}^{N_1} (w^T x_i - \frac{1}{N_1} \sum_{j=1}^{N_1} w^T x_j) (w^T x_i - \frac{1}{N_1} \sum_{j=1}^{N_1} w^T x_j)^T \\ &= w^T \frac{1}{N_1} \sum_{i=1}^{N_1} (x_i - \frac{1}{N_1} \sum_{j=1}^{N_1} x_j) (x_i - \frac{1}{N_1} \sum_{j=1}^{N_1} x_j)^T w \\ &= w^T \frac{1}{N_1} \sum_{i=1}^{N_1} (x_i - \bar{x}_{c1}) (x_i - \bar{x}_{c1})^T w \\ &= w^T S_1 w \end{aligned} \tag{1}$$

$$\begin{aligned}
C_2 : Var_z[C_2] &= \frac{1}{N_2} \sum_{i=1}^{N_2} (z_i - \bar{z}_{c2})(z_i - \bar{z}_{c2})^T \\
&= w^T S_2 w
\end{aligned} \tag{2}$$

所以类内距离可以记为：

$$Var_z[C_1] + Var_z[C_2] = w^T (S_1 + S_2) w$$

对于第二个条件：不同类别之间的距离较大

我们可以用两个类的投影均值表示类间距离：

$$\begin{aligned}
(z_{c1} - z_{c2})^2 &= \left(\frac{1}{N_1} \sum_{i=1}^{N_1} w^T x_i - \frac{1}{N_2} \sum_{i=1}^{N_2} w^T x_i \right)^2 \\
&= \left(w^T \left(\frac{1}{N_1} \sum_{i=1}^{N_1} x_i - \frac{1}{N_2} \sum_{i=1}^{N_2} x_i \right) \right)^2 \\
&= (w^T (\bar{x}_{c1} - \bar{x}_{c2}))^2 \\
&= w^T (\bar{x}_{c1} - \bar{x}_{c2})(\bar{x}_{c1} - \bar{x}_{c2})^T w
\end{aligned} \tag{3}$$

好，现在再回头看看我们的两个条件：

- 相同类内部的样本距离接近
- 不同类别之间的距离较大

我们很容易给出一个直观的损失函数：

$$L(w) = \frac{Var_z[C_1] + Var_z[C_2]}{(z_{c1} - z_{c2})^2}$$

通过最小化损失函数，我们得到最优的 w ：

$$\begin{aligned}
\hat{w} &= argmin(L(w)) = argmin\left(\frac{Var_z[C_1] + Var_z[C_2]}{(z_{c1} - z_{c2})^2}\right) \\
&= argmin\left(\frac{w^T (S_1 + S_2) w}{w^T (\bar{x}_{c1} - \bar{x}_{c2})(\bar{x}_{c1} - \bar{x}_{c2})^T w}\right) \\
&= argmin\left(\frac{w^T S_w w}{w^T S_b w}\right)
\end{aligned} \tag{4}$$

其中：

- S_w 为 with-class: 类内方差
- S_b 为 between-class: 类间方差

下面对上式做偏导：

$$\begin{aligned}
\frac{\partial L(w)}{\partial w} &= \frac{\partial}{\partial w} (w^T S_w w) (w^T S_b w)^{-1} \\
&= 2S_b w (w^T S_w w)^{-1} - 2w^T S_b w (w^T S_w w)^{-2} S_w w = 0
\end{aligned}$$

对方程做变换：

$$\begin{aligned}(w^T S_b w) S_w w &= S_b w (w^T S_w w) \\ (w^T S_b w) w &= S_w^{-1} S_b w (w^T S_w w)\end{aligned}$$

注意到， $w^T S_b w$ 与 $w^T S_w w$ 的形状为： $(1,p)(p,p)(p,1) = (1,1)$
因此这两项都为标量，只是对向量的大小进行放缩，不改变方向，因此上式更为：

$$w \propto S_w^{-1} S_b w = S_w^{-1} (x_{c1}^- - x_{c2}^-) (x_{c1}^- - x_{c2}^-)^T w$$

又因为 $(x_{c1}^- - x_{c2}^-)^T w$ 也为标量，因此得到最终的式子：

$$\hat{w} \propto S_w^{-1} (x_{c1}^- - x_{c2}^-)$$

因此 $S_w^{-1} (x_{c1}^- - x_{c2}^-)$ 即为我们要寻找的方向，最后可以归一化得到单位的 w

0.1.4 实作

```
import numpy as np
import os
os.chdir("../")
from models.linear_models import LDA

x = np.linspace(0, 100, num=100)
w1, b1 = 0.1, 10
w2, b2 = 0.3, 30
epsilon = 2
k = 0.2
b = 20
w = np.asarray([-k, 1])
v1 = x * w1 + b1 + np.random.normal(scale=epsilon, size=x.shape)
v2 = x * w2 + b2 + np.random.normal(scale=epsilon, size=x.shape)
x1 = np.c_[x, v1]
x2 = np.c_[x, v2]
l1 = np.ones(x1.shape[0])
l2 = np.zeros(x2.shape[0])
data = np.r_[x1, x2]
label = np.r_[l1, l2]

model = LDA()
model.fit(x1, x2)
model.draw(data, label)
```