Ejemplo matriz rango incompleto - Descomposición SVD

Sea
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$
 una matriz de rango 1.

Buscamos factorización $A = U\Sigma V^t$ con

- $V \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$
- $\Sigma \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$
- $V \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ buscamos: } U \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \Sigma \in \mathbb{R}^{3 \times 2} \quad V \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

PASO 1: Calculo de Σ y V

Buscamos autovectores y autovalores de A^tA :

$$A^{t}A = \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \qquad \lambda_{1} = 4, \quad x_{1} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$
$$\lambda_{2} = 0, \quad x_{2} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_1 = \sqrt{\lambda_1} = 2, \quad v_1 = \frac{x_1}{\|x_1\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_2 = \lambda_2 = 0, \quad v_2 = \frac{x_2}{\|x_2\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1\\1 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ buscamos: } U \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \Sigma \in \mathbb{R}^{3 \times 2} \quad V \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

PASO 2: Calculo de U

Definimos:
$$u_1:=\frac{Av_1}{\sigma_1}=\frac{\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}\frac{1}{\sqrt{2}}\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}}{2}=\frac{1}{\sqrt{2}}\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Buscamos u_2 y u_3 tal que:

$$||u_2||_2 = ||u_3||_2 = 1$$

$$u_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad u_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad u_3 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ buscamos: } U \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \Sigma \in \mathbb{R}^{3 \times 2} \quad V \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

Reconstruimos
$$A \begin{pmatrix} | & | \\ v_1 & v_2 \\ | & | \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} | & | \\ \sigma_1 u_1 & 0 \\ | & | \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} | & | \\ u_1 & u_2 \\ | & | \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sigma_1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow$$

$$A \begin{pmatrix} | & | \\ v_1 & v_2 \\ | & | \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} | & | & | \\ u_1 & u_2 & u_3 \\ | & | & | \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sigma_1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 0 & -1/\sqrt{2} \\ 0 & 1 & 0 \\ 1/\sqrt{2} & 0 & 1/\sqrt{2} \end{pmatrix}}_{U} \underbrace{\begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}}_{\Sigma} \underbrace{\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}}_{V^{t}}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ buscamos: } U \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \Sigma \in \mathbb{R}^{3 \times 2} \quad V \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

A qué espacios pertenecen u_1 y v_2 ?

$$Av_1 = \sigma_1 u_1$$

$$Av_2 = 0$$

A que espacios pertenecen v_1 , u_2 y u_3 ?

$$A^t u_1 = \sigma_1 v_1$$

$$A^t u_2 = 0$$

$$A^t u_3 = 0$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ buscamos: } U \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \Sigma \in \mathbb{R}^{3 \times 2} \quad V \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

A qué espacios pertenecen u_1 y v_2 ?

$$Av_1 = \sigma_1 u_1 \Rightarrow u_1 \in Im(A)$$

$$Av_2 = 0 \Rightarrow v_2 \in Nu(A)$$

A que espacios pertenecen v_1 , u_2 y u_3 ?

$$A^t u_1 = \sigma_1 v_1 \Leftrightarrow u_1^t A = \sigma_1 v_1^t \Rightarrow v_1 \in \text{espacio fila} = Im(A^t)$$

 $A^t u_2 = 0 \Rightarrow u_2 \in Nu(A^t)$

$$A^t u_3 = 0 \Rightarrow u_3 \in Nu(A^t)$$

Espacios Fundamentales

Espacios fundamentales asociados a una matriz $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$

- ▶ Espacio columna: $Im(A) = \{Ax : x \in \mathbb{R}^n\} \subseteq \mathbb{R}^m$
- ▶ Espacio nulo: $Nu(A) = \{x \in \mathbb{R}^n : Ax = 0\} \subseteq \mathbb{R}^n$
- ▶ Espacio fila: $Im(A^t) = \{A^ty : y \in \mathbb{R}^m :\} \subseteq \mathbb{R}^n$
- ▶ Espacio nulo izquierdo: $N(A^t) = \{x \in \mathbb{R}^m : x^t A = 0\} \subseteq \mathbb{R}^m$

La SVD provee bases para los 4 espacios fundamentales

- ▶ Espacio columna: $Im(A) = \langle u_1, \dots, u_r \rangle \subseteq \mathbb{R}^m$
- ▶ Espacio nulo izquierdo: $Nu(A^t) = \langle u_{r+1}, \dots, u_n \rangle \subseteq \mathbb{R}^m$
- Espacio fila: $Im(A^t) = \langle v_1, \dots, v_r \rangle \subseteq \mathbb{R}^n$
- ▶ Espacio nulo: $Nu(A) = \langle v_{r+1}, \dots, v_m \rangle \subseteq \mathbb{R}^n$

Lo cual implica:

- $ightharpoonup Im(A) \oplus Nu(A^t) = \langle u_1, \dots, u_n \rangle = \mathbb{R}^m$
- $Im(A^t) \oplus Nu(A) = \langle v_1, \dots, v_m \rangle = \mathbb{R}^n$

Y:

- $\blacktriangleright Im(A) \perp Nu(A^t)$
- $ightharpoonup Im(A^t) \perp Nu(A)$

Sea
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$
 una matriz de rango 1.

Buscamos factorización $A = U\Sigma V^t$ con

- $IU \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$
- $\Sigma \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$
- $V \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$

Pasos para hallar SVD de una matriz de rango 1:

- 1. $\{(\lambda_i, x_i)\}_{i=1,2}$ eigenpairs de A^tA 1. $\{(\lambda_i, x_i)\}_{i=1,2,3}$ eigenpairs de AA^t
- 2. $\sigma_i := \sqrt{\lambda_i}$ $v_i := x_i/\|x_i\|$, i = 1, 2 2. $\sigma_i := \sqrt{\lambda_i}$ $u_i := x_i/\|x_i\|$, i = 1, 2 3. $u_1 := \frac{Av_1}{\sigma_1}$ 3. $v_1 := \frac{A^t u_1}{\sigma_1}$
- 4. Extender a base ortonormal: u_2,u_3 4. Extender a base ortonormal: v_2

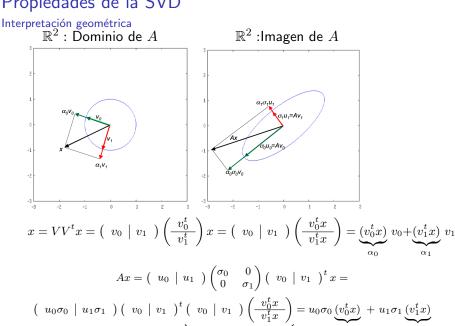
Sea $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ una matriz de rango r. Buscamos factorización $A = U \Sigma V^t$ con

- $IU \in \mathbb{R}^{m \times m}$
- $\Sigma \in \mathbb{R}^{m \times n}$
- $V \in \mathbb{R}^{n \times n}$

Pasos para hallar SVD de una matriz de rango r:

- 1. (λ_i, x_i) eigenpairs de $A^t A$
- 2. $\sigma_i := \sqrt{\lambda_i} \quad v_i := x_i/\|x_i\|$
- 3. $u_i := \frac{Av_i}{\sigma_i}$ para $i = 1, \dots, r$
- 4. Extender a base ortonormal: u_{r+1}, \ldots, u_m

- 1. (λ_i, x_i) eigenpairs de AA^t
- $2. \ \sigma_i := \sqrt{\lambda_i} \quad u_i := x_i / \|x_i\|$
- 3. $v_i := \frac{A^t u_i}{\sigma_i}$ para $i = 1, \dots, r$
- 4. Extender a base ortonormal: v_{r+1},\ldots,v_n



Interpretación geométrica

