

Asimismo, el tono del cabello y las líneas de la cara también son diferentes entre estos dos grupos.

NOTAS: • La función "MVAfacebank10.R" manda un mensaje donde dice que X_6 está asociada con sonrisa. Esto se aprecia en las caras.

- Para clasificación, las caras similares podrían formar subgrupos en los datos.
- Outliers se podrían identificar en caras con rasgos extremos.

2 Las curvas de Andrews

De nuevo es la idea de representar vectores en \mathbb{R}^p ($p > 3$) como objetos en 2 dimensiones.

$$x_i = (x_{i1}, x_{i2}, \dots, x_{ip}) \leftrightarrow f_i(t)$$

donde la función $f_i(t)$ está dada por

$$f_i(t) = \begin{cases} \frac{x_{i1}}{\sqrt{2}} + x_{i2} \sin(t) + x_{i3} \cos(t) + \dots + x_{ip-1} \sin\left(\frac{p-1}{2}t\right) + x_{ip} \cos\left(\frac{p-1}{2}t\right) & \text{si } p \text{ es impar,} \\ \frac{x_{i1}}{\sqrt{2}} + x_{i2} \sin(t) + x_{i3} \cos(t) + \dots + x_{ip} \sin\left(\frac{p}{2}t\right) & \text{si } p \text{ es par.} \end{cases}$$

La idea de usar esta función proviene de considerar una serie de Fourier:

$$(A) \dots g(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} \{a_n \cos(nt) + b_n \sin(nt)\}; \quad -\pi < t < \pi$$

La función $f_i(t)$ se puede escribir como en (A)

$$\text{si } a_0 = x_{i1}\sqrt{2}; \quad a_1 = x_{i3}; \quad b_1 = x_{i2}; \quad \dots$$

$$a_{\frac{p-1}{2}} = x_{ip}; \quad b_{\frac{p-1}{2}} = x_{ip-1}; \quad a_{\frac{p-1}{2}+1} = 0 = b_{\frac{p-1}{2}+1};$$

$$a_{\frac{p-1}{2}+2} = 0 = b_{\frac{p-1}{2}+2}; \quad \dots \quad \text{Cuendo } p \text{ es impar}$$

Y cuando p es par

$$a_0 = x_{i1}\sqrt{2}; \quad a_1 = x_{i3}; \quad b_1 = x_{i2}; \quad \dots$$

$$a_{\frac{p}{2}-1} = x_{ip-1}; \quad b_{\frac{p}{2}-1} = x_{ip-2}; \quad a_{\frac{p}{2}} = 0; \quad b_{\frac{p}{2}} = x_{ip}$$

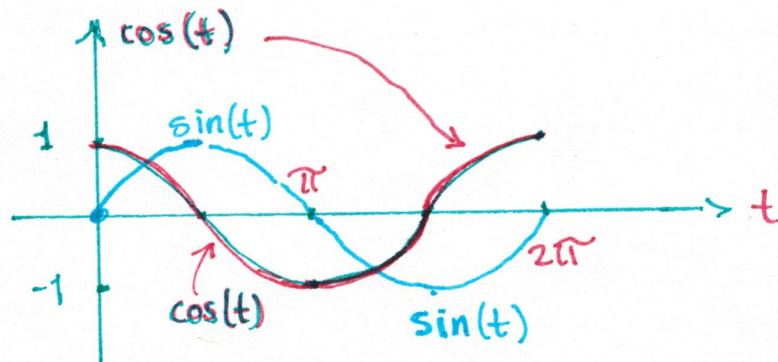
$$a_{p/2+1} = 0 = b_{p/2+1} ; a_{p/2+2} = 0 = b_{p/2+2} ; \dots$$

Sobre el intervalo $[0, 2\pi]$:

En la serie de Fourier (A), para valores "pequeños" de n , los coeficientes a_n y b_n están asociados a funciones que "no oscilan mucho"

"Frecuencias Bajas"

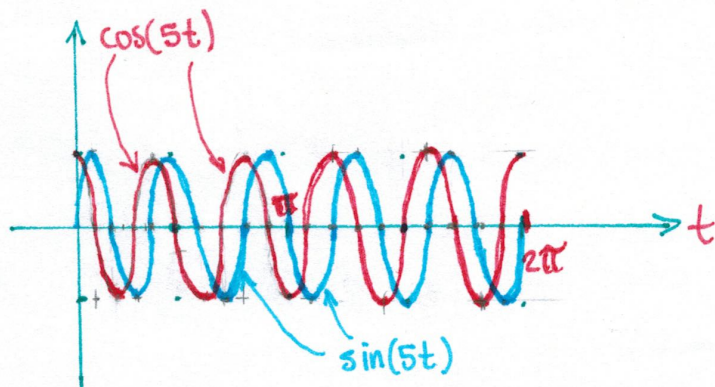
P. ej. $n=1$ a_1 re-escala el valor de $\cos(t)$



$n=1$ b_1 re-escala el valor de $\sin(t)$.

"Frecuencias altas"

Pero si $n=5$ a_5 re-escala el valor de $\cos(5t)$

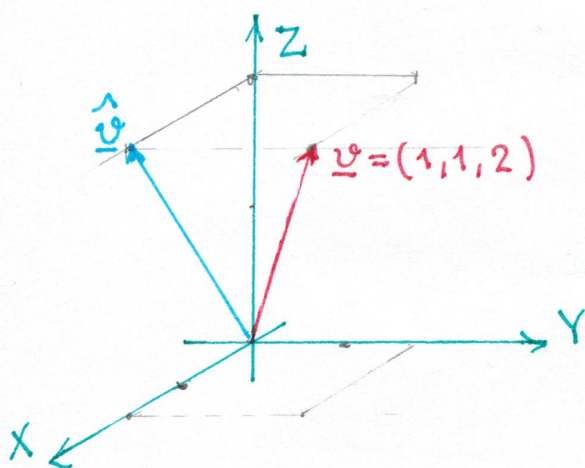


b_5 re-escala el valor de $\sin(5t)$

Si n no es muy "pequeña" a_n y b_n están asociados a funciones que "oscilan más" que cuando n es "pequeña".

En análisis de Fourier se dice que los primeros términos en (A) están asociados a "frecuencias bajas" y mientras más grande sea n , el correspondiente término se asocia a una "frecuencia más alta". (1)

Ahora, recordemos el concepto de proyección ortogonal en espacios vectoriales de dimensión finita



$$H = \mathbb{R}^3$$

$$V = \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \exists \alpha, \beta \in \mathbb{R} \text{ con } (x, y, z) = \alpha(1, 0, 0) + \beta(0, 0, 1) \}$$

$$V = \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : (x, y, z) = (\alpha, 0, \beta); \alpha \in \mathbb{R}, \beta \in \mathbb{R} \}$$

(1) En Física se define la frecuencia como el número de veces que se repite un ciclo en una unidad de tiempo. Las funciones seno y coseno repiten un ciclo en el intervalo $[0, 2\pi]$

Para calcular la proyección $\hat{\underline{v}}$ del vector \underline{v} en el subespacio V , necesitamos encontrar α' y β' en \mathbb{R} tales que

$$\hat{\underline{v}} = \alpha'(1,0,0) + \beta'(0,0,1). \quad \dots (B)$$

Debido a que $\{(1,0,0), (0,0,1)\}$ es una base ortonormal para V , podemos calcular

$$\langle \underline{v}, (1,0,0) \rangle = 1 \cdot 1 + 1 \cdot 0 + 2 \cdot 0 = 1 = \alpha',$$

$$\langle \underline{v}, (0,0,1) \rangle = 1 \cdot 0 + 1 \cdot 0 + 2 \cdot 1 = 2 = \beta'.$$

Entonces, por (B) $\hat{\underline{v}} = (1,0,2)$.

Los coeficientes α' y β' en (B) representan re-escalamientos de $(1,0,0)$ y de $(0,0,1)$ necesarios para obtener $\hat{\underline{v}}$.

En general, si H es un espacio vectorial de dimensión finita y $\{\underline{u}_1, \dots, \underline{u}_n\}$ es una base ortonormal de H , entonces para cada $\underline{v} \in H$ existen $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ en \mathbb{R} t.q.

$$\underline{v} = \sum_{i=1}^n \alpha_i \underline{u}_i \quad \dots \dots (B')$$

Los coeficientes d_1, \dots, d_n en (B') representan re-escalamientos de $\underline{u}_1, \dots, \underline{u}_n$ necesarios para obtener \underline{v} .

En análisis de Fourier, la representación (A) de una función $g(t)$ se puede entender en forma similar a lo dicho arriba para combinaciones lineales de vectores ortonormales que generan a un espacio vectorial.

Para cada n :

- a_n y b_n son los re-escalamientos de $\cos(nt)$ y $\sin(nt)$ necesarios para obtener $g(t)$
- Si la magnitud de $A_n = \begin{bmatrix} a_n & b_n \end{bmatrix}$ es "grande", entonces la función $\cos(nt)$ es importante para describir a $g(t)$ a través de (A) , (análogamente si b_n tiene magnitud grande, $\sin(nt)$ es importante para describir $g(t)$ a través de (A)).
- Como consecuencia del punto anterior