

Дополнительная лекция



Вектора и операции над ними. Операции с матрицами. Производная и градиент. Градиентный спуск. Матричные разложения. Понижение размерности.

Даниил Корбут

Специалист по Анализу Данных

Векторы

Вектор — упорядоченный конечный список чисел.
Вектора обычно записываются как вертикальный список,
например:

$$\begin{bmatrix} -1.1 \\ 0.0 \\ 3.6 \\ -7.2 \end{bmatrix} \quad \begin{pmatrix} -1.1 \\ 0.0 \\ 3.6 \\ -7.2 \end{pmatrix}$$

Вектор может быть записан также в следующем виде:

$$(-1.1, 0.0, 3.6, -7.2)$$

Скалярное произведение векторов

Скалярное произведение векторов (dot product по англ.) - это скаляр (число), полученное в результате перемножения длин векторов на косинус угла между ними.

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos(\alpha)$$

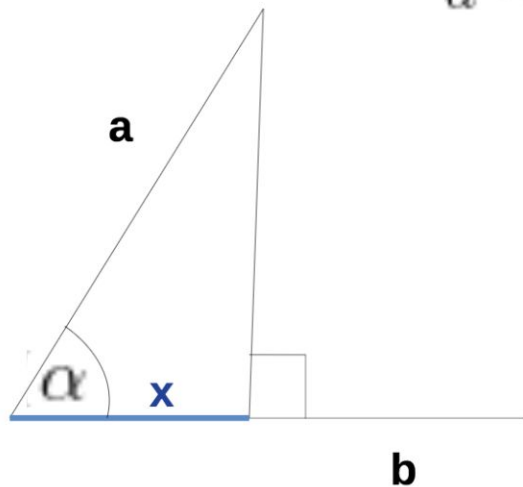
Если известны координаты векторов, то скалярное произведение можно посчитать по формуле:

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = x_a \cdot x_b + y_a \cdot y_b$$

где $\vec{a}(x_a; y_a)$ и $\vec{b}(x_b; y_b)$ вектора в двумерном пространстве

Проекция одного вектора на другой

Длина вектора x , полученного в результате проекции вектора a на вектор b , равна делению скалярного произведения вектора **a** на вектор **b** на длину b .



$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos(\alpha)$$

$$\cos(\alpha) = \frac{|x|}{|a|}$$

$$|x| = \cos(\alpha) \cdot |a|$$

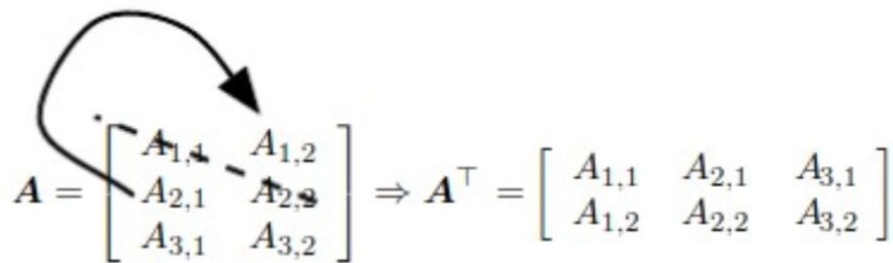
$$\cos(\alpha) \cdot |a| = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|b|}$$

$$|x| = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|b|}$$

Транспонирование матрицы

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 5 \\ 2 & 4 & 6 \end{bmatrix}$$

Транспонирование матрицы
— это замена строк на
столбцы.


$$A = \begin{bmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} \\ A_{2,1} & A_{2,2} \\ A_{3,1} & A_{3,2} \end{bmatrix} \Rightarrow A^T = \begin{bmatrix} A_{1,1} & A_{2,1} & A_{3,1} \\ A_{1,2} & A_{2,2} & A_{3,2} \end{bmatrix}$$

Транспонирование матрицы можно рассматривать как отображение матрицы относительно главной диагонали.

Обратная матрица

Обратная матрица к данной — это матрица при перемножении которой с текущей матрицей получается единичная матрица.

$$\mathbf{A}\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{I}$$

Например:

$$B = \begin{bmatrix} 2 & 5 & 7 \\ 6 & 3 & 4 \\ 5 & -2 & -3 \end{bmatrix} \quad B^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -38 & 41 & -34 \\ 27 & -29 & 24 \end{bmatrix}$$
$$B \cdot B^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & 5 & 7 \\ 6 & 3 & 4 \\ 5 & -2 & -3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -38 & 41 & -34 \\ 27 & -29 & 24 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \mathbf{I}$$

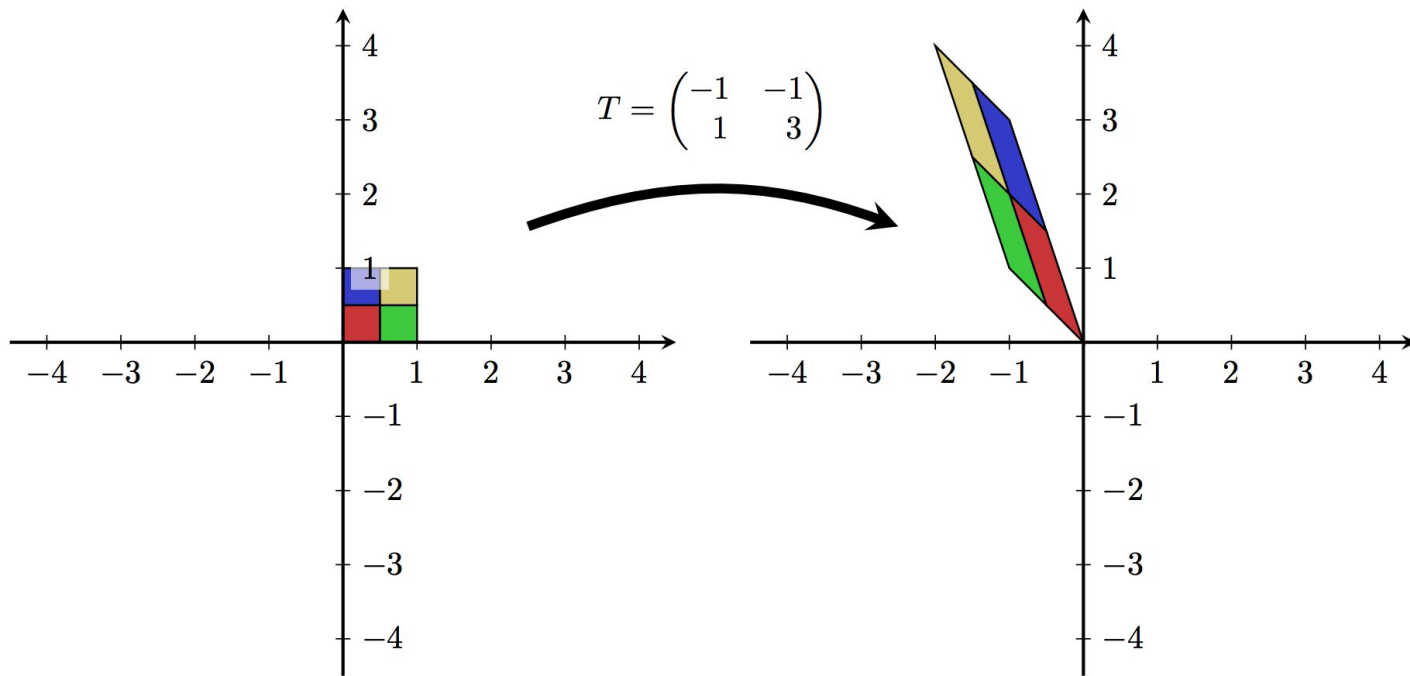
Перемножение матриц

Даны 2 матрицы: A и B. Умножение матрицы A на B можно выполнить, если количество столбцов матрицы A равно количеству строк матрицы B.

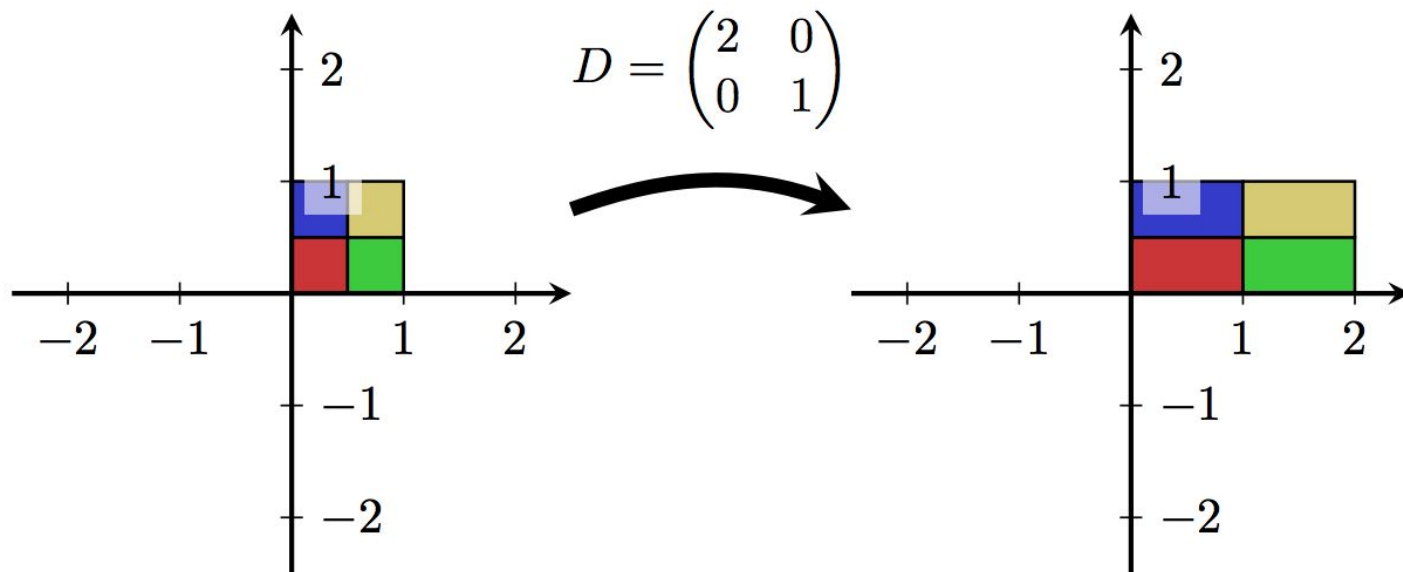
$$A \cdot B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 3 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & 2 \\ 3 & 1 \\ 1 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \cdot 4 + 2 \cdot 3 + 2 \cdot 1 & 1 \cdot 2 + 2 \cdot 1 + 2 \cdot 5 \\ 3 \cdot 4 + 1 \cdot 3 + 1 \cdot 1 & 3 \cdot 2 + 1 \cdot 1 + 1 \cdot 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 & 14 \\ 16 & 12 \end{pmatrix}$$

$$B \cdot A = \begin{pmatrix} 4 & 2 \\ 3 & 1 \\ 1 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 3 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \cdot 1 + 2 \cdot 3 & 4 \cdot 2 + 2 \cdot 1 & 4 \cdot 2 + 2 \cdot 1 \\ 3 \cdot 1 + 1 \cdot 3 & 3 \cdot 2 + 1 \cdot 1 & 3 \cdot 2 + 1 \cdot 1 \\ 1 \cdot 1 + 5 \cdot 3 & 1 \cdot 2 + 5 \cdot 1 & 1 \cdot 2 + 5 \cdot 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 & 10 & 10 \\ 6 & 7 & 7 \\ 16 & 7 & 7 \end{pmatrix}$$

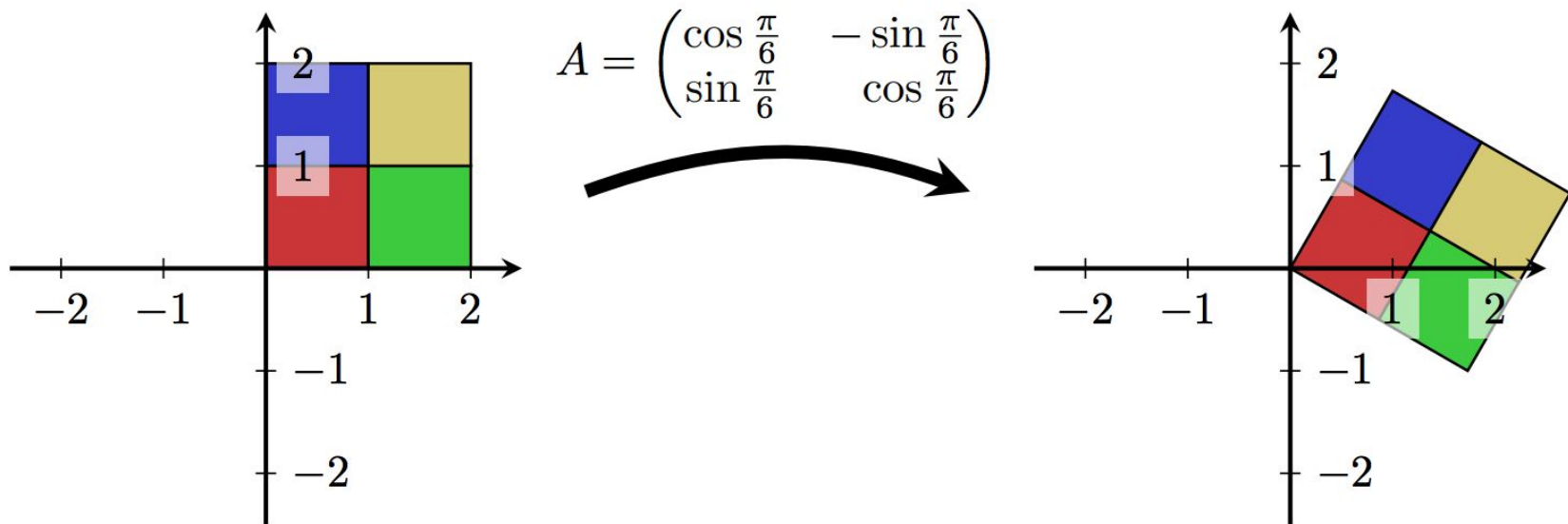
Типы матриц (преобразование пространства)



Типы матриц (преобразование пространства)



Типы матриц (преобразование пространства)



Типы матриц (преобразование пространства)

Масштабирование

$$\begin{bmatrix} S_1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & S_2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & S_3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} S_1 \cdot x \\ S_2 \cdot y \\ S_3 \cdot z \\ 1 \end{pmatrix}$$

Сдвиг

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & T_x \\ 0 & 1 & 0 & T_y \\ 0 & 0 & 1 & T_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x + T_x \\ y + T_y \\ z + T_z \\ 1 \end{pmatrix}$$

Типы матриц (преобразование пространства)

Матрица вращения вокруг оси X:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ \cos \theta \cdot y - \sin \theta \cdot z \\ \sin \theta \cdot y + \cos \theta \cdot z \\ 1 \end{pmatrix}$$

Матрица вращения вокруг оси Z:

$$\begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta \cdot x - \sin \theta \cdot y \\ \sin \theta \cdot x + \cos \theta \cdot y \\ z \\ 1 \end{pmatrix}$$

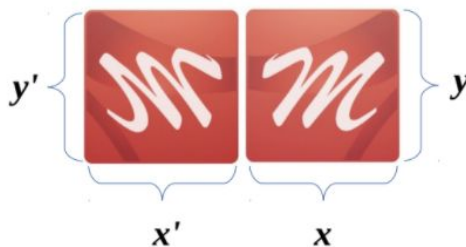
Матрица вращения вокруг оси Y:

$$\begin{bmatrix} \cos \theta & 0 & \sin \theta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin \theta & 0 & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta \cdot x + \sin \theta \cdot z \\ y \\ -\sin \theta \cdot x + \cos \theta \cdot z \\ 1 \end{pmatrix}$$

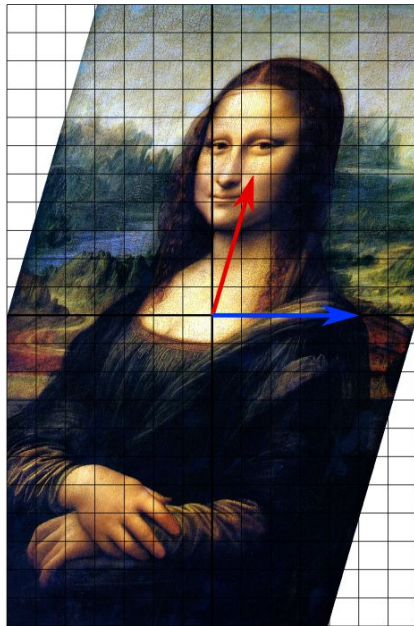
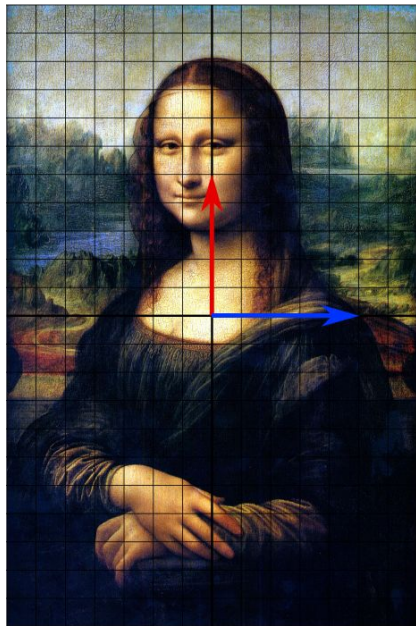
Типы матриц (преобразование пространства)

Чтобы получить зеркальное отображение объекта по горизонтали следует установить значение $a = -1$, по вертикали $d = -1$. Изменение обеих значений применяется для одновременного отображения по горизонтали и вертикали.

$$\begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$



Собственные векторы и собственные значения



Собственный вектор преобразования A

$$AX = \lambda X$$

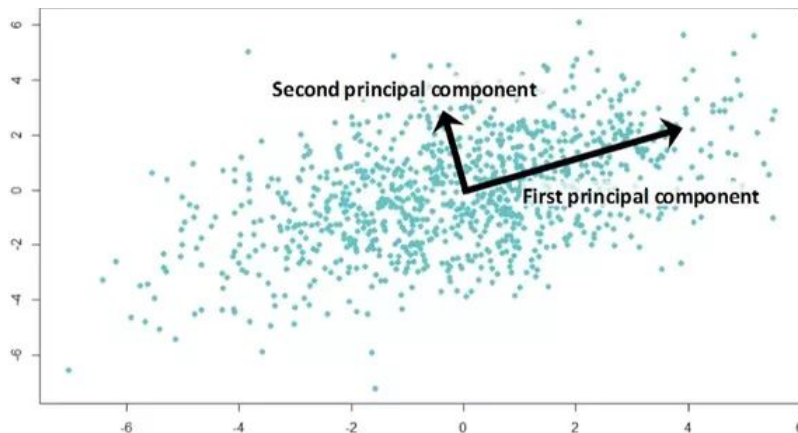
X - собственный вектор (ненулевой!)
 λ - собственное значение

!

У матрицы $n \times n$ не более n
собственных значений

Собственные векторы и собственные значения: применение

1. Собственные векторы - направления, в которых матрица лишь растягивает или сжимает векторы, но не поворачивает
2. Показывают направления наибольшего изменения
3. Возникают при уменьшении размера матрицы



Матричные разложения (спектральное разложение)

Разложение матрицы - представление в виде произведения некоторых других, обладающих интересными свойствами.

Пример: спектральное разложение X

$$X = S^T \cdot D \cdot S$$



X - симметричная, S - ортогональная, D - диагональная из собственных значений X .

Часто встречаются квадратичные формы

$$f(y) = y^T X y$$

с помощью спектрального разложения приводим к более простому виду:

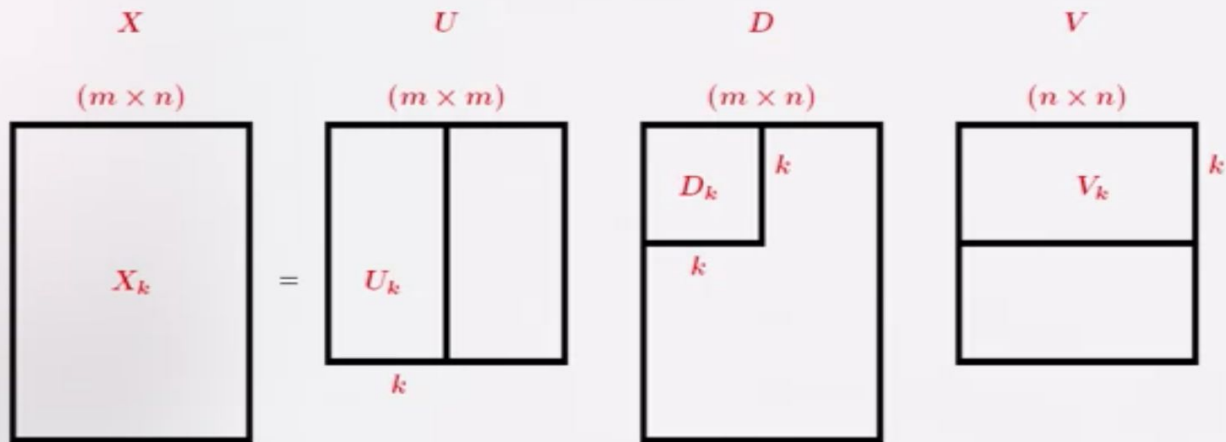
$$f(y) = y^T \cdot S^T \cdot D \cdot S \cdot y = (S \cdot y)^T \cdot D \cdot (S \cdot y) = z^T \cdot D \cdot z = \sum_{i=1}^n \lambda_i z_i^2,$$

Матричные разложения (сингулярное разложение)

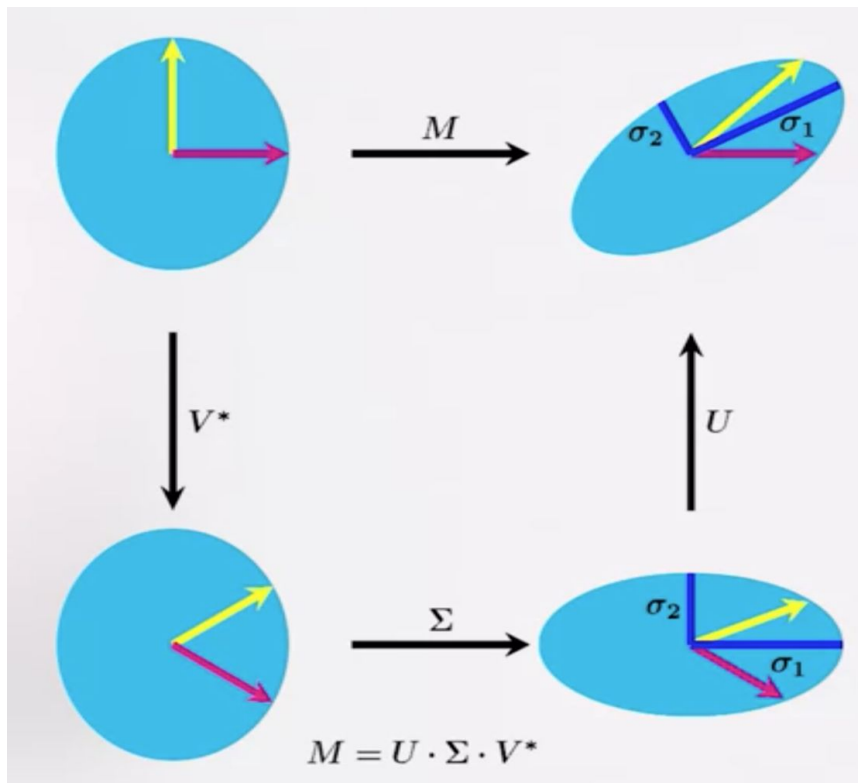
Но это была симметричная матрица, что в случае произвольной?

$$\triangleright X = UDV$$

$\triangleright U, V$ — ортогональные, D —
диагональная



Матричные разложения (сингулярное разложение)



Сингулярное разложение представляет линейное преобразование в виде композиции: вращения, растяжения по осям, вращения.

Матричные разложения (приближение матрицей меньшего ранга)

- Матрица задаёт отображение, ранг в какой-то степени мера “сложности” отображения
- Ранг - максимальное количество линейно независимых столбцов или строк
- Ранг - максимальный размер подматрицы с ненулевым определителем



$\text{rank}(X) \leq \min(n, m)$, если X - матрица $m \times n$

Пусть $X = AB$, A размера (m, k) , B размера (k, n)

Пусть также $k < m$, $k < n$

Что можно сказать о ранге X ?

Матричные разложения (приближение матрицей меньшего ранга)

Зачем приближать матрицу матрицей меньшего ранга?

Мы предполагаем, что матрица преобразования X на самом деле более простая.

Что значит приблизить

$$\triangleright X \approx X' = UV^T$$

$$\triangleright U - m \times k, V - n \times k$$

Просто наилучшее приближение по
норме: $\|X - UV^T\| \rightarrow \min$

Матричные разложения (приближение матрицей меньшего ранга)

Что значит приблизить

$$\triangleright X \approx X' = UV^T$$

$$\triangleright U - m \times k, V - n \times k$$

Просто наилучшее приближение по
норме: $\|X - UV^T\| \rightarrow \min$

$$\|X\|_F = \sqrt{\sum_{i,j} x_{ij}^2}$$

Итоговая задача выглядит так:

$$U, V = \underset{U \in \mathbb{R}^{m \times k}, V \in \mathbb{R}^{n \times k}}{\operatorname{argmin}} \sum_{i,j} (x_{ij} - u_i^T v_j)^2$$

Матричные разложения (пример применения)

- › Пусть X – матрица признаков объектов
- › Тогда U – матрица новых признаков
- › При $k < n$ преобразование признаков понижает размерность пространства
- › По U с максимальной возможной точностью восстанавливаются исходные признаки X

Матричные разложения (пример применения)

- › Пусть X – матрица с оценками x_{ij} , поставленными пользователем i фильму j
- › Некоторые значения матрицы неизвестны
- › $x_{ij} \approx \widehat{x_{ij}} = u_i v_j$, где u_i отражает интересы пользователя, а v_j – признаковое описание фильма
- › Идея: настроим u_i и v_j на известных x_{ij} , а неизвестные спрогнозируем
- › Будем рекомендовать фильмы, для которых спрогнозирована высокая оценка

Что делать с пропущенными значениями?

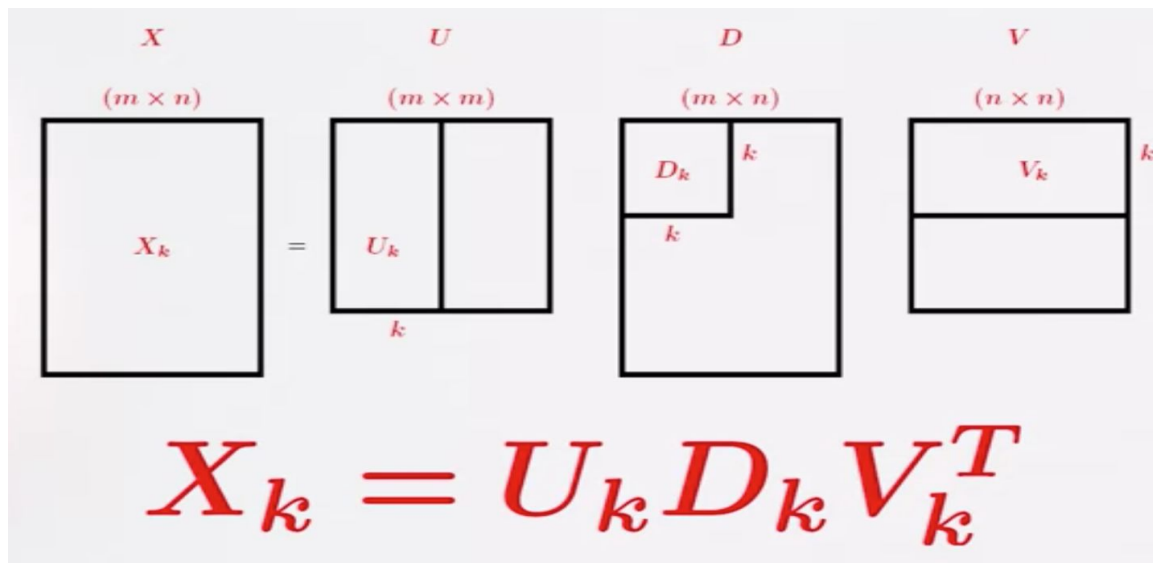
Матричные разложения (пример применения)

- › Пусть X – матрица с оценками x_{ij} , поставленными пользователем i фильму j
- › Некоторые значения матрицы неизвестны
- › $x_{ij} \approx \widehat{x_{ij}} = u_i v_j$, где u_i отражает интересы пользователя, а v_j – признаковое описание фильма
- › Идея: настроим u_i и v_j на известных x_{ij} , а неизвестные спрогнозируем
- › Будем рекомендовать фильмы, для которых спрогнозирована высокая оценка

$$U, V = \underset{U \in \mathbb{R}^{m \times k}, V \in \mathbb{R}^{n \times k}}{\operatorname{argmin}} \sum_{i,j: x_{ij} \neq 0} (x_{ij} - u_i^T v_j)^2$$

Матричные разложения (связь SVD и низкорангового приближения)

$$\hat{X} = \underset{\text{rg } \hat{X} \leq k}{\operatorname{argmin}} \|X - \hat{X}\| \quad X = U \cdot D \cdot V^T$$



Усечённый SVD

Матричные разложения (связь SVD и низкорангового приближения)

Оказывается, X_k - наилучшее приближение матрицы X матрицей ранга $\leq k$ по норме Фробениуса!

$$X_k = U_k D_k V_k^T$$

$$\hat{X}_k = \underset{rg(\hat{X}) \leq k}{\operatorname{argmin}} ||X - \hat{X}||_F$$

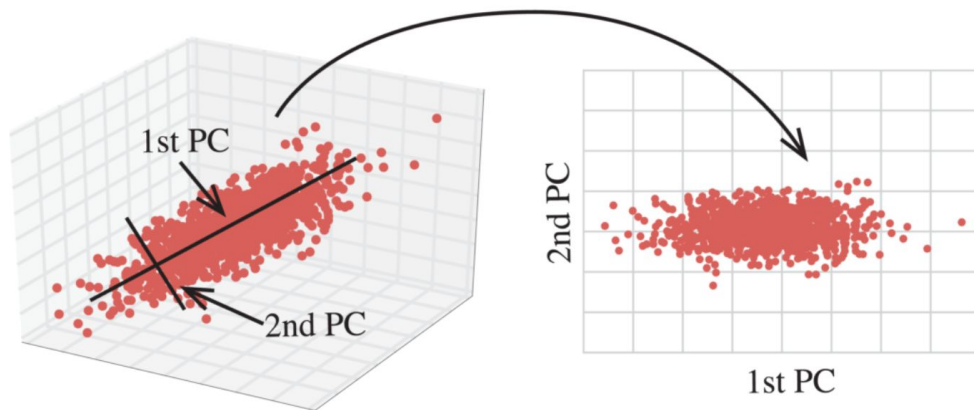
$$||X - \hat{X}||_F = \sqrt{\sum_{i,j} (x_{ij} - \hat{x}_{ij})^2}$$

Матричные разложения (рекомендательные системы)

» Вариант 1 (не очень правильно, но просто): сделать SVD, матрицу $U_k D_k$ использовать как матрицу профилей пользователей, а матрицу V_k как матрицу профилей фильмов, произведение профилей – прогноз оценки фильма

» Вариант 2 (более правильно, но нужно более глубоко вникнуть в метод): Не будем никак использовать SVD, а просто подберем U и V , минимизируя функционал

Понижение размерности: PCA

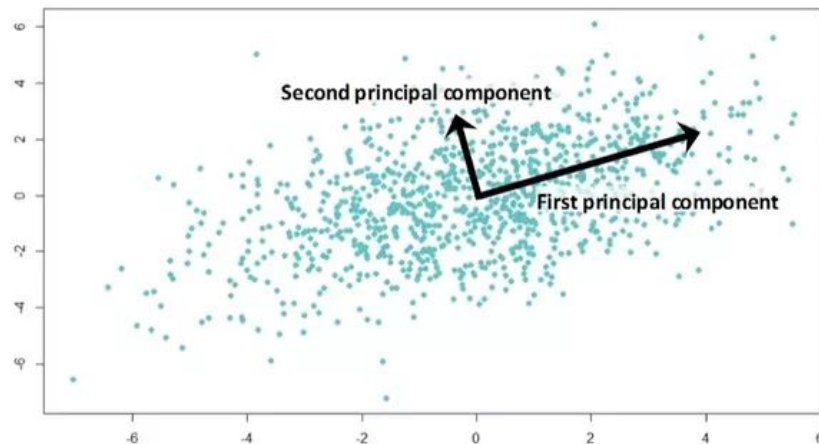


Один из основных способов уменьшить размерность данных, потеряв наименьшее количество информации.



Понижение размерности: РСА

- 1) Вычисляем матрицу ковариаций признаков
- 2) Находим собственные вектора матрицы ковариаций
- 3) Первые k векторов соответствующих k максимальным собственным значениям - компоненты нашего разложения



<https://medium.com/@sadatnazrul/the-dos-and-donts-of-principal-component-analysis-7c2e9dc8cc48>

Плюсы: возможность регуляции получаемой размерности (добавлении компонент по одной в зависимости от объяснённой дисперсии); скорость алгоритма; интерпретация

Минусы: линейность, предположение об ортогональности

Производная функции

Производная - мгновенная скорость роста функции в заданной точке.

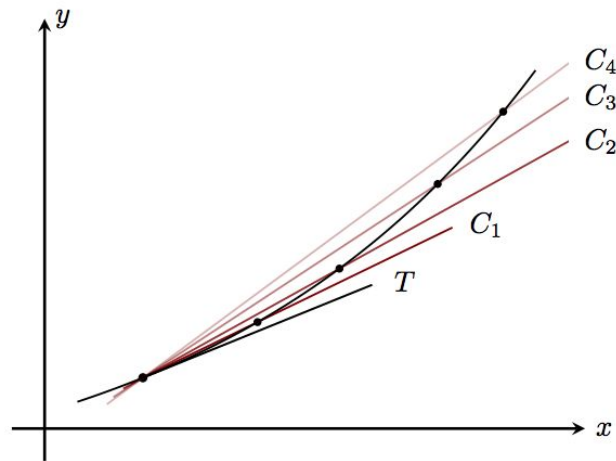
$$\frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x} = k.$$

Давайте посмотрим на линейную функцию $y=kx+b$

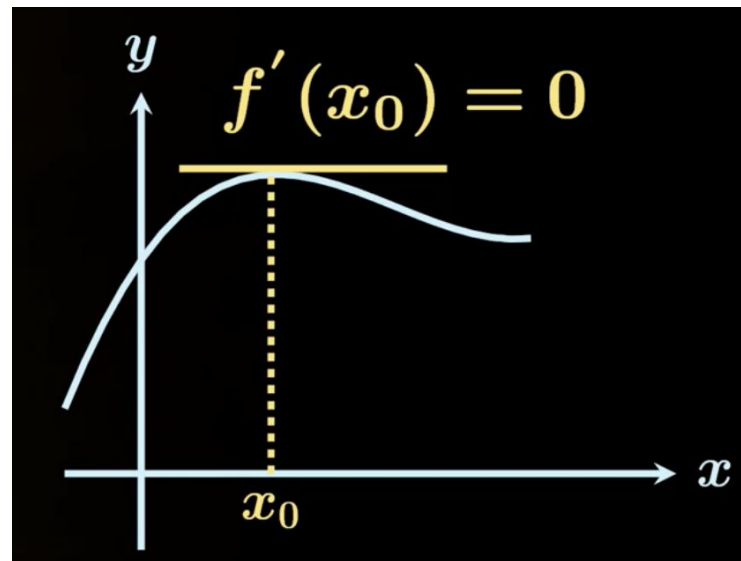
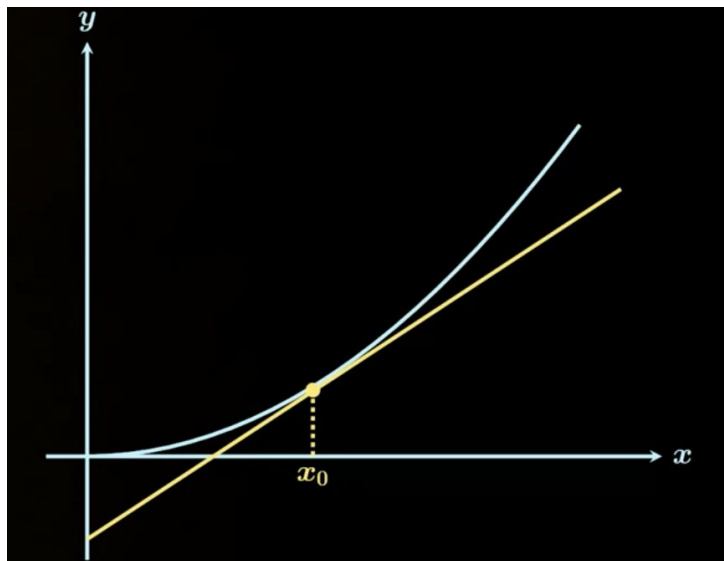
Как понять скорость роста для произвольной функции? **Предел!**

$$f'(x) = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}.$$

Гладкие функции - функции, производная которых непрерывна.

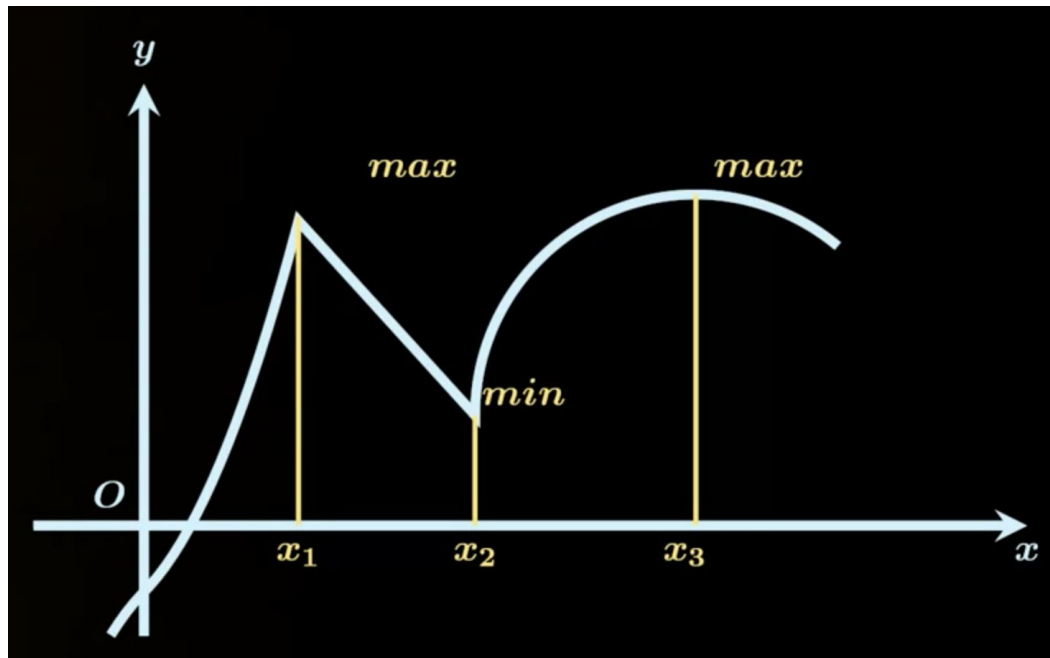
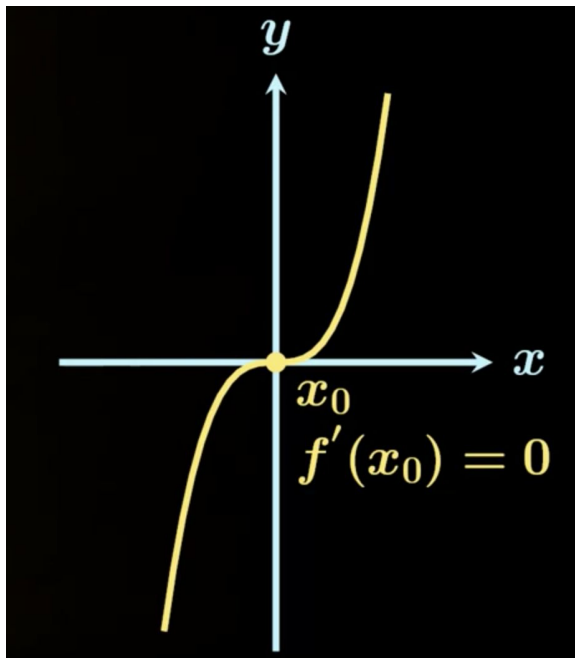


Экстремум функции и производная



В точках локальных экстремумов производная (если она определена (!), пример дальше) обязана равняться нулю.
Это **необходимое** условие.

Экстремум функции и производная



Однако равенство нулю производной **не является достаточным** условием локального экстремума. Также производная может быть вовсе не определена в точках локальных экстремумов.

Градиент и линии уровня функции

Если $f(x_1, \dots, x_n)$ — функция n переменных x_1, \dots, x_n , то n -мерный вектор из частных производных:

$$\text{grad } f = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n} \right)$$



называется **градиентом функции**.



Линией уровня функции называется множество точек, в которых функция принимает одно и то же фиксированное значение. Оказывается, что **градиент перпендикулярен линии уровня**.

Градиент в задачах оптимизации

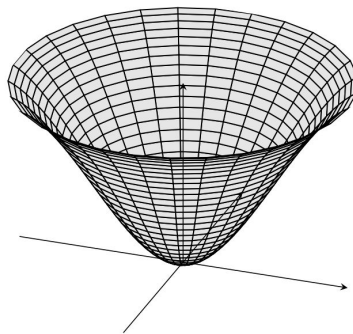
Задачей оптимизации называется задача по нахождению экстремума функции, например минимума:

$$f(x_1, \dots, x_n) \rightarrow \min$$

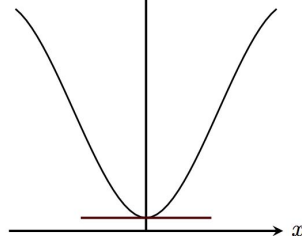
Такая задача часто встречается в приложениях, например при выборе оптимальных параметров рекламной компании, а также в задачах классификации.

Градиент в задачах оптимизации

Но не всегда задачу можно решать аналитически. В таком случае используется численная оптимизация. Наиболее простым в реализации из всех методов численной оптимизации является метод градиентного спуска.



$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{(0,0)} = 0$$



$$\left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{(0,0)} = 0$$

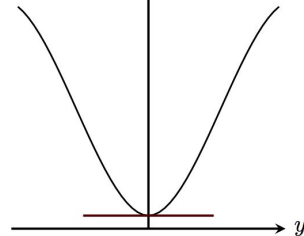


Рис. 2: Функция двух переменных достигает минимума в начале координат.

Градиентный спуск

Это итерационный метод. Решение задачи начинается с выбора начального приближения $\vec{x}^{[0]}$

После вычисляется приблизительное значение \vec{x}^1

Затем \vec{x}^2

и так далее...

! $\vec{x}^{[j+1]} = \vec{x}^{[j]} - \gamma^{[j]} \nabla F(\vec{x}^{[j]}),$ где $\gamma^{[j]}$ — шаг градиентного спуска.

Идея: идти в направлении наискорейшего спуска, а это направление задаётся антиградиентом $-\nabla F$.

Градиентный спуск

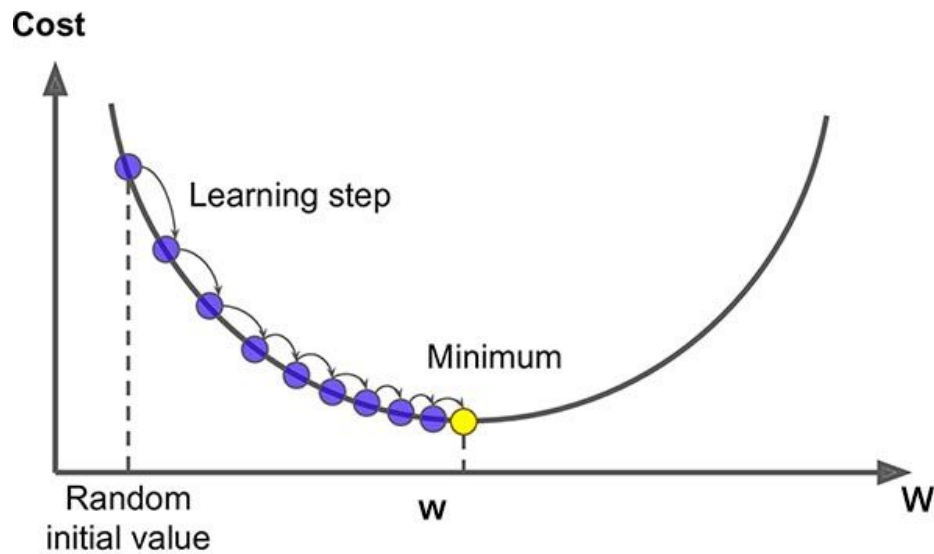
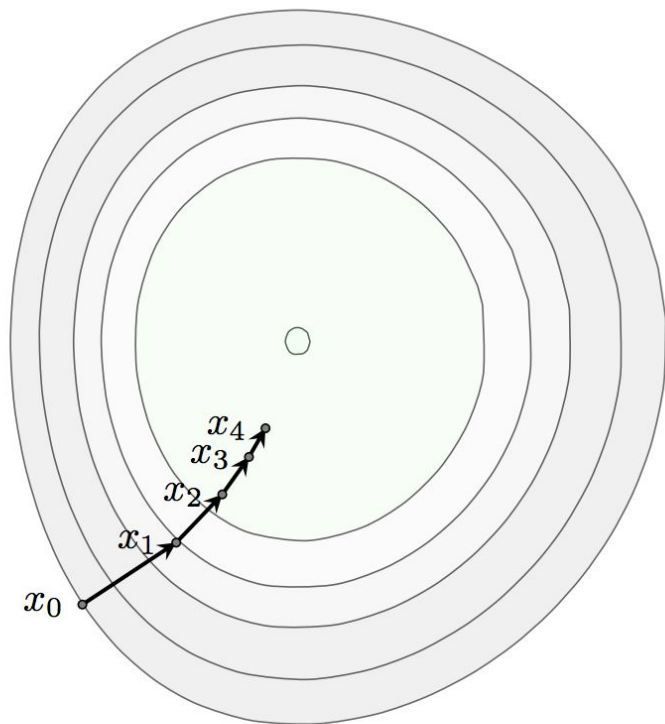


Рис. 3: Градиентный спуск