

Cok Degiskenli Normal Numaralari (Multivariate Normal Tricks)

Cok degiskenli normal dagilimlarla is yaparken, mesela Gaussian karisimleri kullanirken, bazi numaralari bilmek faydali olabiliyor. Bunlardan birincisi $(x - \mu)^T \Sigma^{-1} (x - \mu)$ hesabini yapmaktir, diger log-toplam-exp numarasi (logsumexp trick) diye bilinen hesaptir.

Birinciden baslayalim, daha kisalastirmak icin $y = x - \mu$ diyelim, yani $y^T \Sigma^{-1} y$ olsun. Simdi bu formulde bir ters alma (inversion) isleminin oldugunu goruyoruz. Fakat bu islem oldukca pahali bir islem olarak bilinir, hele hele boyutlarin yuk-seldigi durumlardan (binler, onbinler), kovaryansi temsil eden Σ , $n \times n$ olacaktır. Acaba tersini almayi baska bir sekilde gerceklestiremez miyiz?

Σ matrisi bir kovaryans matrisi oldugu icin simetrik, pozitif yari kesin bir matristir. Bu tur matrislerin Cholesky ayristirmasinin oldugunu biliyoruz ve bu islem cok hizli yapilabiliyor. O zaman

$$\Sigma = LL^T$$

ki L matrisi alt-ucgensel (lower triangular) bir matristir,

$$\Sigma^{-1} = (LL^T)^{-1}$$

$$= L^{-T} L^{-1}$$

Bunu temel alarak iki taraftan y 'leri geri koyalik,

$$y^T \Sigma^{-1} y = y^T L^{-T} L^{-1} y$$

Bilindigi gibi lineer cebirde istedigimiz yere parantez koyabiliriz,

$$= (y^T L^{-T}) L^{-1} y$$

Parantezden bir sey in devrigi gibi temsil edersek, parantez icindekilerin sirasi degisir ve tek tek devrigi alinir,

$$= (L^{-1} y)^T L^{-1} y$$

$$= |L^{-1} y|^2$$

Ustteki ifadede $|\cdot|$ icindeki kisim $Ax = b$ durumundaki x 'in en az kareler cozumu olan $A^{-1}b$ 'ye benzemiyor mu? Evet. Gerci $n \times n$ boyutunda bir matris oldugu icin elimizde "bilinmeyenden fazla denklem" yok, yani bu sistem artik belirtilmis

(overdetermined) değil, yani en az kareler değil direk lineer sistem çözümü yapıyoruz. Bu durumda her standart lineer cebir kutuphanesinde mevcut bir çağrı kullanacağız, mesela `solve_triangular` (ve lower -alt- doğru seçeneğini kullanacağız), ki bu çağrı özellikle alt üçgensel matris üzerinden çözüm yapmaktadır, çünkü L alt-üçgensel olduğu için çözüm geriye değer koymak (back substitution) ile anında bulunabilir. Geriye değer koymayı hatırlarsak, mesela

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \end{bmatrix}$$

En üst satırda her zaman tek bir bilinmeyen olacak, çünkü matris alt üçgensel, en üst satır her zaman en boş satırdır. Bu tek bir eşitlik demektir, yani $2x_1 = 6$, ki $x_1 = 3$. Bunu alıp bir sonraki satıra gideriz, artık x_1 'i biliyoruz, sonraki satırda sadece x_2 bilinmeyen kalıyor, $3 \cdot x_1 + 4 \cdot x_2 = 8$, yani $x_2 = -1/4$. Sonuçta ulaştık. Daha fazla boyut olsaydı durum değişmezdi, aynı işlem daha fazla tekrarlanırdı. Bu arada bu türden bir çözümün ne kadar hızlı olacağını belirtmemize gerek yok herhalde.

Demek ki $y^T \Sigma^{-1} y$ hesabı için önce Σ üzerinde Cholesky alıyoruz, sonra $L^{-1} y$ çözdürüyoruz. Elde edilen değer in noktasal carpimini alınca Σ 'nin tersini elde etmiş olacağız.

Örnek (once uzun yoldan),

```
import numpy.linalg as lin
Sigma = np.array([[10., 2.], [2., 5.]])
y = np.array([[1.], [2.]])
print np.dot(np.dot(y.T, lin.inv(Sigma)), y)

[[ 0.80434783]]
```

Şimdi Cholesky ve `solve_triangular` üzerinden

```
import scipy.linalg as slin
L = lin.cholesky(Sigma)
x = slin.solve_triangular(L, y, lower=True)
print np.dot(x.T, x)

[[ 0.80434783]]
```

Aynı sonuçta eriştik.

log-toplam-exp

Bu numaranın ilk kısmı nisbeten basit. Bazen yapay öğrenim algoritmaları için olasılık değerlerinin birbiriyle carpılması gerekiyor, mesela

$$r = p_1 \cdot p_2 \dots p_n$$

Olasiliklar 1'den küçük olduğu için 1'den küçük değerlerin carpimi asiri küçülebilir, ve küçüklüğün tasmasi (underflow) ortaya çıkabilir. Eğer carpim yerine log alirsak, carpimlar toplama donusur, sonra sonucu exp ile tersine ceviris, ve log'u alinan degerler çok küculmez, carpma yernie toplama islemi kullanildigi için de nihai deger de küculüge dogru tasmaz.

$$\log r = \log p_1 + \log p_2 + \dots + \log p_n$$

$$r = \exp(\log p_1 + \log p_2 + \dots + \log p_n)$$

Bir diğeri durum içinde exp ifadesi tasiyan bir olasilik degerinin çok küçük degerler tasiyabilmesidir. Mesela çok degiskenli Gaussian karisimleri için alttaki gibi bir hesap sürekli yapılır,

$$= \sum_i w_i \frac{1}{(2\pi)^{k/2} \det(\Sigma)^{1/2}} \exp \left\{ -\frac{1}{2} (x - \mu)^T \Sigma^{-1} (x - \mu) \right\}$$

ki $0 \leq w_i \leq 1$ şeklinde bir ağırlık degeridir. Ustteki formülün cogunlukla log'u alinir, ve, mesela bir örnek üzerinde gorursek (ve ağırlıkları bir kenara birakirsak),

$$\log(e^{-1000} + e^{-1001})$$

gibi hesaplar olabilir. Ustteki degerler tamamen uyduruk denemez, uygulamalarda pek çok kez karsimiza cikan degerler bunlar. Her neyse, eğer ustteki ifadeyi kodla hesaplarsak,

```
print np.log(np.exp(-1000) + np.exp(-1001))
-inf
```

Bu durumdan kurtulmak için bir numara sudur; exp ifadeleri arasında en büyük olanini disari cekersiniz, ve log'lar carpimi toplam yapar,

$$\log(e^{-1000}(e^0 + e^{-1}))$$

$$-1000 + \log(1 + e^{-1})$$

Bunu hesaplarsak,

```
print -1000 + np.log(1+np.exp(-1))
-999.686738312
```

Bu numaranin yaptigi nedir? Maksimumu disari cekerek en az bir degerin kucuklugu tasmamasini garantilemis oluyoruz. Ayrica, bu sekilde, geri kalan terimlerde de asiri ufalanlar terimler kalma sansi azaliyor.

Numerical Recipes, 3rd Edition

<http://makarandtapaswi.wordpress.com/2012/07/18/log-sum-exp-trick/>