



Introdução ao Processamento Digital de Imagem MC920 / MO443

Prof. Hélio Pedrini

Instituto de Computaçãoo UNICAMP

http://www.ic.unicamp.br/~helio

Roteiro

- Dimensionalidade dos Dados
- Maldição da Dimensionalidade
- Redução da Dimensionalidade
- 4 Análise de Componentes Principais
- 6 Apêndice

Dimensionalidade dos Dados

• Conforme visto anteriormente, uma representação de dados comum é:

$$\mathbf{D} = \begin{bmatrix} & X_1 & X_2 & \dots & X_d \\ \hline \mathbf{x}_1 & X_{11} & X_{12} & \dots & X_{1d} \\ \mathbf{x}_2 & X_{21} & X_{22} & \dots & X_{2d} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \mathbf{x}_n & X_{n1} & X_{n2} & \dots & X_{nd} \end{bmatrix}$$

em que x_i é a *i*-ésima linha e uma *d*-tupla dada por:

$$\mathbf{x}_i = (x_{i1}, x_{i2}, \dots, x_{id})$$

e X_j denota a j-ésima coluna e uma n-tupla dada por:

$$X_j = (x_{1j}, x_{2j}, \ldots, x_{nj})$$

Dimensionalidade dos Dados

- ullet O número de instâncias ou amostras n é chamado de tamanho do conjunto dos dados.
- ullet O número de atributos ou características d é chamado de dimensionalidade dos dados.

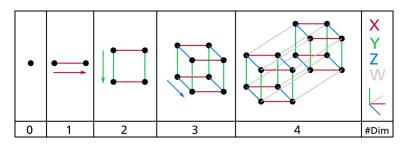
Dimensionalidade dos Dados

- Conjuntos de dados podem ter tipicamente um grande número de atributos.
- A redução de dimensionalidade visa diminuir o número de atributos de um conjunto de dados.
- Benefícios da redução de dimensionalidade:
 - Redução da complexidade de tempo computacional.
 - ▶ Redução da complexidade de espaço de armazenamento.
 - ▶ Eliminação de atributos redundantes ou irrelevantes.
 - Geração de modelo mais simples e mais compreensível.
 - Visualização mais intuitiva.

- O termo maldição da dimensionalidade foi introduzido pelo matemático americano Richard Bellman.
- A maldição da dimensionalidade refere-se ao fenômeno que surge ao se analisar dados em espaços de alta dimensionalidade (tipicamente, centenas ou milhares de dimensões).
- Muitas abordagens de análise de dados tornam-se significativamente mais complexos com o aumento da dimensionalidade dos dados.

- Quando a dimensionalidade aumenta, os dados se tornam cada vez mais esparsos no espaço que eles ocupam.
- Para um problema de classificação, isto significa que não há objetos de dados suficientes para permitir a criação de um modelo que atribua, de forma confiável, uma classe a todos os objetos possíveis.
- Como consequência, muitos algoritmos de agrupamento e classificação apresentam problemas em termos de eficácia e eficiência.

• Um hipercubo 4D (básico) é difícil de imaginar.

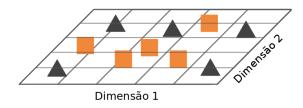


À medida que a dimensionalidade aumenta, os dados tornam-se progressivamente esparsos no espaço em que ocupam.



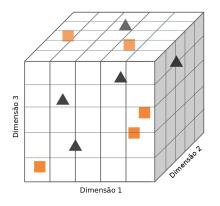
10 dados 1 dimensão: 5 regiões

À medida que a dimensionalidade aumenta, os dados tornam-se progressivamente esparsos no espaço em que ocupam.



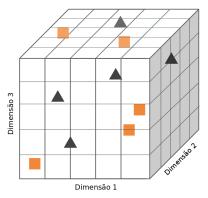
10 dados 2 dimensões: 25 regiões

À medida que a dimensionalidade aumenta, os dados tornam-se progressivamente esparsos no espaço em que ocupam.



10 dados 3 dimensões: 125 regiões

À medida que a dimensionalidade aumenta, os dados tornam-se progressivamente esparsos no espaço em que ocupam.



1 dimensão: 10/5 = 2 dados / intervalo 2 dimensões: 10/25 = 0.4 dados / intervalo 3 dimensões: 10/125 = 0.08 dados / intervalo

- O problema da maldição da dimensionalidade pode tornar a noção de distância entre pontos do espaço essencialmente inútil.
- Portanto, estratégias baseadas em distância (por exemplo, distância Euclidiana) podem não funcionar.

- Possível solução:
 - Aumentar o tamanho do conjunto de treinamento para atingir uma densidade suficiente de dados de treinamento.
 - Infelizmente, a quantidade de dados de treinamento necessária para atingir uma determinada densidade cresce exponencialmente com o número de dimensões.

Algumas técnicas para reduzir a dimensionalidade dos dados são:

- Seleção de Atributos ou Características:
 - Processo que escolhe um subconjunto ótimo de atributos de acordo com uma função objetivo.

$$[X_1, X_2, \dots, X_d] \xrightarrow[k \ll d]{} [X_{i_1}, X_{i_2}, \dots X_{i_k}]$$

- Extração de Atributos ou Características:
 - Ao invés de escolher um subconjunto de atributos, define novas dimensões em função de todos os atributos do conjunto original.

$$[X_1, X_2, \ldots, X_d] \underset{k \ll d}{\longrightarrow} [Z_1, Z_2, \ldots Z_k] = f([X_{i_1}, X_{i_2}, \ldots X_{i_k}])$$

Seleção de Características:

- Muitas características são redundantes ou irrelevantes ao problema.
- Tais características podem reduzir o desempenho do algoritmo em questão.
- Muitas características podem ser eliminadas por meio de senso comum ou conhecimento do domínio.
- Entretanto, selecionar o melhor subconjunto de características normalmente requer uma abordagem sistemática.

Seleção de Características:

- Atributos irrelevantes individualmente podem ser úteis em conjunto.
- Nem sempre os melhores k atributos, segundo algum critério de ordenação, constituem o melhor subconjunto:
 - Atributos devem ser não correlacionados.
 - O melhor subconjunto é o mais complementar.

Seleção de Características:

- A abordagem ideal é experimentar todos os subconjuntos possíveis de características como entrada para o algoritmo de aprendizado de máquina e então selecionar o subconjunto que produza os melhores resultados.
- Infelizmente, este processo é computacionalmente proibitivo, já que o número de subconjuntos envolvendo *d* atributos é 2^{*d*} (crescimento exponencial).

Duas técnicas automáticas comuns para a seleção de características são:

- Abordagens de Filtros.
- Abordagens de Envoltório.

- Abordagens de Filtros:
 - As características são selecionadas antes que o algoritmo de aprendizado de máquina seja executado, usando alguma abordagem que seja independente da tarefa de agrupamento ou classificação.
 - Por exemplo, pode-se selecionar conjuntos de atributos cuja correlação de pares seja tão baixa quanto possível.
 - ▶ A saída da abordagem é o conjunto de atributos por ela selecionados.
 - Entretanto, atributos considerados relevantes por um filtro não necessariamente são úteis para diferentes famílias de algoritmos de aprendizado.

- Abordagens de Envoltório:
 - Elas geram um subconjunto candidato de atributos, executa o algoritmo de aprendizado com apenas esses atributos no conjunto de treinamento e usa a precisão do classificador extraído para avaliar o subconjunto de atributos em questão.
 - Este processo é repetido para cada subconjunto candidato, até que o critério de parada seja satisfeito.
 - O algoritmo de aprendizado é responsável por conduzir a busca por um subconjunto adequado de atributos.
 - A qualidade de um subconjunto candidato é avaliada utilizando o próprio algoritmo de aprendizado como uma caixa-preta.

Estratégias:

- Busca para Frente:
 - A busca é iniciada sem atributos e os mesmos são adicionados um a um.
 - Cada atributo é adicionado isoladamente e o conjunto resultante é avaliado segundo um critério.
 - O atributo que produz o melhor critério é incorporado.
- Busca para Trás
 - ▶ Inicia-se com todo o conjunto de atributos, eliminando um atributo a cada passo.

Processo iterativo:

- Pode-se requerer, por exemplo, que a medida de avaliação não apenas cresça a cada passo, mas que ela cresça mais do que uma determinada constante.
- Alguns critérios de parada são:
 - Parar de remover ou adicionar atributos quando nenhuma das alternativas melhorar o desempenho do classificador.
 - Continuar gerando subconjuntos de atributos até que um extremo do espaço de busca seja alcançado e escolher o melhor desses subconjuntos.
 - Ordenar os atributos segundo algum critério e utilizar um parâmetro para determinar o ponto de parada, por exemplo, o número de atributos desejado no subconjunto.

Outros métodos de busca:

- Busca bidirecional.
- Busca aleatória.
- Busca melhor-primeiro.
- Busca tabu (metaheurística).
- Algoritmos evolutivos.

Extração de Características:

- Todos os atributos dos dados originais são usados.
- Os atributos são transformados ou combinados em um conjunto reduzido de características melhor representativo, segundo algum critério.
- Esse mapeamento normalmente é uma função dependente do problema.

$$\underbrace{\begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \\ \vdots \\ X_d \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{bmatrix} Z_1 \\ Z_2 \\ \vdots \\ Z_k \end{bmatrix}}_{Z=f(X)} = \underbrace{\begin{bmatrix} W_{11} & W_{12} & \dots & W_{1d} \\ W_{21} & W_{12} & \dots & W_{2d} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ W_{k1} & W_{k2} & \dots & W_{kd} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \\ \vdots \\ X_d \end{bmatrix}}_{W \cdot X}$$

Extração de Características:

- Os dados no espaço original d-dimensional são projetados em um espaço de menor dimensão.
- Espera-se que o conjunto resultante da transformação preserve informação relevante para a tarefa desejada.
- Exemplos de técnicas:
 - Análise de Componentes Principais.
 - ► Análise de Componentes Independentes.
 - ► Redução Dimensional Não-Linear.
 - Escala Multidimensional (IsoMap e FastMap).

- Método¹ criado por Karl Pearson em 1901.
- Utiliza uma transformação ortogonal para converter um conjunto de observações de variáveis, possivelmente correlacionadas, em um conjunto de valores de variáveis linearmente não correlacionadas.
- As variáveis linearmente não correlacionadas são chamadas de componentes principais.
- A transformação é definida de forma que a primeira componente principal tenha a maior variância possível (ou seja, é responsável pelo máximo de variabilidade nos dados) e, cada componente seguinte, por sua vez, tenha a máxima variância sob a restrição de ser ortogonal (ou seja, não correlacionada) às componentes anteriores.

 $^{^{1}}$ Em inglês, a técnica é conhecida como Principal Component Analysis (PCA).

- Se apenas as primeiras componentes principais forem mantidas, a dimensionalidade dos dados transformados é reduzida.
- Tornou-se popular para a redução de dimensionalidade de dados.
- Possibilita encontrar uma aproximação dos dados originais utilizando um conjunto menor de atributos.
- Sua operação auxilia a identificação das dimensões que exibem as maiores variações em um conjunto de dados.

• Dado um conjunto D com n instâncias e d atributos, uma transformação linear do conjunto de atributos (X_1, X_2, \ldots, X_d) para um novo conjunto de atributos (Z_1, Z_2, \ldots, Z_d) pode ser calculada como:

$$Z_{1} = a_{11}X_{1} + a_{21}X_{2} + \dots + a_{d1}X_{d}$$

$$Z_{2} = a_{12}X_{1} + a_{22}X_{2} + \dots + a_{d2}X_{d}$$

$$\vdots = \vdots$$

$$Z_{d} = a_{1d}X_{1} + a_{2d}X_{2} + \dots + a_{dd}X_{d}$$

- As componentes principais Z_i são tipos específicos de combinações lineares escolhidas de tal modo que sejam não correlacionadas (independentes).
- Em geral, apenas algumas das primeiras componentes principais são responsáveis pela maior parte da variabilidade do conjunto de dados.

- A análise de componentes principais pode ser reduzida ao problema de encontrar os autovalores e autovetores da matriz de covariância (ou correlação) do conjunto de dados.
- A proporção da variância do conjunto de dados originais explicada pela i-ésima componente principal é igual ao i-ésimo autovalor dividido pela soma de todos os d autovalores.
- Ou seja, as componentes principais s\(\tilde{a}\) ordenadas decrescentemente de acordo com os autovalores.
- Quando os valores dos diferentes atributos estão em diferentes escalas, pode-se utilizar a matriz de correlação ao invés da matriz de covariância.

• Dada a matriz de dados $\mathbf{X} = D \in \mathbb{R}^{n \times d}$, centralizamos os pontos para que fiquem com média zero:

$$x'_{ij} = x_{ij} - \overline{x}_j$$

em que \overline{x}_i é a média dos valores do atributo j.

• A matriz de covariância dos atributos pode ser calculada como:

$$\Sigma = X'X'^T$$

em que $\Sigma \in \mathbb{R}^{d \times d}$. O elemento i, j dessa matriz representa a correlação entre o atributo i e o atributo j. A diagonal indica a variância do respectivo atributo.

• Dessa matriz de covariância, pode-se extrair um total de d autovalores (λ) e autovetores (\mathbf{V}) tal que:

$$\mathbf{\Sigma} \cdot \mathbf{V} = \lambda \cdot \mathbf{V} \quad \Rightarrow \quad \lambda = \mathbf{V}^{-1} \cdot \mathbf{\Sigma} \cdot \mathbf{V}$$

- Se ordenarmos decrescentemente todos os autovetores conforme os autovalores, tem-se que:
 - ► Cada autovetor *i* representa a *i*-ésima direção de maior variação.
 - O autovalor correspondente quantifica essa variação.
- Cada autovetor representa uma combinação linear dos atributos originais de tal forma a capturar a variação descrita pelo autovalor.
- Basicamente, a matriz de autovetores é uma base de dados após rotação que captura a variação em ordem crescente.
- Se um autovalor for muito pequeno, significa que não existe variação naquele eixo e, portanto, ele pode ser descartado.
- Imagine um problema de classificação utilizando apenas uma variável x_j com variância baixa. É fácil perceber que tal variável não tem poder discriminatório pois, para toda classe, ela apresenta um valor muito similar.

• De posse da matriz $\mathbf{V} \in \mathbb{R}^{d \times k}$ dos k primeiros autovetores com um valor significativo de λ , é possível transformar a matriz de dados centralizada \mathbf{X}' com:

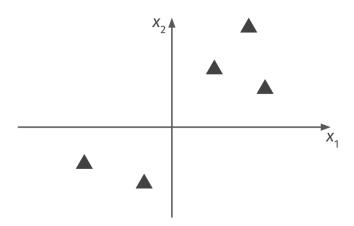
$$\hat{\mathbf{X}} = \mathbf{V}^T \cdot \mathbf{X}'$$

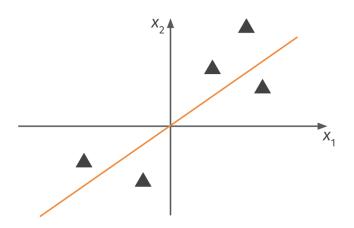
- Isso transforma a matriz \mathbf{X}' em uma matriz $\hat{\mathbf{X}} \in \mathbb{R}^{n \times k}$ com k < d.
- A projeção corresponde a uma transformação de rotação. Portanto, para retornar novamente aos dados, basta fazer:

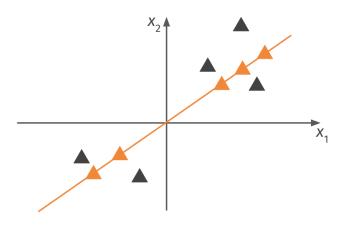
$$\mathbf{X}' = \mathbf{V} \cdot \hat{\mathbf{X}}$$

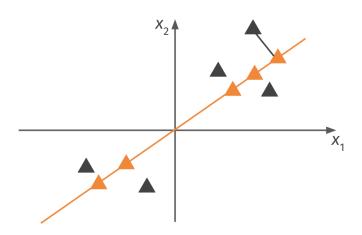
Ilustração dos principais passos da análise de componentes principais:

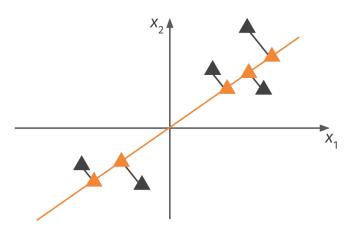
- Identificação do hiperplano que está mais próximo dos dados.
- Projeção dos dados para o hiperplano.
- As direções que contêm a maior variação dos dados são determinadas.
- Essas direções, chamadas de componentes principais, são ordenadas conforme valor de variação.
- As componentes principais são ortogonais (perpendiculares) entre si.

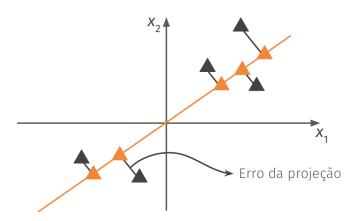


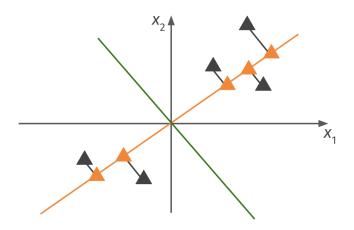


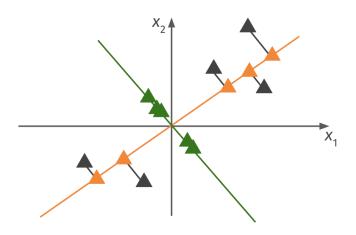


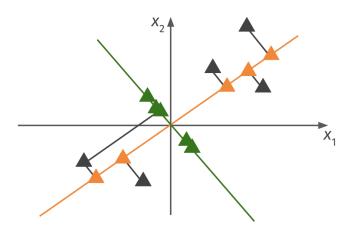


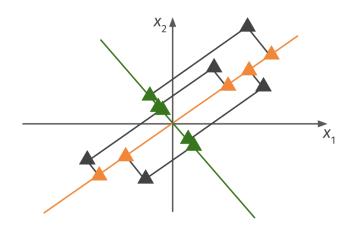


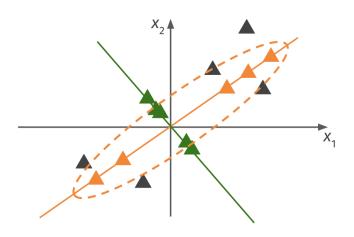


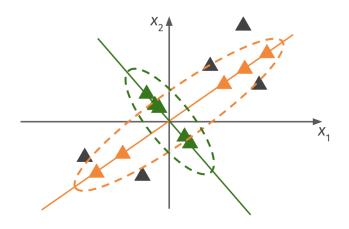




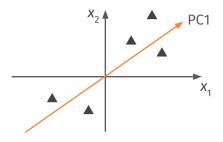








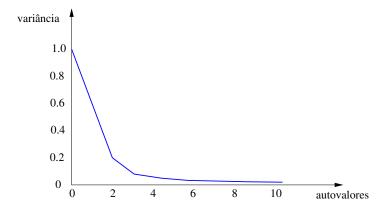
- Para reduzir de 2 dimensões para 1 dimensão:
 - ▶ Encontre uma direção (um vetor) que minimiza o erro da projeção dos dados.



- Para reduzir de *n* dimensões para *k* dimensões:
 - ▶ Encontre *k* vetores que minimizam o erro da projeção dos dados.

Redução da Dimensionalidade

Gráfico da fração da variância geral dos dados calculada para cada autovalor (componente principal) da matriz de covariância.



Algoritmo:

- Entrada: matriz **X** de dados $(n \times d)$, em que cada linha é um vetor x_i .
- Saída: matriz $\hat{\mathbf{X}}$ $(n \times k)$.
- 1. Calcular as médias das colunas (dimensões) de \mathbf{X} , formando o vetor de médias $\overline{\mathbf{X}}$.
- 2. Subtrair o vetor $\overline{\mathbf{X}}$ de cada linha de \mathbf{X} , formando a matriz \mathbf{X}' .
- 3. Calcular a matriz de covariância Σ de X'.
- Calcular e ordenar, descrescentemente pelos autovalores, os autovetores v_i de Σ, formando a matriz V dos autovetores.
- 5. Selecionar os k primeiros autovetores em \mathbf{V} , formando \mathbf{V}_k .
- 6. Calcular a matriz $n \times k$ dos dados de saída $\hat{\mathbf{X}} = \mathbf{V}_k^T \mathbf{X}'$.

Vantagens:

- Alto poder de representação.
- Redução do custo de armazenamento.
- Fácil implementação.
- Robusta e largamente estudada.

Desvantagens:

- Assume apenas relações lineares entre os atributos.
- A interpretação dos atributos transformados torna-se mais difícil, pois seu significado original é alterado.
- Nem sempre é fácil determinar o valor de k.
- Não considera as classes das amostras (não é ótima para classificação).

Aplicações:

- Reconhecimento de faces.
- Reconstrução de imagens.
- Compressão de dados.
- Visualização de dados multidimensionais.

Análise de Componentes Principais com Núcleo

- Esta técnica² é uma extensão da Análise de Componentes Principais para permitir o uso de transformações não lineares (chamadas de núcleos).
- Essa transformação mapeia o espaço original dos dados para um novo espaço de atributos, de maior dimensionalidade, de forma que passem a ser linearmente separáveis.
- A análise de componentes principais é então implicitamente aplicada nesse espaço de maior dimensão, o qual não é linearmente relacionado ao espaço original.

²Em inglês, a técnica é conhecida como Kernel PCA.

Análise de Componentes Independentes

- A técnica³ utiliza a informação mútua (conceito semelhante à entropia) entre as componentes para torná-las maximamente independentes.
- Portanto, a informação mútua entre as componentes resultantes é zero.
- Não impõe restrição de ortogonalidade.
- Assim como na análise de componentes principais, a interpretação dos atributos transformados não é simples.
- Uma aplicação comum é a separação de sinais de áudio.

³Em inglês, a técnica é conhecida como Independent Component Analysis (ICA).

Mapeamento Topológico Localmente Linear

- Preserva⁴ relações de vizinhança dos dados de entrada quando mapeados para um espaço de baixa dimensão.
- Cada ponto é expresso como uma combinação linear de pontos vizinhos.
- A reconstrução de cada ponto é realizada a partir dos seus vizinhos por meio de pesos apropriados.
- Esses pesos capturam as propriedades geométricas intrínsecas das vizinhanças locais.

⁴Em inglês, a técnica é conhecida como Locally Linear Embedding (LLE).

Escalonamento Multidimensional Métrico

- Método⁵ de redução de dimensionalidade linear.
- Visa encontrar uma projeção dos dados em um espaço de dimensão menor que preserve as distâncias entre pares de pontos tão bem quanto possível.
- No modelo geométrico procurado, quanto maior a distância observada ou dissimilaridade entre duas observações (ou menor a similaridade), mais afastados devem estar os pontos que as representam no modelo espacial.
- Assume-se normalmente que a distância entre os pontos no modelo espacial é Euclidiana.

⁵Em inglês, a técnica é conhecida como Multidimensional Scaling (MDS).

Mapeamento Não Linear de Sammon

- Similar ao Escalonamento Multidimensional Métrico, entretanto, esta técnica⁶ utiliza uma função de custo com um fator inversamente proporcional à distância nos dados de entrada.
- Dessa forma, a preservação de distâncias longas é menos importante do que a preservação de distâncias mais curtas.
- Nenhuma hipótese é feita em relação a qual tipo de função distância utilizar, embora a distância Euclidiana seja geralmente escolhida.
- Método muito utilizado para visualização bidimensional de dados multivariados.

⁶Em inglês, a técnica é conhecida como Sammon Mapping.

FastMap

- Método de mapeamento de pontos em um espaço dimensional por um conjunto de eixos, em que cada eixo é definido por um par de pontos (pivôs) mais afastados obtidos do conjunto de dados.
- Para encontrar pontos mais afastados entre si, seria necessário computar as distâncias entre cada par de pontos, resultando em um algoritmo de complexidade quadrática pelo número de cálculos de distância.
- O método utiliza uma heurística para encontrar os pares de pontos cujas distâncias são próximas àquelas dos pontos mais distantes, levando a um algoritmo de complexidade linear.
- A aplicação da função de distância Euclidiana permite que as projeções dos pontos possam ser calculadas utilizando a lei dos cossenos.
- Intuitivamente, o método trata cada distância entre pares de pontos como uma mola, buscando rearranjar as posições dos pontos de forma a minimizar as deformações na mola.

Mapeamento Isométrico (IsoMap)

- Método de redução de dimensionalidade não linear que usa a distância por grafos como uma aproximação para a distância geodésica.
- Pode ser visto como uma generalização do método de Escalonamento Multidimensional Métrico.
- Uma diferença entre eles é que o IsoMap utiliza distância por grafos, enquanto que o método de Escalonamento Multidimensional Métrico utiliza distância Euclidiana.
- Tal diferença torna o método IsoMap não linear.
- Pontos de alta dimensionalidade próximos são mapeados mais perto, enquanto pontos de alta dimensionalidade distantes são mapeados mais longe, de acordo com a distância geodésica.
- Método de redução de dimensionalidade apropriado quando os dados possuem relacionamento complexo e não linear entre si.

Mapas Auto-Organizáveis

- Tipo de rede neural artificial baseada em aprendizado competitivo e não supervisionado⁷.
- Método de redução de dimensionalidade não linear que busca a preservação de topologia do espaço original, ou seja, procura fazer com que neurônios vizinhos no arranjo apresentem vetores de pesos que considerem as relações de vizinhança entre os dados.
- Capaz de mapear um conjunto de dados em um conjunto finito de neurônios organizados em um arranjo normalmente unidimensional ou bidimensional.
- As relações de similaridade entre os neurônios podem ser observadas por meio de relações estabelecidas entre os vetores de pesos dos neurônios.
- Os neurônios competem para representar cada dado, tal que o neurônio vencedor tem seu vetor de pesos ajustados na direção do dado.

t-Distributed Stochastic Neighbor Embedding (t-SNE)

- Técnica não linear para redução de dimensionalidade que é particularmente adequada para a visualização de conjuntos de dados de alta dimensão.
- Distâncias Euclidianas em alta dimensionalidade entre pontos são convertidas para probabilidades condicionais que representam similaridades.
- A similaridade entre dois pontos x_i e x_j é a probabilidade condicional, $P(x_j \mid x_i)$, de que o ponto x_i escolheria o ponto x_j como seu vizinho se os vizinhos fossem selecionados em proporção à sua densidade de probabilidade sob uma distribuição normal centrada em x_i .

t-Distributed Stochastic Neighbor Embedding (t-SNE)

- Se os pontos mapeados y_i e y_j corretamente modelarem a similaridade entre os pontos de alta dimensionalidade x_i e x_j , as probabilidades condicionais $P_1(x_j \mid x_i)$ e $P_2(x_j \mid x_i)$ serão iguais.
- A partir dessa observação, a técnica visa encontrar uma representação de baixa dimensionalidade que minimiza a diferença entre essas probabilidades condicionais (ou similaridades).
- A técnica minimiza a soma das divergências de Kullback-Leibler sobre todos os pontos de dados utilizando um método de gradiente descendente.
- A variância da distribuição normal utilizada para calcular as similaridades no espaço de maior dimensão é definida a partir de um hiper-parâmetro da técnica, chamado de perplexidade (valor definido pelo usuário), que pode ser interpretado pela quantidade de vizinhos muito próximos que cada ponto tem.

Uniform Manifold Approximation and Projection (UMAP)

- Técnica de redução de dimensionalidade não linear que assume que os dados são uniformemente distribuídos em uma variedade topológica de Riemann (uma generalização do conceito métrico do espaço Euclidiano) localmente conectada.
- Um grafo ponderado de k vizinhos é construído, cujas arestas conectam pontos de dados com seus vizinhos mais próximos. Uma estrutura de baixa dimensionalidade é então calculada.
- Quando mais vizinhos são considerados ao redor de um ponto, o mapeamento captura estrutura mais global. Quando menos vizinhos são considerados, o mapeamento preserva estruturas mais locais.

Algumas Considerações Finais

- A técnica t-SNE é computacionalmente cara e pode demandar muito mais tempo de execução do que as técnicas UMAP e Análise de Componentes Principais.
- Análise de Componentes Principais é uma técnica determinística, enquanto t-SNE e UMAP são técnicas probabilísticas.
- Redução de dimensionalidade não linear (como realizada pelas técnicas t-SNE e UMAP) pode representar relacionamentos complexos de atributos que nem sempre são possíveis com algoritmos lineares (como Análise de Componentes Principais).

• Exemplo numérico:

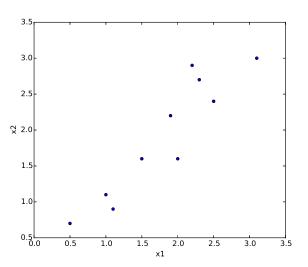
Dados bidimensionais

| X_1 | X_2 |
|-------|-------|
| 2.5 | 2.4 |
| 0.5 | 0.7 |
| 2.2 | 2.9 |
| 1.9 | 2.2 |
| 3.1 | 3.0 |
| 2.3 | 2.7 |
| 2.0 | 1.6 |
| 1.0 | 1.1 |
| 1.5 | 1.6 |
| 1.1 | 0.9 |
| | |

Subtração da média

| X_2' |
|--------|
| 0.49 |
| -1.21 |
| 0.99 |
| 0.29 |
| 1.09 |
| 0.79 |
| -0.31 |
| -0.81 |
| -0.31 |
| -1.01 |
| |

• Gráfico dos dados originais:



• Matriz de covariância:

$$\mathbf{\Sigma} = \left[\begin{array}{cc} 0.6166 & 0.6154 \\ 0.6154 & 0.7166 \end{array} \right]$$

Autovalores e Autovetores:

$$\mathbf{U} = [0.0491 \ 1.2840]$$

$$\mathbf{V} = \left[\begin{array}{cc} -0.7352 & -0.6779 \\ 0.6779 & -0.7352 \end{array} \right]$$

 Vetor de características: construído a partir dos autovetores que desejam ser mantidos, formando uma matriz com esses autovetores nas colunas:

Vetor de Características =
$$[v_1, v_2, \dots, v_n]$$

• Se dois autovetores forem mantidos, o vetor de características é:

$$\begin{bmatrix} -0.6779 & -0.7352 \\ -0.7352 & 0.6779 \end{bmatrix}$$

• Se um autovetor for mantido, o vetor de características é:

$$\begin{bmatrix} -0.6779 \\ -0.7352 \end{bmatrix}$$

Dados transformados com dois autovetores

| \hat{X}_1 | \hat{X}_2 |
|-------------|-------------|
| -0.8279 | -0.1751 |
| 1.7775 | 0.1428 |
| -0.9921 | 0.3843 |
| -0.2742 | 0.1304 |
| -1.6758 | -0.2094 |
| -0.9129 | 0.1752 |
| 0.0991 | -0.3498 |
| 1.1445 | 0.0464 |
| 0.4380 | 0.0177 |
| 1.2238 | -0.1626 |
| | |

Dados transformados com um autovetor

| \hat{X}_1 |
|---|
| -0.8279 1.7775 -0.9921 -0.2742 -1.6758 -0.9129 0.0991 1.1445 0.4380 1.2238 |
| |

• Geração do novo conjunto de dados:

$$\hat{X} = \mathsf{Vetor} \; \mathsf{de} \; \mathsf{Caracter} (\mathsf{sticas}^T \cdot X')$$

Recuperação dos dados originais:

$$\hat{X} = \mathsf{Vetor} \; \mathsf{de} \; \mathsf{Características}^{\mathsf{T}} \cdot X'$$

$$\hat{X} = \mathsf{Vetor} \; \mathsf{de} \; \mathsf{Caracter} (\mathsf{sticas}^{-1} \cdot X')$$

$$X' =$$
Vetor de Características $\cdot \hat{X}$

$$X = X' + \overline{X}$$

Exemplo: Compressão de Imagens

- A técnica de análise de componentes principais pode ser aplicada no contexto de processamento de imagens.
- Manter apenas algumas das componentes principais pode resultar em uma imagem de menor qualidade, entretanto, que requer menor capacidade de armazenamento.
- A técnica é aplicada separadamente em cada banda de cor, cujos valores de intensidade estão no intervalo entre 0 e 255.
- Considerando apenas algumas componentes principais, a imagem colorida é gerada novamente.

Análise de Componentes Principais

• Alguns resultados da compressão de uma imagem mantendo-se diferentes números (k) de componentes principais:



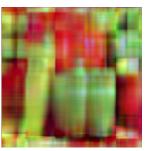


imagem original

imagem comprimida (k=1)

imagem comprimida (k=5)

Análise de Componentes Principais







imagem comprimida (k=20)



imagem comprimida (k=30)

Análise de Componentes Principais

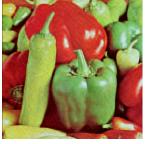






imagem comprimida (k=50)

Distância Euclidiana

• Dadas duas amostras $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_d)$ e $\mathbf{y} = (y_1, y_2, \dots, y_d)$ em um espaço d-dimensional, a distância Euclidiana é expressa como:

$$D(x,y) = \sqrt{(x_1 - y_1)^2 + (x_2 - y_2)^2 + \dots + (x_d - y_d)^2}$$
$$= \sqrt{\sum_{i=1}^d (x_i - y_i)^2}$$

Variância e Covariância

 A variância mede a variação de uma única variável aleatória (por exemplo, altura de uma pessoa em uma população). Ela é expressa como:

$$\sigma(X)^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (X_i - \overline{X})$$

em que n é o número de amostras e \overline{X} é a média da variável aleatória X (representada como um vetor).

 A covariância é uma medida de quanto duas variáveis aleatórias variam em conjunto (por exemplo, a altura e o peso de uma pessoa em uma população). Ela é expressa como:

$$\sigma(X,Y) = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^{n} (X_i - \overline{X})(Y_i - \overline{Y})$$

em que X e Y são duas variáveis com n amostras. A variância σ_X^2 de uma variável X pode também ser expressa como a covariância com ela própria por $\sigma(X,X)$.

• A matriz de covariância é expressa como:

$$\mathbf{\Sigma} = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^{n} = (X_i - \overline{X})(X_i - \overline{X})^T$$

em que o conjunto de dados é representado pela matriz $X \in \mathbb{R}^{n \times d}$.

- A matriz de covariância é quadrada, em que $\Sigma_{i,j} = \sigma(X_i, X_j)$, com $\Sigma \in \mathbb{R}^{d \times d}$, tal que d descreve a dimensão dos dados (número de atributos).
- A matriz de covariância é simétrica, já que $\sigma(X_i, X_i) = \sigma(X_i, X_i)$.
- As entradas da diagonal da matriz de covariância são as variâncias, enquanto as outras entradas são as covariâncias.

• A matriz de covariância para dois atributos X_1 e X_2 (duas dimensões) é dada por:

$$\mathbf{\Sigma} = \left[\begin{array}{cc} \sigma_1^2 & \sigma_{1,2}^2 \\ \sigma_{2,1}^2 & \sigma_2^2 \end{array} \right]$$

• A matriz de covariância para d dimensões é dada por:

$$\mathbf{\Sigma} = \left[egin{array}{cccc} \sigma_1^2 & \sigma_{1,2} & \dots & \sigma_{1,d} \\ \sigma_{2,1} & \sigma_2^2 & \dots & \sigma_{2,d} \\ & & & & & \\ \dots & \dots & \ddots & \vdots \\ \sigma_{d,1} & \sigma_{d,2} & \dots & \sigma_d^2 \end{array}
ight]$$

 Para a base de dados Iris, considerando os atributos X₁ como o comprimento da sépala e X₂ como a largura da sépala, o vetor da média (total de 150 amostras) e a matriz de covariância são:

$$\overline{X} = \begin{bmatrix} 5.843 \\ 3.054 \end{bmatrix}$$

$$\Sigma = \begin{bmatrix} 0.681 & -0.039 \\ -0.039 & 0.187 \end{bmatrix}$$

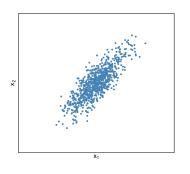
• Ou seja, a variância para X_1 é $\sigma_1^2=0.681$ e para X_2 é $\sigma_2^2=0.187$, enquanto a covariância entre os dois atributos é $\sigma_{1,2}=\sigma_{2,1}=-0.039$.

 Considerando agora os 4 atributos da base de dados Iris, X₁ como o comprimento da sépala, X₂ como a largura da sépala, X₃ como o comprimento da pétala e X₄ como a largura da pétala, o vetor da média (total de 150 amostras) e a matriz de covariância são:

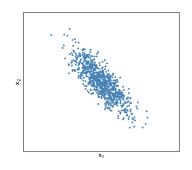
$$\overline{X} = \left[\begin{array}{c} 5.843 \\ 3.054 \\ 3.759 \\ 1.199 \end{array} \right]$$

$$\mathbf{\Sigma} = \left[\begin{array}{cccc} 0.681 & -0.039 & 1.265 & 0.513 \\ -0.039 & 0.187 & -0.320 & -0.117 \\ 1.265 & -0.320 & 3.092 & 1.288 \\ 0.513 & -0.117 & 1.288 & 0.579 \end{array} \right]$$

• A forma geral da distribuição dos dados define a matriz de covariância.

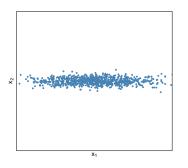


$$\mathbf{\Sigma} = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 4 & 6 \end{bmatrix}$$

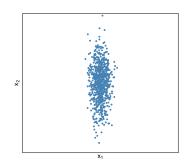


$$\Sigma = \begin{bmatrix} 3 & -4 \\ -4 & 6 \end{bmatrix}$$

• A forma geral da distribuição dos dados define a matriz de covariância.

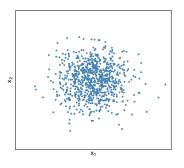


$$\mathbf{\Sigma} = \begin{bmatrix} 5 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$



$$\mathbf{\Sigma} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 5 \end{bmatrix}$$

• A forma geral da distribuição dos dados define a matriz de covariância.



$$\mathbf{\Sigma} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

• Dadas duas variáveis x_1 e x_2 , a correlação $\rho(x_1,x_2)$ e a covariância $\sigma(x_1,x_2)$ podem ser relacionadas da seguinte forma:

$$\rho(x_1,x_2) = \frac{\sigma(x_1,x_2)}{\sigma(x_1)\sigma(x_2)}$$

em que $\sigma(x_1)$ e $\sigma(x_2)$ são os desvios padrões de x_1 e x_2 , respectivamente.

- A correlação está definida no intervalo [-1, +1].
- A covariância está definida no intervalo $[-\infty, +\infty]$.

Autovalores e Autovetores

• Um vetor ${\bf v}$ é chamado de autovetor de uma matriz ${\bf A}$ quadrada $d \times d$ se a equação linear é satisfeita:

$$\mathbf{A}\mathbf{v} = \lambda \mathbf{v}$$

em que λ é o autovalor correspondente a ${\bf v}$.

• Exemplo:

$$\left[\begin{array}{cc} 2 & 1 \\ 0 & 2 \end{array}\right] \left[\begin{array}{c} 3 \\ 0 \end{array}\right] = 2 \left[\begin{array}{c} 3 \\ 0 \end{array}\right]$$

• Para encontrar os autovalores da matriz, basta resolver:

$$\det(\mathbf{A} - \lambda \mathbf{I}) = 0$$

em que det(.) é o determinante da matriz e I é a matriz identidade.

• Para encontrar os autovetores da matriz, basta resolver o sistema:

$$(\mathbf{A} - \lambda \mathbf{I})\mathbf{v} = 0$$

Autovalores e Autovetores

• Considerando novamente os atributos X_1 como o comprimento da sépala e X_2 como a largura da sépala para a base de dados Iris, os autovalores e autovetores da matriz de covariância são:

$$\lambda_1 = 0.684$$
 $\mathbf{v}_1 = (-0.997, 0.078)^T$
 $\lambda_2 = 0.184$ $\mathbf{v}_2 = (-0.078, -0.997)^T$

Decomposição de Matrizes com Autovalores e Autovetores

 Tradicionalmente, coloca-se o conjunto de autovetores de uma matriz A em uma matriz V. Cada coluna de V é um autovetor de A. Os autovalores são armazenados em uma matriz diagonal Λ, tal que todos os demais elementos fora da diagonal são iguais a zero. Dessa forma, pode-se escrever:

$$AV = V\Lambda$$

• Ou também:

$$A = V \Lambda V^{-1}$$

Exemplo:

$$\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.2 & 0.2 \\ -0.4 & 0.6 \end{bmatrix}$$

Decomposição de Matrizes com Autovalores e Autovetores

• Uma matriz quadrada **A** utilizada frequentemente em estatística (incluindo matrizes de correlação e matrizes de covariância) é chamada de positiva semi-definida:

$$\mathbf{x}^{\mathsf{T}} \mathbf{A} \mathbf{x} \geq 0 \quad \forall \mathbf{x}$$

• Outra forma de se obter uma matriz positiva semi-definida A é:

$$\mathbf{A} = \mathbf{X} \, \mathbf{X}^\mathsf{T}$$

para uma determinada matriz X contendo números reais.

 Uma propriedade importante da matriz positiva semi-definida é que seus autovalores são sempre positivos ou nulos. Além disso, seus autovetores são ortogonais quando seus autovalores são diferentes, tal que:

$$\boldsymbol{\mathsf{V}}^{-1} = \boldsymbol{\mathsf{V}}^\mathsf{T}$$

Decomposição de Matrizes com Autovalores e Autovetores

• Dessa forma, pode-se expressar a matriz positiva semi-definida A como:

$$\mathbf{A} = \mathbf{V} \mathbf{\Lambda} \mathbf{V}^{\mathsf{T}}$$

• Exemplo:

$$\begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sqrt{1/2} & \sqrt{1/2} \\ \sqrt{1/2} & -\sqrt{1/2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sqrt{1/2} & \sqrt{1/2} \\ \sqrt{1/2} & -\sqrt{1/2} \end{bmatrix}$$

• Uma matriz positiva semi-definida **A** pode ser transformada em uma matriz diagonal equivalente:

$$\mathbf{A} = \mathbf{V} \, \mathbf{\Lambda} \, \mathbf{V}^\mathsf{T} \Longleftrightarrow \mathbf{\Lambda} = \mathbf{V}^\mathsf{T} \, \mathbf{A} \, \mathbf{V}$$