

Домашнее задание 4

Сингулярное Разложение(SVD)

1.Определение:

Сначала ведём понятие спектрального разложения матрицы:

Для квадратной матрицы A , размер $n \times n$, спектральное разложение — Это представление её в виде:

$$A = W \Sigma W^{-1}$$

Где W — матрица, столбцы которой являются собственными векторами матрицы, Σ — диагональная матрица с соответствующими собственными значениями на главной диагонали, W^{-1} — обратная матрица W

Если матрица не квадратная, тогда сингулярное разложение надо.

Определение сингулярного разложения:

Сингулярным разложением матрицы M , размер $m \times n$ называется разложение следующего вида:

$$M = U \Sigma V^T,$$

где Σ — матрица размера $m \times n$, с неотрицательными элементами, у которой элементы, лежащие на главной диагонали — это сингулярные числа σ_i (все элементы, не лежащие на главной диагонали, являются нулевыми), а матрицы $U \in R^{m \times m}$ и $V \in R^{n \times n}$ — это две ортогональные матрицы, состоящие из левых и правых сингулярных векторов соответственно

2.Как получить U , Σ , V^T в SVD:

Известно, что матрица MM^T и $M^T M$ квадратные, т.е. для них можно делать собственное разложение. Полученные собственные значения λ_i и собственные векторы u_i и v_i удовлетворяют следующему уравнению:

Для матрицы U : $(MM^T) u_i = \lambda_i u_i$, и для матрицы V : $(M^T M) v_i = \lambda_i v_i$

Для Σ : получим что $\sigma_i = \sqrt{\lambda_i}$, где σ_i — соответствующий диагональный элемент на i -ой строке, который называется сингулярным числом.

3. Геометрический смысл сингулярного разложения:

Пусть матрице M поставлен в соответствие линейный оператор. Сингулярное разложение можно переформулировать в геометрических терминах. Линейный оператор, отображающий элементы пространства R^n в себя представим в виде последовательно выполняемых линейных операторов вращения, растяжения и вращения. Поэтому компоненты сингулярного разложения наглядно показывают геометрические изменения при отображении линейным оператором M множества векторов из векторного пространства в себя или в векторное пространство другой размерности.

Метод главных компонент(PCA)

1. понятие:

РСА (анализ основных компонент), то есть метод анализа основных компонент, является одним из наиболее широко используемых алгоритмов уменьшения размерности данных. Основная идея РСА заключается в сопоставлении n -мерного объекта с k -мерным. Этот k -мерный объект представляет собой совершенно новый ортогональный объект, также известный как главный компонент, который представляет собой k -мерный объект, реконструированный на основе исходного n -мерного объекта. Задача РСА состоит в том, чтобы последовательно находить набор взаимно ортогональных осей из исходного пространства. Выбор новых осей тесно связан с самими данными. Среди них первый выбор новой оси - это направление с наибольшим отклонением в исходных данных, второй выбор новой оси - это плоскость, ортогональная первой оси, так что отклонение является наибольшим, а третья ось - это плоскость, ортогональная 1-й и 2-й осям с наибольшим отклонением. И так далее, вы можете получить n таких осей. Для новых осей, полученных таким образом, мы обнаружили, что большая часть дисперсии содержится в предыдущих k осях, а дисперсия, содержащаяся в последующих осях, равна почти 0. Следовательно, мы можем игнорировать остальные оси и сохранить только первые k осей, которые содержат большую часть дисперсии. Фактически, это эквивалентно сохранению только размерных объектов, которые содержат большую часть дисперсии, игнорируя при этом размеры объектов, которые содержат почти 0 дисперсий, и реализуя обработку уменьшения размерности объектов данных.

2. Процесс РСА:

- a. Стандартизируйте исходные размерные данные (по сути, вам нужно только вычесть среднее значение, вам не нужно стандартизировать дисперсию);
- b. Вычислите ковариационную матрицу многомерных признаков, тем самым получив собственные значения и собственные векторы матрицы;
- c. Отсортируйте собственные значения от больших к малым, выберите первые k главных компонент и найдите соответствующие k собственных векторов;
- d. Спроецируйте исходные размерные данные на выбранные k векторов объектов, и размерность исходного объекта данных станет k -мерной;
- e. Эти k -мерные данные могут быть использованы для представления исходных крупномасштабных данных для последующей обработки и анализа данных.

3. Связь и разница между SVD и РСА:

Вектор проекции является собственным вектором ковариационной матрицы (в смысле разложения по собственным значениям), а также правым сингулярным вектором исходной матрицы данных (в смысле разложения SVD).

В то же время единственное значение исходной матрицы данных является квадратным корнем из собственных значений ковариационной матрицы.

В приложениях визуализации с уменьшением размерности PCA для рисования обычно зарезервированы 2-3 измерения. Необходимо упорядочить только размер сингулярного значения (собственные значения ковариационной матрицы) и получить соответствующий правый сингулярный вектор. В то же время для SVD-декомпозиции существует множество быстрых решений, которые не вычисляют ковариационную матрицу (превращаются в двухдиагональный массив, а затем выполняют QR-декомпозицию и т.д. [3]). Следовательно, SVD-декомпозиция может быть непосредственно использована для получения правильного сингулярного вектора и сингулярного значения.

Кроме того, благодаря разложению SVD сингулярные значения, полученные с использованием ковариационной матрицы и матрицы внутреннего произведения, одинаковы. Следовательно, при применении, в соответствии с размерностью данных и количеством выборок, это может быть рационально использовано для нахождения матрицы с меньшим размером для разложения и улучшения вычислительной эффективности.