范数 (Norm) 的定义与理解

在数学和机器学习中,**范数**(Norm)是用来衡量向量或矩阵的大小或长度的一种方法。它是一个非负值,描述了一个向量在空间中的"长度"或"规模"。不同的范数有不同的计算方法和应用场景。

以下是关于范数的详细解释:

1. 范数的基本性质

设有一个向量 $\mathbf{v} = [v_1, v_2, \dots, v_n]^T$, 范数 $\|\mathbf{v}\|$ 满足以下性质:

1. **非负性**: $\|v\| \ge 0$, 且 $\|v\| = 0 \iff v = 0$ (零向量的范数为 0)。

2. **齐次性**: 对任意标量 α , 有 $\|\alpha v\| = |\alpha| \|v\|$ 。

3. 三角不等式: $\|\mathbf{v} + \mathbf{u}\| \le \|\mathbf{v}\| + \|\mathbf{u}\|$ 。

4. **一致性**: ||v|| 反映了向量的"大小"。

2. 常见的向量范数

- 2.1 L₁ 范数 (绝对值范数)
 - 定义:

$$\|\mathbf{v}\|_1 = \sum_{i=1}^n |v_i|$$

- 含义: 向量中所有元素的绝对值之和。
- 几何解释: 在二维空间中, L_1 范数对应的单位圆是一个菱形。
- 应用:常用于稀疏性约束(如 Lasso 回归),因为它会促使部分参数变为 0。

$2.2~L_2$ 范数(欧几里得范数)

• 定义:

$$\|\mathbf{v}\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n v_i^2}$$

- 含义: 向量从原点到终点的欧几里得距离(直线距离)。
- 几何解释: 在二维空间中, L_2 范数对应的单位圆是一个圆。
- 应用:常用于衡量向量的整体大小,例如线性回归中的权重惩罚(岭回归)。

$2.3 L_{\infty}$ 范数(最大范数)

• 定义:

$$\|\mathbf{v}\|_{\infty} = \max_{i} |v_i|$$

- 含义: 向量中元素绝对值的最大值。
- ullet 几何解释: 在二维空间中, L_{∞} 范数对应的单位圆是一个正方形。
- 应用: 常用于约束优化问题。

2.4 Lp 范数 (一般形式)

• 定义:

$$\|\mathbf{v}\|_p = \left(\sum_{i=1}^n |v_i|^p\right)^{1/p}, \quad p \ge 1$$

- 当 p=1、p=2、 $p=\infty$ 时,分别对应 L_1 、 L_2 、 L_∞ 范数。
- 几何解释: L_p 范数的单位圆是一个多边形,它的形状随 p 的变化而变化。

3. 矩阵的范数

对于矩阵 A, 范数用于衡量矩阵的"大小"或"复杂度", 常见的矩阵范数 包括:

3.1 Frobenius **范数**

• 定义:

$$||A||_F = \sqrt{\sum_{i,j} a_{ij}^2}$$

• 含义: 矩阵中所有元素平方和的平方根, 类似于 L_2 范数。

• 应用: 衡量矩阵的整体大小, 常用于矩阵分解问题。

3.2 矩阵的 1 范数

• 定义:

$$||A||_1 = \max_{1 \le j \le n} \sum_{i=1}^m |a_{ij}|$$

• 含义: 矩阵每列元素绝对值和的最大值。

3.3 矩阵的无穷范数

• 定义:

$$||A||_{\infty} = \max_{1 \le i \le m} \sum_{j=1}^{n} |a_{ij}|$$

• 含义: 矩阵每行元素绝对值和的最大值。

3.4 矩阵的谱范数

• 定义:

$$||A||_2 = \sqrt{\lambda_{\max}(A^T A)}$$

• 含义: 矩阵的最大奇异值。

4. 范数在机器学习中的应用

1. 正则化:

- L_1 范数用于稀疏性约束(如 Lasso 回归),促使部分参数变为 0。
- L_2 范数用于限制模型的参数大小(如岭回归),防止过拟合。

2. 损失函数:

• L_1 损失函数: 常用于对噪声敏感的数据(如绝对误差)。

● L₂ 损失函数:用于最小化均方误差。

3. 梯度下降:

• 范数用于衡量梯度的大小,控制梯度下降的更新步长。

4. 距离度量:

• 在聚类和分类算法中, 范数用于定义距离, 例如欧几里得距离 (L_2 范数) 或曼哈顿距离 (L_1 范数)。

5. 范数的几何解释

二维空间中的单位球

- L_1 范数的单位球是一个菱形。
- L_2 范数的单位球是一个圆。
- L_{∞} 范数的单位球是一个正方形。