1. 算法第三步更新 F

$$\min_{F^TF=I} Tr(F^T L_W F).$$

用了如下代码:

```
W0 = (W + W')/2;

D0 = diag(sum(W0));

L0 = D0 - W0;

L0 = full(L0);

[F, temp, evs]=eig1(L0, c, 0);
```

我多加了一步 LO = full(LO), 因为求得的 LO 是稀疏矩阵

2. 算法第四步更新 W

$$\min_{w_i} \sum_{j=1}^{n} (\|s_i - s_j\|_2^2 w_{ij} + \frac{\gamma}{\alpha} w_{ij}^2 + \frac{\lambda}{\alpha} \|f_i - f_j\|_2^2 w_{ij})$$

s.t. $\forall i, w_i^T \mathbf{1} = 1, 0 \le w_{ij} \le 1.$

与 CAN 中的公式比较了一下:

$$\min_{\substack{s_i \\ s_i = 1}} \sum_{j=1}^{n} (\|x_i - x_j\|_2^2 s_{ij} + \gamma s_{ij}^2 + \lambda \|f_i - f_j\|_2^2 s_{ij})$$
s.t. $s_i^T \mathbf{1} = 1, 0 \le s_i \le 1$

区别是参数需要除以 alpha,另一个是在 CAN 中 F 开始是由 S 得出的。但是在当前算法中,F 已经由第三步更新得到,因此我把 F,alpha 都传入 CAN,CAN 中代码改写了如下几步:

1. 两个参数开始就除以 alpha

```
r = r / alpha;
lambda = mean(rr);
lambda = lambda / alpha;
```

2. 把开始的 F 矩阵的初始化注释掉

```
%[F, temp, evs]=eig1(L0, c, 0);
```