

Přednáška 25 - SVD a vlastní čísla

Opáčko: - viděli jsme užitečnost SVD matice dat \rightarrow komprese
analýza
- jak spočítat & co stabilita & podmíněnost?

Linegebra 2: $A = U\Sigma V^T \Rightarrow A^T A = V\Sigma^T U^T U \Sigma V^T = V\Sigma^T \Sigma V$, V unitární
 $\Sigma^T \Sigma$ diagonální
 $\rightarrow A^T A = V\Sigma^T \Sigma V$ je spektrální rozklad (= diagonalizace) symetrické
pozitivně semi-definitní matice $A^T A$
 \equiv všechna vlastní čísla $A^T A$ (tj. prvky na diagonále $\Sigma^T \Sigma$, tj. $\sigma_1^2, \dots, \sigma_n^2$)
jsou nezáporná

\Rightarrow výpočet SVD se standardně převádí na výpočet spektrálního rozkladu,
(= diagonalizace = EVD = eigenvalue decomposition)
tj. pro danou matici M nalezení jejích vlastních
čísel a vlastních vektorů (protože $A^T A$ je symetrická \Rightarrow její EVD vždy existuje)

Motivace č. 2 pro výpočet vl. čísel

Algoritmus vyhledávače google \rightarrow PageRank (vymyslel Larry Page & Sergey Brin):

Krok 1: „sestrojíme“ si seznam všech webpages \rightarrow délka $n \in \mathbb{N}$

Krok 2: „sestrojíme“ si matici $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ jako $A_{ij} = \begin{cases} 0 & \text{pokud se webpage } L(i) \\ & \text{nezmínuje o webpage } L(j) \\ \frac{1}{k} & \text{pokud se webpage } L(i) \\ & \text{zmínuje o webpage } L(j) \\ & \text{\& } k = \# \text{ všech stránek,} \\ & \text{kteře webpage } L(i) \text{ zmínuje} \end{cases}$

\rightarrow proč takto? Odpovídá modelu
„sdílení důležitosti/popularity“, viz googlesheet na cviku.

Krok 3: spočteme dominantní vlastní vektor matice $A \rightarrow \vec{v} \in \mathbb{R}^n$.

Lze ukázat, že všechny jeho složky jsou ≥ 0 (= mají stejné znaménko) \rightarrow lze interpretovat jako
„ekvilibrium popularity stránek v L “, tj. $(\vec{v})_i = v_i > v_j \Leftrightarrow$ stránka $L(i)$ bude podle tohoto
modelu populárnější než $L(j)$

Krok 4: Na outputu seřadíme webpages

z listu L sestupně podle velikosti složek vektoru $\vec{v} \in \mathbb{R}^n$.

Výpočet dominantního vlastního páru (d_1, \vec{v})

Předpokládejme, že máme $A = S \Delta S^{-1}$... S ... matice vl. vektorů
 $\Delta = \text{diag}(d_1, \dots, d_n)$... matice vl. čísel

$$A^k = S \Delta^k S^{-1} = S \begin{bmatrix} d_1^k & & \\ & \ddots & \\ & & d_n^k \end{bmatrix} S^{-1} \quad \text{m} \gg \text{a tedy} \quad |d_1| > |d_i| \quad \forall i > 1$$

$$\Downarrow$$

$$|d_1^k| \gg |d_i^k| \quad \forall i > 1$$

m > a tedy dominantní vl. pár je "jště více dominantní"

Vezměme si vektor $\vec{w} = c_1 \vec{s}_1 + c_2 \vec{s}_2 + \dots + c_n \vec{s}_n = S \cdot \vec{c}$ (ve vl. bázi A je \vec{w} pouze \vec{c}). Pak:

$$A^k \vec{w} = S \Delta^k S^{-1} \cdot S \vec{c} = S \Delta^k \vec{c} = S \begin{bmatrix} d_1^k c_1 \\ d_2^k c_2 \\ \vdots \\ d_n^k c_n \end{bmatrix} = d_1^k c_1 \vec{s}_1 + \dots + d_n^k c_n \vec{s}_n$$

$$= d_1^k \left[c_1 \vec{s}_1 + c_2 \left(\frac{d_2}{d_1}\right)^k \vec{s}_2 + \dots + c_n \left(\frac{d_n}{d_1}\right)^k \vec{s}_n \right]$$

pro $k \rightarrow \infty$ pokud $|d_1| > |d_i|$

pokud $c_1 \neq 0$ & $|d_1| > |d_i| \quad \forall i > 1$

pak $A^k \vec{w} \rightarrow \underline{d_1^k \cdot c_1 \cdot \vec{s}_1}$
 vektor ve směru dominantního vl. vektoru A .

→ toto je základní myšlenka tzv. mocinné metody. (=power method)

V praxi je zapotřebí normalizace

→ tj. nepočítáme $A \cdot A \cdot \dots \cdot A \cdot \vec{w}$, ale

$$\vec{v}_0 \rightarrow \vec{w}_1 = A \vec{v}_0, \vec{v}_1 = \frac{\vec{w}_1}{\|\vec{w}_1\|} \rightarrow \vec{w}_2 = A \vec{v}_1, \vec{v}_2 = \frac{\vec{w}_2}{\|\vec{w}_2\|} \rightarrow$$

$$\rightarrow \dots \rightarrow \vec{w}_k = A \vec{v}_{k-1}, \vec{v}_k = \frac{\vec{w}_k}{\|\vec{w}_k\|}$$

Zobecnění I:

• co když chcí nejmenší vl. pár?
 \Rightarrow λ_{\min} matice A je λ_{\max} matice A^{-1} protože
 $|d_n| < |d_i| \quad \forall i < n \quad \& \quad d_i \neq 0 \Rightarrow \left| \frac{1}{d_n} \right| > \left| \frac{1}{d_i} \right| \quad \forall i < n$

$$\vec{v}_0 \rightarrow \vec{w}_1 = A^{-1} \vec{v}_0, \vec{v}_1 = \frac{\vec{w}_1}{\|\vec{w}_1\|} \rightarrow \vec{w}_2 = A^{-1} \vec{v}_1, \vec{v}_2 = \frac{\vec{w}_2}{\|\vec{w}_2\|} \rightarrow$$

$$\rightarrow \dots \rightarrow \vec{w}_k = A^{-1} \vec{v}_{k-1}, \vec{v}_k = \frac{\vec{w}_k}{\|\vec{w}_k\|}$$

& jako vždy a všude místo výpočtu $A^{-1} \vec{v}_{i-1}$ budeme řešit $A \vec{w}_i = \vec{v}_{i-1}$

• co když chcí "největší" ani "nejmenší", ale nejbližší číslu $\alpha \in \mathbb{C}$?
 \Rightarrow stejná úvaha, místo násobení A budeme "másobit" $(A - \alpha I)^{-1}$

• Zobecnění II : • co když máme 1 vl. pár, ale všechny?

$$\vec{v}_0 \rightarrow \vec{w}_1 = A\vec{v}_0, \vec{v}_1 = \frac{\vec{w}_1}{\|\vec{w}_1\|} \rightarrow \vec{w}_2 = A\vec{v}_1, \vec{v}_2 = \frac{\vec{w}_2}{\|\vec{w}_2\|} \rightarrow \dots \rightarrow \vec{w}_k = A\vec{v}_{k-1}, \vec{v}_k = \frac{\vec{w}_k}{\|\vec{w}_k\|}$$

\rightsquigarrow

vybereme si routine na QR-faktORIZACI,
 $qr: M \mapsto Q, R$ t.j.e. $M = QR$
 Chceme všechny vl. páry \Rightarrow musíme iterovat s
 "vektory" \rightsquigarrow s maticemi

\Downarrow

$$A = A_0 \rightarrow Q_0, R_0 := qr(A_0), A_1 := R_0 Q_0. \text{ Pak jistě } A_0 = Q_0 R_0 = Q_0 A_1 Q_0^T \rightarrow \{vl. \bar{e}. A_0\} = \{vl. \bar{e}. A_1\}$$

$$\rightarrow Q_1, R_1 := qr(A_1), A_2 := R_1 Q_1 \text{ a opět } \{vl. \bar{e}. A_1\} = \{vl. \bar{e}. A_2\} \rightarrow$$

$$\rightarrow \dots \rightarrow Q_k, R_k := qr(A_k), A_{k+1} := R_k Q_k$$

tzv. QR-algoritmus

Podmíněnost

\rightarrow odpověď na otázku: jak moc se liší vl. páry matice $A+E$ od vl. páru matice A pro $\|E\|$ malé

• A je symetrická $\rightarrow | \lambda_i(A) - \lambda_i(A+E) | \leq \|E\|_2$

• A je obecná \rightarrow nelze nic zaručit. Matematicky toto odpovídá podmíněnosti kořenů polynomu v závislosti na změně koeficientů v "neortogonální" bázi polynomů \rightsquigarrow viz. Wilkinson's polynom na začátku semestru

(\Rightarrow problém nalezení SVD matice je dobře podmíněný)

Stabilita

• QR-algoritmus je stabilní \rightarrow používáme unit. transt.

• maticová metoda & variace \rightarrow záleží na řešení

