

3 DECOMPOSIZIONE AI VALORI SINGOLARI

def (SVD): decomposiz ai valori singolari di $A \in \mathbb{C}^{m \times k}$ è

una terna di matrici U, Σ, V t.c.

- $U \in \mathbb{C}^{m \times m}$ unitaria, $V \in \mathbb{C}^{k \times k}$ unitaria
- $\Sigma \in \mathbb{C}^{m \times k}$ "diagonale" (ovvero: $\sigma_{ij} = 0$ per $i \neq j$), ad elementi in \mathbb{R} , con $\sigma_{11} \geq \sigma_{22} \geq \dots \geq \sigma_{pp} \geq 0$, $p = \min(k, m)$

• $A = U \Sigma V^H$.

Gli elementi σ_{ii} si chiamano VALORI SINGOLARI di A .

Es: $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^{2 \times 2}$

Si ha: $A = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}}_U \underbrace{\begin{pmatrix} \sqrt{2} & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}}_\Sigma \underbrace{\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}}_{V^H}$ valori singolari di A : $\sqrt{2}, 0$

TEO: $A \in \mathbb{C}^{m \times k}$, si ha:

- (I) esistono U, Σ, V decompos ai val sing di A ;
 - (II) il fattore Σ è univocam determ, U, V no;
 - (III) se $a_{ij} \in \mathbb{R}$ per ogni i, j allora è possibile scegliere U, V ad elementi in \mathbb{R}
- (dim: no, ma deducibile da esempi)

Oss (int geometrica): $A \in \mathbb{C}^{m \times k}$; $U = (u_1, \dots, u_m), \Sigma, V = (v_1, \dots, v_k)$

- u_1, \dots, u_m è base on di \mathbb{C}^m
- v_1, \dots, v_k è base on di \mathbb{C}^k

SVD di A
($A = U \Sigma V^H$)

• $\forall x \in \mathbb{C}^k$, posto $y = Ax$ si ha

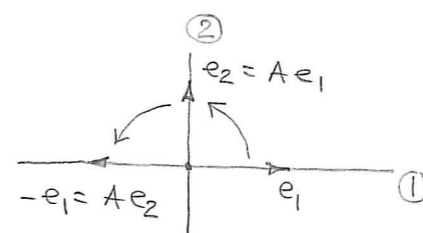
* $x' = V^H x$ (coord di x rispetto v_1, \dots, v_k)

* $y' = U^H y$ (coord di y rispetto u_1, \dots, u_m)

* $y' = U^H y = U^H A x = U^H A V x' = \Sigma x'$

ovvero: nel mondo delle coordinate, l'applicaz def da A è "diagonale".

Es: $A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ "rotaz di $\frac{\pi}{2}$ in \mathbb{R}^2 ";



$U = (e_2, -e_1), V = (e_1, e_2)$

$\Sigma = I$

rispetto alle basi scelte, l'applicaz è rappresentata dalla matrice identica.

Oss: la matrice A è diagonalizzabile su \mathbb{C} (Es: diagonalizzare A !)

ma non su \mathbb{R} (infatti: $\sigma(A) = \{i, -i\} \notin \mathbb{R}$) q.d. \nexists base di \mathbb{R}^2 t.c. ... Nella SVD si utilizzano basi diverse nel dominio e nell'immagine...

Es: Verif che $A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ è normale, e determ $U \in \mathbb{C}^{2 \times 2}$ ortogonale e $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{C}^{2 \times 2}$ t.c. $A = U \Lambda U^H$.

Pb. come determ una decompos ai val sing?

Oss: $A \in \mathbb{C}^{m \times k}$, (U, Σ, V) decompos ai v.s.

Allora:

$A^H A = V \Sigma^H (U^H U) \Sigma V^H = \underbrace{V (\Sigma^H \Sigma) V^H}_{\text{diagonale}}$

è una diagonalizzaz di $A^H A$