

Re-Imaginando el Mundo a través del Álgebra Lineal



Malena I. Espanol

Docente en Matemática Computacional

Victoria Uribe

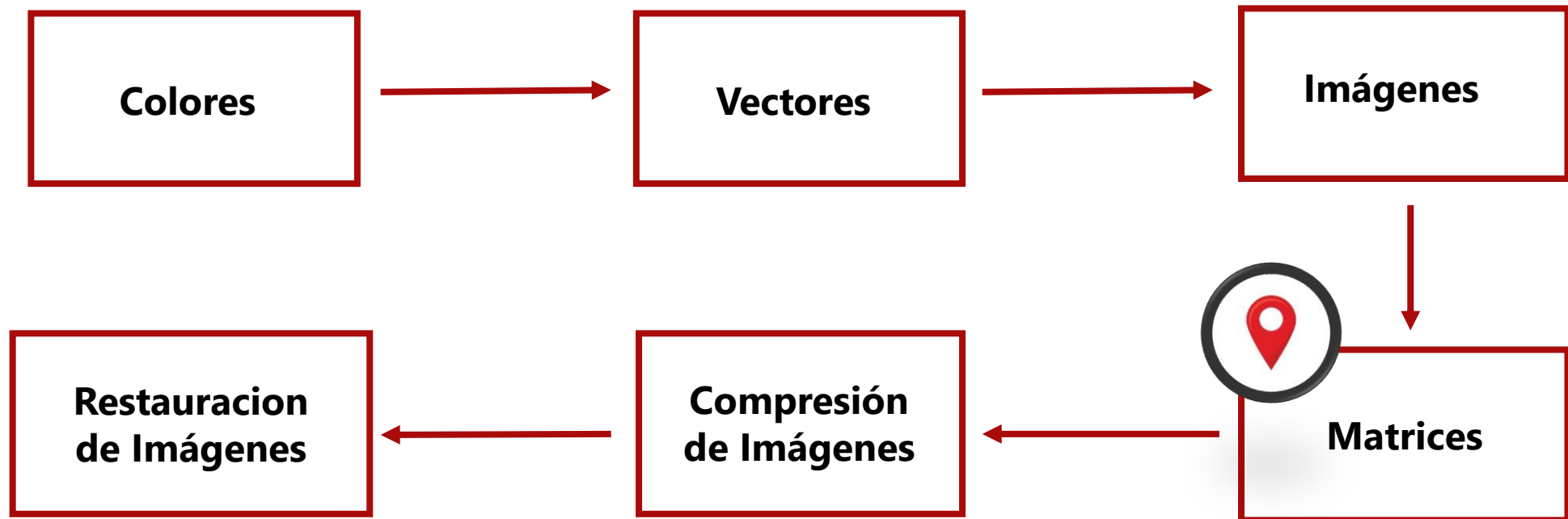
Estudiante Doctoral de Matemática Aplicada

Facultad de Ciencias Matemáticas y Estadísticas
Arizona State University
malena.espanol@asu.edu

Mathematics Sin Fronteras
March 10, 17, 24, 2021



El plan



¿Qué hago?

Matemática Aplicada

Matemática Computacional

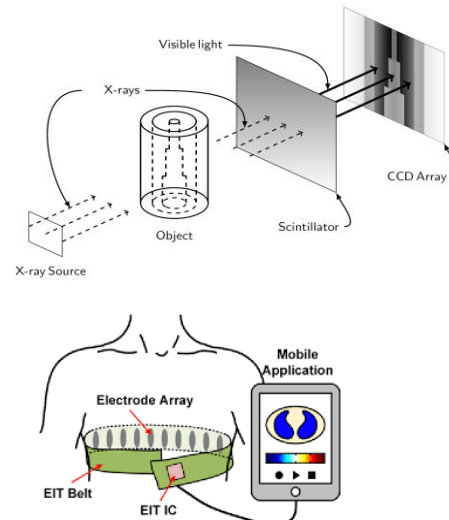
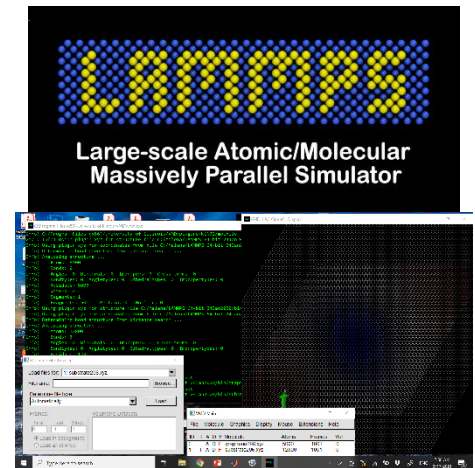
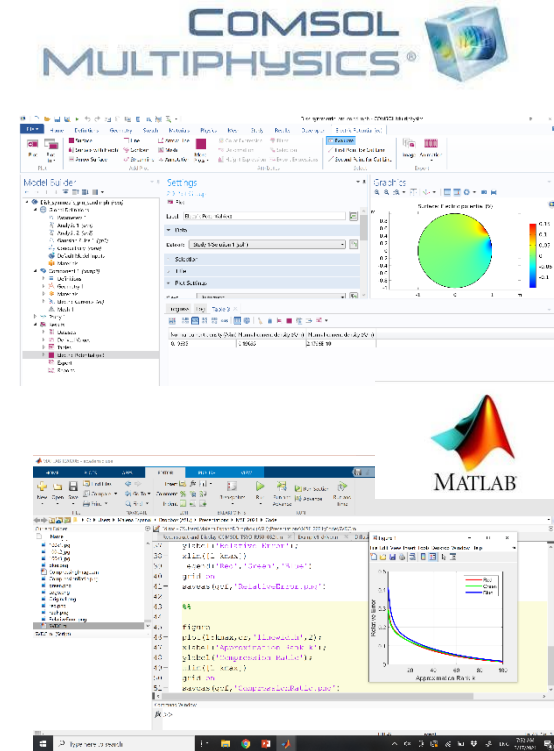
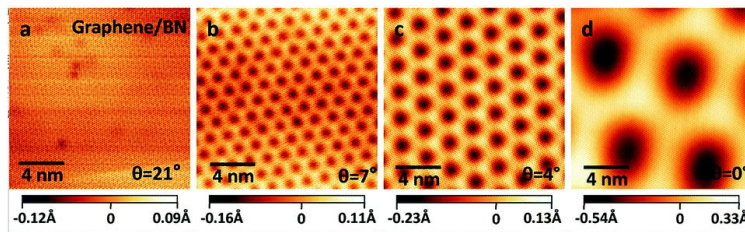
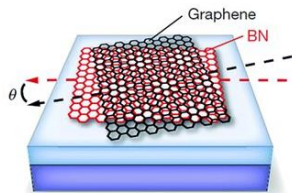
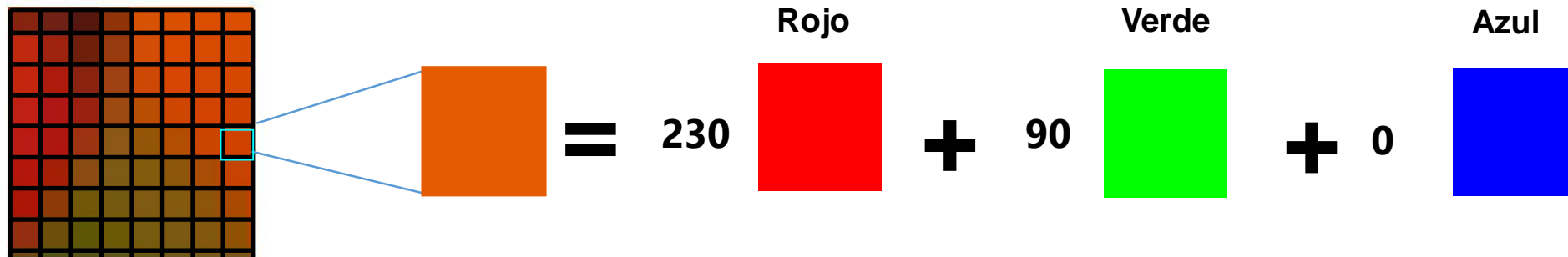
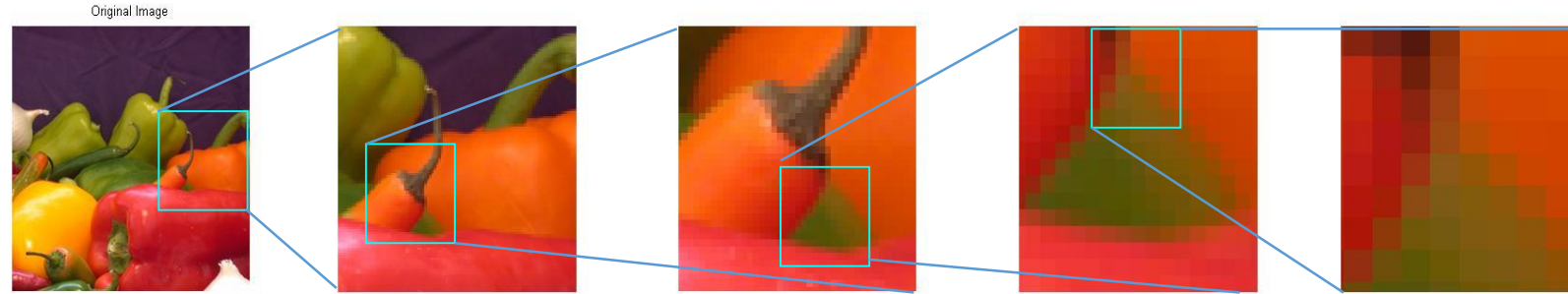


Fig. 1. Proposed wearable lung-health monitoring system.

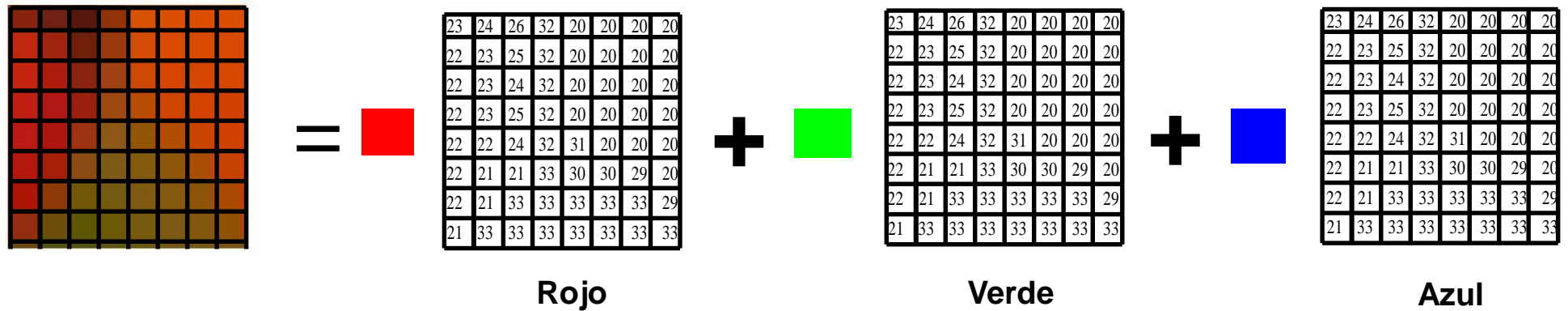
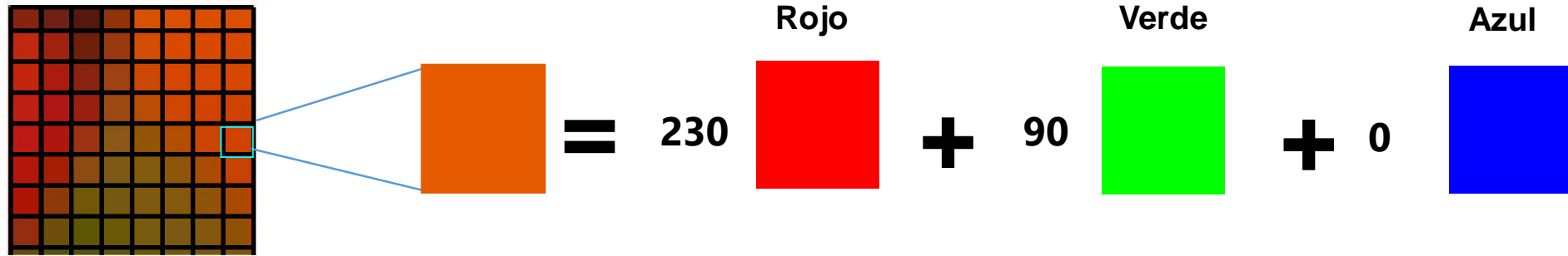


1. Almacenamiento
2. Costo Computacional
3. Precisión

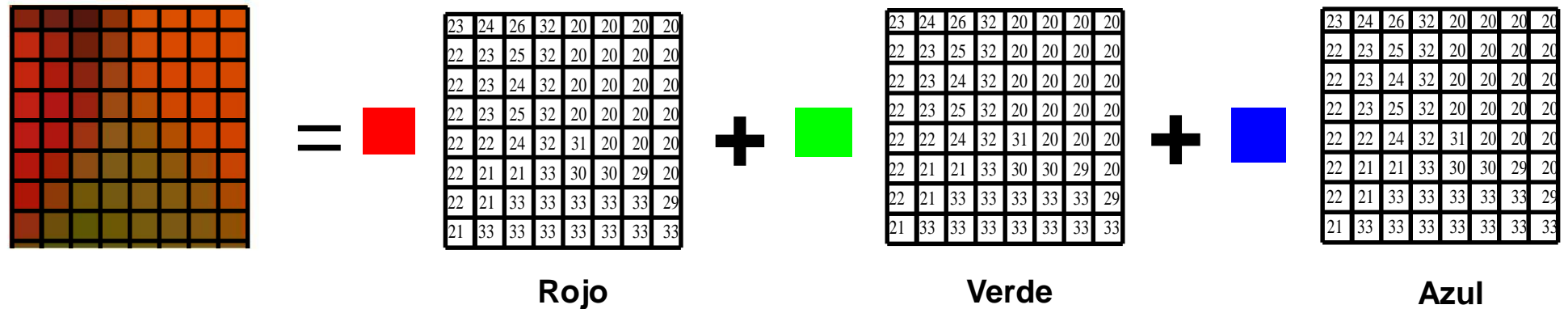
Imágenes Digitales



Imágenes Digitales



Almacenamiento de Imágenes de tamaño $m \times n$



Necesitamos almacenar $m \times n$ números entre el 0 y 255 para cada color. Entonces, para almacenar una imagen necesitamos $3mn$ bytes.

¿Qué podemos hacer para reducir el almacenamiento?

Matrices

Definición: Una matriz es una tabla ordenada de números

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

Ejemplos: $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 3}$ $I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$

La transpuesta de una matriz

Definición: La transpuesta de una matriz $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, que se anota $A^T \in \mathbb{R}^{n \times m}$ está dada por $A_{ij}^T = A_{ji}$, es decir,

$$A^T = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & \cdots & a_{m1} \\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{m2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

Ejemplo: $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 3}$. Entonces $A^T = \begin{pmatrix} 1 & 4 \\ 2 & 5 \\ 3 & 6 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$.

Matrices Simétrica

Definición: Una matriz $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ es simétrica si $A^T = A$, that is,

$$A^T = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

Ejemplo: $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 5 & -1 \\ 3 & -1 & 6 \end{pmatrix}$

¿Cuál es el costo de almacenar matrices simétricas?

Matrices Toeplitz

$$A = \begin{bmatrix} a_0 & a_{-1} & a_{-2} & \cdots & \cdots & a_{-(n-1)} \\ a_1 & a_0 & a_{-1} & \ddots & & \vdots \\ a_2 & a_1 & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & a_{-1} & a_{-2} \\ \vdots & & \ddots & a_1 & a_0 & a_{-1} \\ a_{n-1} & \cdots & \cdots & a_2 & a_1 & a_0 \end{bmatrix}$$

¿Cuál es el costo de almacenar matrices Toeplitz?

Matrices Circulares

$$C = \begin{bmatrix} c_0 & c_{n-1} & \dots & c_2 & c_1 \\ c_1 & c_0 & c_{n-1} & & c_2 \\ \vdots & c_1 & c_0 & \ddots & \vdots \\ c_{n-2} & & \ddots & \ddots & c_{n-1} \\ c_{n-1} & c_{n-2} & \dots & c_1 & c_0 \end{bmatrix}$$

¿Cuál es el costo de almacenar matrices circulares?

Suma de Matrices

Definición: La suma de dos matrices de igual tamaño se define como

$$A + B = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1n} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{m1} & b_{m2} & \cdots & b_{mn} \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} & \cdots & a_{1n} + b_{1n} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} & \cdots & a_{2n} + b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} + b_{m1} & a_{m2} + b_{m2} & \cdots & a_{mn} + b_{mn} \end{pmatrix}$$

¿Cuál es el costo de calcular una suma?

Suma de Matrices Estructuradas

- 1) ¿La suma de dos matrices simétricas es simétrica?
- 2) ¿La suma de dos matrices Toeplitz es Toeplitz?
- 3) ¿La suma de dos matrices circulares es circular?

Producto por un escalar

Definición: El producto de un escalar k por la matriz A se define como

$$kA = \begin{pmatrix} ka_{11} & ka_{12} & \cdots & ka_{1n} \\ ka_{21} & ka_{22} & \cdots & ka_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ ka_{m1} & ka_{m2} & \cdots & ka_{mn} \end{pmatrix}$$

Ejemplo: $2 \begin{pmatrix} 2 & 3 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & 4 \end{pmatrix} + 3 \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 & 7 & 10 \\ 5 & 7 & 12 \\ 5 & 9 & 14 \end{pmatrix}$

¿Cuál es el costo de calcular esta matriz?

Producto Matriz-Vector – Primera forma

Definición: Sean $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ y $u \in \mathbb{R}^n$. El *producto matriz-vector* de A y u está definido como

$$Au = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \text{---} & a_1 & \text{---} \\ \text{---} & a_2 & \text{---} \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ \text{---} & a_m & \text{---} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 \cdot u \\ a_2 \cdot u \\ \vdots \\ a_n \cdot u \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m$$

Ejemplo:

$$Au = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 \\ 10 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \times 5 + 2 \times 10 \\ 3 \times 5 + 4 \times 10 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 25 \\ 55 \end{pmatrix}$$

Producto Matriz-Vector – Segunda forma

Definición: Sean $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ y $u \in \mathbb{R}^n$. El *producto matriz-vector* de A y u está definido como

$$Au = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} | & | & \cdots & | \\ a_1 & a_2 & \cdots & a_n \\ | & | & \cdots & | \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix}$$

$$= u_1 \begin{pmatrix} | \\ a_1 \\ | \end{pmatrix} + u_2 \begin{pmatrix} | \\ a_2 \\ | \end{pmatrix} + \cdots + u_n \begin{pmatrix} | \\ a_n \\ | \end{pmatrix}$$

Ejemplo: $Au = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 \\ 10 \end{pmatrix} = 5 \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} + 10 \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 25 \\ 55 \end{pmatrix}$

Producto Matriz-Matriz – Primera forma

Definición: Sean $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ y $B \in \mathbb{R}^{n \times p}$. El *producto matriz-matriz* de A y B está dado por

$$AB = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1p} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2p} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{n1} & b_{n2} & \cdots & b_{np} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} | & | & & | \\ Ab_1 & Ab_2 & \cdots & Ab_p \\ | & | & & | \end{pmatrix}$$

Ejemplo: $AB = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 & 0 \\ 10 & 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 25 & 12 \\ 55 & 24 \end{pmatrix}$

Producto Matriz-Matriz – Segunda forma

Definición: Sean $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ y $B \in \mathbb{R}^{n \times p}$. El *producto matriz-matriz* de A y B está dado por

$$\begin{aligned} AB &= \begin{pmatrix} | & & | \\ a_1 & \cdots & a_n \\ | & & | \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \text{---} & b_1 & \text{---} \\ & \vdots & \\ \text{---} & b_n & \text{---} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} | \\ a_1 \\ | \end{pmatrix} (\text{---} \ b_1 \ \text{---}) + \cdots + \begin{pmatrix} | \\ a_n \\ | \end{pmatrix} (\text{---} \ b_n \ \text{---}) \end{aligned}$$

Ejemplo: $AB = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 & 0 \\ 10 & 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 25 & 12 \\ 55 & 24 \end{pmatrix}$

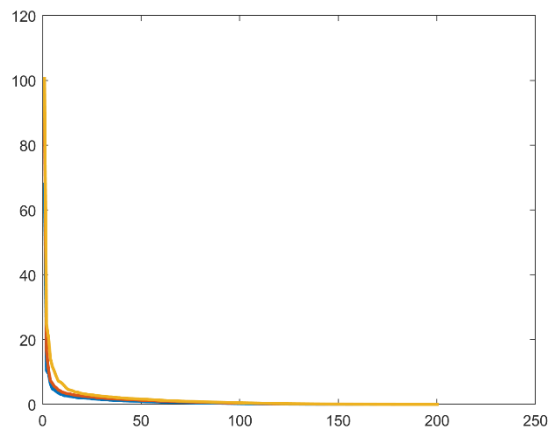
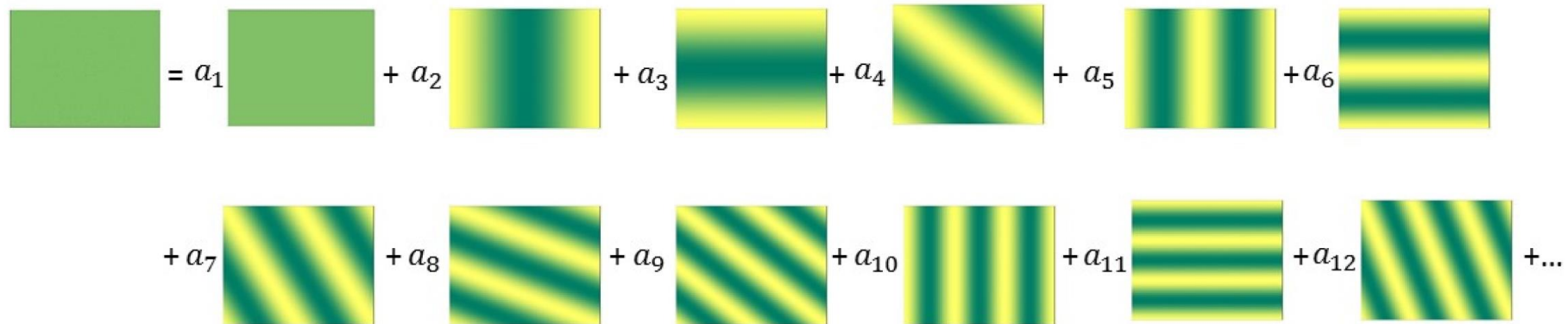
Descomposición en valores singulares (SVD)

Teorema: Sea $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Entonces, existen matrices $U \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $V \in \mathbb{R}^{n \times n}$ y $\Sigma \in \mathbb{R}^{n \times n}$, con $U^T U = V^T V = I_n$, y $\Sigma = \text{diag}(\sigma_1, \sigma_2, \dots, \sigma_n)$, $\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \dots \geq \sigma_n \geq 0$, tales que $A = U \Sigma V^T$. Las columnas de U se llaman los vectores singulares izquierdos, las columnas de V los vectores singulares derechos, y σ_i se llaman valores singulares.

$$\begin{aligned} A = U \Sigma V^T &= \begin{pmatrix} | & & | \\ u_1 & \cdots & u_n \\ | & & | \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sigma_1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & \sigma_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} - & v_1^T & - \\ & \vdots & \\ - & v_n^T & - \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} | & & | \\ u_1 & \cdots & u_n \\ | & & | \end{pmatrix} \begin{pmatrix} - & \sigma_1 v_1^T & - \\ & \vdots & \\ - & \sigma_n v_n^T & - \end{pmatrix} = \sum_{i=1}^n \sigma_i u_i v_i^T \end{aligned}$$

El SVD de una imagen

$$A = U\Sigma V^T = \sum_{i=1}^n \sigma_i u_i v_i^T$$



SVD Truncado

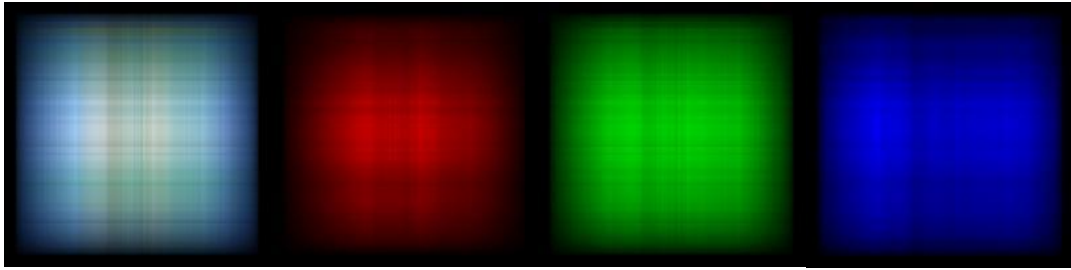
$$A_k = U_k \Sigma_k V_k^T = \begin{pmatrix} | & & | \\ u_1 & \cdots & u_k \\ | & & | \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sigma_1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & \sigma_k \end{pmatrix} \begin{pmatrix} - & v_1^T & - \\ & \vdots & \\ - & v_k^T & - \end{pmatrix} = \sum_{i=1}^k \sigma_i u_i v_i^T$$

¿Cuál es el costo de almacenar estas matrices?

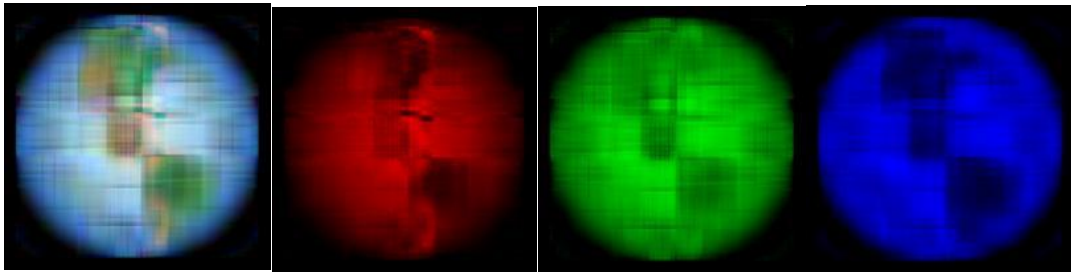
¿Cuál es el costo de calcular la matriz A_k ?

Compresión de imágenes mediante SVD

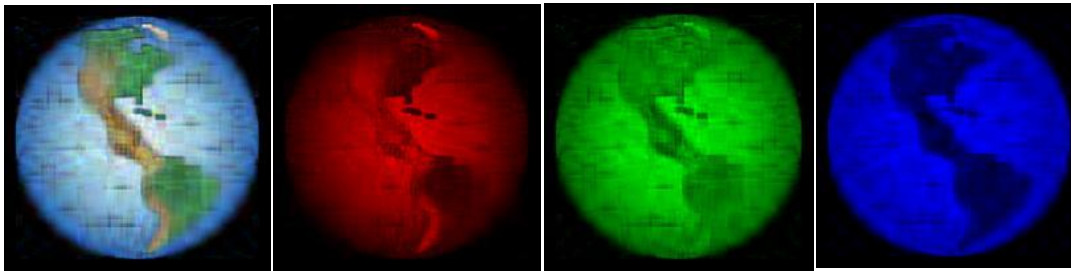
k=1



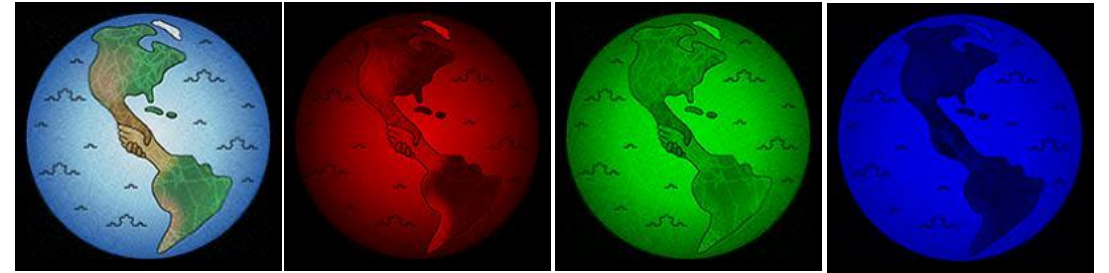
k=5



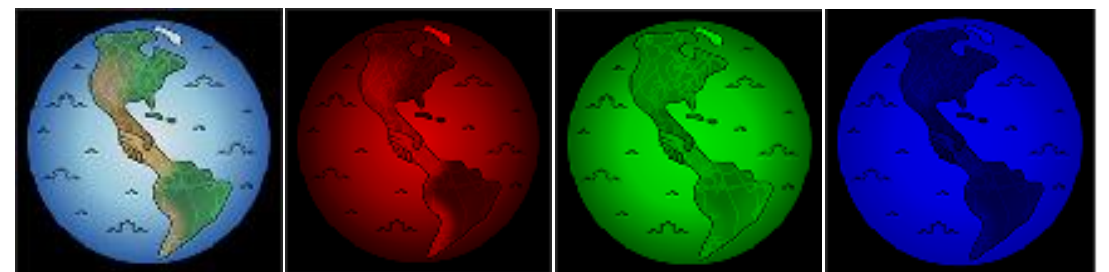
k=10



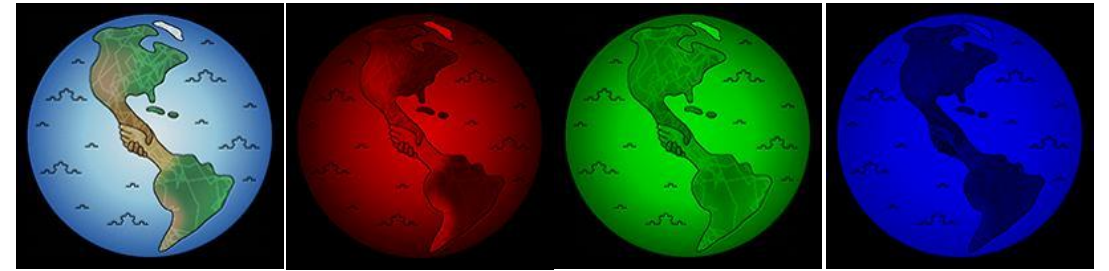
k=50



k=100



k=256



Normas de Matrices and Distancias

Definición: La *norma Frobenius* de una matriz A está definida por

$$\|A\|_F = \sqrt{a_{11}^2 + a_{12}^2 + \cdots + a_{mn}^2}$$

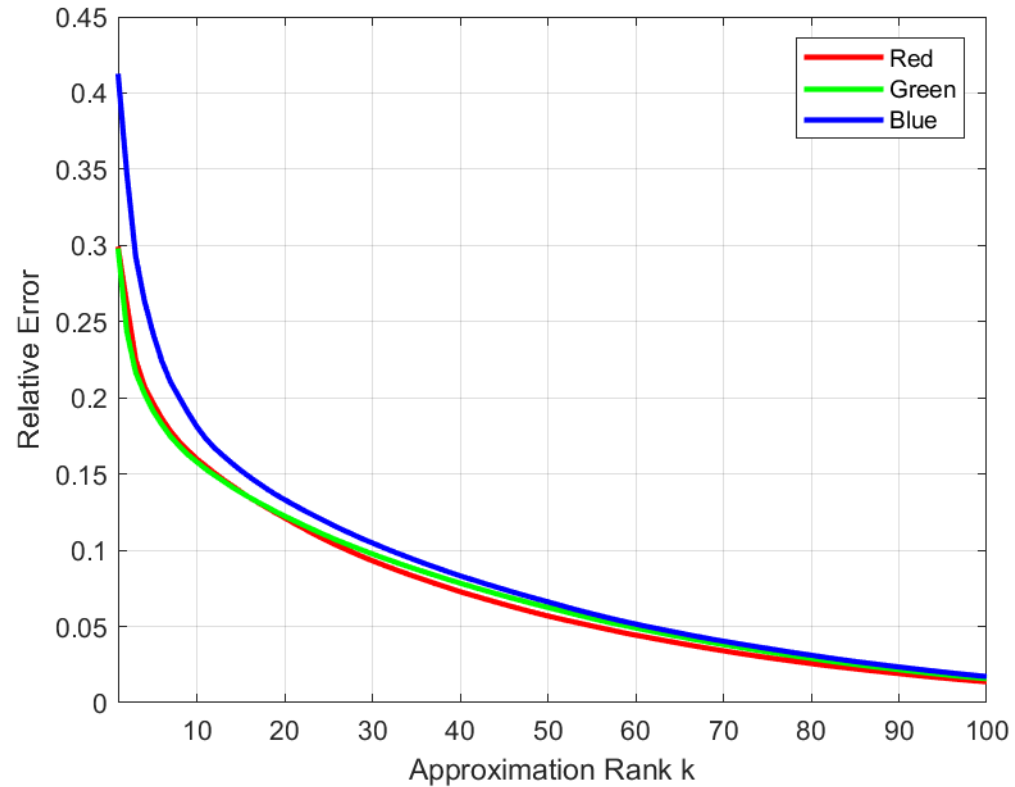
Ejemplos: $\left\| \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \right\|_F = \sqrt{30}$ y $\left\| \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right\|_F = \sqrt{2}$

Definición: La *distancia de Frobenius* entre dos matrices A y B está definida por

$$d(A, B) = \|A - B\|_F = \sqrt{(a_{11} - b_{11})^2 + (a_{12} - b_{12})^2 + \cdots + (a_{mn} - b_{mn})^2}$$

Ejemplo: $d\left(\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}\right) = \left\| \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right\|_F = \left\| \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 3 & 3 \end{pmatrix} \right\|_F = \sqrt{22}$

Compresión de imágenes : Error Relativo



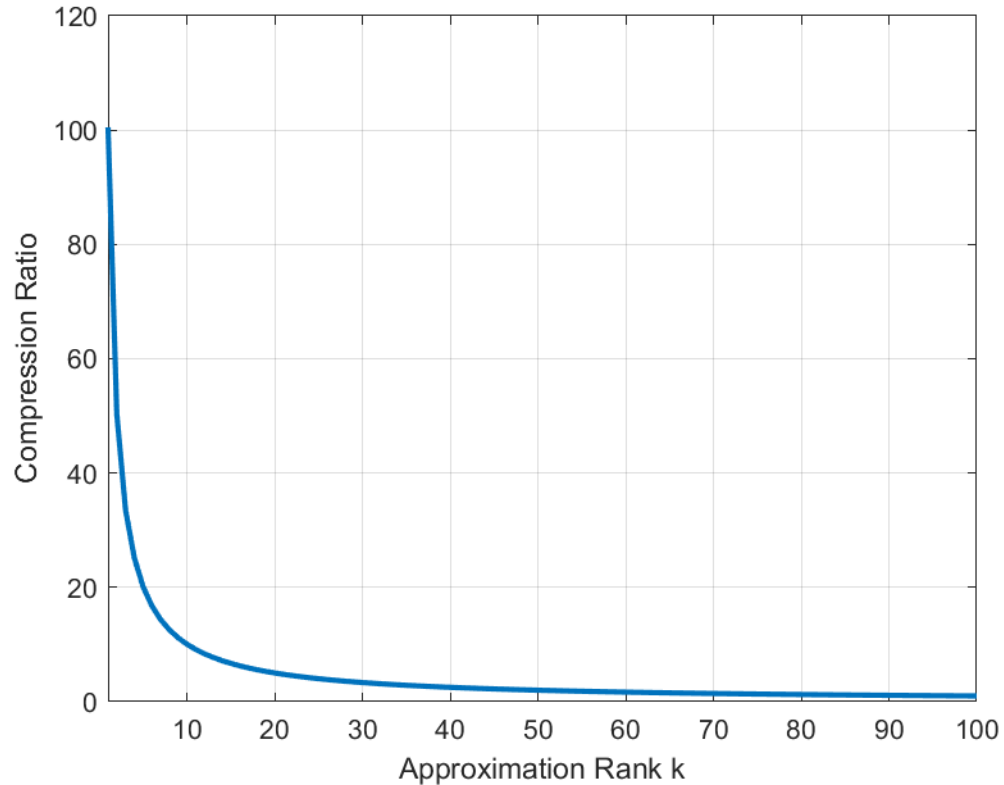
Error Relativo:

$$\frac{\|A - A_k\|_F}{\|A\|_F}$$

Compresión de imágenes: Taza de Compresión

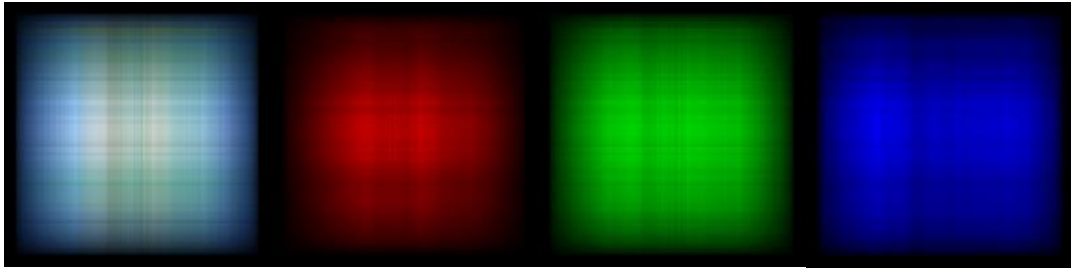
Taza de Compresión:

$$\frac{mn}{k(m+n+1)}$$

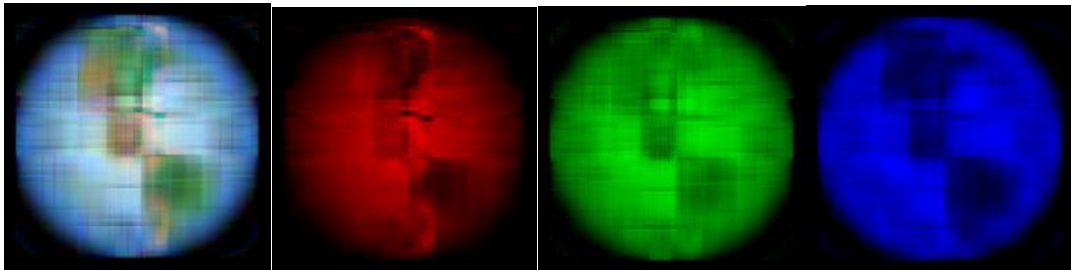


Compresión de imágenes mediante SVD

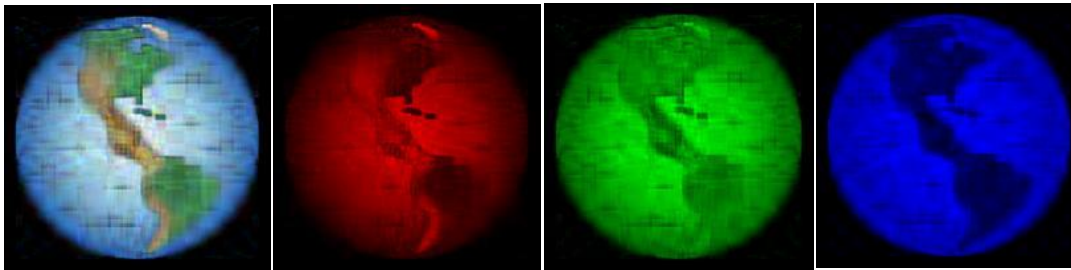
k=1



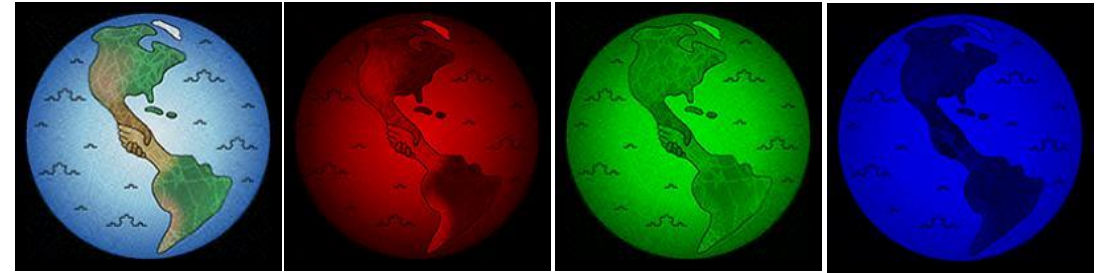
k=5



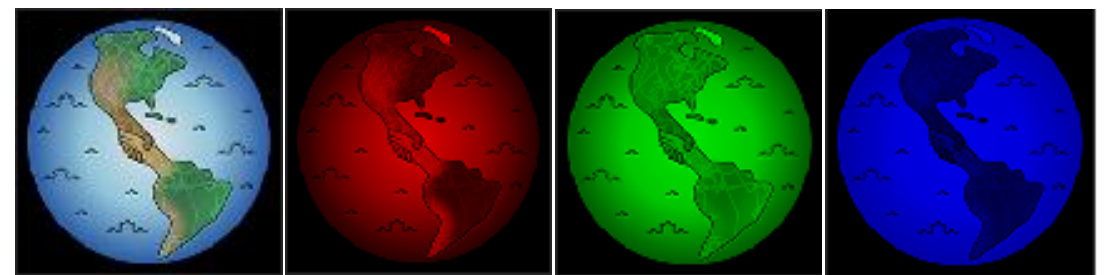
k=10



k=50



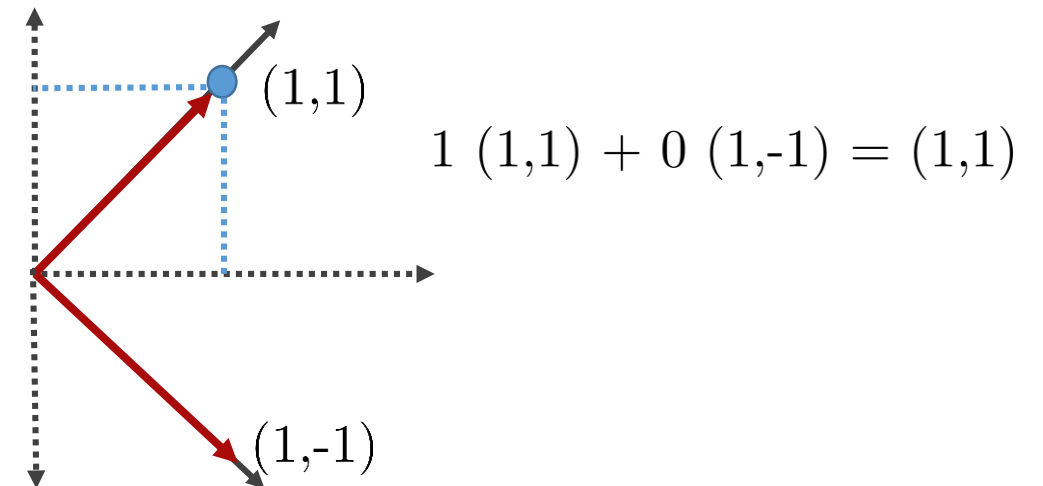
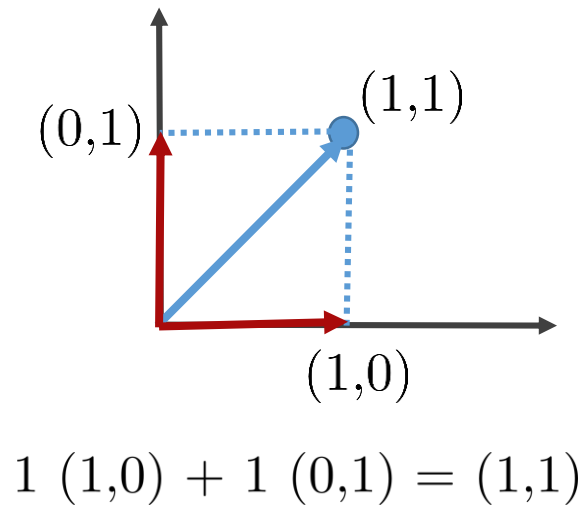
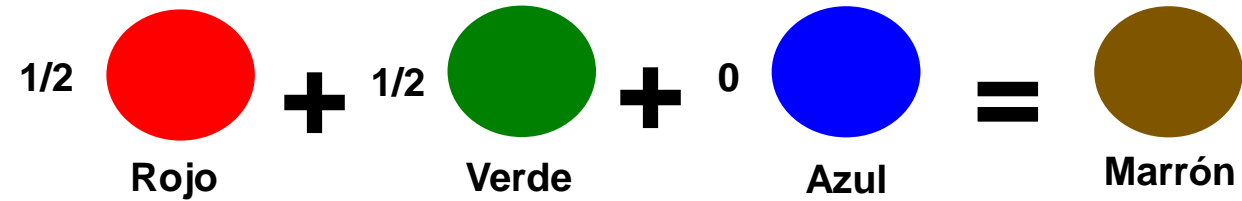
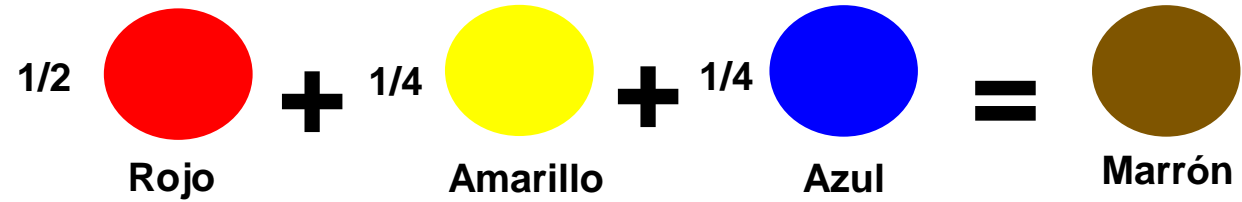
k=100



k=256



Sistema de Coordenadas



Ingrid Daubechies



Desarrollo una herramienta matemática llamada “Wavelets de Daubechies” que llego a todos nuestros hogares. Esta herramienta nos ayuda a comprimir imágenes, videos y música.

