Одноранговая аппроксимация положительных матриц с использованием методов тропической математики[1]

Кривулин Н. К., профессор кафедры статистического моделирования СПбГУ, nkk@math.spbu.ru;
Романова Е. Ю., студент кафедры статистического моделирования СПбГУ, romanova.ej@gmail.com

Аннотация

В статье рассматриваются проблемы аппроксимации матриц матрицами единичного ранга. Задача аппроксимации формулируется как задача минимизации log-чебышевского расстояния, которая затем сводится к задаче оптимизации, имеющей компактное представление в терминах тропической математики. Приводятся необходимые определения и результаты из области тропической математики, на основе которых дается решение исходной задачи аппроксимации.

Введение

К задаче аппроксимации матриц сводится значительное число прикладных задач из разных областей. Многие вычислительные задачи требуют решения системы линейных алгебраических уравнений. Например, задачи вычислительной гидродинамики, теории электрических цепей, уравнения балансов и сохранения в механике. Методы решения систем линейных уравнений принято разделять на итерационные и прямые. Прямые методы обычно основываются на LU-разложении и требуют больших затрат памяти и временных ресурсов. Применение техники малоранговой аппроксимации к множителям LU-разложения, изложенное в работе [1], значительно повышает эффективность этих методов. Схожий подход может быть применен и к решению задачи итерационными методами. Например, в [2] описано использование приближения LDL^T-разложения, полученного на основе малоранговой аппроксимации, в качестве предобуславливателя. Потребность в аппроксимации возникает и при обработке массивов

[1]Работа выполнена при финансовой поддержке РГНФ, проект №16-02-00059.

данных. Матрицы, заполненные результатами какого-либо физического эксперимента, биологическими наблюдениями или оценками пользователей, могут иметь пропуски или значения, с которыми сложно работать. Аппроксимация матрицами из выбранного множества матриц дает возможность работать с данными в удобной и корректной с математической точки зрения форме.

Понижение ранга матрицы при помощи аппроксимации существенно упрощает ее структуру и позволяет сократить объем памяти, требующийся для её хранения. Логично выделять аппроксимацию матрицами единичного ранга, так как они устроены наиболее просто. Некоторые методы одноранговой аппроксимации описаны,например, в работах [3], [4].

Задача аппроксимации матрицы $\boldsymbol{A} \in \mathbb{R}^{n\times n}$ матрицами $\boldsymbol{X} \in \mathsf{S} \subset \mathbb{R}^{n\times n}$ формулируется как задача оптимизации

$$\min_{\boldsymbol{X}\in\mathsf{S}} \mathrm{d}(\boldsymbol{A}, \boldsymbol{X}),$$

где d — функция расстояния на множестве матриц, измеряющая величину ошибки аппроксимации.

Подходы к решению задачи аппроксимации могут варьироваться в зависимости от нюансов исходной задачи и особенностей матрицы. Различия между подходами во многом определяются выбором функции расстояния.

Распространенным решением проблемы является применение к аппроксимации матриц разновидностей метода наименьших квадратов, в основе которого лежит минимизация евклидова расстояния. Вариант применения описан, например, в работе [5]. Метод надежен, но требует больших затрат вычислительных ресурсов, что делает его малопригодным для решения задач больших размерностей или задач, в которых проблема экономии ресурсов является первостепенной. В [6] освещается использование расстояния Минковского (l_p) и расстояния Чебышева, которое рассматривается как предел расстояния Минковского при $p \to \infty$. В частности, в этой работе доказывается существование приближения Чебышева с рангом r для любой матрицы $\boldsymbol{A}$ с бо̀льшим рангом. Но использование функции расстояния Минковского при $p > 2$ еще более трудоемко, чем евклидовой функции расстояния.

В работе [7] проблема чебышевской аппроксимации сформулирована в виде задачи линейного программирования, к решению которой могут применяться соответствующие методы, например, симплекс-метод. Для аппроксимации положительных матриц иногда целесообразнее перейти к оценке погрешности в логарифмической шкале. Задача минимизации log-чебшевского расстояния может быть сведена к задаче конического программирования второго порядка, как в работе [8], и решена, например, барьерным методом [7].

Далее в статье предлагается метод аппроксимации положительных матриц матрицами единичного ранга путем минимизации log-чебышевского расстояния между матрицами. Будет показано, что задача минимизации log-чебышевского расстояния может быть приведена к задаче, записанной в компактной форме в терминах идемпотентного полуполя $\mathbb{R}_{\max,\times}$, которое часто называют max-алгеброй. Затем для нахождения решения будут использованы результаты из области тропической математики.

Log-чебышевская одноранговая аппроксимация

Чебышевская аппроксимация положительной матрицы $\boldsymbol{A} = (a_{ij})$ при помощи положительной матрицы $\boldsymbol{X} = (x_{ij})$ в логарифмической шкале использует функцию расстояния

$$\mathrm{d}(\boldsymbol{A}, \boldsymbol{X}) = \max_{i,j} |\log a_{ij} - \log x_{ij}|,$$

где логарифм берется по основанию больше единицы.

Справедливо следующее утверждение

Утверждение 1. *Пусть $\boldsymbol{A}, \boldsymbol{X}$ — положительные матрицы. Минимизация по $\boldsymbol{X}$ величины $\mathrm{d}(\boldsymbol{A}, \boldsymbol{X})$ эквивалентна минимизации*

$$\mathrm{d}'(\boldsymbol{A}, \boldsymbol{X}) = \max_{i,j} \max(a_{ij} x_{ij}^{-1}, x_{ij} a_{ij}^{-1}).$$

Следовательно, задача log-чебышевской аппроксимации может быть сведена к задаче

$$\min_{\boldsymbol{X}} \mathrm{d}'(\boldsymbol{A}, \boldsymbol{X}). \tag{1}$$

В силу того, что любая матрица $\boldsymbol{X}$ ранга 1 имеет представление $\boldsymbol{X} = \boldsymbol{s}\boldsymbol{t}^T$, где векторы $\boldsymbol{s} = (s_i)$ и $\boldsymbol{t} = (t_j)$ не содержат нулевых элементов, целевую функцию задачи (1) можно записать в виде

$$\mathrm{d}'(\boldsymbol{A}, \boldsymbol{X}) = \mathrm{d}'(\boldsymbol{A}, \boldsymbol{s}\boldsymbol{t}^T) = \max_{i,j} \max(s_i^{-1} a_{ij} t_j^{-1}, s_i a_{ij}^{-1} t_j).$$

Таким образом, задача одноранговой аппроксимации сводится к задаче

$$\min_{\boldsymbol{s},\boldsymbol{t}} \max_{i,j} \max(s_i^{-1} a_{ij} t_j^{-1}, s_i a_{ij}^{-1} t_j). \tag{2}$$

Элементы тропической математики

Приведем основные определения, обозначения и предварительные результаты тропической математики [9], на которые будем опираться в дальнейшем.

Идемпотентное полуполе

Идемпотентным полуполем называется алгебраическая система $(\mathbb{X}, \oplus, \otimes, \mathbb{0}, \mathbb{1})$, где $\mathbb{X}$ — непустое множество, которое замкнуто относительно операций сложения $\oplus$ и умножения $\otimes$ и включает их нейтральные элементы $\mathbb{0}$ и $\mathbb{1}$. Сложение является идемпотентным, то есть удовлетворяет условию $x \oplus x = x$ для всех $x \in \mathbb{X}$. Выполняется свойство дистрибутивности умножения относительно сложения и для каждого $x \neq \mathbb{0}$ существует обратный по умножению элемент x^{-1} такой, что $x^{-1} \otimes x = \mathbb{1}$.

Например, в вещественном полуполе $\mathbb{R}_{\max,\times} = (\mathbb{R}_{+}, \max, \times, 0, 1)$, где $\mathbb{R}_{+}$ — множество неотрицательных вещественных чисел, операция сложения определена как взятие максимума двух чисел и имеет нейтральный элемент 0, а умножение $\otimes$ определено как арифметическое умножение с нейтральным элементом 1. Понятия обратного элемента и степени имеют обычный смысл.

Матрицы и векторы

Множество всех матриц, которые имеют m строк и n столбцов с элементами из $\mathbb{X}$, обозначается через $\mathbb{X}^{m\times n}$. Матрица, все элементы которой равны $\mathbb{0}$, называется нулевой и обозначается $\mathbf{0}$. Квадратная матрица, диагональные элементы которой равны числу $\mathbb{1}$, а недиагональные — числу $\mathbb{0}$, называется единичной и обозначается $\boldsymbol{I}$. Матрица называется неразложимой, если перестановкой строк вместе с такой же перестановкой столбцов ее нельзя привести к блочно-треугольному виду. Сложение и умножение двух матриц подходящего размера и умножение матрицы на число выполняются по стандартным правилам с заменой обычных арифметических операций на операции $\oplus$ и $\otimes$.

Для любой ненулевой матрицы $\boldsymbol{A} = (a_{ij}) \in \mathbb{X}^{m\times n}$ определена мультипликативно сопряженная матрица $\boldsymbol{A}^{-} = (a_{ij}^{-}) \in \mathbb{X}^{n\times m}$ с элементами $a_{ij}^{-} = a_{ji}^{-1}$, если $a_{ji} \neq \mathbb{0}$, и $a_{ij}^{-} = \mathbb{0}$ — в противном случае.

След матрицы $\boldsymbol{A} = (a_{ij}) \in \mathbb{X}^{n\times n}$ вычисляется по формуле

$$\mathrm{tr}\boldsymbol{A} = a_{11} \oplus \cdots \oplus a_{nn}.$$

Для любой матрицы $\boldsymbol{A} \in \mathbb{X}^{n\times n}$ введем в рассмотрение матрицу $\boldsymbol{A}^* = \boldsymbol{I} \oplus \boldsymbol{A} \oplus \cdots \oplus \boldsymbol{A}^{n-1}$.

Множество всех векторов-столбцов размера n с элементами из $\mathbb{X}$ обозначается $\mathbb{X}^n$. Вектор, все элементы которого равны $\mathbb{0}$, называется нулевым. Вектор называется регулярным, если он не имеет нулевых компонент. Для любого ненулевого вектора $\boldsymbol{x} = (x_i) \in \mathbb{X}^n$ определен вектор-строка $\boldsymbol{x}^- = (x_i^-)$, где $x_i^- = x_i^{-1}$, если $x_i \neq \mathbb{0}$, и $x_i^- = \mathbb{0}$ — иначе.

Собственное число и вектор матрицы

Число $\lambda \in \mathbb{X}$ и ненулевой вектор $\boldsymbol{x} \in \mathbb{X}^n$ называются собственным значением и собственным вектором матрицы $\boldsymbol{A} \in \mathbb{X}^{n\times n}$, если они удовлетворяют равенству

$$\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \lambda\boldsymbol{x}.$$

Любая матрица $\boldsymbol{A}$ порядка n имеет собственное число, которое вычисляется по формуле

$$\lambda = \bigoplus_{m=1}^{n} \mathrm{tr}^{1/m}(\boldsymbol{A}^m).$$

Если у матрицы $\boldsymbol{A}$ есть другие собственные числа, то они по величине не превосходят числа λ, которое называется спектральным радиусом матрицы.

Задача тропической оптимизации и ее решение

Предположим, что задана матрица $\boldsymbol{A} \in \mathbb{X}^{n\times n}$ и требуется решить задачу минимизации

$$\min_{\boldsymbol{x},\boldsymbol{y}} \quad \boldsymbol{x}^-\boldsymbol{A}\boldsymbol{y} \oplus \boldsymbol{y}^-\boldsymbol{A}^-\boldsymbol{x}, \tag{3}$$

где минимум берется по всем регулярным векторам $\boldsymbol{x}, \boldsymbol{y} \in \mathbb{X}^n$.

В работе [9] получен следующий результат

Лемма 1. *Пусть $\boldsymbol{A} \in \mathbb{X}^{n\times n}$ — неразложимая матрица, μ — спектральный радиус матрицы $\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^-$. Тогда минимум в задаче* (3) *равен $\mu^{1/2}$ и достигается тогда, когда $\boldsymbol{x}$ и $\boldsymbol{y} = \mu^{-1/2}\boldsymbol{A}^-\boldsymbol{x}$ — собственные векторы матриц $\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^-$ и $\boldsymbol{A}^-\boldsymbol{A}$, соответствующие μ.*

Следующая теорема дает полное решение задачи (3).

Теорема 1. *Пусть* $\boldsymbol{A} \in \mathbb{X}^{n \times n}$, μ — *спектральный радиус матрицы* $\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^{-}$. *Тогда минимум в задаче* (3) *равен* $\mu^{1/2}$ *и достигается тогда и только тогда, когда*

$$\boldsymbol{x} = (\mu^{-1}\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^{-})^{*}\boldsymbol{v} \oplus \mu^{-1/2}\boldsymbol{A}(\mu^{-1}\boldsymbol{A}^{-}\boldsymbol{A})^{*}\boldsymbol{w},$$
$$\boldsymbol{y} = \mu^{-1/2}\boldsymbol{A}^{-}(\mu^{-1}\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^{-})^{*}\boldsymbol{v} \oplus (\mu^{-1}\boldsymbol{A}^{-}\boldsymbol{A})^{*}\boldsymbol{w},$$

где $\boldsymbol{v}$, $\boldsymbol{w}$ — *произвольные регулярные векторы размера* n.

В частности, минимум достигается, когда $\boldsymbol{x}$ *и* $\boldsymbol{y} = \mu^{-1/2}\boldsymbol{A}^{-}\boldsymbol{x}$ — *собственные векторы матриц* $\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^{-}$ *и* $\boldsymbol{A}^{-}\boldsymbol{A}$, *соответствующие* μ.

Решение задачи аппроксимации

Рассмотрим задачу одноранговой аппроксимации (2). При замене арифметических операций на тропические, получим задачу

$$\min_{i,j} \bigoplus_{i,j} (s_i^{-1} a_{ij} t_j^{-1} \oplus s_i a_{ij}^{-1} t_j). \tag{4}$$

Целевую функцию задачи (4) можно записать в виде

$$\bigoplus_{i,j} (s_i^{-1} a_{ij} t_j^{-1} \oplus s_i a_{ij}^{-1} t_j) = \boldsymbol{s}^{-}\boldsymbol{A}(\boldsymbol{t}^{-})^{T} \oplus \boldsymbol{t}^{T}\boldsymbol{A}^{-}\boldsymbol{s}.$$

Таким образом, задача (4) принимает вид

$$\min_{\boldsymbol{s},\boldsymbol{t}} \boldsymbol{s}^{-}\boldsymbol{A}(\boldsymbol{t}^{-})^{T} \oplus \boldsymbol{t}^{T}\boldsymbol{A}^{-}\boldsymbol{s}. \tag{5}$$

Положив в задаче (5) $\boldsymbol{s} = \boldsymbol{x}$, $\boldsymbol{t} = (\boldsymbol{y}^{-})^{T}$, получим задачу тропической оптимизации в форме (3). Применение к ней теоремы 1 дает решение в виде следующего утверждения

Утверждение 2. *Пусть* $\boldsymbol{A} \in \mathbb{X}^{n \times n}$, μ — *спектральный радиус матрицы* $\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^{-}$. *Тогда минимальная погрешность аппроксимации матрицы* $\boldsymbol{A}$ *матрицами единичного ранга равна* $\mu^{1/2}$ *и достигается на матрицах вида* $\boldsymbol{s}\boldsymbol{t}^{T}$, *где*

$$\boldsymbol{s} = (\mu^{-1}\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^{-})^{*}\boldsymbol{v} \oplus \mu^{-1/2}\boldsymbol{A}(\mu^{-1}\boldsymbol{A}^{-}\boldsymbol{A})^{*}\boldsymbol{w},$$
$$\boldsymbol{t}^{T} = (\mu^{-1/2}\boldsymbol{A}^{-}(\mu^{-1}\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^{-})^{*}\boldsymbol{v} \oplus (\mu^{-1}\boldsymbol{A}^{-}\boldsymbol{A})^{*}\boldsymbol{w})^{-},$$

и $\boldsymbol{v}$, $\boldsymbol{w}$ *— произвольные регулярные векторы размера* n.

В частности, минимальная погрешность достигается, когда $\boldsymbol{s}$ *— собственный вектор матрицы* $\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^{-}$, *соответствующий* μ, *а* $\boldsymbol{t}^T = \mu^{1/2}(\boldsymbol{A}^{-}\boldsymbol{s})^{-}$.

Литература

[1] Соловьев С. Решение разреженных систем линейных уравнений методом Гаусса с использованием техники аппроксимации матрицами малого ранга // Выч. мет. программирование. 2014. Т. 15, № 3. С. 441–460.

[2] Воронин К., Соловьев С. Решение уравнения Гельмгольца с использованием метода малоранговой аппроксимации в качестве предобуславливателя // Выч.мет. программирование. 2015. Т. 16. С. 268–280.

[3] Luss R., Teboulle M. Conditional gradient algorithms for rank-one matrix approximations with a sparsity constraint // SIAM Review. 2013. Vol. 55, no. 1. P. 65–98.

[4] Ispany M., Michaletzky G., Reiczigel J. Approximation of non–negative integer–valued matrices with application to Hungarian mortality data // MTNS 2010 Conference. Budapest: 2010. July.

[5] Саати Т. Принятие решений. Метод анализа иерархий. Москва: Радио и связь, 1993. С. 217–219.

[6] Zietak K. The Chebyshev approximation of a rectangular matrix by matrices of smaller rank as the limit of l_p-approximation // J. Comput. Appl. Math. 1984. Vol. 11. P. 297–305.

[7] Boyd S., Vandenberghe L. Convex optimization. Cambridge University Press, 2004.

[8] Lobo M., Vandenberghe L., Boyd S. Applications of second-order cone programming // Linear Algebra Appl. 1998. Vol. 284. P. 193–228.

[9] Кривулин Н. Методы идемпотентной алгебры в задачах моделирования и анализа сложных систем. СПб: С.-Петерб. ун-т, 2009. С. 107–108.