

# Некоррелированные ответы

$$\sum_{i=1}^n (y_i - x_i B)(y_i - x_i B)^T \rightarrow \min_B,$$

где  $y_i = (y_i^1, \dots, y_i^K)$  — строка ответов для  $i$ -го объекта,  
 $x_i = (x_i^1, \dots, x_i^D)$  — признаковое описание  $i$ -го объекта,  $B$  —  
настраиваемая матрица весов.

Легко доказать, что в этом случае ответ не изменится и будет  $K$   
независимых линейных моделей

$$\hat{B} = (X^T X)^{-1} X^T Y$$

# Коррелированные ответы

$$\sum_{i=1}^n (y_i - x_i B) \Sigma^{-1} (y_i - x_i B)^T \rightarrow \min_B,$$

где  $y_i = (y_i^1, \dots, y_i^K)$  — строка ответов для  $i$ -го объекта,  
 $x_i = (x_i^1, \dots, x_i^D)$  — признакововое описание  $i$ -го объекта,  $B$  —  
настраиваемая матрица весов, а  $\Sigma$  — матрица ковариации ответов.

# Магия

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^n (y_i - Bx_i) \Sigma^{-1} (y_i - Bx_i)^T &= \\ = \text{tr} \left( (Y - XB) \Sigma^{-1} (Y - XB)^T \right) &= \end{aligned}$$

Заметим, что  $\exists L: \Sigma^{-1} = LL^T$

$$= \text{tr} \left( ((Y - XB)L)((Y - XB)L)^T \right) =$$

Введём новые переменные  $\bar{Y} = YL$  и  $\bar{B} = BL$

$$= \text{tr} \left( (\bar{Y} - X\bar{B})(\bar{Y} - X\bar{B})^T \right)$$

Мы свели задачу к предыдущему случаю

$$\text{tr} \left( (\bar{Y} - X\bar{B})(\bar{Y} - X\bar{B})^T \right) \rightarrow \min$$

$$\hat{\bar{B}} = (X^T X)^{-1} X^T \bar{Y}$$

$$\hat{B}L = (X^T X)^{-1} X^T YL$$

$$\hat{B} = (X^T X)^{-1} X^T Y$$

Получилось точно такое же решение!