

## 作业2：线性回归参数的递推更新与卡尔曼滤波思想

在回归问题中，我们通常考虑如下线性模型：

$$y = X^\top \theta = \theta^\top X,$$

其中

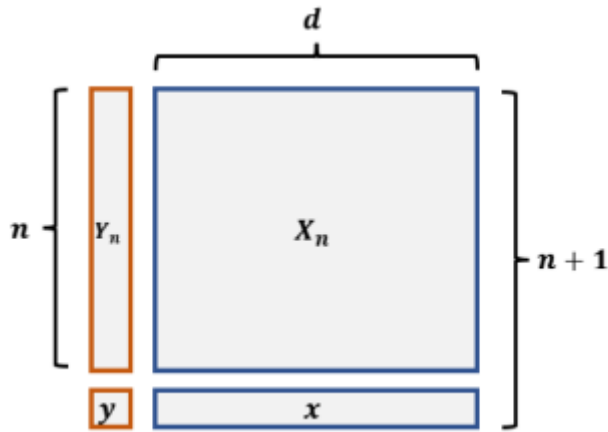
- $X \in \mathbb{R}^{n \times d}, y \in \mathbb{R}^{n \times 1}$
- $\theta \in \mathbb{R}^d$ : 待估参数向量

利用普通最小二乘法 (LS) 可得参数估计：

$$\theta_n = (X_n^\top X_n)^{-1} X_n^\top y_n.$$

在实际应用中，数据往往是**动态到达**的：可能新增样本，也可能新增特征。若每次重新计算上述逆矩阵，计算开销较大。我们希望借助**递推公式**高效更新参数估计  $\theta$ 。请分别就以下两种情形展开理论推导与讨论。

**问题一：新增样本 ( $n \rightarrow n + 1$ )**



已有数据集

$$\mathcal{D}_n = (X_n, y_n),$$

新获得一个样本  $(x_{n+1}, y_{n+1})$ ，其中

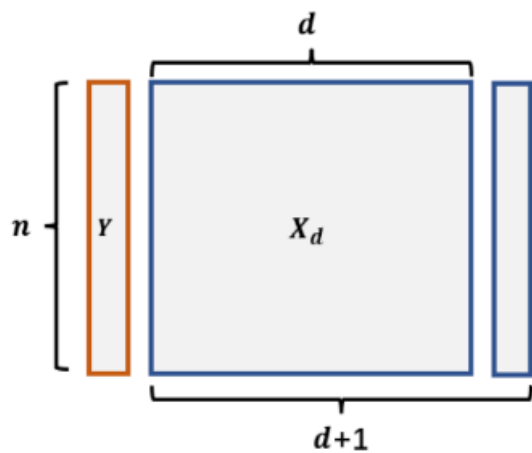
- $x_{n+1} \in \mathbb{R}^{1 \times d}$ ,
- $y_{n+1} \in \mathbb{R}$ .

于是新的数据集为

$$X_{n+1} = \begin{bmatrix} X_n \\ x_{n+1} \end{bmatrix}, \quad y_{n+1} = \begin{bmatrix} y_n \\ y_{n+1} \end{bmatrix}.$$

**任务1：** 新增样本情况下如何利用已有参数  $\theta_n$  来得到新参数  $\theta_{n+1}$

**问题二：新增特征 ( $d \rightarrow d + 1$ )**



原始模型为

$$y = X_n \theta_n + \varepsilon,$$

现对每个样本新增一维特征，得到新设计矩阵

$$X'_n = [X_n \quad z], \quad z \in \mathbb{R}^{n \times 1}.$$

对应的新参数向量记为

$$\theta'_{n+1} = \begin{bmatrix} \theta'_n \\ \alpha \end{bmatrix}, \quad \alpha \in \mathbb{R}.$$

**任务2：**新增特征的情况下如何利用已有参数  $\theta_n$  来得到新参数  $\theta'_{n+1}$