

• e $p(x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)$ ist ein 3W.

$$Y_j = f(X_j) + \varepsilon_j \quad ; \quad \varepsilon_j \stackrel{\text{iid}}{\sim} \mathbb{E} \varepsilon_j = 0$$

and 1-1 $f: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ $\text{Var}(\varepsilon_j) = 1$

אם f ידוע על $[0, 1]$ ויש m נגזרות, נרצה להראות פונקציה ϕ יחידה חלקה, כאלו
כלל שטיינר ואיזחוב סבבוב $W^m_2([0, 1])$ על סוף דעיגה חלש m פעמים, אם נרצה
סומם $\|f\|_{m,2} = \|f^{(m)}\|_2 < \infty$.

ל' ניסן לחדש כסיו א כ"ז נחמ"ו ל' הסוכות

$W_2^*([0,1])$ space is

$$J_m(f) := \frac{1}{n} \sum_{j=1}^n (y_j - f(x_j))^2 + \underbrace{\lambda \|f^{(m)}\|_2^2}_{\text{penalty}}$$

tuning parameter
 $\lambda \rightarrow 0$: overfitting
 $\lambda \rightarrow \infty$: underfitting

מסמך שהתקבל (ממשק) של $J_m(z)$ הוא בוקציה פאזיטיבית לקטע
מה שהופך את הבעיה למאזן-מזון בלבד אינסוף אופטימיזציה בלבד סוף.

הדבריה: Spline זה Knots x_1, \dots, x_k הן הנקודות בהן מתחלף

$$S(x) = \sum_{j=0}^{r-1} \theta_j x^j + \sum_{j=1}^K \eta_j (x - x_j)_+^{r-1} \quad ; \quad \theta_j, \eta_j \in \mathbb{R} \quad ; \quad x_+ = 0 \vee x$$

גרסאות: פורמליזם נדרש ו-1 משל כל מנייה $[x_{j-1}, x_j]$.

- 2-2) 2231

- שני סוגי קשרים הם חלופים

- היקבואה

הקטבה $S^r(x_1, \dots, x_k)$ של r - splines ה- r ו- r knots x_1, \dots, x_k
היא מרחב וינרטי $r+k$ הנימי r הפונקציות

$$1, x, \dots, x^{r-1}, (x-x_1)_+^{r-1}, \dots, (x-x_k)_+^{r-1}$$

לסתבר נסה-כדין ארבע האותיות-ל-י-צ-ה ש-ל-ו ש-כך ל-ה-ל-ח-ב ח-ל-ל-ה-ל-ה ש-ל
באופן זה, $m=5$, $k=n$ (ה- k הוא k במקום x_j) זה הדינמיקה הקודמת ש- (x)
היא (ת-ל-ו) ל-ח-ב-ה $m-1$ מחול ל-י-צ-ה $[x_1, x_m]$

• $NS^m(x_1, \dots, x_n) \rightarrow$ natural spline $k=1$ as smoothness \rightarrow
($\theta_m = \dots = \theta_{m-1} = 0$ - e. θ_j for $j \leq m$ plus)

משפט 1.2: יהי $\varphi_1, \dots, \varphi_n$ פונקציות ליניאריות על $N^m(x_1, \dots, x_m)$ ו- $\Phi \in \mathbb{R}^{n \times n}$ מטריצה סימטרית.

$$\bar{\Phi}_{ij} = \phi_j(x_i) \quad ; \quad i, j \in \{1, \dots, n\}$$

ה'א לא ס'תחלה ולכמה :

$$\begin{aligned} & m \leq n \\ & U \in \mathbb{R}^n \text{ fixed} \\ & x_1, \dots, x_n \text{ knots} \end{aligned} \quad \begin{aligned} & \text{minimize } \|f^{(m)}\|_2^2 \text{ over } W_2^m([c, 1]) \\ & \text{s.t. } f(x_j) = U_j \quad ; \quad j = 1, \dots, n \end{aligned} \quad (P)$$

$$b = \Phi^{-1} v \quad \text{و لـ} \quad f(x) = \sum_{j=1}^n b_j \phi_j(x) \quad : \text{نـ} \quad \text{نـ} \quad \text{و}$$

נספח 1.4: הנהגות של הפונקציה $J_n(t)$ ושל $W_2^n([0,1])$ ושל spline ו- $N S^{2m}(x_1, \dots, x_n)$

10 Φ, Ω נחמ - ב"ר ו"ה - ל"ר ו"ה. $N S^{2m}(X_1, \dots, X_n)$ ל"ר ו"ה ϕ_1, \dots, ϕ_n . י"ה
 $\Phi_{ij} = \phi_j(X_i)$; $\Omega_{ij} = \langle \phi_i^{(m)}, \phi_j^{(m)} \rangle$

בנוסף, נניח $m \leq n$ s_k הנגזרת ה- k של $J_m(f)$ היא s_k .

$$\hat{f}(x) = \sum_{j=1}^n b_j \phi_j(x)$$

כלל, $b_j - r$ זה כג'ס - הווקטור

$$b = (\Phi^T \Phi + n\lambda \Omega)^{-1} \Phi^T y$$

הוכחה שהפונקציה $1, x, \dots, x^{r-1}, (x-x_1)_+^{r-1}, \dots, (x-x_k)_+^{r-1}$ היא בסיס של $S(x_1, \dots, x_k)$.

כדי להראות שהפונקציה הזו היא בסיס, נראה שהיא פאראלינלית.

נניח שהפונקציה $S(x)$ היא מהצורה:

$$S(x) = \sum_{j=0}^{r-1} \theta_j x^j + \sum_{j=1}^k \eta_j (x-x_j)_+^{r-1}; \quad \theta_j, \eta_j \in \mathbb{R}$$

אם נהדדיר $S(x_1, \dots, x_k)$ (כיום) ע"י $1, x, \dots, x^{r-1}, (x-x_1)_+^{r-1}, \dots, (x-x_k)_+^{r-1}$, אז

הבידול בין $S(x)$ לבין פונקציה אחרת של הפונקציות הללו.

בגלל זה, אנו יכולים לכתוב:

$$(*) \quad \sum_{j=0}^{r-1} \theta_j x^j + \sum_{j=1}^k \eta_j (x-x_j)_+^{r-1} = 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}$$

אם $\theta_j = 0$ ו/או $\eta_j = 0$ אז j .

נבחר $t_0 < \dots < t_{r-1} < \min_j x_j$. אז נציב t .

התוצאה היא $(*)$, אז היחסים הנשנים נשארים נכונים, אז נעבור להמשך.

$$\forall \theta = 0; \quad \theta = (\theta_0, \dots, \theta_{r-1}); \quad \forall \eta \in \mathbb{R}^{r \times r}$$

והמטריצה V היא ע"י היחסים $V_{ij} = t_i^j$ עבור $i, j \in \{0, \dots, r-1\}$.

כלומר V היא מטריצת Vandermonde וכן של t_i רגלי.

אם V הפיכה (אזימטריה שונה מ-0) ולכן $\theta = 0$.

אם נבחר $\theta = 0$, נותרו לנו η ונראה שהם בסיס נכון:

נבחר $x_1 < y_1 < x_2$, אז המטריצה היא שונה מאפס.

$$\underbrace{\eta_1 (y_1 - x_1)_+^{r-1}}_{\neq 0} = 0$$

ולכן נבחר $\eta_1 = 0$.

באופן דומה נראה ש $x_j < y_j < x_{j+1}$ ונקבל כי $\eta_j = 0$, כנראה.

שאלה ב: הסבירו מדוע $N^m(x_1, \dots, x_n)$ הוא תת-מרחב אינרטי והוא שדה-גלילי הוא

תשובה:

נראה כי N^m הוא תת-מרחב ליניארי. נבדוק כי N^m סגור תחת סכימת וקטורים. ניקח $m-1$ וקטורים (x_1, \dots, x_{m-1}) ונבדוק כי $(x_1, \dots, x_{m-1}) \in N^m$. נראה כי $(x_1, \dots, x_{m-1}) \in N^m$ כי (x_1, \dots, x_{m-1}) הוא וקטור ב- N^m .

עבור וקטור x נתון, יש נקודת קו-בסיס אינרטי של סכימת קו-בסיס. ישנה יחידה של הקדמה, אך לא כל דבר הפולינום באמצעות השוואה. דהיינו, כל צורת אינרטי של natural spline היא natural spline, כנראה. נראה כי הוויכוח הוא $2m+n$. יש לנו סכימת קו-בסיס.

$$\sum_{j=0}^{2m-1} \theta_j x^j + \sum_{j=1}^n \eta_j (x-x_j)^{2m-1}$$

אם נרצה דבר $m-1$ בקו-בסיס זה אולי יש. $\theta_m = \dots = \theta_{2m-1} = 0$ (מאינרטי)

כאן, זה מראה את הוויכוח. $2m+n-m=m+n$. * עדין מראה לקבל פולינום $m-1$ בקו-בסיס (x_1, \dots, x_n) !

אם דהיינו הדרישה לברירה $m-1$ בקו-בסיס כי זה מ אינרטי. נראה מראה את הוויכוח. $n = (m+n) - m$, כנראה.

הקדמה יחידה היא קו-בסיס אינרטי של $\theta_0, \dots, \theta_{m-1}, \eta_1, \dots, \eta_n$. נראה כי, ניקח $y \in (x_1, \dots, x_n)$ ונראה כי $\sum_{j=0}^{m-1} \theta_j y^j + \sum_{j=1}^n \eta_j (y-x_j)^{2m-1}$ (כנראה סדרה, נכנס אינרטי אליו ונראה כי זהו שדה-גלילי, או חלקה זמנה $m-1$).

המשפט: Φ, Ω , נתון $N \times n$ מטריצה Φ ו- $n \times n$ מטריצה Ω . $\Phi_{ij} = \phi_j(x_i)$ ו- $\Omega_{ij} = \langle \phi_j^{(m)}, \phi_i^{(m)} \rangle$. ϕ_j היא פונקציה בסיסית.

$$\Phi_{ij} = \phi_j(x_i) \quad \text{כאשר } m \leq n$$

$$\Omega_{ij} = \langle \phi_j^{(m)}, \phi_i^{(m)} \rangle$$

הפונקציה f_m היא ספליין קובי.

$$f(x) = \sum_{j=1}^n b_j \phi_j(x)$$

\downarrow \downarrow
 וקטור בסיס

$$b = (\Phi^T \Phi + n \lambda \Omega)^{-1} \Phi^T y$$

הפונקציה f_m היא ספליין קובי, כלומר היא פונקציה רציפה ו-2-פעם דיפרנציאלית. $\Phi_{ij} = \phi_j(x_i)$ ו- $\Omega_{ij} = \langle \phi_j^{(m)}, \phi_i^{(m)} \rangle$.

$$\Rightarrow J_m(f) = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n (y_k - f(x_k))^2 + \lambda \|f^{(m)}\|_2^2 = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n \left(y_k - \sum_{j=1}^n b_j \phi_j(x_k) \right)^2 + \lambda \left\| \sum_{j=1}^n b_j \phi_j^{(m)} \right\|_2^2$$

$\underbrace{\sum_{j=1}^n b_j \phi_j(x_k)}_{f(x_k)} \quad \underbrace{\sum_{j=1}^n b_j \phi_j^{(m)}}_{f^{(m)}}$

$$\| \cdot \|_2^2 = \langle \cdot, \cdot \rangle \quad \langle \lambda a, b \rangle = \lambda \langle a, b \rangle, \langle a+b, c \rangle = \langle a, c \rangle + \langle b, c \rangle$$

כלומר, $\phi_j(x_k) = \Phi_{kj}$. נציב את זה ב- $J_m(f)$.

$$\left\langle \sum_{j=1}^n b_j \phi_j^{(m)}, \sum_{j=1}^n b_j \phi_j^{(m)} \right\rangle = \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^n b_i b_j \underbrace{\langle \phi_i^{(m)}, \phi_j^{(m)} \rangle}_{\Omega_{ij}}$$

$$\Rightarrow J_m(f) = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n \left(y_k - \sum_{j=1}^n b_j \Phi_{kj} \right)^2 + \lambda \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^n b_i b_j \Omega_{ij}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial J_m(f)}{\partial b_\ell} &= \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n -2 \left(y_k - \sum_{j=1}^n b_j \Phi_{kj} \right) \Phi_{k\ell} + 2\lambda \sum_{j=1}^n b_j \Omega_{\ell j} \\ &= -\frac{2}{n} \sum_{k=1}^n y_k \Phi_{k\ell} + \frac{2}{n} \sum_{k=1}^n \sum_{j=1}^n b_j \Phi_{kj} \Phi_{k\ell} + 2\lambda \sum_{j=1}^n b_j \Omega_{\ell j} \end{aligned}$$

$$= -\frac{2}{n} \sum_{k=1}^n y_k \Phi_{k\ell} + 2 \sum_{j=1}^n b_j \left(\frac{1}{n} \sum_{k=1}^n \Phi_{kj} \Phi_{k\ell} + \lambda \Omega_{\ell j} \right)$$

כאשר $\Phi_{kj} = \phi_j(x_k)$ ו- $\Omega_{\ell j} = \langle \phi_j^{(m)}, \phi_\ell^{(m)} \rangle$.

דינאלו כי הדירקטור הוא להצורה

$$\nabla_b J_m(\Phi) = -\frac{2}{n} \Phi^T Y + \frac{2}{n} (\Phi^T \Phi + n\lambda \Omega) b$$

משוואה - הדירקטור 0 - ונקבל:

$$b = (\Phi^T \Phi + n\lambda \Omega)^{-1} \underbrace{\Phi^T Y}$$

Φ הוא מצבה מילה ורק ~~הוא~~ $\Phi^T \Phi$ מצבה מילה ונקבל דינאלו.

$$\text{Rank}(A^T A) = \text{Rank}(A)$$

ובנוסף צריך להבין - $\Phi^T \Phi$ הוא $n \times n$ (במילה שיהיה דינאלו).