

# 指数映射的导数

Ethan Eade

November 12, 2018

## 1 简介

本文档计算

$$\left[ \frac{\partial}{\partial \epsilon} \right]_{\epsilon=0} \log(\exp(x + \epsilon) \cdot \exp(x)^{-1}) \quad (1)$$

其中  $\exp$  和  $\log$  是李群中的指数映射及其逆映射，并且  $x$  和  $\epsilon$  是相关李代数的元素。

## 2 定义

设  $\mathcal{G}$  是一个李群，具有相关的李代数  $\mathfrak{g}$ 。则指数映射将代数元素转化为群元素：

$$\exp : \mathfrak{g} \rightarrow \mathcal{G} \quad (2)$$

$$\exp(x) = \mathbf{I} + x + \frac{1}{2!}x^2 + \frac{1}{3!}x^3 + \dots \quad (3)$$

群的伴随表示  $\text{Adj}$  通过与群元素左乘，线性地变换一个代数元素的指数映射：

$$x \in \mathfrak{g} \quad (4)$$

$$Y \in \mathcal{G} \quad (5)$$

$$Y \cdot \exp(x) = \exp(\text{Adj}_Y \cdot x) \cdot Y \quad (6)$$

在代数中的伴随算子是表示李括号的线性算子：

$$x, y \in \mathfrak{g} \quad (7)$$

$$\text{ad}_x \cdot y = x \cdot y - y \cdot x \quad (8)$$

伴随算子与指数映射进行交换：

$$\text{Adj}_{\exp(y)} = \exp(\text{ad}_y) \quad (9)$$

我们定义一个函数  $f$  从代数到群的微分如下：

$$f : \mathfrak{g} \rightarrow \mathcal{G} \quad (10)$$

$$\frac{\partial f(x)}{\partial x} : \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g} \quad (11)$$

$$\frac{\partial f(x)}{\partial x} \equiv \left[ \frac{\partial}{\partial \epsilon} \right]_{\epsilon=0} \log(f(x + \epsilon) \cdot f(x)^{-1}) \quad (12)$$

在本文档中，我们对  $\exp$  的导数  $D_{\text{exp}}$  感兴趣：

$$D_{\text{exp}} : \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g} \quad (13)$$

$$D_{\text{exp}}(x) = \frac{\partial \exp(x)}{\partial x} \quad (14)$$

### 3 $D_{\text{exp}}(x)$ 公式的推导

这里不是一个严格的推导 (省略了两个近似步骤所需的 epsilon-delta 证明)，但我觉得它直观地令人满意。更严格的方法是使用关于连续向量场上积分流的定理。

定义  $F$  为  $x$  的  $\exp$ ，由一个代数元素  $\epsilon$  修改：

$$\epsilon \in \mathfrak{g} \quad (15)$$

$$F(x, \epsilon) = \exp(x + \epsilon) \quad (16)$$

我们也可以取同一测地线上多个较小群元素的乘积：

$$F(x, \epsilon) = \prod_{i=1}^N \exp\left(\frac{1}{N} \cdot (x + \epsilon)\right) \quad (17)$$

让步数  $N$  任意大，我们可以发送  $\frac{1}{N^2} \rightarrow 0$ 。则对于任意精确度，我们有

$$F(x, \epsilon) \approx \prod_{i=1}^N \exp\left(\frac{x}{N}\right) \cdot \exp\left(\frac{\epsilon}{N}\right) \quad (18)$$

$\exp\left(\frac{\epsilon}{N}\right)$  的每一个因子都可以通过乘以伴随值适当的次数转移到乘积的左侧：

$$A_N \equiv \text{Adj}_{\exp\left(\frac{x}{N}\right)} \quad (19)$$

$$F(x, \epsilon) \approx \left[ \exp\left(\frac{1}{N} \cdot A_N \cdot \epsilon\right) \cdot \exp\left(\frac{1}{N} \cdot A_N^2 \cdot \epsilon\right) \cdot \dots \cdot \exp\left(\frac{1}{N} \cdot A_N^N \cdot \epsilon\right) \right] \cdot \left[ \prod_{i=1}^N \exp\left(\frac{x}{N}\right) \right] \quad (20)$$

$$= \left[ \prod_{i=1}^N \exp\left(\frac{1}{N} \cdot A_N^i \cdot \epsilon\right) \right] \cdot \left[ \prod_{i=1}^N \exp\left(\frac{x}{N}\right) \right] \quad (21)$$

$$= \left[ \prod_{i=1}^N \exp\left(\frac{1}{N} \cdot A_N^i \cdot \epsilon\right) \right] \cdot \exp(x) \quad (22)$$

通过选择足够小的  $\epsilon$ ，指数的乘积可以任意地很好地近似于一个总和的指数：

$$F(x, \epsilon) = \exp\left(\frac{1}{N} \cdot \sum_{i=1}^N A_N^i \cdot \epsilon + O(\|\epsilon\|^2)\right) \cdot \exp(x) \quad (23)$$

对于一个李群，我们可以使用伴随的性质重写  $A_N$ ：

$$A_N \equiv \text{Adj}_{\exp\left(\frac{x}{N}\right)} \quad (24)$$

$$= \exp\left(\text{ad}_{\frac{x}{N}}\right) \quad (25)$$

$$= \exp\left(\frac{1}{N} \cdot \text{ad}_x\right) \quad (26)$$

取第  $i$  次方为:

$$A_N^i = \exp\left(\frac{i}{N} \cdot \text{ad}_x\right) \quad (27)$$

因此当  $N \rightarrow \infty$ , 总和变为积分:

$$\frac{1}{N} \cdot \sum_{i=1}^N A_N^i = \frac{1}{N} \cdot \sum_{i=1}^N \exp\left(\frac{i}{N} \cdot \text{ad}_x\right) \quad (28)$$

$$\rightarrow \int_0^1 \exp(t \cdot \text{ad}_x) \cdot dt \quad (29)$$

积分可以在矩阵指数的幂级数上进行。

$$\frac{1}{N} \cdot \sum_{i=1}^N A_N^i = \int_0^1 \left( \sum_{i=0}^{\infty} \frac{t^i \cdot \text{ad}_x^i}{i!} \right) \cdot dt \quad (30)$$

$$= \left( \sum_{i=0}^{\infty} \frac{t^{i+1} \text{ad}_x^i}{(i+1)!} \right) \Big|_0^1 \quad (31)$$

$$= \sum_{i=0}^{\infty} \frac{\text{ad}_x^i}{(i+1)!} \quad (32)$$

代入等式 (23):

$$F(x, \epsilon) = \exp\left(\left(\sum_{i=0}^{\infty} \frac{\text{ad}_x^i}{(i+1)!}\right) \cdot \epsilon + O(\|\epsilon\|^2)\right) \cdot \exp(x)$$

使用来自等式 (14) 的定义,

$$D_{\exp}(x) = \left[ \frac{\partial}{\partial \epsilon} \Big|_{\epsilon=0} \right] \log(F(x, \epsilon) \cdot \exp(x)^{-1}) \quad (33)$$

$$= \left[ \frac{\partial}{\partial \epsilon} \Big|_{\epsilon=0} \right] \left( \sum_{i=0}^{\infty} \frac{\text{ad}_x^i}{(i+1)!} \right) \cdot \epsilon + O(\|\epsilon\|^2) \quad (34)$$

$$= \sum_{i=0}^{\infty} \frac{\text{ad}_x^i}{(i+1)!} \quad (35)$$

## 4 log 的导数

当  $x = \log(\exp(x))$  时, 在等式 (14) 中, 我们可以倒置已微分的函数:

$$\delta \equiv f(\epsilon) = \log(\exp(x + \epsilon) \cdot \exp(x)^{-1}) \quad (36)$$

$$\epsilon = \log(\exp(\delta) \cdot \exp(x)) - x \quad (37)$$

当按  $\delta$  微分时, 第二项消失:

$$D_{\log}(x) \equiv \left[ \frac{\partial}{\partial \delta} \Big|_{\delta=0} \right] \log(\exp(\delta) \cdot \exp(x)) \quad (38)$$

在函数的双射区域中, 逆映射的导数是导数的逆映射:

$$\frac{\partial \epsilon}{\partial \delta} = \left[ \frac{\partial \delta}{\partial \epsilon} \right]^{-1} \quad (39)$$

$$D_{\log}(x) = D_{\exp}^{-1}(x) \quad (40)$$

## 5 特殊情况

等式 (35) 的无穷级数可以在某些李群中可用封闭形式表达。

### 5.1 $\text{SO}(3)$

#### 5.1.1 $\exp$ 的导数

代数  $\mathfrak{so}(3)$  的元素为  $3 \times 3$  斜对称矩阵, 且伴随表示相同:

$$\omega \in \mathfrak{R}^3 \quad (41)$$

$$\omega_{\times} = \begin{pmatrix} 0 & -\omega_3 & \omega_2 \\ \omega_3 & 0 & -\omega_1 \\ -\omega_2 & \omega_1 & 0 \end{pmatrix} \in \mathfrak{so}(3) \quad (42)$$

$$\text{ad}_{\omega} = \omega_{\times} \quad (43)$$

$$\text{ad}_{\omega}^3 = -\|\omega\|^2 \cdot \text{ad}_{\omega} \quad (44)$$

由于  $\text{ad}$  的高阶次幂折回到低阶次幂, 因此我们可以收集系列中的项:

$$D_{\exp}(\omega) = \mathbf{I} + \left( \sum_{i=0}^{\infty} \frac{(-1)^i \cdot \|\omega\|^{2i}}{(2i+2)!} \right) \cdot \text{ad}_{\omega} + \left( \sum_{i=0}^{\infty} \frac{(-1)^i \cdot \|\omega\|^{2i}}{(2i+3)!} \right) \cdot \text{ad}_{\omega}^2 \quad (45)$$

$$= \mathbf{I} + \left( \frac{1 - \cos \|\omega\|}{\|\omega\|^2} \right) \cdot \omega_{\times} + \left( \frac{1 - \frac{\sin \|\omega\|}{\|\omega\|}}{\|\omega\|^2} \right) \cdot \omega_{\times}^2 \quad (46)$$

注意这个

$$\omega_{\times}^2 = \omega \omega^T - \|\omega\|^2 \mathbf{I} \quad (47)$$

所以  $D_{\exp}(\omega)$  可被重写为:

$$D_{\exp}(\omega) = \mathbf{I} + \left( \frac{1 - \cos \|\omega\|}{\|\omega\|^2} \right) \cdot \omega_{\times} + \left( \frac{1 - \frac{\sin \|\omega\|}{\|\omega\|}}{\|\omega\|^2} \right) \cdot (\omega \omega^T - \|\omega\|^2 \mathbf{I}) \quad (48)$$

$$= \frac{\sin \|\omega\|}{\|\omega\|} \cdot \mathbf{I} + \left( \frac{1 - \cos \|\omega\|}{\|\omega\|^2} \right) \cdot \omega_{\times} + \left( \frac{1 - \frac{\sin \|\omega\|}{\|\omega\|}}{\|\omega\|^2} \right) \cdot \omega \omega^T \quad (49)$$

为方便起见, 我们标记系数:

$$a_{\theta} = \frac{\sin \theta}{\theta} \quad (50)$$

$$b_{\theta} = \frac{1 - \cos \theta}{\theta^2} \quad (51)$$

$$c_{\theta} = \frac{1 - a_{\theta}}{\theta^2} \quad (52)$$

$$D_{\exp}(\omega) = a_{\|\omega\|} \cdot \mathbf{I} + b_{\|\omega\|} \cdot \omega_{\times} + c_{\|\omega\|} \cdot \omega \omega^T \quad (53)$$

#### 5.1.2 $\log$ 的导数

回想一下, 在  $\exp$  和  $\log$  的双射区域中,

$$D_{\log}(\omega) = D_{\exp}^{-1}(\omega) \quad (54)$$

对于  $\|\omega\| < 2\pi$ ,  $D_{\text{exp}}(\omega)$  存在一个封闭形式的逆映射:

$$D_{\text{exp}}^{-1}(\omega) = \mathbf{I} - \frac{1}{2}\omega_{\times} + e_{\|\omega\|}\omega_{\times}^2 \quad (55)$$

$$e_{\theta} = \frac{b_{\theta} - 2c_{\theta}}{2a_{\theta}} \quad (56)$$

$$= \frac{b_{\theta} - \frac{1}{2}a_{\theta}}{1 - \cos \theta} \quad (57)$$

根据  $\theta$  的值, 应在等式 (56) 或等式 (57) 中使用一个更方便的等式来计算  $e_{\theta}$ 。

## 5.2 SE(3)

### 5.2.1 exp 的导数

同样的,  $\text{ad}$  的高阶次幂可表达为低阶次幂:

$$u, \omega \in \mathbb{R}^3 \quad (58)$$

$$\theta \equiv \|\omega\| \quad (59)$$

$$x = \begin{pmatrix} \omega_{\times} & u \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \in \mathfrak{se}(3) \quad (60)$$

$$\text{ad}_x = \begin{pmatrix} \omega_{\times} & u_{\times} \\ 0 & \omega_{\times} \end{pmatrix} \quad (61)$$

$$\text{ad}_x^2 = \begin{pmatrix} \omega_{\times}^2 & (\omega_{\times} u_{\times} + u_{\times} \omega_{\times}) \\ 0 & \omega_{\times}^2 \end{pmatrix} \quad (62)$$

$$\text{ad}_x^3 = -\theta^2 \cdot \text{ad}_x - 2(\omega^T u) \begin{pmatrix} 0 & \omega_{\times} \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (63)$$

收集各项, 我们有:

$$Q(\omega) \equiv \left( \frac{a_{\theta} - 2b_{\theta}}{\theta^2} \right) \cdot \omega_x + \left( \frac{b_{\theta} - 3c_{\theta}}{\theta^2} \right) \cdot \omega_{\times}^2 \quad (64)$$

$$D_{\text{exp}}(x) = \mathbf{I} + a_{\theta} \cdot \text{ad}_x + c_{\theta} \cdot \text{ad}_x^2 + (\omega^T u) \cdot \begin{pmatrix} 0 & Q(\omega) \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (65)$$

$$= \begin{pmatrix} D_{\text{exp}}(\omega) & (b_{\theta} \cdot u_{\times} + c_{\theta} \cdot (\omega_{\times} u_{\times} + u_{\times} \omega_{\times}) + (\omega^T u) \cdot Q(\omega)) \\ 0 & D_{\text{exp}}(\omega) \end{pmatrix} \quad (66)$$

使用特征式

$$\omega_{\times} u_{\times} + u_{\times} \omega_{\times} = \omega u^T + u \omega^T - 2(\omega^T u) \mathbf{I} \quad (67)$$

我们可以重写  $D_{\text{exp}}(x)$  :

$$W(\omega) \equiv -2c_\theta \cdot \mathbf{I} + Q(\omega) \quad (68)$$

$$= -2c_\theta \cdot \mathbf{I} + \left( \frac{a_\theta - 2b_\theta}{\theta^2} \right) \cdot \omega_\times + \left( \frac{b_\theta - 3c_\theta}{\theta^2} \right) \cdot (\omega\omega^T - \theta^2 \mathbf{I}) \quad (69)$$

$$= (c_\theta - b_\theta) \cdot \mathbf{I} + \left( \frac{a_\theta - 2b_\theta}{\theta^2} \right) \cdot \omega_\times + \left( \frac{b_\theta - 3c_\theta}{\theta^2} \right) \cdot \omega\omega^T \quad (70)$$

$$D_{\text{exp}}(x) = \begin{pmatrix} D_{\text{exp}}(\omega) & (b_\theta \cdot u_\times + c_\theta \cdot (\omega u^T + u\omega^T) + (\omega^T u) \cdot W(\omega)) \\ 0 & D_{\text{exp}}(\omega) \end{pmatrix} \quad (71)$$

### 5.2.2 log 的导数

一个平方分块矩阵  $M$  具有形式 -

$$M = \begin{pmatrix} A & B \\ 0 & A \end{pmatrix} \quad (72)$$

并有逆矩阵

$$M^{-1} = \begin{pmatrix} A^{-1} & -A^{-1} \cdot B \cdot A^{-1} \\ 0 & A^{-1} \end{pmatrix} \quad (73)$$

因此, 当  $\|\omega\| < 2\pi$  时, 使用等式 (55) 给定的  $D_{\text{exp}}^{-1}(\omega)$ , 对于  $D_{\text{exp}}^{-1}(x)$  存在封闭形式:

$$B \equiv b_\theta \cdot u_\times + c_\theta \cdot (\omega u^T + u\omega^T) + (\omega^T u) \cdot W(\omega) \quad (74)$$

$$D_{\text{exp}}^{-1}(x) = \begin{pmatrix} D_{\text{exp}}^{-1}(\omega) & -D_{\text{exp}}^{-1}(\omega) \cdot B \cdot D_{\text{exp}}^{-1}(\omega) \\ 0 & D_{\text{exp}}^{-1}(\omega) \end{pmatrix} \quad (75)$$

## 5.3 SE(2)

### 5.3.1 exp 的导数

在  $\mathfrak{se}(2)$  中,  $\text{ad}$  的高阶次幂折回到低阶次幂:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ \theta \end{pmatrix} \in \mathfrak{R}^3 \quad (76)$$

$$m = \begin{pmatrix} 0 & -\theta & x \\ \theta & 0 & y \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \in \mathfrak{se}(2) \quad (77)$$

$$\text{ad}_m = \begin{pmatrix} 0 & -\theta & y \\ \theta & 0 & -x \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (78)$$

$$\text{ad}_m^2 = \begin{pmatrix} -\theta^2 & 0 & \theta x \\ 0 & -\theta^2 & \theta y \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (79)$$

$$\text{ad}_m^3 = -\theta^3 \text{ad}_m \quad (80)$$

收集各项：

$$D_{\exp}(m) = \mathbf{I} + \left( \sum_{i=0}^{\infty} \frac{(-1)^i \cdot \theta^{2i}}{(2i+2)!} \right) \text{ad}_m + \left( \sum_{i=0}^{\infty} \frac{(-1)^i \cdot \theta^{2i}}{(2i+3)!} \right) \text{ad}_m^2 \quad (81)$$

$$= \mathbf{I} + \left( \frac{1 - \cos \theta}{\theta^2} \right) \cdot \text{ad}_m + \left( \frac{1 - \frac{\sin \theta}{\theta}}{\theta^2} \right) \cdot \text{ad}_m^2 \quad (82)$$

$$= \begin{pmatrix} a_\theta & -\theta b_\theta & (c_\theta x + b_\theta y) \\ \theta b_\theta & a_\theta & (c_\theta y - b_\theta x) \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (83)$$

### 5.3.2 log 的导数

将来自等式 (83) 的  $D_{\exp}$  写为块矩阵形式，给出为：

$$D_{\exp} = \begin{pmatrix} A & v \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (84)$$

并具有逆矩阵

$$D_{\log} = \begin{pmatrix} A^{-1} & -A^{-1} \cdot v \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (85)$$

## 5.4 Sim(2)

### 5.4.1 exp 的导数

在  $\mathfrak{sim}(2)$  中， $\text{ad}$  的高阶次幂不会折回到低阶次幂：

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ \theta \\ \lambda \end{pmatrix} \in \mathfrak{R}^4 \quad (86)$$

$$m = \begin{pmatrix} 0 & -\theta & x \\ \theta & 0 & y \\ 0 & 0 & -\lambda \end{pmatrix} \in \mathfrak{sim}(2) \quad (87)$$

$$\text{ad}_m = \begin{pmatrix} \lambda & -\theta & y & -x \\ \theta & \lambda & -x & -y \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (88)$$

$$= \begin{pmatrix} Q & P \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (89)$$

$$\text{ad}_m^n = \begin{pmatrix} Q^n & Q^{n-1} \cdot P \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (90)$$

为了计算  $D_{\text{exp}}$ , 我们可以通过特征分解 ( $i \equiv \sqrt{-1}$ ) 将  $Q$  对角化:

$$Q = V \cdot D \cdot V^* \quad (91)$$

$$V \equiv \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ i & -i \end{pmatrix} \quad (92)$$

$$E \equiv \begin{pmatrix} \lambda - \theta i & \\ & \lambda + \theta i \end{pmatrix} \quad (93)$$

现在我们可以依据  $E$  及其指数来表达  $D_{\text{exp}}$ :

$$D_{\text{exp}}(m) = \sum_{j=0}^{\infty} \frac{\text{ad}_m^j}{(j+1)!} \quad (94)$$

$$= \sum_{j=0}^{\infty} \frac{1}{(j+1)!} \begin{pmatrix} Q^j & Q^{j-1} \cdot P \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (95)$$

$$= \begin{pmatrix} \left[ \sum_{j=0}^{\infty} \frac{Q^j}{(j+1)!} \right] & \left[ \left( \sum_{j=0}^{\infty} \frac{Q^j}{(j+2)!} \right) \cdot P \right] \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (96)$$

$$= \begin{pmatrix} \left[ V \cdot \left( \sum_{j=0}^{\infty} \frac{E^j}{(j+1)!} \right) \cdot V^* \right] & \left[ V \cdot \left( \sum_{j=0}^{\infty} \frac{E^j}{(j+2)!} \right) \cdot V^* \cdot P \right] \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (97)$$

$$= \begin{pmatrix} [V \cdot E^{-1} \cdot (\exp_0(E) - \mathbf{I}) \cdot V^*] & [V \cdot E^{-2} \cdot (\exp(E) - \mathbf{I} - E) \cdot V^* \cdot P] \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (98)$$

当  $E$  的逆矩阵存在时,  $E^{-1}$  有一个简单形式:

$$E^{-1} = \frac{1}{\lambda^2 + \theta^2} \begin{pmatrix} \lambda + \theta i & \\ & \lambda - \theta i \end{pmatrix} \quad (99)$$

乘回等式仅产生实数元素。

$$D_{\text{exp}}(m) = \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} p & -q \\ q & p \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} g & -h \\ h & g \end{pmatrix} \cdot P \\ 0 & \mathbf{I} \end{pmatrix} \quad (100)$$

$$p \equiv \frac{1}{\lambda^2 + \theta^2} [e^\lambda \cdot (\lambda \cos \theta + \theta \sin \theta) - \lambda] \quad (101)$$

$$q \equiv \frac{1}{\lambda^2 + \theta^2} [e^\lambda \cdot (\lambda \sin \theta - \theta \cos \theta) + \theta] \quad (102)$$

$$g \equiv \frac{1}{\lambda^2 + \theta^2} \left[ \frac{1}{\lambda^2 + \theta^2} \cdot (\lambda p + \theta q) - \lambda \right] \quad (103)$$

$$h \equiv \frac{1}{\lambda^2 + \theta^2} \left[ \frac{1}{\lambda^2 + \theta^2} \cdot (\lambda q - \theta p) + \theta \right] \quad (104)$$



当  $\lambda^2 + \theta^2 \rightarrow 0$  时, 则应使用泰勒展开式替代:

$$p \equiv 1 + \frac{a}{2} \quad (105)$$

$$q \equiv \frac{b}{2} \quad (106)$$

$$g \equiv \frac{1}{2} + \frac{a}{6} \quad (107)$$

$$h \equiv \frac{b}{6} \quad (108)$$

#### 5.4.2 $\log$ 的导数

将来自等式 (100) 的  $D_{\text{exp}}$  写为块矩阵形式, 给出为:

$$D_{\text{exp}} = \begin{pmatrix} A & B \\ 0 & \mathbf{I} \end{pmatrix} \quad (109)$$

并具有逆矩阵

$$D_{\log} = \begin{pmatrix} A^{-1} & -A^{-1} \cdot B \\ 0 & \mathbf{I} \end{pmatrix} \quad (110)$$