

計算用紙

データ生成

以下の規則にしたがってランダムウォークのデータを生成しましょう。

$$W_{t+1} = W_t + z_t$$

ただし、 z_t は独立に等確率で生成され、以下のような規則になります。 $z_t = \begin{cases} 1 & \text{with probability } \frac{1}{2} \\ 0 & \text{with probability } \frac{1}{2} \\ -1 & \text{with probability } \frac{1}{2} \end{cases}$

問題1

z_t の期待値，分散，共分散を求めよ。

問題2

W_t の期待値，分散，共分散を求めよ。

動径基底関数回帰

基底関数を動径基底関数 $\phi_h(x) = \exp\{-\frac{(x-\mu_h)^2}{\sigma^2}\}$, $h = -H, \frac{1}{H} - H, \dots, -\frac{1}{H} + H, H$

としたときの回帰問題を扱います。

問題3

$H=10$ として、 μ_h を -1 から 1 まで 0.2 刻みで変化させたときの基底関数のグラフを描け。

問題4

動径基底関数に $x=3, \mu_h=0, \sigma=1$ を入れたときの値を求めよ。

問題5

計画行列 Φ は以下になる．
$$\Phi = \begin{pmatrix} \phi(x_1) & \phi(x_2) & \phi(x_3) & \cdots & \phi(x_{N_{\text{train}}}) \end{pmatrix}$$

このとき、 Φ の形状を求めよ．

また、 $\Phi^{\text{top}} \Phi$ の形状を求めよ．

問題6

2×2 行列の場合において、計画行列 X としたとき

つまり
$$X = \begin{pmatrix} 1 & x_1 & 1 & x_2 & 1 & x_3 & \cdots & 1 & x_{N_{\text{train}}} \end{pmatrix}$$
 $N_{\text{train}} \times 2$ 行列

とするとき
$$\hat{w} = (X^{\text{top}} X)^{-1} X^{\text{top}} \vec{y}$$

の各要素がよく知っている線型回帰の式と一致することを示せ．

問題7*

正規方程式を導出せよ．

リッジ回帰の場合は以下の様になる．
$$\hat{w} = (\Phi^{\text{top}} \Phi + \alpha I)^{-1} \Phi^{\text{top}} \vec{y}$$

ガウス過程回帰

データセット $\mathcal{D} = \{(x_n, y_n)\}_{n=1, \dots, N}$ が与えられています．

このデータセットからカーネル K を計算し、 \vec{y} の分布を算出します．

このとき $y_n = f(x_n)$ という関係が成り立つとしましょう．

そして、 f はガウス過程 $f \sim \text{GP}(\vec{0}, k(\vec{x}, \vec{x}'))$

このとき y についてデータを N 個を並べたベクトル \vec{y} の分布は $\vec{y} \sim \mathcal{N}(\vec{0}, K)$ となります．

ただし、今回カーネルは以下のように定義します．
$$k(x, x') = \theta_1 \exp\left(-\frac{(x - x')^2}{2}\right) + \theta_3 \delta(x, x')$$

まず学習するのは、 \vec{y} の分布です．

つまり $\vec{y} \sim \mathcal{N}(\vec{0}, K)$ にある K の部分から学習します．

問題8

上で定義したカーネルに対して $k(x=1, x^{\prime}=1) = \theta_1 \exp\left(-\frac{(x-x^{\prime})^2}{\theta_2}\right) + \theta_3 \delta(x, x^{\prime})$ を計算しなさい。

また、 $k(1, 2)$ ではどうか

問題9

好きなだけカーネル行列の成分を計算して、カーネル行列を書きなさい。

ここで、カーネル行列とは $K^{(\text{train})} = \begin{pmatrix} k(x_1, x_1) & k(x_1, x_2) & k(x_1, x_3) & \cdots & k(x_1, x_{N_{\text{train}}}) \\ k(x_2, x_1) & k(x_2, x_2) & k(x_2, x_3) & \cdots & k(x_2, x_{N_{\text{train}}}) \\ k(x_3, x_1) & k(x_3, x_2) & k(x_3, x_3) & \cdots & k(x_3, x_{N_{\text{train}}}) \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ k(x_{N_{\text{train}}}, x_1) & k(x_{N_{\text{train}}}, x_2) & k(x_{N_{\text{train}}}, x_3) & \cdots & k(x_{N_{\text{train}}}, x_{N_{\text{train}}}) \end{pmatrix}$

問題10

ガウス過程における \vec{y} の分布は $\vec{y} \sim \mathcal{N}(\vec{0}, K)$

である。問題9で得たカーネル行列を使い \vec{y} の分布を自分なりに書きなさい。

問題11*

新しいデータ点 x^* が手に入った時、 y^* の分布はどうなるか。

この時、 y^* の予測分布は明示的に以下ようになる

$p(y^* | \vec{x}^*, \mathcal{D}) = \mathcal{N}(\text{trbf}{k}^{\text{top}} * K^{-1} \vec{y}, \text{trbf}{k} - \text{trbf}{k}^{\text{top}} * K^{-1} \text{trbf}{k})$ ただし $\text{trbf}{k}_- = (k(x^*, x_1), k(x^*, x_2), k(x^*, x_3), \dots, k(x^*, x_{N_{\text{train}}}))^{\text{top}}$ $k_- = k(x^*, x^*)$
