

西北工业大学



矩阵微积分与自动微分

Matrix Calculus and Automatic
Differentiation

软件学院 钱锋 编

2024 年 4 月 18 日

矩阵微积分与自动微分

钱锋^{1,2}

2024 年 4 月 18 日

¹Email: strik0r.qf@gmail.com

²西北工业大学软件学院, School of Software, Northwestern Polytechnical University, 西安 710072

目录

1 概述	1	1.1.3 多元向量值函数的导数	2
1.1 定义与例子	1	1.1.4 一元矩阵值函数的导数	3
1.1.1 一元向量值函数的导数	1	1.1.5 标量值矩阵函数的导数	4
1.1.2 多元标量值函数的导数	2	参考文献	5

第 1 章 概述

矩阵微积分主要讨论的是涉及向量、矩阵的函数的导数.

1.1 定义与例子

表 1.1: 一阶导数

	标量 f	向量 \mathbf{f}	矩阵 \mathbf{F}
标量 x	标量 $\partial f / \partial x$	向量 $\partial \mathbf{f} / \partial x$	矩阵 $\partial \mathbf{F} / \partial x$
向量 \mathbf{x}	向量 $\partial f / \partial \mathbf{x}$	Jacobi 矩阵	更高维的数组
	梯度 (gradient)	$\partial \mathbf{f} / \partial \mathbf{x}$	
矩阵 \mathbf{X}	矩阵 $\partial f / \partial \mathbf{X}$	更高维的数组	更高维的数组

表 1.1 总结了不同形式输入和输出的函数的一阶导数的形式, 其中, 每一行代表输入参数的一种可能性: 标量、向量或者矩阵, 而每一列则代表着返回值的一种可能性.

本章中我们只研究表 1.1 中提及的六种情况, 其中, 单变量标量值函数 $f(x)$ 的导数已经在微积分课程中讨论过了.

本章中的矩阵均采用分子布局.

1.1.1 一元向量值函数的导数

函数 $\mathbf{f} : x \mapsto [f_0(x), f_1(x), \dots, f_{m-1}(x)]^T$ 接受一个标量输入 $x \in \mathbb{R}$, 并返回一个向量 $\mathbf{f}(x) \in \mathbb{R}^m$, 它的 m 个分量分别为 $f_0(x), f_1(x), \dots, f_{m-1}(x)$ ¹. 它的导数为

$$\frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x} = \begin{bmatrix} \partial f_0 / \partial x \\ \partial f_1 / \partial x \\ \vdots \\ \partial f_{m-1} / \partial x \end{bmatrix},$$

这就是说, 一元向量值函数的导数是一个向量, 它的每一个分量等于它对应的分量函数对自变量的导数. 我们在处理一元向量值函数的导数的时候, 只需要把 $\partial / \partial x$ 放到向量符号当中就可以了.

例 1.1.1. 设向量值函数 $\mathbf{f}(x) = \begin{bmatrix} 2x^2 - 3x + 2 \\ x^3 - 3 \end{bmatrix}$, 则 $\frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x} = \begin{bmatrix} 4x - 3 \\ 3x^2 \end{bmatrix}$.

¹ 为了方便在后期将我们的公式转换为代码, 我们的数组索引是从 0 开始的.

1.1.2 多元标量值函数的导数

函数 $f : [x_0, x_1, \dots, x_{m-1}] \mapsto f(\mathbf{x})$ 接受一个矢量输入 $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^m$, 并返回一个标量值 $f(\mathbf{x}) \in \mathbb{R}$. 它的导数为

$$\frac{\partial f}{\partial \mathbf{x}} = \left[\frac{\partial f}{\partial x_0}, \frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_{m-1}} \right],$$

为了在我们的公式中采用分子布局, 我们将 $\partial f / \partial \mathbf{x}$ 转置以使其成为一个列向量, 并将其定义为多元标量值函数的**梯度** (gradient), 用 Hamilton 算子 ∇ 表示, 即

$$\nabla f(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_0} \\ \frac{\partial f}{\partial x_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_{m-1}} \end{bmatrix}$$

性质 1. (齐次性). $\frac{\partial}{\partial \mathbf{x}}(af) = a \frac{\partial f}{\partial \mathbf{x}}.$

证明. $\frac{\partial}{\partial \mathbf{x}}(af) = \left[\frac{\partial(af)}{\partial x_0}, \frac{\partial(af)}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial(af)}{\partial x_{m-1}} \right] = a \frac{\partial f}{\partial \mathbf{x}}.$ □

性质 2. (叠加性). $\frac{\partial}{\partial \mathbf{x}}(f + g) = \frac{\partial f}{\partial \mathbf{x}} + \frac{\partial g}{\partial \mathbf{x}}.$

证明. 由定义可知,

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial \mathbf{x}}(f + g) &= \left[\frac{\partial(f + g)}{\partial x_0}, \frac{\partial(f + g)}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial(f + g)}{\partial x_{m-1}} \right] \\ &= \left[\frac{\partial f}{\partial x_0} + \frac{\partial g}{\partial x_0}, \frac{\partial f}{\partial x_1} + \frac{\partial g}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_{m-1}} + \frac{\partial g}{\partial x_{m-1}} \right], \end{aligned}$$

根据一元函数的导数的可加性可知结论成立. □

性质 3. (乘积法则). $\frac{\partial}{\partial \mathbf{x}}(fg) = f \frac{\partial g}{\partial \mathbf{x}} + g \frac{\partial f}{\partial \mathbf{x}}.$

证明. 这可以由一元函数的乘积法则直接导出. □

性质 4. (链式法则). 如果 $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, g : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$. 则 $\frac{\partial}{\partial \mathbf{x}}f(g(\mathbf{x})) = \frac{\partial f}{\partial g} \frac{\partial g}{\partial \mathbf{x}}.$

1.1.3 多元向量值函数的导数

函数 $\mathbf{f} : [x_0, x_1, \dots, x_{m-1}]^T \mapsto [\mathbf{f}_0(x_0), \mathbf{f}_1(x_1), \dots, \mathbf{f}_{n-1}(x_{m-1})]^T$ 接受一个向量 $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^m$ 作为输入, 并返回一个向量 $\mathbf{f}(\mathbf{x}) \in \mathbb{R}^n$ 作为输出. 事实上, 我们可以把 \mathbf{f} 分解成若干个多元标量值函数, 即

$$\mathbf{f}(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} f_0(\mathbf{x}) \\ f_1(\mathbf{x}) \\ \vdots \\ f_{n-1}(\mathbf{x}) \end{bmatrix},$$

为了求解它关于 \mathbf{x} 的导数, 我们把 $\partial/\partial\mathbf{x}$ 放进向量符号中,

$$\frac{\partial \mathbf{f}}{\partial \mathbf{x}} = \begin{bmatrix} \partial f_0 / \partial \mathbf{x} \\ \partial f_1 / \partial \mathbf{x} \\ \vdots \\ \partial f_{n-1} / \partial \mathbf{x} \end{bmatrix}$$

而这时 $\partial f_i / \partial \mathbf{x}$ 就是多元标量值函数的导数, 因此

$$\frac{\partial \mathbf{f}}{\partial \mathbf{x}} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_0}{\partial x_0} & \frac{\partial f_0}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial f_0}{\partial x_{m-1}} \\ \frac{\partial f_1}{\partial x_0} & \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_{m-1}} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_{n-1}}{\partial x_0} & \frac{\partial f_{n-1}}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial f_{n-1}}{\partial x_{m-1}} \end{bmatrix},$$

它的每一行都是 $(\nabla f_i(\mathbf{x}))^T$.

1.1.4 一元矩阵值函数的导数

函数 $\mathbf{F} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^{n \times m}$ 接受一个标量输入, 返回一个矩阵

$$\mathbf{F} = \begin{bmatrix} f_{00}(x) & f_{01}(x) & \cdots & f_{0,m-1}(x) \\ f_{10}(x) & f_{11}(x) & \cdots & f_{1,m-1}(x) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ f_{n-1,0}(x) & f_{n-1,1}(x) & \cdots & f_{n-1,m-1}(x) \end{bmatrix},$$

它的导数为

$$\frac{\partial \mathbf{F}}{\partial x} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_{00}}{\partial x} & \frac{\partial f_{01}}{\partial x} & \cdots & \frac{\partial f_{0,m-1}}{\partial x} \\ \frac{\partial f_{10}}{\partial x} & \frac{\partial f_{11}}{\partial x} & \cdots & \frac{\partial f_{1,m-1}}{\partial x} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_{n-1,0}}{\partial x} & \frac{\partial f_{n-1,1}}{\partial x} & \cdots & \frac{\partial f_{n-1,m-1}}{\partial x} \end{bmatrix}.$$

1.1.5 标量值矩阵函数的导数

函数 $f: \mathbb{R}^{n \times m} \rightarrow \mathbb{R}$ 接受一个矩阵 \mathbf{X} 作为输入, 并返回一个标量值. 它的导数为

$$\frac{\partial f}{\partial \mathbf{X}} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_{00}} & \frac{\partial f}{\partial x_{10}} & \cdots & \frac{\partial f}{\partial x_{n-1,0}} \\ \frac{\partial f}{\partial x_{01}} & \frac{\partial f}{\partial x_{11}} & \cdots & \frac{\partial f}{\partial x_{n-1,1}} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_{0,m-1}} & \frac{\partial f}{\partial x_{1,m-1}} & \cdots & \frac{\partial f}{\partial x_{n-1,m-1}} \end{bmatrix}.$$

参考文献

I ♥ NPU

公诚勇毅 永矢毋忘
中华灿烂 工大无疆

本文档由**钱锋**编写, 钱锋保留一切权利.

文档中出现的部分素材来源于网络, 笔者承诺这些素材仅供学习交流之用, 它们的原作者保留一切权利.

2023 年 西北工业大学 中国西安