

## 第二章 基础知识

- 第二章 基础知识
- 概率与统计基础
  - 2.1 随机变量与常见分布
    - 2.1.1 随机变量的定义
    - 2.1.2 概率分布与概率函数
      - 离散型
      - 连续型
      - 分布函数 (CDF)
      - 分布函数的性质
    - 2.1.3 常见离散分布
      - 1) 伯努利分布 (Bernoulli distribution)
      - 2) 二项分布 (Binomial distribution)
      - 3) 泊松分布 (Poisson distribution)
      - 4) 三者关系总结
    - 2.1.4 常见连续分布
    - 2.1.5 例题
  - 2.2 随机向量及协方差矩阵
    - 2.2.1 随机向量与联合分布
    - 2.2.2 期望向量与协方差矩阵
    - 2.2.3 协方差矩阵的性质
      - 1) 对称性
      - 2) 半正定性
      - 3) 对角线元素为方差
      - 4) 正定性
      - 5) 迹与方差总和
    - 2.2.4 例题讲解
  - 2.3 条件概率、独立性、贝叶斯公式
    - 条件概率:
    - 独立性:
    - 全概率公式:
    - 贝叶斯公式:
  - 2.4 条件期望与最小均方误差 (MMSE)
    - 2.4.1 条件期望: 概念与定义
      - 1) 基本概念
      - 2) 数学定义
      - 3) 重要性质
    - 2.4.2 最小均方误差 (MMSE) 准则
      - 1) 基本思想
      - 2) MMSE定理
    - 2.4.3 二者关系
      - 1) 两种视角

- 2) 条件期望是最优估计
- 2.4.4 实例
- 2.5 参数空间与样本空间、似然函数的概念
  - 2.5.1 参数空间与样本空间
    - 1) 样本空间 ( $\Omega$ )
    - 2) 参数空间 ( $\Theta$ )
    - 3) 区别与联系
  - 2.5.2 似然函数 (Likelihood Function)
    - 1) 动机
    - 2) 定义
    - 3) 对数似然函数
  - 2.5.3 直观理解
  - 2.5.4 举例说明
- 信息论基础
  - 2.6 熵、互信息、KL散度
    - 2.6.1 熵 ( $H(X)$ )
    - 2.6.2 条件熵 ( $H(Y|X)$ )
    - 2.6.3 互信息 ( $I(X;Y)$ )
      - 1) 定义
      - 2) 互信息与相关系数的比较
    - 2.6.4 KL散度 (Kullback-Leibler Divergence)
      - 1) 定义
      - 2) 性质
      - 3) 应用场景
      - 4) 例题
  - 2.7 矩阵的含义
    - 2.7.1 从线性方程组引入
    - 2.7.2 向量内积的介绍
    - 2.7.3 矩阵的几何意义
  - 2.8 矩阵乘法
    - 2.8.1 定义
    - 2.8.2 形式
    - 2.8.3 几何意义
  - 2.9 矩阵的不变量
    - 2.9.1 相似矩阵
    - 2.9.2 特征值与特征向量
    - 2.9.3 行列式 (Determinant)
    - 2.9.4 特征多项式与迹 (Trace)
    - 2.9.5 奇异值分解 (SVD)
    - 全景总结：矩阵不变量一览表
  - 2.10 矩阵函数与导数
    - 2.10.1 矩阵函数
    - 2.10.2 矩阵导数
      - 1) 向量关于向量的导数

- 2) 标量关于向量的导数
- 3) 标量关于矩阵的导数
- 4) 常用复合导数规则

- [2.10.3 常用导数对照表](#)

- 综合题

- [例题2.13](#)

- [解答](#)

- 1) MMSE 估计
- 2) 最大似然估计 (MLE)
- 3) 协方差矩阵

- [总结](#)

- [例题2.14](#)

- [解答](#)

- 1) 化为二次型
- 2) 梯度与 Hessian
- 3) 最优解 ( $x^{\star}$ )
- 4) 几何意义

- [总结](#)

# 概率与统计基础

## 2.1 随机变量与常见分布

### 2.1.1 随机变量的定义

#### 定义

随机变量就是用数字来表示随机现象结果的“变量”。

它把每次实验的结果，按照一定的规则，映射成一个数字。

#### 公式表达

如果  $\Omega$  是所有可能结果组成的集合（样本空间），那么随机变量  $X$  就是一个函数：

$$X : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$$

也就是说，每个实验结果  $\omega \in \Omega$ ，都对应一个数  $X(\omega)$ 。

#### 举例说明

- 抛骰子：设  $\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$ ，随机变量  $X(\omega) = \omega$ ，表示抛出点数。
- 抛硬币： $\Omega = \{\text{正面}, \text{反面}\}$ ，可以定义  $X(\text{正面}) = 1$ ,  $X(\text{反面}) = 0$ 。

#### 类型

- **离散型**：随机变量只能取有限或可数多个值，如骰子点数

$$X \in \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$$

- **连续型**: 随机变量可以取某个区间内任意实数, 如温度

$$X \in [-40, 50]$$

## 总结

随机变量就是用一个函数, 把随机现象的结果“翻译”成数字, 方便用数学方法来分析。

---

## 2.1.2 概率分布与概率函数

### 离散型

#### 概率质量函数 (PMF)

描述随机变量  $X$  取某个具体值  $x$  的概率:

$$p_X(x) = P(X = x), \quad \sum_x p_X(x) = 1$$

即所有可能取值的概率加起来等于1。

### 连续型

#### 概率密度函数 (PDF)

描述随机变量  $X$  在某个点附近取值的“密度”, 而不是具体概率:

$$p_X(x) \geq 0, \quad \int_{-\infty}^{\infty} p_X(x) dx = 1$$

注意: 对于连续型随机变量,  $P(X = x) = 0$ , 只有区间概率有意义, 如  $P(a < X < b) = \int_a^b p_X(x) dx$ 。

### 分布函数 (CDF)

#### 定义

无论离散还是连续, 分布函数都定义为:

$$F_X(x) = P(X \leq x)$$

即随机变量  $X$  取值小于等于  $x$  的概率。

### 分布函数的性质

#### (1) 非减性 (单调性)

$$x_1 < x_2 \implies F_X(x_1) \leq F_X(x_2)$$

**解释：**随着  $x$  增大， $X \leq x$  的事件只会变“更大”或“不变”，所以概率不会减少。

## (2) 取值范围与极限

$$F_X(-\infty) = 0, \quad F_X(+\infty) = 1$$

**解释：**

- 当  $x$  趋向负无穷， $X \leq x$  不可能发生，所以概率为0。
- 当  $x$  趋向正无穷， $X \leq x$  一定发生，所以概率为1。
- 因此， $F_X(x)$  的取值范围是  $[0, 1]$ 。

## (3) 右连续性

$$\lim_{h \rightarrow 0^+} F_X(x + h) = F_X(x)$$

**解释：**分布函数在每个点都是右连续的，即从右侧逼近时，值不会跳变。

## (4) 离散型与连续型的区别

- 离散型：**分布函数是“阶梯状”的，每遇到一个可取值就跳一下，跳跃的高度就是该点的概率。

$$P(X = x) = F_X(x) - F_X(x^-)$$

- 连续型：**分布函数是“平滑曲线”，没有跳跃。

$$p_X(x) = \frac{d}{dx} F_X(x)$$

即概率密度函数是分布函数的导数。

## (5) 区间概率的计算

- 对任意  $a < b$ ，有

$$P(a < X \leq b) = F_X(b) - F_X(a)$$

- 对离散型， $P(X = x) = F_X(x) - F_X(x^-)$  ( $F_X(x^-)$  表示左极限)。

## 2.1.3 常见离散分布

### 1) 伯努利分布 (Bernoulli distribution)

#### 由来

伯努利分布是最简单的离散概率分布，由瑞士数学家 **雅各布·伯努利** 在 17 世纪提出。它描述了一次实验中只有两种可能结果的情形：**成功**（记为 1）或**失败**（记为 0）。

例如：一次抛硬币，正面为 1，反面为 0。

## 定义与公式

若随机变量  $X$  取值为 1 的概率为  $p$ , 取值为 0 的概率为  $1 - p$ , 则:

$$P(X = x) = p^x(1 - p)^{1-x}, \quad x \in \{0, 1\}$$

记作:

$$X \sim \text{Bernoulli}(p)$$

## 性质

- **期望:**

$$E[X] = p$$

- **方差:**

$$\text{Var}(X) = p(1 - p)$$

- **取值范围:**  $x \in \{0, 1\}$
- **对称性:** 当  $p = 0.5$  时分布对称。

## 典型应用

- 抛硬币 (正面/反面)
- 产品合格 (1) /不合格 (0)
- 用户是否点击广告
- 病人是否康复

## 2) 二项分布 (Binomial distribution)

### 由来

二项分布是对伯努利分布的推广: 如果我们进行  $n$  次相互独立且成功概率相同的伯努利试验, 记录成功次数, 就得到二项分布。

由二项式定理得名, 因为它的概率质量函数形式直接来源于二项展开式。

## 定义与公式

设  $X$  为  $n$  次独立试验中成功的次数, 单次成功概率为  $p$ , 则:

$$P(X = k) = \binom{n}{k} p^k (1 - p)^{n-k}, \quad k = 0, 1, \dots, n$$

记作:

$$X \sim \text{Binomial}(n, p)$$

## 性质

- **期望:**

$$E[X] = np$$

- 方差：

$$\text{Var}(X) = np(1 - p)$$

- 取值范围： $k \in \{0, 1, \dots, n\}$
- 当  $n = 1$  时，二项分布退化为伯努利分布。

### 典型应用

- 10 次抛硬币正面出现次数
- 抽检  $n$  件产品合格品数量
- 考试中答对题目数（每题独立且成功概率相同）
- 网络中数据包成功传输数

## 3) 泊松分布 (Poisson distribution)

### 由来

泊松分布由法国数学家 **西蒙·德尼·泊松** 在 19 世纪提出，最初用于研究稀有事件在固定时间或空间区间内发生的次数。

它可以看作**二项分布的极限**：当试验次数  $n$  很大、单次成功概率  $p$  很小，且  $\lambda = np$  固定时，二项分布趋近于泊松分布。

### 定义与公式

若单位时间（或单位面积）内事件的平均发生次数为  $\lambda > 0$ ，且事件独立发生，则：

$$P(X = k) = \frac{\lambda^k e^{-\lambda}}{k!}, \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

记作：

$$X \sim \text{Poisson}(\lambda)$$

### 性质

- 期望：

$$E[X] = \lambda$$

- 方差：

$$\text{Var}(X) = \lambda$$

- 无记忆性：泊松过程的增量独立且平稳。
- 近似性质：当  $n$  大、 $p$  小且  $np = \lambda$  时， $\text{Binomial}(n, p) \approx \text{Poisson}(\lambda)$ 。

### 典型应用

- 一分钟内呼入电话次数
- 一天内公交到站次数
- 每秒网页访问次数
- 放射性粒子衰变计数

- 工厂生产线上的缺陷品出现次数

#### 4) 三者关系总结

分布	来源/背景	参数	适用场景	特点
伯努利分布	单次二元试验	$p$	只有成功/ 失败两种结果的单次 试验	最基本的离散分布
二项分布	$n$ 次独立伯努利试验成功次数	$n, p$	固定次数重复试验， 统计成功数	伯努利分布的推广
泊松分布	稀有事件在固定区间内的发生次数	$\lambda$	时间/ 空间内的随机计数事 件	二项分布的极限情形

### 2.1.4 常见连续分布

1) **均匀分布**  $X \sim U(a, b)$

$$f(x) = \frac{1}{b-a}, \quad a \leq x \leq b$$

- **含义**: 在区间  $[a, b]$  上每个值出现的概率都一样。
- **典型应用**: 随机抽取一个时间点、彩票号码、仿真中的“等概率噪声”等。
- **期望/方差**:  $E[X] = \frac{a+b}{2}$ 、 $\text{Var}(X) = \frac{(b-a)^2}{12}$

2) **正态分布 (高斯分布)**  $X \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$

$$f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp\left(-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right)$$

- **含义**: 数据围绕均值  $\mu$  呈“钟型”分布，标准差  $\sigma$  决定分布宽度。
- **典型应用**: 身高、考试分数、测量误差、信号噪声等大量自然和社会现象。
- **期望/方差**:  $E[X] = \mu$ 、 $\text{Var}(X) = \sigma^2$

3) **指数分布**  $X \sim \text{Exp}(\lambda)$

$$f(x) = \lambda e^{-\lambda x}, \quad x \geq 0$$

- **含义**: 描述“下一次事件”要等多久，具有无记忆性。
- **典型应用**: 灯泡寿命、排队等待时间、电子元件失效时间、地震间隔时间等。
- **期望/方差**:  $E[X] = \frac{1}{\lambda}$ 、 $\text{Var}(X) = \frac{1}{\lambda^2}$

4) **卡方分布**  $\chi_k^2$

$$\chi^2 = \sum_{i=1}^k Z_i^2$$

其中  $Z_i$  是独立标准正态分布。

- **含义：**若干正态变量平方和的分布。
- **典型应用：**假设检验（如卡方检验）、方差分析、置信区间估计等统计推断中经常出现。
- **期望/方差：** $E[X] = k$ 、 $\text{Var}(X) = 2k$

## 2.1.5 例题

**例题2.1 (二项分布) :**

某种药物的有效率为80%。现有5名病人接受治疗，假设每人是否治愈相互独立。

问：至少有4人治愈的概率是多少？

**解析：**

设“治愈”为一次伯努利试验，成功概率  $p = 0.8$ ，总共  $n = 5$  次。

$X$  表示治愈人数， $X \sim \text{Binomial}(5, 0.8)$ 。

至少4人治愈，即4人或5人治愈：

$$P(X \geq 4) = P(X = 4) + P(X = 5)$$

$$P(X = 4) = \binom{5}{4} (0.8)^4 (0.2)^1 = 5 \times 0.4096 \times 0.2 = 0.4096$$

$$P(X = 5) = \binom{5}{5} (0.8)^5 (0.2)^0 = 1 \times 0.32768 \times 1 = 0.32768$$

$$P(X \geq 4) = 0.4096 + 0.32768 = 0.73728$$

答：至少有4人治愈的概率约为0.737。

**例题2.2 (泊松分布) :**

某路口平均每小时发生2起交通事故，假设事故发生服从泊松分布。

问：某小时内恰好发生3起事故的概率是多少？

**解析：**

设  $X$  表示一小时内事故数， $X \sim \text{Poisson}(2)$ 。

$$P(X = 3) = \frac{2^3 e^{-2}}{3!} = \frac{8 \times e^{-2}}{6} \approx \frac{8 \times 0.1353}{6} \approx 0.1804$$

答：恰好3起事故的概率约为0.18。

**例题2.3 (正态分布) :**

某批产品长度服从正态分布，均值为100mm，标准差为2mm。  
问：抽到一件产品，其长度在98mm到102mm之间的概率是多少？

**解析：**

设  $X \sim \mathcal{N}(100, 2^2)$ 。

标准化：

$$P(98 < X < 102) = P\left(\frac{98 - 100}{2} < Z < \frac{102 - 100}{2}\right) = P(-1 < Z < 1)$$

查标准正态分布表：

$$P(-1 < Z < 1) = \Phi(1) - \Phi(-1) = 0.8413 - 0.1587 = 0.6826$$

**答：** 产品长度在98mm到102mm之间的概率约为68.3%。

---

## 2.2 随机向量及协方差矩阵

### 2.2.1 随机向量与联合分布

**随机向量**

$$\mathbf{X} = [X_1, X_2, \dots, X_n]^T$$

每个分量  $X_i$  都是随机变量，整个向量描述多个随机变量的联合行为。

**联合分布**

- **离散型**：联合概率质量函数  $p_{\mathbf{X}}(x_1, \dots, x_n)$
- **连续型**：联合概率密度函数  $f_{\mathbf{X}}(x_1, \dots, x_n)$

**边缘分布**

通过对联合分布对其他变量求和（离散）或积分（连续），得到单个变量的分布。例如：

$$f_X(x) = \int f_{X,Y}(x, y) dy$$

**条件分布**

在已知某些变量取值的条件下，其他变量的分布：

$$f_{X|Y}(x|y) = \frac{f_{X,Y}(x, y)}{f_Y(y)}$$


---

### 2.2.2 期望向量与协方差矩阵

## 期望 (数学期望)

- 离散型随机变量：

$$E[X] = \sum_x x p(x)$$

其中  $p(x)$  是概率质量函数。

- 连续型随机变量：

$$E[X] = \int_{-\infty}^{\infty} x f(x) dx$$

其中  $f(x)$  是概率密度函数。

- 性质：

i. **线性性**:  $E[aX + bY] = aE[X] + bE[Y]$

ii. **单调性**: 若  $X \leq Y$  则  $E[X] \leq E[Y]$

iii. **Fubini–Tonelli 定理**:

- **Tonelli 定理** (非负情形) :  $f(x, y) \geq 0$  时积分/求和次序可交换, 结果可能为无穷大。
- **Fubini 定理** (绝对可积情形) :  $\iint |f| < \infty$  时可交换次序, 结果有限。

## 期望向量

$$E[\mathbf{X}] = \begin{bmatrix} E[X_1] \\ \vdots \\ E[X_n] \end{bmatrix}$$

## 方差

$$\text{Var}(X) = E[(X - \mu)^2] = E[X^2] - (E[X])^2$$

- 性质：

i.  $\text{Var}(aX + b) = a^2 \text{Var}(X)$

ii.  $\text{Var}(X) \geq 0$

## 协方差

$$\text{Cov}(X, Y) = E[(X - E[X])(Y - E[Y])]$$

- 性质：

i.  $\text{Cov}(X, X) = \text{Var}(X)$

ii.  $\text{Cov}(X, Y) = \text{Cov}(Y, X)$

iii.  $\text{Cov}(aX + b, Y) = a \text{Cov}(X, Y)$

## 协方差矩阵

$$\Sigma_{\mathbf{X}} = E[(\mathbf{X} - \mu)(\mathbf{X} - \mu)^T]$$

其中  $\mu = E[\mathbf{X}]$  是期望向量,  $\Sigma_{ij} = \text{Cov}(X_i, X_j)$ 。

### 相关系数

$$\rho_{XY} = \frac{\text{Cov}(X, Y)}{\sigma_X \sigma_Y}, \quad -1 \leq \rho_{XY} \leq 1$$


---

## 2.2.3 协方差矩阵的性质

### 1) 对称性

$$\Sigma = \Sigma^T$$

- 任意  $i, j$ , 有  $\Sigma_{ij} = \Sigma_{ji}$ 。

### 2) 半正定性

$$\mathbf{a}^T \Sigma \mathbf{a} \geq 0$$

- 任意线性组合的方差非负, 协方差矩阵的特征值不小于0。

### 3) 对角线元素为方差

$$\Sigma_{ii} = \text{Var}(X_i)$$

### 4) 正定性

- 严格正定表示分量不存在线性相关; 特征值为0表示存在线性关系。

### 5) 迹与方差总和

$$\text{Tr}(\Sigma) = \sum_{i=1}^n \text{Var}(X_i)$$


---

## 2.2.4 例题讲解

### 例题2.4

二维向量  $(X, Y)$  均值零, 协方差矩阵

$$\Sigma = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}, \text{求 } \text{Var}(X + Y)。$$

解:

$$\text{Var}(X + Y) = 2 + 3 + 2 \times 1 = 7$$


---

**例题2.5**

已知二维随机向量  $(X, Y)$  的协方差矩阵为

$$\Sigma = \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ -2 & 9 \end{bmatrix}$$

求  $\text{Cov}(X, 2Y)$  和  $\text{Var}(X - 2Y)$ 。

**解:**

$$\text{Cov}(X, 2Y) = 2 \text{Cov}(X, Y) = 2 \times (-2) = -4$$

$$\text{Var}(X - 2Y) = \text{Var}(X) + 4 \text{Var}(Y) - 4 \text{Cov}(X, Y) = 4 + 36 + 8 = 48$$


---

**例题2.6**

三维随机向量  $\mathbf{X} = (X_1, X_2, X_3)^T$  的协方差矩阵为

$$\Sigma = \begin{bmatrix} 1 & 0.5 & 0 \\ 0.5 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \end{bmatrix}$$

求  $\text{Var}(X_1 + X_2 + X_3)$ 。

**解:**

$$\text{Var}(X_1 + X_2 + X_3) = \sum_{i=1}^3 \text{Var}(X_i) + 2 \sum_{1 \leq i < j \leq 3} \text{Cov}(X_i, X_j)$$

$$= 1 + 2 + 3 + 2 \times [0.5 + 0 + 1] = 6 + 3 = 9$$


---

**例题2.7**

掷一标准骰子，令  $X$  为点数，求方差。

**解:**

均值：

$$\mu = \frac{1 + 2 + 3 + 4 + 5 + 6}{6} = 3.5$$

平方期望：

$$E[X^2] = \frac{1^2 + 2^2 + 3^2 + 4^2 + 5^2 + 6^2}{6} = \frac{91}{6}$$

方差:

$$\text{Var}(X) = \frac{91}{6} - (3.5)^2 = \frac{35}{12} \approx 2.92$$

---

### 例题2.8

抛两枚硬币, 设  $X$  为正面数, 求  $E[X]$  和  $\text{Var}(X)$ 。

解:

概率分布:

$$P(X = 0) = 1/4, P(X = 1) = 1/2, P(X = 2) = 1/4$$

期望:

$$E[X] = 0 \times \frac{1}{4} + 1 \times \frac{1}{2} + 2 \times \frac{1}{4} = 1$$

平方期望:

$$E[X^2] = 0 + \frac{1}{2} + 1 = \frac{3}{2}$$

方差:

$$\text{Var}(X) = \frac{3}{2} - 1^2 = \frac{1}{2}$$

---

### 例题2.9

已知随机变量  $X$  取值 1 和 -1, 各概率均为 0.5, 令  $Y = 2X + 3$ , 求  $E[Y]$  和  $\text{Var}(Y)$ 。

解:

$$E[X] = 0.5 \times 1 + 0.5 \times (-1) = 0$$

$$\text{Var}(X) = 0.5 \times (1 - 0)^2 + 0.5 \times (-1 - 0)^2 = 1$$

$$E[Y] = 2E[X] + 3 = 3$$

$$\text{Var}(Y) = 2^2 \times \text{Var}(X) = 4$$

---

## 2.3 条件概率、独立性、贝叶斯公式

### 条件概率：

$$P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$

### 独立性：

$$P(A \cap B) = P(A)P(B)$$

随机变量 X, Y 独立:  $f_{X,Y}(x,y) = f_X(x)f_Y(y)$

### 全概率公式：

若  $\{B_i\}$  构成完备事件组:

$$P(A) = \sum_i P(A|B_i)P(B_i)$$

### 贝叶斯公式：

$$P(B_i|A) = \frac{P(A|B_i)P(B_i)}{\sum_j P(A|B_j)P(B_j)}$$

核心思想: 先验 + 似然  $\Rightarrow$  后验。

---

#### 例题2.10

某疾病检测试剂，阳性判病。已知患病率 1%，试剂灵敏度 0.99，假阳率 0.05。求阳性者真患病的概率。

解:

A=患病, B=阳性。

$$P(B|A) = 0.99, P(B|\bar{A}) = 0.05, P(A) = 0.01$$

$$P(A|B) = \frac{0.99 \cdot 0.01}{0.99 \cdot 0.01 + 0.05 \cdot 0.99} \approx 0.167$$

启示：低患病率下，即便检测精度高，阳性预测值也可能不高。

---

## 2.4 条件期望与最小均方误差 (MMSE)

### 2.4.1 条件期望：概念与定义

#### 1) 基本概念

条件期望是概率论中的核心概念，表示在给定某些信息条件下，随机变量的期望值。对于随机变量  $Y$  和  $X$ ，条件期望  $E[Y|X]$  表示在已知  $X$  取值的情况下， $Y$  的平均值。

## 2) 数学定义

$$E[Y|X] = \int y f_{Y|X}(y|X) dy$$

其中  $f_{Y|X}(y|x)$  是在给定  $X = x$  时  $Y$  的条件概率密度函数。

## 3) 重要性质

- **线性性**:  $E[(aY + bZ)|X] = aE[Y|X] + bE[Z|X]$
- **迭代期望定律**:  $E[E[Y|X]] = E[Y]$
- **独立性**: 若  $Y$  与  $X$  独立，则  $E[Y|X] = E[Y]$

## 2.4.2 最小均方误差 (MMSE) 准则

### 1) 基本思想

MMSE是一种最优化准则，旨在找到使预测误差平方的期望值最小的估计器。对于基于  $X$  预测  $Y$  的问题，我们寻找函数  $g(X)$  使得：

$$E[(Y - g(X))^2]$$

最小化。

### 2) MMSE定理

**定理**: 在所有关于  $X$  的函数  $g(X)$  中，最小化均方误差

$$E[(Y - g(X))^2]$$

的最优函数是条件期望：

$$g^*(X) = E[Y|X]$$

## 2.4.3 二者关系

### 1) 两种视角

条件期望和 MMSE 估计器不是两个独立概念，而是对“最优预测”问题的两种表述：

- **概率视角**: 条件期望  $E[Y|X]$  描述了给定  $X$  时  $Y$  的平均行为
- **优化视角**: MMSE 估计器提供了最小化预测误差的具体方法

### 2) 条件期望是最优估计

## 直观解释

将均方误差分解为：

$$E[(Y - g(X))^2] = E[(Y - E[Y|X])^2] + E[(E[Y|X] - g(X))^2]$$

- 第一项：不可减少的误差（Y自身随机性）
- 第二项：估计器不准确导致的误差

最小化整体误差只需令第二项为零，即选择  $g(X) = E[Y|X]$

## 几何解释

在希尔伯特空间框架下：

- 随机变量可视为向量
- 所有  $g(X)$  构成线性子空间
- 条件期望  $E[Y|X]$  是 Y 在该子空间上的正交投影
- 正交投影正是到子空间距离最短的点

## 2.4.4 实例

例题2.11：线性模型

### 模型

考虑  $Y = 2X + N$ ，其中：

- $X \sim N(0,1)$  (标准正态分布)
- $N \sim N(0,1)$  (标准正态分布)
- $X$  与  $N$  相互独立

求解  $E[Y|X]$ ：

$$E[Y|X] = E[2X + N|X] = 2E[X|X] + E[N|X] = 2X + E[N] = 2X$$

这里利用了：

1. 已知 X 时，X 的条件期望为自身
2. X 与 N 独立，故  $E[N|X] = E[N] = 0$

### 误差分析

最优估计的均方误差为：

$$E[(Y - 2X)^2] = E[N^2] = 1$$

这是任何基于 X 的预测都无法超越的性能下界。

## 2.5 参数空间与样本空间、似然函数的概念

## 2.5.1 参数空间与样本空间

在统计建模中，**参数空间**和**样本空间**是两个基础且密切相关的概念，它们分别对应模型中“未知的部分”和“观测到的部分”。

### 1) 样本空间 $\Omega$

- **定义：**样本空间是一次试验或观测中所有可能结果的集合。
- **举例：**
  - 离散情况：掷一枚硬币，样本空间为  $\Omega = \{\text{正}, \text{反}\}$ 。
  - 连续情况：测量某地气温，样本空间可为  $\mathbb{R}$  或某个区间  $[a, b]$ 。
- **数学描述：**在概率空间  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$  中， $\Omega$  表示所有基本事件的集合。

### 2) 参数空间 $\Theta$

- **定义：**参数空间是统计模型中未知参数所有可能取值的集合。
- **举例：**
  - 伯努利分布中的成功概率  $p$ ，其参数空间为  $\Theta = [0, 1]$ 。
  - 正态分布的参数为  $(\mu, \sigma^2)$ ，参数空间为  $\Theta = \mathbb{R} \times (0, +\infty)$ 。

### 3) 区别与联系

- **区别：**
  - 样本空间关注的是“数据可能如何出现”；
  - 参数空间关注的是“模型可能如何设定”。
- **联系：**
  - 参数  $\theta \in \Theta$  决定概率分布  $p_\theta(x)$  的形式；
  - 样本  $x \in \Omega$  用于估计或推断参数  $\theta$  的值。

## 2.5.2 似然函数 (Likelihood Function)

### 1) 动机

在统计推断中，我们往往已经拥有观测数据，而模型参数未知。似然函数提供了一种基于数据“反推”参数合理取值的方法。

### 2) 定义

设观测样本为  $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ ，概率模型为  $p_\theta$ （离散）或  $f_\theta$ （连续）。似然函数定义为：

$$L(\theta; x) = \begin{cases} p_\theta(x) & (\text{离散情形}) \\ f_\theta(x) & (\text{连续情形}) \end{cases}$$

- **注意：**
  - 似然函数是参数  $\theta$  的函数，数据  $x$  视为固定；
  - 其数值大小反映在给定数据下，不同参数值的“合理性”或“解释力”。

### 3) 对数似然函数

为便于计算与优化，常使用**对数似然函数**：

$$\ell(\theta; x) = \log L(\theta; x)$$

- **优点：**

- 将连乘转换为求和，避免数值下溢；
- 求导更简便，常用于优化算法（如梯度下降）。

### 2.5.3 直观理解

似然函数可视为“概率函数的反向运用”：

- **概率问题：**已知参数  $\theta$ ，预测观测数据  $x$  的出现概率；
- **似然问题：**已知数据  $x$ ，评估不同参数  $\theta$  的相对合理性。

这种“由果推因”的思维是**最大似然估计 (MLE)** 的核心。

### 2.5.4 举例说明

#### 例2.12：伯努利试验

假设投掷一枚硬币10次，出现7次正面、3次反面。若正面概率为  $\theta$ ，则似然函数为：

$$L(\theta; x) = \theta^7(1 - \theta)^3$$

通过最大化该函数，可估计出  $\theta \approx 0.7$  时最符合观测。

#### 例2.13：正态分布估计

设样本  $x_1, \dots, x_n \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$ ，若方差  $\sigma^2$  已知，关于均值  $\mu$  的似然函数为：

$$L(\mu; x) = \prod_{i=1}^n \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp\left(-\frac{(x_i - \mu)^2}{2\sigma^2}\right)$$

其对数似然为：

$$\ell(\mu; x) = -\frac{n}{2} \log(2\pi\sigma^2) - \frac{1}{2\sigma^2} \sum_{i=1}^n (x_i - \mu)^2$$

最大化  $\ell(\mu; x)$  等价于最小化平方误差，解为样本均值  $\hat{\mu} = \bar{x}$ 。

## 信息论基础

### 2.6 熵、互信息、KL散度

#### 2.6.1 熵 $H(X)$

$$H(X) = - \sum_x p(x) \log p(x)$$

**熵**衡量随机变量  $X$  的不确定性或信息量。熵越大，表示  $X$  的分布越分散、不确定性越高；熵越小，说明  $X$  越确定。

## 2.6.2 条件熵 $H(Y|X)$

$$H(Y|X) = - \sum_{x,y} p(x,y) \log p(y|x)$$

**条件熵**衡量在已知  $X$  的情况下， $Y$  仍有多少不确定性。可以理解为“剩余的不确定性”。

## 2.6.3 互信息 $I(X;Y)$

### 1) 定义

$$I(X;Y) = H(X) - H(X|Y)$$

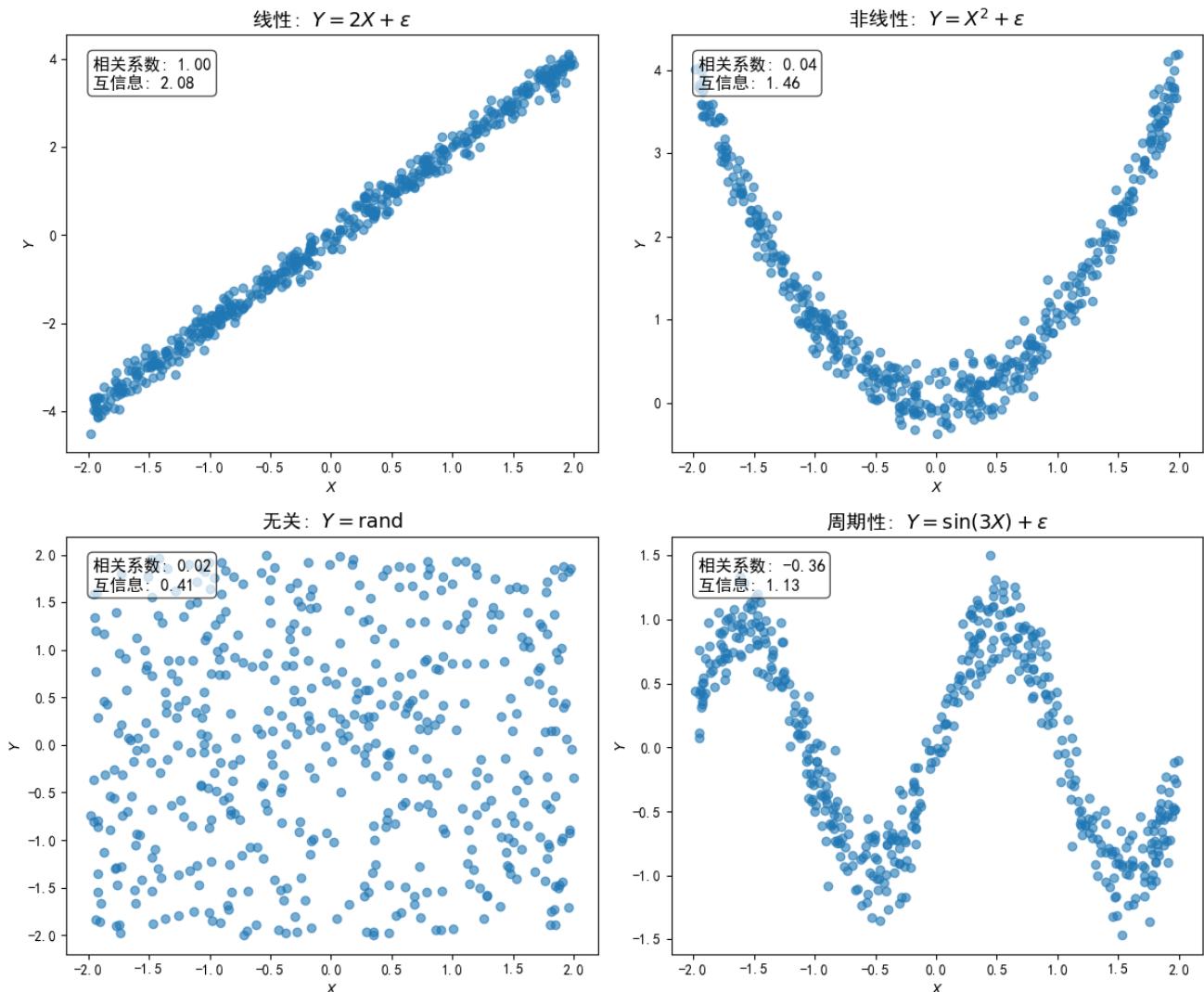
互信息衡量两个变量之间“共享”的信息量。它表示知道  $Y$  后，关于  $X$  的不确定性减少了多少。互信息为零，表示  $X$  与  $Y$  完全独立；互信息越大，说明两者关联越紧密。

### 2) 互信息与相关系数的比较

- **互信息**是信息论中的概念，能够捕捉任意类型的统计依赖关系（不仅仅是线性关系），对变量之间的非线性、复杂关系也敏感。
- **相关系数**（如皮尔逊相关系数）只衡量变量之间的线性相关性。相关系数为零时，变量可能存在线性之外的其他依赖关系，但互信息仍可能大于零。
- 互信息总是非负，而相关系数可能为负（表示负相关）。
- 例如，对于两个变量  $X$  和  $Y$ ，如果  $Y = X^2$ ，则相关系数可能为零，但互信息却大于零，因为  $Y$  完全由  $X$  决定。

### 可视化展示

关系类型	相关系数	互信息
线性	高	高
非线性（如 $Y = X^2$ ）	低/0	高
无关	0	0
周期/复杂	低/0	高



## 2.6.4 KL散度 (Kullback-Leibler Divergence)

### 1) 定义

给定两个定义在同一概率空间上的概率分布  $P$  与  $Q$ , KL 散度定义为:

- 离散型变量:

$$D_{\text{KL}}(P||Q) = \sum_x p(x) \log \frac{p(x)}{q(x)}$$

- 连续型变量 (积分形式) :

$$D_{\text{KL}}(P||Q) = \int p(x) \log \frac{p(x)}{q(x)} dx$$

这里的对数底数可选为  $e$  (单位: **nats**) 或 2 (单位: **bits**)。

### 直观理解

KL 散度衡量\*\*“用  $Q$  近似  $P$  时的信息损失”\*\*。

- 如果数据真实分布是  $P$ , 但我们用模型分布  $Q$  进行编码或推断, KL 散度刻画了额外消耗的平均信息量。
  - 它不是一个对称的距离度量, 而是一个**方向性的信息差异度量**。
- 

## 2) 性质

### (1) 非负性 (Gibbs 不等式)

$$D_{\text{KL}}(P\|Q) \geq 0$$

取等号当且仅当  $P = Q$  (几乎处处), 体现了KL散度的“最小性”——分布与自身的差异为零。

### (2) 不对称性

$$D_{\text{KL}}(P\|Q) \neq D_{\text{KL}}(Q\|P)$$

交换顺序会得出不同结果, 因此它不是严格意义的“距离”或“度量”。

### (3) 为零的条件

$$D_{\text{KL}}(P\|Q) = 0 \Leftrightarrow P = Q$$

(存在零概率集合除外)

### (4) 与交叉熵的关系

交叉熵可写为:

$$H(P, Q) = H(P) + D_{\text{KL}}(P\|Q)$$

其中  $H(P)$  是熵。即: 交叉熵等于真实分布的信息熵加上 KL 散度。

---

## 3) 应用场景

### • 统计假设检验

似然比检验中的**对数似然比统计量**, 在大样本下和 KL 散度密切相关; 本质上是检测 "真分布 P" 与 "假设分布 Q" 的差别。

### • 机器学习与信息论

- **分布拟合**: 最大似然估计等价于最小化经验分布对模型分布的 KL 散度。
  - **变分推断**: 通过最小化近似后验与真实后验的 KL 散度, 实现推断。
  - **损失函数**: 许多算法的损失 (如交叉熵损失) 是 KL 散度的特例。
  - **生成模型训练**: GAN、VAE 等都会涉及 KL 散度或其变体 (JS 散度)。
-

## 4) 例题

**例题2.12:** KL 散度计算

已知：

$$P = (0.4, 0.6), \quad Q = (0.5, 0.5)$$

计算：

$$\begin{aligned} D_{\text{KL}}(P\|Q) &= 0.4 \log \frac{0.4}{0.5} + 0.6 \log \frac{0.6}{0.5} \\ &= 0.4 \cdot \log 0.8 + 0.6 \cdot \log 1.2 \\ &\approx -0.08924 + 0.10726 \\ &\approx 0.01802 \text{ (nats)} \end{aligned}$$

解释：

- 结果正且接近于 0，说明两分布  $P$  与  $Q$  差异很小；
- 单位“nats”表示按自然对数计的信息量（若使用  $\log_2$ ，结果单位为 bits）。

小结：KL 散度度量的是“方向性信息差异”，其数值大小依赖于真实分布  $P$  与近似分布  $Q$  的差异，以及我们的方向选择。

# 矩阵与线性代数

## 2.7 矩阵的含义

### 2.7.1 从线性方程组引入

我们常见的线性方程组如下：

$$\begin{aligned} 5x_1 - x_2 + 2x_3 + x_4 &= 7 \\ 2x_1 + x_2 + 4x_3 - 2x_4 &= 1 \\ x_1 - 3x_2 - 6x_3 + 5x_4 &= 0 \end{aligned}$$

可以将其写成矩阵与向量的乘积形式：

$$\begin{bmatrix} 5 & -1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 4 & -2 \\ 1 & -3 & -6 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

记

$$A = \begin{bmatrix} 5 & -1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 4 & -2 \\ 1 & -3 & -6 & 5 \end{bmatrix}, \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 7 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

则有

$$Ax = b$$

## 2.7.2 向量内积的介绍

将矩阵与向量的乘积  $Ax$  展开来看，实际上就是矩阵  $A$  的每一行与向量  $x$  的内积。例如：

$$Ax = \begin{bmatrix} a_1^T x \\ a_2^T x \\ a_3^T x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

其中， $a_i^T$  表示矩阵  $A$  的第  $i$  行向量。

向量内积  $a^T x$  的几何意义为：

$$a^T x = \|a\|_2 \|x\|_2 \cos \theta$$

即为向量  $x$  在向量  $a$  方向上的投影长度，再乘以  $a$  的模长，并带有正负号（由夹角  $\theta$  决定）。

## 2.7.3 矩阵的几何意义

因此，矩阵可以看作是对空间中向量的一种线性变换。矩阵的每一行对应一个方向， $Ax$  就是把向量  $x$  在这些方向上的投影长度组合起来，形成新的向量  $b$ 。更一般地说， $m \times n$  的矩阵可以把  $n$  维空间中的向量映射到  $m$  维空间，实现空间的线性变换。

## 2.8 矩阵乘法

### 2.8.1 定义

设  $A$  是  $m \times k$  阶矩阵， $B$  是  $k \times n$  阶矩阵，矩阵乘法  $C = AB$  定义为： $C$  是  $m \times n$  阶矩阵，其中

$$c_{ij} = \sum_{l=1}^k a_{il} b_{lj}$$

即  $C$  的第  $i$  行第  $j$  列的元素等于  $A$  的第  $i$  行与  $B$  的第  $j$  列对应元素乘积的和。

### 2.8.2 形式

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1k} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2k} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mk} \end{bmatrix}$$

$$B = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1n} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{k1} & b_{k2} & \cdots & b_{kn} \end{bmatrix}$$

$$C = AB = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} & \cdots & c_{1n} \\ c_{21} & c_{22} & \cdots & c_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ c_{m1} & c_{m2} & \cdots & c_{mn} \end{bmatrix}$$

其中

$$c_{ij} = a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + \cdots + a_{ik}b_{kj}$$

### 2.8.3 几何意义

矩阵乘法体现了线性变换的复合：

- 矩阵  $B$  首先将向量进行一次线性变换，得到新的向量；
- 然后矩阵  $A$  再对变换后的向量进行第二次线性变换；
- 整体效果等同于先后作用于向量的两个线性变换的合成。

每个元素  $c_{ij}$  可以看作是  $A$  的第  $i$  行向量与  $B$  的第  $j$  列向量的内积。矩阵乘法不仅仅是元素相乘，更重要的是它描述了空间变换的过程。

## 2.9 矩阵的不变量

矩阵的不变量，是指在**更换坐标系**（基底变换）或进行**相似变换**时，依然保持不变的性质或数值。它们不仅是线性代数中的代数核心，还往往对应**明确的几何特征和物理量**，揭示了线性变换的“本质行为”。

这些不变量，就像是变换的**DNA**——无论用什么坐标系描述，它们都不会改变。

### 2.9.1 相似矩阵

## 定义

若存在可逆矩阵  $P$ , 使得:

$$B = P^{-1}AP$$

则称  $B$  与  $A$  **相似**, 记作  $A \sim B$ 。

## 几何意义

- 相似矩阵是同一个线性变换在不同基底下的表现形式。
- 就像同一条直线, 在不同坐标系下方程不同, 但直线本身没变。

## 物理意义

- 在物理学中, 相似变换对应于**更换参考系或重新定义基矢**, 变换的本质 (如能量、运动规律) 保持不变。
- 

## 2.9.2 特征值与特征向量

### 定义

对于方阵  $A$ , 若存在非零向量  $\mathbf{x}$  和标量  $\lambda$  满足:

$$A\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}$$

则  $\lambda$  为特征值 (eigenvalue),  $\mathbf{x}$  为对应的特征向量 (eigenvector)。

## 几何意义

- 特征向量是在变换下**方向保持不变**的向量。
- 特征值是沿该方向的**伸缩因子**:  $\lambda > 1$  表示拉伸;  $0 < \lambda < 1$  表示压缩; 负值表示方向翻转并缩放。

## 物理意义

- 振动与波动: 特征值对应固有频率, 特征向量对应振型 (mode shape)。
- 量子力学: 特征值是本征能量, 特征向量是本征态。
- 图论: 特征值可反映网络的连通性、复杂度等结构特征。

## 性质

- 不同特征值对应的特征向量线性无关。
  - 相似矩阵有相同的特征值 (不变量)。
  - 若  $A$  可逆,  $A^{-1}$  的特征值是  $1/\lambda$ 。
- 

## 2.9.3 行列式 (Determinant)

设单位立方体的边由标准基向量

$$\mathbf{e}_1 = (1, 0, \dots, 0), \mathbf{e}_2 = (0, 1, \dots, 0), \dots, \mathbf{e}_n = (0, \dots, 0, 1)$$

构成。

经过矩阵  $A$  作用，这些基向量分别变成：

$$\mathbf{u}_1 = A\mathbf{e}_1 = \text{第1列}$$

$$\mathbf{u}_2 = A\mathbf{e}_2 = \text{第2列}$$

$$\dots \quad \mathbf{u}_n = \text{第n列}$$

所以，变换后的“立方体”实际上是由列向量  $\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n$  张成的平行多面体。

在向量几何中，由向量  $\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n$  张成的平行多面体的体积等于：

$$\text{体积} = |\det(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)|$$

其中  $\det(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$  就是以这组向量作为列构成的矩阵的行列式。

## 几何意义

- $|A|$  的绝对值表示变换对单位立方体的**体积缩放因子**。
- 符号表示是否翻转空间取向（右手系  $\leftrightarrow$  左手系）。

## 物理意义

- 行列式为零：变换会把某些方向压缩到低维，信息丢失  $\rightarrow$  奇异矩阵，无唯一逆解。
- 在线性方程组中，行列式为零意味着无唯一解。

## 性质

- 交换两行（列） $\rightarrow$  行列式变号。
- 某行（列）乘以  $k \rightarrow$  行列式乘以  $k$ 。
- 一行（列）加另一行（列）的倍数 $\rightarrow$  行列式不变。

## 2.9.4 特征多项式与迹 (Trace)

### 定义

特征多项式：

$$f_A(\lambda) = |\lambda I - A| = \lambda^n - (\text{tr}A)\lambda^{n-1} + \dots + (-1)^n |A|$$

### 不变量关系

- **迹:**  $\text{tr}(A) = \sum_{i=1}^n \lambda_i$ , 等于特征值之和。
- **行列式:**  $|A| = \prod_{i=1}^n \lambda_i$ , 等于特征值的乘积。

## 几何意义

- 迹: 总的“尺度变化率”或拉伸总和。
- 行列式: 整体体积缩放因子。
- 特征多项式的根 ( $\lambda$ ) 直接揭示压缩/拉伸比例。

## 物理意义

- 迹在物理中常与守恒量、总能量相关。
  - 行列式与系统的可逆性、能量流守恒有关。
- 

## 2.9.5 奇异值分解 (SVD)

### 定理

任意矩阵  $A \in \mathbb{C}^{m \times n}$  可写作:

$$A = U\Sigma V^H$$

其中:

- $U, V$ :酉(正交)矩阵  $\rightarrow$  旋转/反射变换;
- $\Sigma$ : 对角矩阵, 主对角线上的非负实数为奇异值 (singular values)。

## 几何意义

1.  $V^H$ : 旋转输入坐标, 使其与主方向对齐;
2.  $\Sigma$ : 在这些主方向上进行拉伸/压缩;
3.  $U$ : 旋转输出坐标到目标方向。

## 物理意义

- 奇异值反映变换在各主方向上的强度 (最大/最小伸缩因子)。
- SVD揭示矩阵的有效秩, 可用于降噪、压缩信息。
- 在信号处理、PCA (主成分分析)、模式识别中, SVD提供最佳低秩近似的数学基础 (Eckart–Young 定理)。

### Eckart–Young定理:

设  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  的 SVD 为:

$$A = U\Sigma V^T, \quad \sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \dots \geq \sigma_r > 0$$

对给定的正整数  $k < r$ , 令:

$$A_k = \sum_{i=1}^k \sigma_i \mathbf{u}_i \mathbf{v}_i^T$$

即只保留前  $k$  个最大的奇异值及对应的奇异向量。

则有：

$$\min_{\text{rank}(B) \leq k} \|A - B\|_F = \|A - A_k\|_F = \sqrt{\sum_{i=k+1}^r \sigma_i^2}$$

以及：

$$\min_{\text{rank}(B) \leq k} \|A - B\|_2 = \|A - A_k\|_2 = \sigma_{k+1}$$

其中：

- $\|\cdot\|_F$  是 Frobenius 范数（平方和的平方根）。
- $\|\cdot\|_2$  是谱范数（最大奇异值）。
- $\mathbf{u}_i, \mathbf{v}_i$  分别是  $U, V$  的第  $i$  列。

## 🌟 全景总结：矩阵不变量一览表

不变量	保持不变的变换	几何意义	物理意义
特征值集合	相似变换	方向伸缩因子	固有频率 / 能级
特征向量子空间	相似变换	方向不变直线	模态形态 / 本征态
行列式	相似变换	体积缩放因子及方向翻转	可逆性 / 空间压缩
迹	相似变换	总伸缩率	总能量、守恒量
奇异值	正交等距变换	主方向伸缩强度	信号能量主分布

## 2.10 矩阵函数与导数

### 2.10.1 矩阵函数

矩阵函数泛指自变量是矩阵（或向量）、值域可以是标量、向量或矩阵的函数。例如：

- 二次型： $f(x) = x^T Ax$
- 迹函数： $f(X) = \text{tr}(A^T X)$
- 矩阵乘积： $f(X) = AXB$

- 矩阵范数:  $\|X\|_F^2 = \text{tr}(X^T X)$

本节重点介绍这些函数的矩阵导数公式。

---

## 2.10.2 矩阵导数

为了方便记忆, 本节默认以下约定:

- $x$ :  $n \times 1$  列向量
  - $y$ :  $m \times 1$  列向量
  - $A, B, C$ : 常数矩阵 (不依赖自变量)
  - $\alpha$ : 标量 (实数函数结果)
  - 所有函数对自变量连续可微
  - 采用常见的**分子布局 (numerator-layout)** 记号, 即  

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \left[ \frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n} \right]^T$$
- 

### 1) 向量关于向量的导数

**线性函数:**

$$y = Ax, \quad \frac{\partial y}{\partial x} = A$$

其中  $\frac{\partial y}{\partial x}$  为  $m \times n$  矩阵 (雅可比矩阵)。

**加常数:**

$$y = Ax + b, \quad \frac{\partial y}{\partial x} = A$$

常数项  $b$  的导数为零。

---

### 2) 标量关于向量的导数

**线性型:**

$$\alpha = a^T x, \quad \frac{\partial \alpha}{\partial x} = a$$

其中  $a$  为常数向量。

**双线性型:**

$$\alpha = y^T Ax, \quad \frac{\partial \alpha}{\partial x} = A^T y, \quad \frac{\partial \alpha}{\partial y} = Ax$$

这一式在统计与优化中非常常用。

**二次型（对称矩阵）：**

- 若  $A = A^T$ ,

$$\alpha = x^T Ax, \quad \frac{\partial \alpha}{\partial x} = 2Ax$$

- 若  $A$  不一定对称,

$$\frac{\partial(x^T Ax)}{\partial x} = (A + A^T)x$$

**平方范数：**

$$\alpha = \|x\|_2^2 = x^T x, \quad \frac{\partial \alpha}{\partial x} = 2x$$


---

### 3) 标量关于矩阵的导数

**迹形式的线性函数：**

$$\alpha = \text{tr}(A^T X), \quad \frac{\partial \alpha}{\partial X} = A$$

**迹与矩阵乘积：**

$$\alpha = \text{tr}(X^T AXB), \quad \frac{\partial \alpha}{\partial X} = AX(B + B^T)/2 \quad (\text{若对称可简化})$$

更一般地,

$$\frac{\partial \text{tr}(X^T AXB)}{\partial X} = AXB^T + A^T XB$$

**Frobenius 范数平方：**

$$\alpha = \|X\|_F^2 = \text{tr}(X^T X), \quad \frac{\partial \alpha}{\partial X} = 2X$$


---

### 4) 常用复合导数规则

- **链式法则（向量）：**

若  $z = f(y)$ ,  $y = g(x)$ , 则

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{\partial y}{\partial x}^T \frac{\partial z}{\partial y}$$

注意矩阵维度顺序，确保相乘得出正确形状。

- **链式法则（矩阵）：**

如  $\alpha = \text{tr}(A^T X)$ ,  $X = g(\theta)$ ,

$$\frac{\partial \alpha}{\partial \theta} = \text{tr}\left(\left(\frac{\partial \alpha}{\partial X}\right)^T \frac{\partial X}{\partial \theta}\right)$$

### 2.10.3 常用导数对照表

函数形式	导数结果	备注
$y = Ax$	$\frac{\partial y}{\partial x} = A$	$y$ 向量, $A$ 常矩阵
$a^T x$	$a$	标量对向量
$y^T Ax$	$\frac{\partial}{\partial x} = A^T y$	双线性型
$x^T Ax$	$(A + A^T)x$	对称时为 $2Ax$
$\text{tr}(A^T X)$	$A$	线性迹函数
$\text{tr}(X^T AX)$	$AX + A^T X$	对称 $A$ 时为 $2AX$
$ x _2^2$	$2x$	二范数平方
$ X _F^2$	$2X$	Frobenius 范数平方

## 综合题

### 例题2.13

某传感器测量系统中，真实信号  $S$  与噪声  $N$  独立，且：

$$S \sim \mathcal{N}(\theta, \sigma_S^2), \quad N \sim \mathcal{N}(0, \sigma_N^2)$$

传感器输出为：

$$Y = S + N$$

现有两类任务：

1. **估计任务：**已知  $\sigma_S^2, \sigma_N^2$ ，在给定观测  $Y = y$  的情况下，求最小均方误差 (MMSE) 估计  $\hat{S}(y)$ 。
2. **参数估计任务：**假设  $\sigma_S^2, \sigma_N^2$  已知，但均值  $\theta$  未知，且有独立观测样本  $y_1, \dots, y_n$ ，求  $\theta$  的最大似然估计 (MLE)。

3. **协方差矩阵分析**: 构造二维随机向量  $\mathbf{X} = \begin{bmatrix} S \\ Y \end{bmatrix}$ , 写出其协方差矩阵, 并验证其半正定性。
- 

## 解答

### 1) MMSE 估计

我们已知:

$$S \sim \mathcal{N}(\theta, \sigma_S^2), \quad N \sim \mathcal{N}(0, \sigma_N^2), \quad Y = S + N$$

由于  $S$  与  $N$  独立且均为高斯分布,  $(S, Y)$  联合分布是二维高斯。

- 均值向量:

$$E[S] = \theta, \quad E[Y] = E[S] + E[N] = \theta$$

- 协方差:

$$\text{Var}(S) = \sigma_S^2$$

$$\text{Var}(Y) = \text{Var}(S) + \text{Var}(N) = \sigma_S^2 + \sigma_N^2$$

$$\text{Cov}(S, Y) = \text{Cov}(S, S + N) = \text{Var}(S) + \underbrace{\text{Cov}(S, N)}_{=0} = \sigma_S^2$$

二维高斯条件期望公式:

$$E[S|Y = y] = E[S] + \frac{\text{Cov}(S, Y)}{\text{Var}(Y)}(y - E[Y])$$

代入:

$$\hat{S}(y) = \theta + \frac{\sigma_S^2}{\sigma_S^2 + \sigma_N^2}(y - \theta)$$

解释: 这是一个**线性滤波器**, 权重  $\frac{\sigma_S^2}{\sigma_S^2 + \sigma_N^2}$  决定了观测值  $y$  与先验均值  $\theta$  的融合程度。

---

### 2) 最大似然估计 (MLE)

已知:

$$Y \sim \mathcal{N}(\theta, \sigma_Y^2), \quad \sigma_Y^2 = \sigma_S^2 + \sigma_N^2$$

样本  $y_1, \dots, y_n$  独立同分布，其似然函数：

$$L(\theta) = \prod_{i=1}^n \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_Y^2}} \exp\left(-\frac{(y_i - \theta)^2}{2\sigma_Y^2}\right)$$

对数似然：

$$\ell(\theta) = -\frac{n}{2} \log(2\pi\sigma_Y^2) - \frac{1}{2\sigma_Y^2} \sum_{i=1}^n (y_i - \theta)^2$$

对  $\theta$  求导并令其为零：

$$\frac{\partial \ell}{\partial \theta} = -\frac{1}{\sigma_Y^2} \sum_{i=1}^n (y_i - \theta) = 0$$

得：

$$\hat{\theta}_{MLE} = \bar{y} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i$$

**解释：**在高斯模型下，均值的 MLE 就是样本均值。

---

### 3) 协方差矩阵

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} S \\ Y \end{bmatrix}$$

均值向量：

$$E[\mathbf{X}] = \begin{bmatrix} \theta \\ \theta \end{bmatrix}$$

协方差矩阵：

$$\Sigma_{\mathbf{X}} = \begin{bmatrix} \text{Var}(S) & \text{Cov}(S, Y) \\ \text{Cov}(Y, S) & \text{Var}(Y) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_S^2 & \sigma_S^2 \\ \sigma_S^2 & \sigma_S^2 + \sigma_N^2 \end{bmatrix}$$

验证半正定性：

对任意向量  $\mathbf{a} = [a_1, a_2]^T$ ：

$$\mathbf{a}^T \Sigma_{\mathbf{X}} \mathbf{a} = \sigma_S^2 (a_1 + a_2)^2 + \sigma_N^2 a_2^2 \geq 0$$

因为平方项系数非负，故  $\Sigma_{\mathbf{X}}$  半正定。

---

## 总结

### 1. MMSE估计：

$$\hat{S}(y) = \theta + \frac{\sigma_S^2}{\sigma_S^2 + \sigma_N^2}(y - \theta)$$

### 2. MLE估计：

$$\hat{\theta}_{\text{MLE}} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i$$

### 3. 协方差矩阵：

$$\Sigma_{\mathbf{X}} = \begin{bmatrix} \sigma_S^2 & \sigma_S^2 \\ \sigma_S^2 & \sigma_S^2 + \sigma_N^2 \end{bmatrix}$$

且它是半正定矩阵。

## 例题2.14

设  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  为对称可逆矩阵， $b \in \mathbb{R}^n$  为常向量，定义函数

$$f(x) = \|Ax - b\|_2^2 + \lambda x^T A^{-1} x$$

其中  $\lambda > 0$  为常数。

请完成以下问题：

### 1. 将 $f(x)$ 化为二次型与常数项的形式：

$$f(x) = x^T M x - 2c^T x + \text{const}$$

并写出矩阵  $M$  和向量  $c$ 。

2. 计算  $\nabla_x f(x)$  和 Hessian 矩阵  $\nabla_x^2 f(x)$ 。
  3. 求使  $f(x)$  最小的  $x^*$  的显式表达式，并说明该解与矩阵不变量（如正定性）的关系。
  4. 解释这个优化问题的几何意义。
- 

## 解答

## 1) 化为二次型

首先展开：

$$\|Ax - b\|_2^2 = (Ax - b)^T(Ax - b) = x^T A^T Ax - 2b^T Ax + b^T b$$

因  $A$  对称， $A^T = A$ 。

再加上正则项：

$$\lambda x^T A^{-1} x$$

于是

$$f(x) = x^T (A^2 + \lambda A^{-1})x - 2b^T Ax + b^T b$$

与题中给的形式对比：

$$M = A^2 + \lambda A^{-1}, \quad c = Ab, \quad \text{const} = b^T b$$


---

## 2) 梯度与 Hessian

梯度：

$$\nabla_x f(x) = 2Mx - 2c$$

(因为  $M$  对称，二次型导数公式： $\frac{\partial}{\partial x}(x^T M x) = 2Mx$ )

Hessian：

$$\nabla_x^2 f(x) = 2M = 2(A^2 + \lambda A^{-1})$$


---

## 3) 最优解 $x^*$

由  $\nabla_x f(x) = 0$  得：

$$2Mx - 2c = 0 \quad \Rightarrow \quad Mx = c$$

即：

$$(A^2 + \lambda A^{-1})x = Ab$$

由于  $A$  可逆，可两边同乘  $A^{-1}$ ：

$$(A + \lambda A^{-2})x = b$$

解为：

$$x^* = (A + \lambda A^{-2})^{-1}b$$

这也可直接写成：

$$x^* = (A^2 + \lambda A^{-1})^{-1}Ab$$

### 与矩阵不变量的关系：

- 若  $A$  是对称正定矩阵，则：
    - i.  $A^{-1}$  仍对称正定；
    - ii.  $A^2$  对称正定；
    - iii.  $A^2 + \lambda A^{-1}$  对称正定（正定矩阵的和仍正定）。
  - 这保证了 Hessian 正定，从而  $f(x)$  是严格凸函数，最优解唯一。
- 

## 4) 几何意义

- 项  $\|Ax - b\|_2^2$ : 先将  $x$  经过线性变换  $A$ ，再与  $b$  对比误差平方。
- 项  $\lambda x^T A^{-1}x$ : 是基于  $A^{-1}$  定义的“加权范数”正则化项，惩罚过大的  $x$ 。
- 总体来看，这是在加权欧式距离意义下拟合  $Ax \approx b$  的最优解，权重矩阵与  $A$  的不变量（对称性、特征值）相关。
- 特征值角度：如果  $A = Q\Lambda Q^T$ （特征分解），则问题在各特征向量方向上等价于**独立的标量二次优化**，每个方向的伸缩由对应特征值  $\lambda_i$  控制。

## 总结

1.

$$M = A^2 + \lambda A^{-1}, \quad c = Ab, \quad \text{const} = b^T b$$

2.

$$\nabla_x f(x) = 2Mx - 2c, \quad \nabla_x^2 f(x) = 2M$$

3.

$$x^* = (A^2 + \lambda A^{-1})^{-1}Ab$$

唯一性由  $A$  的正定性保证。

4. **几何解释**：是在由  $A$  定义的加权空间里，寻找最接近  $b$  的线性变换逆解，同时加入  $A^{-1}$  加权的正则化抑制。

