

PRML 演習問題 3.9 解答

演習問題 3.9

問題は、データ (x_n, t_n) が N 個得られた時のパラメータ w に関する事後分布

$$p(w|t) = N(w|m_N, S_N) \quad (1)$$

に関して、新たに (x_{N+1}, t_{N+1}) が得られた際、 m_{N+1}, S_{N+1} と導ける事を、(2.116) 式を利用して示せ、というもの。ただし、 N 個までのデータから導けた事後分布を $N+1$ 個目のデータが得られた際の事前分布として利用する。またこの時の m_N と S_N はそれぞれ

$$m_N = S_N(S_0^{-1}m_0 + \sum_{n=1}^N t_n) \quad (2)$$

$$S_N^{-1} = S_0^{-1} + \sum_{n=1}^N x_n x_n^T \quad (3)$$

となっている。

データが $N+1$ 個 ($t_{(N+1)}$ とする) 得られた時のパラメータ w の事後分布 $p(w|t_{(N+1)})$ は、 t の尤度関数 (3.10) を考慮すると

$$\begin{aligned} p(w|t_{(N+1)}) &\propto p(t_{(N+1)}|w)p(w) \\ &= \prod_{n=1}^{N+1} N(t_n|w^T(x_n), \sigma^2)N(w|m_0, S_0) \\ &= N(t_{N+1}|w^T(x_{N+1}), \sigma^2) \prod_{n=1}^N N(t_n|w^T(x_n), \sigma^2)N(w|m_0, S_0) \\ &= N(t_{N+1}|w^T(x_{N+1}), \sigma^2)p(w|t) \\ &= N(t_{N+1}|w^T(x_{N+1}), \sigma^2)N(w|m_N, S_N) \end{aligned} \quad (4)$$

となる。これは、 $N(w|m_N, S_N)$ を事前分布と考え、 t_{N+1} の条件付き確率 $p(w|t_{N+1})$ とみなせる。すると、 t は w の条件付き確率である事から、(2.113),(2.114) における x, y を $x = w, y = t$ とすることで (2.113) ~ (2.116) の式を利用する事ができる。この場合、(3.8),(3.3) 式と (1) から

$$\begin{aligned} p(w) &= N(w|m_N, S_N) \\ p(t_{N+1}|w) &= N(t_{N+1}|w^T(x_{N+1}), \sigma^2) \end{aligned} \quad (5)$$

となり、(2.113),(2.114) との対応を見ると、

$$\begin{aligned}
\boldsymbol{\mu} &= \mathbf{m}_N \\
^{-1} &= \mathbf{S}_N \\
A &= (\mathbf{x})^T \\
b &= 0 \\
L &=
\end{aligned}$$

これを、(2.116) にあてはめると

$$\begin{aligned}
p(\mathbf{w}|\mathbf{t}_{(N+1)}) &= p(\mathbf{w}|t_{N+1}) = N(\mathbf{w} | \{ (\mathbf{x}_{N+1}) t_{N+1} + \mathbf{S}_N^{-1} \mathbf{m}_N \},) \\
&= N(\mathbf{w} | \{ (\mathbf{x}_{N+1}) t_{N+1} + \mathbf{S}_N^{-1} \mathbf{m}_N \},) \quad (6) \\
&= (\mathbf{S}_N^{-1} + (\mathbf{x}_{N+1}) (\mathbf{x}_{N+1})^T)^{-1} \\
&= (\mathbf{S}_N^{-1} + (\mathbf{x}_{N+1}) (\mathbf{x}_{N+1})^T)^{-1} \quad (7)
\end{aligned}$$

まず から見ると、(7) 式は (3) 式を代入すると

$$= (\mathbf{S}_0^{-1} + ({}^T + (\mathbf{x}_{N+1}) (\mathbf{x}_{N+1})^T))^{-1} \quad (8)$$

となる。ここで ${}^T + (\mathbf{x}_{N+1}) (\mathbf{x}_{N+1})^T$ は (3.16) 式から $\begin{matrix} T \\ (N+1) \end{matrix} \begin{matrix} (N+1) \end{matrix}$ と表せる事がわかる。ただし、 $\begin{matrix} T \\ (N+1) \end{matrix}$ は を N+1 行 N+1 列に拡張したものである。すると、(7) 式は

$$\begin{aligned}
&= (\mathbf{S}_0^{-1} + \begin{matrix} T \\ (N+1) \end{matrix} \begin{matrix} (N+1) \end{matrix})^{-1} \\
&= \mathbf{S}_{N+1} \quad (9)
\end{aligned}$$

となる。

続いて (6) の平均について見てみると、(2) と (9) 式を代入すると、

$$\begin{aligned}
\{ (\mathbf{x}_{N+1}) t_{N+1} + \mathbf{S}_N^{-1} \mathbf{m}_N \} &= \mathbf{S}_{N+1} \{ (\mathbf{x}_{N+1}) t_{N+1} + \mathbf{S}_0^{-1} \mathbf{m}_0 + {}^T \mathbf{t} \} \\
&= \mathbf{S}_{N+1} \{ \mathbf{S}_0^{-1} \mathbf{m}_0 + ({}^T \mathbf{t} + (\mathbf{x}_{N+1}) t_{N+1}) \} \quad (10)
\end{aligned}$$

ここで、 ${}^T \mathbf{t} + (\mathbf{x}_{N+1}) t_{N+1}$ は (3.16) 式から $\begin{matrix} T \\ (N+1) \end{matrix} \mathbf{t}_{(N+1)}$ と表せる事がわかる。すると (10) 式は、

$$\begin{aligned}
\{ (\mathbf{x}_{N+1}) t_{N+1} + \mathbf{S}_N^{-1} \mathbf{m}_N \} &= \mathbf{S}_{N+1} \{ \mathbf{S}_0^{-1} \mathbf{m}_0 + \begin{matrix} T \\ (N+1) \end{matrix} \mathbf{t}_{(N+1)} \} \\
&= \mathbf{m}_{N+1} \quad (11)
\end{aligned}$$

となる。

以上より、(6),(9),(11) 式から、

$$p(\mathbf{w}|\mathbf{t}_{(N+1)}) = N(\mathbf{w}|\mathbf{m}_{N+1}, \mathbf{S}_{N+1})$$

が導ける。