

## Example Sheet 4 – Master Solution

16 December 2021

### 1 Lineare Regression

Für die zu untersuchenden Daten soll eine lineare Beziehung der Eingangsvariable  $X$  der Datenobjekte und deren Zielvariable  $Y$  angenommen werden, die durch ein lineares Modell  $\varphi$  gemäß  $\varphi(X) = w_1 X + w_0$  mit noch nicht bekannten Parametern  $w_0$  und  $w_1$  approximiert wird.

Um die unbekannten Parameter  $w_0$  und  $w_1$  des Modells  $\varphi$  zu ermitteln, verwenden wir die mittlere quadratische Abweichung auf den Trainingsdaten.

Der Trainingsdatensatz  $TR = \{(X_k, Y_k)\}_{k=1, \dots, n}$  besteht aus  $n$  Trainingsobjekten mit Eingangswerten  $X_k$  und Zielwerten  $Y_k$  für  $k = 1, \dots, n$ .

1. Bilden Sie die mittlere quadratische Abweichung für das Modell  $\varphi$  auf den Trainingsdaten  $TR$ .
2. Formulieren Sie das Extremwertproblem für das Modell  $\varphi$  als Funktion der beiden Parameter  $w_0$  und  $w_1$  und ermitteln Sie daraus die beiden linearen Gleichungen, die die Parameter  $w_0$  und  $w_1$  notwendigerweise erfüllen müssen.
3. Lösen Sie das Extremwertproblem aus Teilaufgabe (2) und geben Sie die stationären Punkte explizit an.

### Solution:

1. Mittlere quadratische Abweichung:

$$\text{MQA}_{\varphi}(TR) = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n (\varphi(X_k) - Y_k)^2 = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n (w_1 X_k + w_0 - Y_k)^2$$

2. Extremwertproblem:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \text{MQA}}{\partial w_0} &= -\frac{2}{n} \sum_{k=1}^n (Y_k - w_0 - w_1 X_k) = 0 \\ \frac{\partial \text{MQA}}{\partial w_1} &= -\frac{2}{n} \sum_{k=1}^n (Y_k - w_0 - w_1 X_k) X_k = 0 \end{aligned} \tag{1}$$

3. Aus den Gleichungen (1) erhält man für die Werte  $(w_0, w_1)$  des stationären Punktes

$$\begin{aligned} w_0 &= \left( \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n Y_k \right) - w_1 \cdot \left( \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n X_k \right) \\ w_1 &= \frac{n \left( \sum_{k=1}^n X_k Y_k \right) - \left( \sum_{k=1}^n X_k \right) \left( \sum_{k=1}^n Y_k \right)}{n \left( \sum_{k=1}^n X_k^2 \right) - \left( \sum_{k=1}^n X_k \right)^2} \end{aligned} \tag{2}$$

Warum? Leiten Sie die Gleichungen (2) aus den Gleichungen (1) her.

Somit ist das Tupel  $(w_0, w_1)$  des stationären Punktes geschlossen durch die Werte  $(X_k, Y_k)$ ,  $k = 1, \dots, n$  der  $n$  Datenpunkte darstellbar.

## 2 Funktionen mehrerer Variablen und stationäre Punkte

Die Funktion  $f : \mathbb{R} \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{B}$  zweier Variablen  $x$  und  $y$  sei gegeben durch

$$f(x, y) = \mathbf{v}^2 \cdot (\mathbf{v}^2 - 1) + \frac{1}{2}$$

mit  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  und  $\mathbf{v}^2 = x^2 + y^2$ .

1. Berechnen Sie alle stationären Punkte der Funktion  $f$ .
2. Argumentieren Sie anschaulich, welche der Punkte lokale Maxima bzw. lokale Minima sind.
3. (\*) Verwenden Sie die Hesse-Matrix, um analytisch zu prüfen, welche der Punkte lokale Maxima bzw. lokale Minima sind.

**Solution:**

1. Zuerst werden die partiellen Ableitungen  $\frac{\partial f}{\partial x}$  und  $\frac{\partial f}{\partial y}$  berechnet.

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} &= \frac{\partial}{\partial x}(\mathbf{v}^2) \cdot (\mathbf{v}^2 - 1) + \mathbf{v}^2 \cdot \frac{\partial}{\partial x}(\mathbf{v}^2 - 1) \\ &= 2x \cdot (\mathbf{v}^2 - 1) + \mathbf{v}^2 \cdot 2x = 2x \cdot (2\mathbf{v}^2 - 1). \end{aligned}$$

Aus Symmetriegründen erhält man entsprechend  $\frac{\partial f}{\partial y} = 2y \cdot (2\mathbf{v}^2 - 1)$ .

Die stationären Punkte werden somit durch die Bedingung

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} &= 2x \cdot (2\mathbf{v}^2 - 1) = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial y} &= 2y \cdot (2\mathbf{v}^2 - 1) = 0 \end{aligned} \tag{3}$$

ermittelt. Zur Lösung von (3) führen wir eine Fallunterscheidung durch.

- (a)  $x = 0$ : Die einzige nicht triviale Gleichung ist  $2y \cdot (2\mathbf{v}^2 - 1) = 0$ . Diese Gleichung ist erfüllt für
  - i.  $y = 0$
  - ii.  $y \neq 0$  und  $(2\mathbf{v}^2 - 1) - 1 = (2y^2 - 1) = 0$ , woraus  $y = \pm \frac{\sqrt{2}}{2}$  folgt.
- (b)  $x \neq 0$ : Dann muss  $2\mathbf{v}^2 - 1 = 0$  erfüllt sein, woraus folgt  $\mathbf{v}^2 = x^2 + y^2 = \frac{1}{2}$ . Das sind alle Punkte  $(x, y)$  mit  $x \neq 0$  in  $\mathbb{R}^2$  auf dem Kreis mit Radius  $r = \frac{\sqrt{2}}{2}$  um den Nullpunkt  $(0, 0)$ .

Die Menge der stationären Punkte ist daher gegeben durch

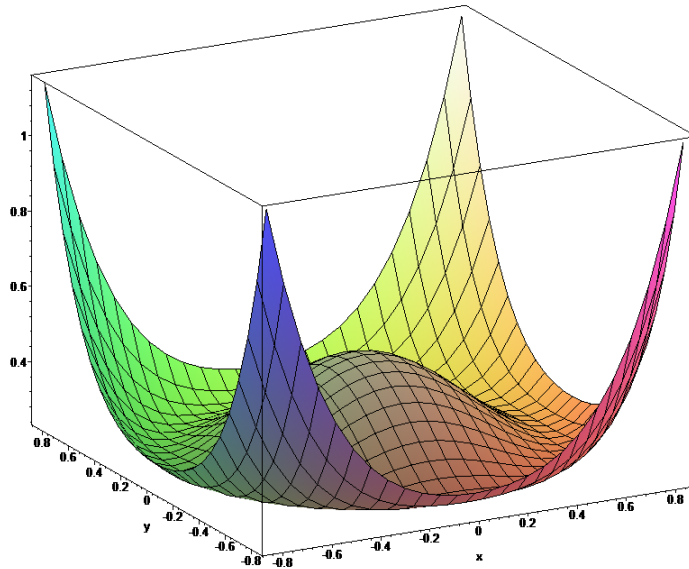
$$S_f = \{(x, y) \mid (x, y) = (0, 0) \text{ oder } x^2 + y^2 = \frac{1}{2}\}$$

Wie man umgehend sieht, nimmt  $f$  in den stationären Punkten  $(x, y) \in S_f$  die Funktionswerte

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{1}{2} & \text{für } (x, y) = (0, 0) \\ \frac{1}{4} & \text{für } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

an.

2. Daraus lässt sich durch Untersuchung des Funktionsgraphen (siehe Abbildung) schließen, dass  $(x, y) = (0, 0)$  ein lokales Maximum ist und die Punkte  $(x, y)$  mit  $x^2 + y^2 = \frac{1}{2}$  eine minimale Kreislinie bilden.



3. (\*) Eine genaue quantitative Analyse mithilfe der Hesse-Matrix

$$H_f(x, y) = \begin{pmatrix} \partial_{x,x}f & \partial_{x,y}f \\ \partial_{y,x}f & \partial_{y,y}f \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8x^2 + 4y^2 - 2 & 8xy \\ 8xy & 8y^2 + 4x^2 - 2 \end{pmatrix}$$

liefert

$$H_f(0, 0) = \begin{pmatrix} -2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$$

und

$$H_f(x, y) = \begin{pmatrix} 8x^2 & 8xy \\ 8xy & 8y^2 \end{pmatrix}$$

für alle Punkte  $(x, y)$  mit  $x^2 + y^2 = \frac{1}{2}$ .

Somit gilt  $H_f(0, 0)_{x,x} = -2 < 0$  und  $\det(H_f(0, 0)) = 4 > 0$ , woraus folgt, dass  $(0, 0)$  ein lokales Maximum ist. Für die Punkte  $(x, y)$  mit  $x^2 + y^2 = \frac{1}{2}$  gilt  $\det(H_f(x, y)) = 0$ , woraus sich mithilfe der Hesse-Matrix keine Aussage über die Extremaleigenschaften dieser Punkte treffen lässt.

Beachte: Die Notationen  $\partial_{x,x}f$  und  $\partial_{x,y}f$  sind eine Kurzschreibweise der zweifachen Ableitungen  $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}$  bzw.  $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}$ . Entsprechendes gilt für  $\partial_{y,y}f$  und  $\partial_{y,x}f$ .