

# 先端データ解析論 4

48-196406 電子情報学専攻

磯川 弘基

## HW.1

線形モデル

$$f_{\boldsymbol{\theta}}(\mathbf{x}) = \sum_{j=1}^b \theta_j \phi_j(\mathbf{x})$$

に対する重み付き最小二乗法

$$\min_{\boldsymbol{\theta}} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \tilde{w}_i (f_{\boldsymbol{\theta}}(\mathbf{x}_i) - y_i)^2$$

の解が次式で表されることを示せ.

$$\hat{\boldsymbol{\theta}} = \left( \Phi^{\top} \tilde{\mathbf{W}} \Phi \right)^{-1} \Phi^{\top} \tilde{\mathbf{W}} \mathbf{y}$$

$$f_{\boldsymbol{\theta}}(x_i) = \Phi_i \boldsymbol{\theta}$$

と表されることを用い，重み付き二乗誤差  $L(\boldsymbol{\theta})$  を変形する.

$$\begin{aligned} L(\boldsymbol{\theta}) &= \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \tilde{w}_i (\Phi_i \boldsymbol{\theta} - y_i)^2 \\ &= \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \left( \tilde{w}_i^{\frac{1}{2}} \Phi_i \boldsymbol{\theta} - \tilde{w}_i^{\frac{1}{2}} y_i \right)^2 \\ &= \frac{1}{2} \left\| \tilde{\mathbf{W}}^{\frac{1}{2}} \Phi \boldsymbol{\theta} - \tilde{\mathbf{W}}^{\frac{1}{2}} \mathbf{y} \right\|^2 \\ &= \frac{1}{2} \left( \tilde{\mathbf{W}}^{\frac{1}{2}} \Phi \boldsymbol{\theta} - \tilde{\mathbf{W}}^{\frac{1}{2}} \mathbf{y} \right)^{\top} \left( \tilde{\mathbf{W}}^{\frac{1}{2}} \Phi \boldsymbol{\theta} - \tilde{\mathbf{W}}^{\frac{1}{2}} \mathbf{y} \right) \\ &= \frac{1}{2} \left( \boldsymbol{\theta}^{\top} \Phi^{\top} \tilde{\mathbf{W}}^{\frac{1}{2}} - \mathbf{y}^{\top} \tilde{\mathbf{W}}^{\frac{1}{2}} \right) \left( \tilde{\mathbf{W}}^{\frac{1}{2}} \Phi \boldsymbol{\theta} - \tilde{\mathbf{W}}^{\frac{1}{2}} \mathbf{y} \right) \\ &= \frac{1}{2} \left( \boldsymbol{\theta}^{\top} \Phi^{\top} \tilde{\mathbf{W}} \Phi \boldsymbol{\theta} - \mathbf{y}^{\top} \tilde{\mathbf{W}} \Phi \boldsymbol{\theta} - \mathbf{y}^{\top} \tilde{\mathbf{W}} \Phi \boldsymbol{\theta} + \mathbf{y}^{\top} \tilde{\mathbf{W}} \mathbf{y} \right) \end{aligned}$$

これを  $\boldsymbol{\theta}$  で微分したものが 0 となる条件を考える.

$$\frac{\partial L}{\partial \boldsymbol{\theta}} = \Phi^{\top} \tilde{\mathbf{W}} \Phi \boldsymbol{\theta} - \Phi^{\top} \tilde{\mathbf{W}} \mathbf{y} = 0$$

したがって，これを満たす  $\hat{\boldsymbol{\theta}}$  は，以下のようにになる.

$$\hat{\boldsymbol{\theta}} = \left( \Phi^{\top} \tilde{\mathbf{W}} \Phi \right)^{-1} \Phi^{\top} \tilde{\mathbf{W}} \mathbf{y}$$

### HW.2

微分可能で対称な損失  $\rho(r)$  に対して  $\tilde{r}$  で接する二次上界は次式で与えられることを示せ.

$$\tilde{\rho}(r) = \frac{\tilde{w}}{2}r^2 + \text{const}$$

対称な二次式より, 二次上界は一般的に以下のように表される.

$$\hat{\rho}(r) = ar^2 + b$$

$\tilde{r}$  において,  $\hat{\rho}(r)$  は  $\rho(r)$  に接するため,

$$\hat{\rho}'(\tilde{r}) = 2a\tilde{r} = \rho'(\tilde{r})$$

したがって,

$$a = \frac{\rho'(\tilde{r})}{2\tilde{r}}$$

以上より示された.

### HW.3

直線モデル  $f_{\theta}(x) = \theta_1 + \theta_2 x$  に対して, テューキー回帰の繰り返し最小二乗アルゴリズムを実装せよ.

別途ファイル (tukey.py) に解答.