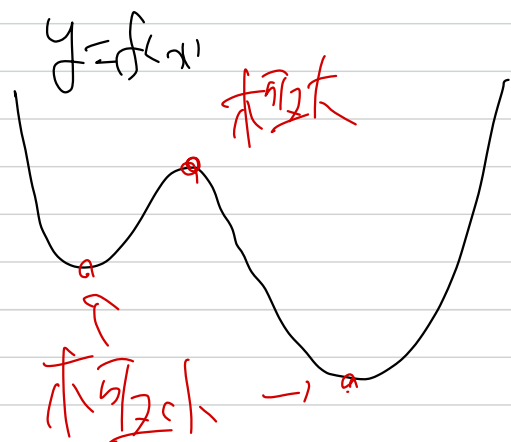


第6回 極値問題 (11月23章)

あさひ 極値 = 局所的な最大(最小)



どこの極値になる?

いはい 方法がある

理論

- ① ヘッセ行列を使った方法
- ② ラグランジュ未定乗数法

実践

(プログラミング)

- ③ 勾配降下法

etc...

なぜ重要??

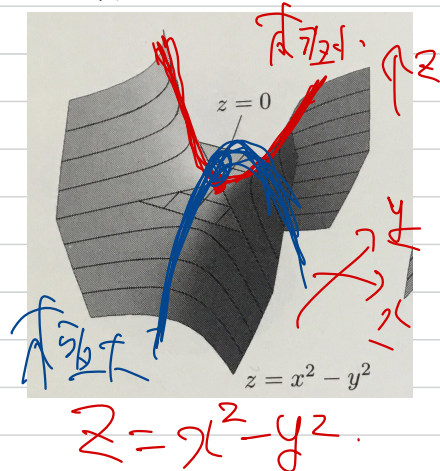
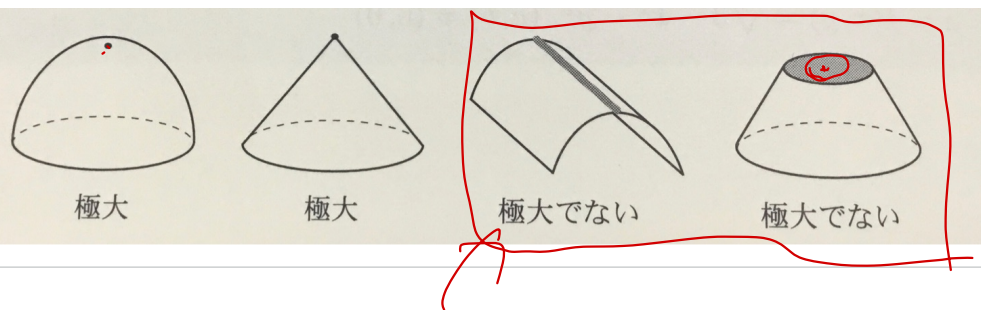
→ とどめつまり、機械学習、深層学習で

やっていくには 極値をもとめること!!

(損失関数の極小点)

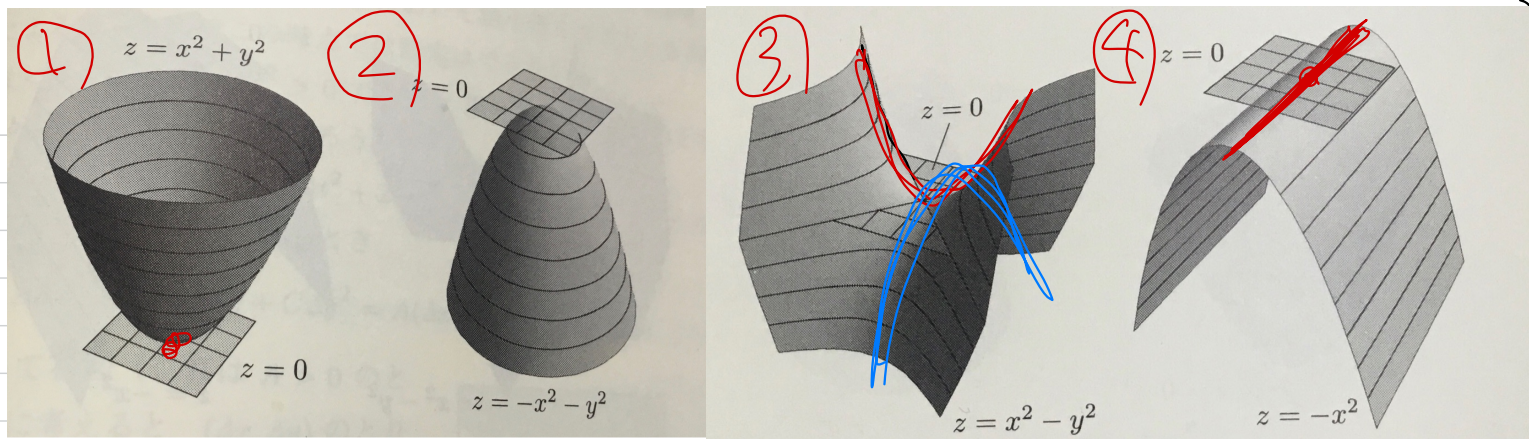
定義

- $f(x, y)$ が点 (a, b) で極大であるとは、
 (a, b) を含む十分小さな円板上で $(x, y) \neq (a, b)$ ならば
 $f(x, y) < f(a, b)$ となること。
 このときの $f(a, b)$ の値を極大値という
- $f(x, y)$ が点 (a, b) で極小であるとは、
 (a, b) を含む十分小さな円板上で $(x, y) \neq (a, b)$ ならば
 $f(x, y) > f(a, b)$ となること。
 このときの $f(a, b)$ の値を極小値という
- 極大値と極小値を合わせて極値。
 極値をとる点を極値点という。
- $f(x, y)$ が点 (a, b) で鞍点 (Saddle Point) であるとは、
 ある方向で点 (a, b) が極大であり、
 違うある方向で点 (a, b) が極小であること。



例。この2つを極大というわけではない。

- 鞍点は極大でも極小でもない。



- (例) ① $f(x, y) = x^2 + y^2$.
 極値点 $(0, 0)$, 極値 0 極小点.
- ② $f(x, y) = -x^2 - y^2$.
 極値点 $(0, 0)$ 極値 0 極大点.
- ③ $f(x, y) = x^2 - y^2$. $(0, 0)$ は鞍点.
- (証) $f(t, 0) = t^2$ より $(0, 0)$ は $(t, 0)$ という方向で
 極小.
 $f(0, t) = -t^2$ より $(0, 0)$ は $(0, t)$ という方向で
 極大.
- ④ $f(x, y) = -x^2$
 極値点 なし

($f(0, t) = 0$ より $(0, 0)$ は極大でない.
 $(t$ は任意の t)

命題1

$f(x, y)$ を C^1 級関数とする。

$f(x, y)$ が (a, b) で極値をとるならば

$$\frac{\partial f}{\partial x}(a, b) = \frac{\partial f}{\partial y}(a, b) = 0.$$

(証明は後回し)

(例1)

- ① $\frac{\partial f}{\partial x} = 2x, \quad \frac{\partial f}{\partial y} = 2y, \quad \frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) = \frac{\partial f}{\partial y}(0, 0) = 0$
- ② $\frac{\partial f}{\partial x} = -2x, \quad \frac{\partial f}{\partial y} = -2y, \quad \frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) = \frac{\partial f}{\partial y}(0, 0) = 0$
- ③ $\frac{\partial f}{\partial x} = 2x, \quad \frac{\partial f}{\partial y} = -2y, \quad \frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) = \frac{\partial f}{\partial y}(0, 0) = 0$
- ④ $\frac{\partial f}{\partial x} = -2x, \quad \frac{\partial f}{\partial y} = 0, \quad \frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) = \frac{\partial f}{\partial y}(0, 0) = 0$
- 極値
極値
極値
でない

命題1 について

- ・ "極大"、"極小" がある
- ・ 極値でない $a \in \mathbb{R}^2$

(定義)

(定義)
 C^2 級関数 $f(x, y)$ について

$$H(f) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} & \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \end{pmatrix}$$

$\exists f$ の $\wedge_{i \in I} x_i = y_i$ といい.

$$D_f = \det H(f) = \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \right) \left(\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \right) - \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \right)^2.$$

を1つにアイン(判別式)という

(Hesse, Jacobi, Tannaka, Sasaki)
(Hession, Jacobian, Tannakian, Sasakiian)

定理1 $\nabla f(a,b) = 0$ による極値判定法⁶
 C^2 級関数 $f(x,y)$ が点 $(a,b) \in \mathbb{R}^2$
 $\nabla f(a,b) = \frac{\partial f}{\partial x}(a,b) = 0$ とする.

(i) $Df(a,b) > 0$ かつ $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(a,b) > 0$ のとき (a,b) は極小.

(ii) $Df(a,b) > 0$ かつ $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(a,b) < 0$ のとき (a,b) は極大.

(iii) $Df(a,b) < 0$ のとき (a,b) は f の鞍点.
 (極値でない)

(例)

① $H(f) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ $Df = 4$ (i) 極小.

② $H(f) = \begin{pmatrix} -2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$ $Df = 4$ (ii) 極大.

③ $H(f) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$ $Df = -4$ (iii) 鞍点.

④ $H(f) = \begin{pmatrix} -2 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ $Df = 0$ 適用外.

(例1) $f(x, y) = x^3 - y^3 - 3x + 12y$ について.

極大点, 極小点 をつ 点か あれは

その座標と 極値を求めよ

また その極値が 極小値か 極大値か のように 表せ

(解) 手順1 $\frac{\partial f}{\partial x}(a, b) = \frac{\partial f}{\partial y}(a, b) = 0$ なる 点 (a, b) を求めよ

手順2 $D^2f(a, b)$ と $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(a, b)$ を求めよ.

定理1 を適用する.

□ $\frac{\partial f}{\partial x} = 3x^2 - 3$. $\frac{\partial f}{\partial y} = -3y^2 + 12$.

$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial y} = 0$ なる 点 は

$(1, 2), (1, -2), (-1, 2), (-1, -2)$.

□ $H(f) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} & \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6x & 0 \\ 0 & -6y \end{pmatrix}$

$D^2f = 36xy$

(1) 点 $(1, 2)$ で $Df(1, 2) = -72 < 0$ 鞍点

(2) 点 $(1, -2)$ で $Df(1, -2) = 72 > 0$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(1, -2) = 6 > 0 \quad \text{極小点}$$

$$f(1, -2) = 1^3 - (-2)^3 - 3 + 12(-2) = -18$$

(3) 点 $(-1, 2)$ で $Df(-1, 2) = 72 > 0$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(-1, 2) = -6 < 0 \quad \text{極大点}$$

$$f(-1, 2) = 18$$

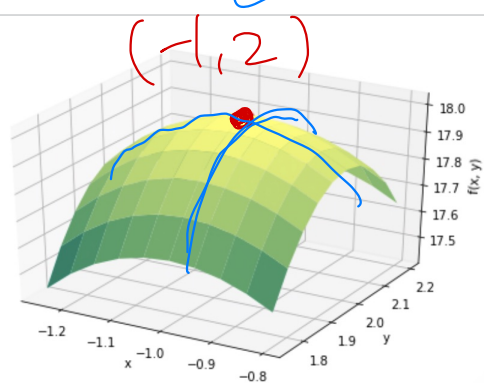
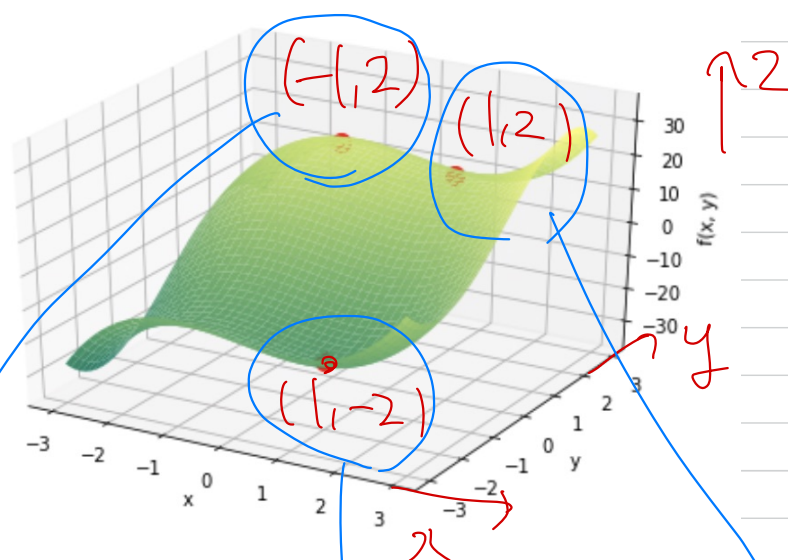
(4) 点 $(-1, -2)$ で $Df(-1, -2) = -72 < 0$ 鞍点

結論 $(1, -2)$ で 極小値 -18

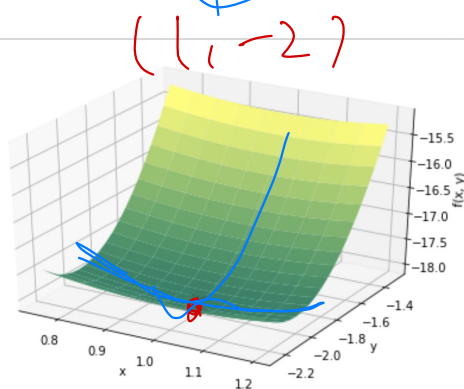
$(-1, 2)$ で 極大値 18

$$z = f(x, y) = x^3 - y^3 - 3x + 12y$$

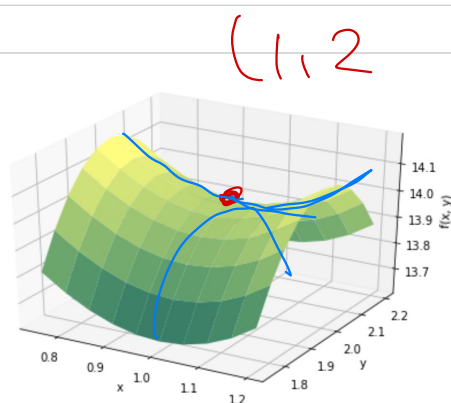
9



極大



極小



鞍点

- 命題 1 の証明 -

$f(x, y)$ が (a, b) で 極値をとる。
 ある正の数 $r > 0$ があって、

$$F: [a-r, a+r] \rightarrow \mathbb{R} \text{ 定義}$$

$$x \longmapsto f(x, b)$$

すなわち $x \in (a-r, a+r)$ として $F(x) < F(a) < F(x)$
 ($x \neq a$ のとき)

$F(x)$ は $x=a$ で 極値をとるから

$$\frac{dF}{dx}(a) = 0 \quad (\text{つまり 命題 7.3})$$

$$\frac{dF}{dx}(a) = \frac{\partial f}{\partial x}(a, b) = 0 \quad //$$

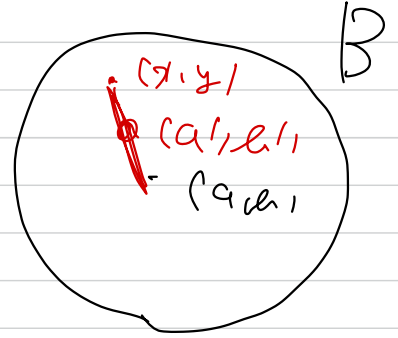
- 定理1の証明 -

$$\text{点}(a, b) \text{ 2' } \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(a, b) = \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(a, b) = 0 \text{ 8 } L,$$

点 (a, b) 中心, 半径 r の円板を $B = B_{(a, b)}(r)$ とする.

以下一展開の定理より,

任意の $(x, y) \in B$ に対して, (x, y) と (a, b) を
結ぶ線分上の点 (a', b') があつて,



$$f(x, y) - f(a, b)$$

$$= \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(a', b') (x-a)^2 + 2 \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(a', b') (x-a)(y-b) + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(a', b') (y-b)^2 \right) R$$

$$\text{令 } A = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(a', b') \quad B = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(a', b')$$

$$C = \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(a', b')$$

$$x-a=h, \quad y-b=k \quad \text{と置く}$$

$$R(x, y) = \frac{1}{2} (Ah^2 + 2Bhk + Ck^2) \text{ とする.}$$

(a, b) 附近 2' $R(x, y) > 0 \Leftrightarrow (a, b)$ は極小点

$R(x, y) < 0 \Leftrightarrow (a, b)$ は極大点

(i) の場合 $(Df > 0, \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(q, h) > 0)$

12

C^2 級 かつ $A > 0$ $A - B^2 > 0$ と (2) より

$$R(x, y) = \frac{1}{2} \left(\underbrace{A(h - \frac{B}{A}k)}_{=0}^2 + \underbrace{\frac{A - B^2}{A}k^2}_{>0} \right) > 0$$

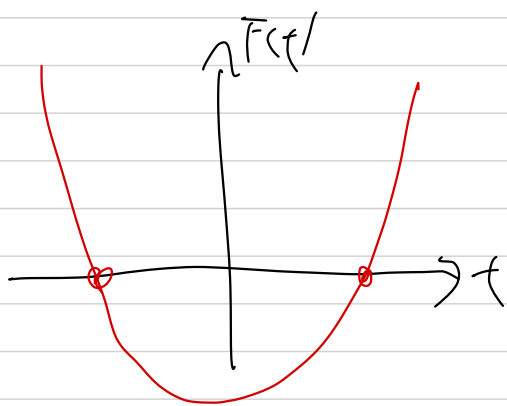
$(h, k) \neq (0, 0)$ なる

✓ $\nabla^2 f > 0$ なる点 (q, h) 上

(ii) の場合 $R(x, y) < 0$ となる。

(iii) の場合 $A - B^2 < 0$ と (2) より

$$F(t) = At^2 + 2Bt + C$$



$F(t_1) > 0$ なる点 t_1 と

$F(t_2) < 0$ なる点 t_2 がある。

$$R(a + t_1 k, h + k) = \frac{k^2}{2} (At_1^2 + 2Bt_1 + C) > 0$$

この方向で極小。

$$R(a + t_2 k, h + k) = \frac{k^2}{2} (At_2^2 + 2Bt_2 + C) < 0$$

この方向で極大

(a, h) は鞍点