

信号処理 100 本ノック

Yuma Kinoshita

1 Unix コマンドの基礎

2 線形代数の基礎

問 1. 連立方程式

(i)

$$A = \begin{pmatrix} -2 & -4 & -3 \\ 3 & 3 & -4 \\ -5 & 2 & 3 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} -29 \\ 12 \\ -17 \end{pmatrix}, x \in \mathbb{R}^3 \quad (1)$$

とする. このとき, 方程式 $Ax - b = 0$ を解け.

(ii)

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, x \in \mathbb{R}^2 \quad (2)$$

とする.

- このとき, 方程式 $Ax - b = 0$ を解け.
- n 次元ベクトル v のノルム $\|v\|$ を $\|v\| = \sqrt{\sum_{i=1}^n v_i^2}$ とする $\|Ax - b\|$ が最小となる x を求めよ.

(iii)

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 4 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 3 & 2 & -3 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}, x \in \mathbb{R}^4 \quad (3)$$

とする.

- このとき, 方程式 $Ax - b = 0$ を解け.
- n 次元ベクトル v のノルム $\|v\|$ を $\|v\| = \sqrt{\sum_{i=1}^n v_i^2}$ とする. $Ax - b = 0$ の解 x のうち, $\|x\|$ が最小となるものを求めよ.

問 2. 線形変換

\mathbf{x} , \mathbf{y} を互いに線形独立な縦ベクトルとする. いま \mathbf{y} を,

$$\mathbf{y} = a\mathbf{x} + \mathbf{x}_\perp \quad (4)$$

のように表したい. ここで, a はスカラー, \mathbf{x}_\perp は \mathbf{x} と直交するベクトルを表す. すなわち, $\mathbf{x}^T \mathbf{x}_\perp = 0$ である.

(i) a を求めよ.

(ii) \mathbf{y} から $a\mathbf{x}$ を得る演算は, ある行列 \mathbf{A} を用いて, $\mathbf{A}\mathbf{y} = a\mathbf{x}$ とかくことができる. \mathbf{A} を求めよ.

問 3. 行列のランク

2つの行列 \mathbf{A} , \mathbf{B} の積として, $\mathbf{C} = \mathbf{AB}$ で表される行列 \mathbf{C} のランクについて考える. ただし, 行列 \mathbf{C} のサイズは 5×4 である.

(i) 行列 \mathbf{A} , \mathbf{B} として, それぞれ 5×1 , 1×4 の適当な行列を自分で考え, \mathbf{C} を計算しなさい. ただし, \mathbf{A} , \mathbf{B} は零行列 (すべての要素が 0 の行列) ではないものとします.

(ii) (i) のとき, 行列 \mathbf{C} のランクを求めなさい. 理由をつけて答えても, 1) の答えを階段化するなどして答えても結構です.

- (iii) 行列 \mathbf{A} , \mathbf{B} として、それぞれ 5×2 , 2×4 の適当な行列を自分で考え、 \mathbf{C} を計算しなさい。ただし、 \mathbf{A} , \mathbf{B} はフルランクの行列 ($m \times n$ 行列のランクが m と n の小さいほうに等しいとき、この行列をフルランクであるという) であるものとします。
- (iv) (iii) のとき、行列 \mathbf{C} のランクを求めなさい。理由をつけて答えても、3) の答えを階段化するなどして答えても結構です。
- (v) 行列 \mathbf{A} , \mathbf{B} が、それぞれ $5 \times N$, $N \times 4$ のサイズであったとき、行列 \mathbf{C} のランクがいくつになるか答えなさい。証明なしでも結構です。ただし、 $N \in \mathbb{N}$ で、 \mathbf{A} , \mathbf{B} はフルランクの行列であるものとします。必要であれば、 N で場合分けしてください。

問 4. 逆行列, 固有値分解

ベクトル $x \in \mathbb{R}^2$ を原点中心に θ だけ (反時計回りに) 回転させたベクトル y は、行列 \mathbf{R}_θ を用いて $y = \mathbf{R}_\theta x$ と与えられる。

- (i) \mathbf{R}_θ を求めよ。
- (ii) \mathbf{R}_θ の逆行列を求めよ。
- (iii) \mathbf{R}_θ の固有値, 固有ベクトルを求めよ。
- (iv) 正則行列 \mathbf{U} および対角行列 $\mathbf{\Lambda}$ を用いて、 $\mathbf{R}_\theta = \mathbf{U}\mathbf{\Lambda}\mathbf{U}^{-1}$ の形で \mathbf{R}_θ を表せ。

問 5. エルミート行列の性質

エルミート行列 \mathbf{A} の固有値分解 $\mathbf{A} = \mathbf{U}\mathbf{\Lambda}\mathbf{U}^{-1}$ を考える。

- (i) 任意の複素ベクトル $\mathbf{v} = (v_1, \dots, v_n)^\top$ のとき、 $\mathbf{v}^H \mathbf{v} \geq 0$ を証明せよ。
- (ii) もしくはエルミート行列の固有値 λ が実数になることを証明せよ。
- (iii) エルミート行列 \mathbf{A} の固有値分解が $\mathbf{A} = \mathbf{U}\mathbf{\Lambda}\mathbf{U}^\dagger$ として与えられることを示せ。ここで、 \cdot^\dagger はエルミート転置を表す。
- (iv) フルランクを持つエルミート行列 \mathbf{A} の逆行列 \mathbf{A}^{-1} が、 $\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{U}\mathbf{\Lambda}^{-1}\mathbf{U}^\dagger$ として与えられることを示せ。

問 6. 特異値分解

行列 \mathbf{A} は、各行が直交する行列 \mathbf{U}, \mathbf{V} , および対角行列 $\mathbf{\Sigma}$ を用いて $\mathbf{A} = \mathbf{U}\mathbf{\Sigma}\mathbf{V}^*$ の形に分解できる。これを特異値分解と呼ぶ。ここで、 \cdot^\dagger はエルミート転置を表す。

(i)

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (5)$$

の特異値分解を求めよ。

(ii)

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 2 & 4 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 3 & 2 & -3 \end{pmatrix} \quad (6)$$

の特異値分解を求めよ。ただし、この特異値分解に限り、プログラム等を用いて解答してもよい。

問 7. Moore-Penrose の擬似逆行列

行列 \mathbf{A} について、以下の 4 条件

- $\mathbf{A}\mathbf{A}^\dagger\mathbf{A} = \mathbf{A}$,
- $\mathbf{A}^\dagger\mathbf{A}\mathbf{A}^\dagger = \mathbf{A}^\dagger$,

- $(AA^\dagger)^* = AA^\dagger$,
- $(A^\dagger A)^* = A^\dagger A$

を満たす行列 A^\dagger を Moore-Penrose の擬似逆行列と呼ぶ。ここで、 A が正則行列ならば、 $A^\dagger = A^{-1}$ を満たす。また、 A の特異値分解が $A = U\Sigma V^*$ として与えられるとき、 $A^\dagger = V\Sigma^\dagger U^*$ が成り立つ。第 17 問の結果を用いて以下の問いに答えよ。

(i)

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (7)$$

について、 A^\dagger を求めよ。また、 $b = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ のとき、 $A^\dagger b$ を計算し、その結果を第 3 問で計算した x と比較せよ。

(ii)

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 4 & 1 & -1 \\ 1 & 2 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 3 & 2 & -3 \end{pmatrix} \quad (8)$$

について、 A^\dagger を求めよ。また、 $b = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$ のとき、 $A^\dagger b$ を計算し、その結果を第 6 問で計算した x と比較せよ。ただし、この計算に限り、プログラム等を利用して解答してもよい。

3 微積分

問 1. 勾配ベクトル

関数 $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ のベクトル $x \in \mathbb{R}^n$ に関する微分（勾配）を,

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \frac{\partial f}{\partial x_2} \cdots \frac{\partial f}{\partial x_n} \right)^\top \quad (9)$$

と定義します. また, 関数 $g: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ のベクトル $x \in \mathbb{R}^n$ に関する微分（勾配）を,

$$\frac{\partial g}{\partial x} = \begin{pmatrix} \frac{\partial g_1}{\partial x_1} & \frac{\partial g_2}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial g_m}{\partial x_1} \\ \frac{\partial g_1}{\partial x_2} & \ddots & & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial g_1}{\partial x_n} & \cdots & \cdots & \frac{\partial g_m}{\partial x_n} \end{pmatrix}^\top \quad (10)$$

と定義します. ベクトル

$$a, x \in \mathbb{R}^n$$

を縦ベクトルとし, 行列 $A, E \in \mathbb{R}^{n \times n}$ をそれぞれ対称行列, 単位行列とすると, 以下の等式を証明してください.

- (i) $\frac{\partial}{\partial x} x^\top = E$
- (ii) $\frac{\partial}{\partial x} x^\top a = a$
- (iii) $\frac{\partial}{\partial x} a^\top x = a$
- (iv) $\frac{\partial}{\partial x} x^\top A x = 2Ax$

問 2. 勾配, 行列

実数のスカラー関数 $g(\mathbf{X})$ の行列 \mathbf{X} についての偏微分が

$$\frac{\partial g}{\partial \mathbf{X}} = \begin{bmatrix} \frac{\partial g}{\partial x_{11}} & \cdots & \frac{\partial g}{\partial x_{1N}} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial g}{\partial x_{M1}} & \cdots & \frac{\partial g}{\partial x_{MN}} \end{bmatrix} \quad (11)$$

で定義されるとき, 以下の等式を証明せよ.

- (i) $\frac{\partial}{\partial \mathbf{X}} \text{tr}(\mathbf{X}) = \mathbf{I}$
- (ii) $\frac{\partial}{\partial \mathbf{X}} \text{tr}(\mathbf{A}\mathbf{X}) = \mathbf{A}^\top$
- (iii) $\frac{\partial}{\partial \mathbf{X}} \text{tr}(\mathbf{A}\mathbf{X}^\top) = \mathbf{A}$
- (iv) $\frac{\partial}{\partial \mathbf{X}} \text{tr}(\mathbf{A}\mathbf{X}\mathbf{B}) = \mathbf{A}^\top \mathbf{B}^\top$

ただし, \mathbf{A} は各行列積が定義できるサイズとする.

問 3. 微分の連鎖律

$f = f_2(W_2 f_1(W_1 x + b_1) + b_2)$ とします.

- (i) $\frac{\partial f}{\partial A_2}, \frac{\partial f}{\partial b_2}$ を計算してください.
- (ii) $\frac{\partial f}{\partial A_1}, \frac{\partial f}{\partial b_1}$ を計算してください.
- (iii) $\frac{\partial f}{\partial x}$ を計算してください

4 線形時不変システム

問 1. てすと

- (i) フィルタのインパルス応答が $h[0] = 1, h[1] = -0.97$ であることより, 周波数応答 $H(\omega)$ (インパルス応答の離散時間フーリエ変換) は

$$H(\omega) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} h[n]e^{-j\omega n} \quad (12)$$

$$= 1 - 0.97e^{-j\omega} \quad (13)$$

となる. ここで, j は虚数単位, ω は正規化角周波数をそれぞれ表す. このフィルタの振幅特性 $|H(\omega)|$ は,

$$|H(\omega)| = |1 - 0.97e^{-j\omega}| \quad (14)$$

$$= |1 - 0.97(\cos \omega - j \sin \omega)| \quad (15)$$

$$= \sqrt{(1 - 0.97 \cos \omega)^2 + (0.97 \sin \omega)^2} \quad (16)$$

$$= \sqrt{1 - 2 \times 0.97 \cos \omega + 0.97^2 \cos^2 \omega + 0.97^2 \sin^2 \omega} \quad (17)$$

$$= \sqrt{(1 + 0.97^2) - 2 \times 0.97 \cos \omega} \quad (18)$$

である. $H(\omega)$ は周期 2π を持ち, $|H(\omega)|$ は偶対象である. よって, $0 \leq \omega < \pi$ の範囲のみを考える. $|H(\omega)|$ は $0 \leq \omega < \pi$ の範囲で単調増加し, $\omega = 97/200 < \pi$ のとき $|H(\omega)| = 1$ となる. したがって, このフィルタ h は, $\omega > 97/200$ の周波数成分を強調し $\omega < 97/200$ の周波数成分を減衰させる高域強調フィルタである.