# 『多変量解析入門』 演習問題 解答 第3章

Taro Masuda Twitter ID: @ml\_taro

2022年2月12日

## はじめに

このPDFでは、小西貞則著『多変量解析入門 線形から非線形へ』(岩波書店、2010)の解答を記していきます。公式なものではなくあくまで個人として公開しているため、誤りがある可能性があります。正確性についての保証はできない旨、予めご了承ください。

なお,著作権へ配慮し,問題文については割愛させていただきます.

誤りを見つけた場合は、上記twitter ID @ml\_taro までご連絡いただくか、直接PRを飛ばして頂くか、メール taro.masuda.jp あっとまーく gmail.com までご連絡ください.

## 第3章

#### 問3.3

誤差の2乗和 $S(\mathbf{w}) = \mathbf{\varepsilon}^{\mathsf{T}} \mathbf{\varepsilon}$ を最小化したいので,

$$S(\boldsymbol{w}) = \boldsymbol{\varepsilon}^{\mathsf{T}} \boldsymbol{\varepsilon} = (\boldsymbol{y} - B\boldsymbol{w})^{\mathsf{T}} (\boldsymbol{y} - B\boldsymbol{w})$$
 (1)

をβについて微分して

$$-2B^{\mathsf{T}}\boldsymbol{y} + 2B^{\mathsf{T}}B\boldsymbol{w} = \mathbf{0}. (2)$$

これを解いて、  $\hat{\boldsymbol{w}}_{\text{LMS}} = (B^{\mathsf{T}}B)^{-1}B^{\mathsf{T}}\boldsymbol{y}$  を得る.

### 問3.4

式(3.35)の尤度関数のうち、wに依存する部分は

$$\exp\left\{-\frac{1}{2\sigma^2}(\boldsymbol{y} - B\boldsymbol{w})^{\mathsf{T}}(\boldsymbol{y} - B\boldsymbol{w})\right\}$$
(3)

のみであるから、 $(y-Bw)^{\mathsf{T}}(y-Bw)$ を最小にするwが最尤推定量となる。つまり、最小2乗推定量(問3.3の答え) $\hat{w}=(B^{\mathsf{T}}B)^{-1}B^{\mathsf{T}}y$ と一致する。

問3.5

$$\frac{\partial l_{\lambda}(\boldsymbol{\theta})}{\partial \boldsymbol{w}} = -\frac{1}{2\sigma^{2}}(-2B^{\mathsf{T}}\boldsymbol{y} + 2B^{\mathsf{T}}B\boldsymbol{w}) - \lambda K\boldsymbol{w}. \tag{4}$$

これを0とおくと

$$\left(\frac{1}{\sigma^2}B^{\mathsf{T}}B + \lambda K\right)\boldsymbol{w} = \frac{1}{\sigma^2}B^{\mathsf{T}}\boldsymbol{y} \iff \hat{\boldsymbol{w}} = \left(B^{\mathsf{T}}B + \lambda\sigma^2K\right)^{-1}B^{\mathsf{T}}\boldsymbol{y}.$$
 (5)

また,

$$\frac{\partial l_{\lambda}(\boldsymbol{\theta})}{\partial (\sigma^2)} = -\frac{n}{2\sigma^2} + \frac{1}{2(\sigma^2)^2} (\boldsymbol{y} - B\boldsymbol{w})^{\mathsf{T}} (\boldsymbol{y} - B\boldsymbol{w}). \tag{6}$$

これを0とおくと

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{1}{n} (\boldsymbol{y} - B\hat{\boldsymbol{w}})^{\mathsf{T}} (\boldsymbol{y} - B\hat{\boldsymbol{w}}). \tag{7}$$

## 問3.6

wの正則化最小2乗推定量は、ペナルティ項を含めた

$$S_{\gamma}(\boldsymbol{w}) = (\boldsymbol{y} - B\boldsymbol{w})^{\mathsf{T}}(\boldsymbol{y} - B\boldsymbol{w}) + \gamma \boldsymbol{w}^{\mathsf{T}} K \boldsymbol{w}$$
(8)

と表されるので、これをwについて微分して

$$\frac{\partial S_{\gamma}(\boldsymbol{w})}{\partial \boldsymbol{w}} = -2B^{\mathsf{T}}\boldsymbol{y} + 2B^{\mathsf{T}}B\boldsymbol{w} + 2\gamma K\boldsymbol{w} = \boldsymbol{0} \iff \hat{\boldsymbol{w}} = (B^{\mathsf{T}}B + \gamma K)^{-1}B^{\mathsf{T}}\boldsymbol{y}. \tag{9}$$

ここで $\gamma = \lambda \sigma^2$ とおけば、正則化最尤推定量(問3.5の解)に一致する.

### 問3.8

$$z_{ij} = x_{ij} - \bar{x}_{ij}, \tag{10}$$

$$\bar{x}_j = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_{ij},\tag{11}$$

$$\beta_0^* = \beta_0 + \beta_1 \bar{x}_1 + \dots + \beta_p \bar{x}_p \tag{12}$$

とおくと,

$$y_{i} = \beta_{0} + \beta_{1}\bar{x}_{1} + \dots + \beta_{p}\bar{x}_{p} + \beta_{1}(x_{i1} - \bar{x}_{1}) + \dots + \beta_{p}(x_{ip} - \bar{x}_{p}) + \varepsilon_{i} = \beta_{0}^{*} + \beta_{1}z_{i1} + \dots + \beta_{p}z_{ip} + \varepsilon_{i}$$
 (13)

$$\therefore \mathbf{y} = \beta_0^* \mathbf{1} + Z \beta_1 + \varepsilon. \tag{14}$$

また、この2乗誤差と、 $\beta_1$ のノルム正則化誤差を最小化すれば良いので、目的関数は

$$S_{\gamma}(\beta_0^*, \boldsymbol{\beta}_1) = (\boldsymbol{y} - \beta_0^* \mathbf{1} - Z\boldsymbol{\beta}_1)^{\mathsf{T}} (\boldsymbol{y} - \beta_0^* \mathbf{1} - Z\boldsymbol{\beta}_1) + \gamma \boldsymbol{\beta}_1^{\mathsf{T}} \boldsymbol{\beta}_1$$
 (15)

$$= \boldsymbol{y}^{\mathsf{T}} \boldsymbol{y} + \beta_0^{*2} \boldsymbol{1}^{\mathsf{T}} \boldsymbol{1} + \boldsymbol{\beta}_1^{\mathsf{T}} Z^{\mathsf{T}} Z \boldsymbol{\beta}_1 - 2\beta_0^* (\boldsymbol{y} - Z \boldsymbol{\beta}_1)^{\mathsf{T}} \boldsymbol{1} - 2 \boldsymbol{y}^{\mathsf{T}} Z \boldsymbol{\beta}_1 + \gamma \boldsymbol{\beta}_1^{\mathsf{T}} \boldsymbol{\beta}_1.$$
(16)

 $\mathbf{1}^{\mathsf{T}}\mathbf{1} = n$ に注意すると,

$$\frac{\partial S_{\gamma}}{\partial \beta_0^*} = 2n\beta_0^* - 2\left(\sum_{i=1}^n y_i - (Z\beta_1)^\mathsf{T}\mathbf{1}\right). \tag{17}$$

これを0とおくと, $Z^{\mathsf{T}}\mathbf{1} = \mathbf{0}$  より

$$\hat{\beta}_0^* = \frac{1}{n} \left( \sum_{i=1}^n y_i - \beta_1^{\mathsf{T}} Z^{\mathsf{T}} \mathbf{1} \right) = \bar{y}.$$
 (18)

また $\beta_1$ について微分して0とおくと

$$\frac{\partial S_{\gamma}}{\partial \boldsymbol{\beta}_{1}} = 2Z^{\mathsf{T}}Z\boldsymbol{\beta}_{1} + 2\beta_{0}^{*}Z^{\mathsf{T}}\mathbf{1} - 2Z^{\mathsf{T}}\boldsymbol{y} + 2\gamma\boldsymbol{\beta}_{1} = \mathbf{0}.$$
(19)

$$\therefore \hat{\boldsymbol{\beta}}_1 = (Z^\mathsf{T} Z + \gamma I_p)^{-1} Z^\mathsf{T} \boldsymbol{y}. \tag{20}$$