

## 部分空間の上への射影と最小2乗近似

### 最小2乗解

1つの未知数をもつ問題  $ax = b$  の最小2乗解は

$$\bar{x} = \frac{a^T b}{a^T a}$$

である。

幾何学的には、この解は  $a$  を通る直線上の、 $b$  に最も近い点、 $p = \bar{x}a$  と同一

### 3.2.1

```
mean([150,153,150,151])
```

```
ans = 151
```

### 3.2.2

```
clear  
a = [3,4]
```

```
a =  
      3      4
```

```
b = [10,5]
```

```
b =  
     10      5
```

```
dot(a,b)/dot(a,a)
```

```
ans =  
      2
```

### 多変数の最小2乗問題

$$Ax = b$$

この時、誤差ベクトル  $E$  は

$$E = \|Ax - b\|$$

となり、これを最小とする最小2乗解は列空間内の  $b$  にもっとも近い点  $p = A\bar{x}$  の位置を求めることと同義

また、誤差ベクトルはその部分空間に直角でなければならない

まとめると

1. 対象となる部分空間は、 $A$ の列空間である。
2. 誤差ベクトル $b - A\hat{x}$ はその列空間に直交する。
3. つまり、 $b - A\hat{x}$ は $A^T$ の零空間に存在する $\Rightarrow A^T(b - A\hat{x}) = 0$

正規方程式

$$A^T A \hat{x} = A^T b$$

もし、 $A$ の列が線形独立（可逆）ならば、

$$\hat{x} = (A^T A)^{-1} A^T b$$

よって

$$p = A\hat{x} = A(A^T A)^{-1} A^T b$$

### 3.2.3

```
clear
A = [1,0;0,1;1,1]
```

```
A =
     1     0
     0     1
     1     1
```

```
b = [1;1;0]
```

```
b =
     1
     1
     0
```

```
t1 = A'*A
```

```
t1 =
     2     1
     1     2
```

```
t2 = t1^-1 * A'
```

```
t2 =
    2/3    -1/3    1/3
   -1/3    2/3    1/3
```

```
t2 * b
```

```
ans =
    1/3
    1/3
```

```
A = [1;1;1]
```

```
A =  
    1  
    1  
    1
```

```
b = [1;3;5]
```

```
b =  
    1  
    3  
    5
```

```
t1 = A'*A
```

```
t1 =  
    3
```

```
t2 = t1^-1 * A'
```

```
t2 =  
    1/3    1/3    1/3
```

```
t2 * b
```

```
ans =  
    3
```

### 3.2.4

```
clear  
A = [1,0;0,1;1,1]
```

```
A =  
    1    0  
    0    1  
    1    1
```

```
b = [1;3;4]
```

```
b =  
    1  
    3  
    4
```

```
syms u v  
x = [u;v]
```

```
x =  
 $\begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$ 
```

```
norm(A*x-b)^2
```

$$\text{ans} = |u - 1|^2 + |v - 3|^2 + |u + v - 4|^2$$

$$\frac{dE^2}{du} = 4u - 10 + 2v = 0$$

$$\frac{dE^2}{dv} = 4v - 14 + 2u = 0$$

$$u = 1$$

$$v = 3$$

```
T = A'*A
```

$$T = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

```
A'*b
```

$$\text{ans} = \begin{bmatrix} 5 \\ 7 \end{bmatrix}$$

•

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 7 \end{bmatrix}$$

```
p = A * [1;3]
```

$$p = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$p = b$ なので、 $p$ は列空間内に存在する

射影行列

$$P = A(A^T A)^{-1} A^T$$

基本性質

(1)べき等  $P^2 = P$

(2)対称  $P = P^T$

### 3.2.5

$$u1 = [1;1;0]$$

$$u1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$u2 = [1;0;1]$$

$$u2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$b = [0;2;1]$$

$$b = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$A = [u1, u2]$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$P = A(A'A)^{-1}A'$$

$$P = \begin{bmatrix} 2/3 & 1/3 & 1/3 \\ 1/3 & 2/3 & -1/3 \\ 1/3 & -1/3 & 2/3 \end{bmatrix}$$

$$p = P * b$$

$$p = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$pin = b - P * b$$

$$pin = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$x = (A' * A)^{-1} * A' * b$$

$$x =$$

$$\begin{matrix} 1 \\ 0 \end{matrix}$$

### 3.2.6

$$(I - P)^2 = I^2 - IP - PI + P^2 = I - 2P + P^2 = I - P$$

$$(I - P)^T = I^T - P^T = I - P$$

$$P^2 = (P_1 + P_2)^2 = P_1^2 + P_2^2 = P_1 + P_2$$

$$P^T = (P_1 + P_2)^T = P_1^T + P_2^T = P_1 + P_2$$

### 3.2.7

$$\begin{aligned} H^2 &= (I - 2P)^2 \\ &= I - 4P + 4P^2 \\ &= I \end{aligned}$$

### 3.2.8

$$P^2 = (uu^T)^2 = uu^T uu^T = uu^T = P$$

$$P^T = (uu^T)^T = (u^T)^T u^T = uu^T$$

### 3.2.9

$$P \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ y \end{bmatrix}$$

となる射影行列 $P$ を探せばよいので

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 0 \\ y \end{bmatrix} \\ P^2 &= P \\ P^T &= P \end{aligned}$$

データの最小2乗近似

例

$$t = 0, y = 0$$

$$t = 1, y = 1$$

$$t = 3, y = 2$$

$$t = 4, y = 5$$

が与えられた場合の優決定系  $Ax = b$  は

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \\ 1 & 3 \\ 1 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} C \\ D \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 5 \end{bmatrix}$$

$$A^T A = \begin{bmatrix} 4 & 8 \\ 8 & 26 \end{bmatrix}$$

$$(A^T A)^{-1} = \frac{1}{20} \begin{bmatrix} 13 & -4 \\ -4 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\bar{x} = \begin{bmatrix} \bar{C} \\ \bar{D} \end{bmatrix} = (A^T A)^{-1} A^T b = \frac{1}{20} \begin{bmatrix} 13 & -4 \\ -4 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 3 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{2}{10} \\ \frac{11}{10} \end{bmatrix}$$

よってこのデータに対する最良の直線は

$$y = -\frac{2}{10} + \frac{11}{10}t$$

### 3.2.10

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix} [C] = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_m \end{bmatrix}$$

$$(A^T A)^{-1} = \frac{1}{m}$$

$$\frac{1}{m} \begin{bmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_m \end{bmatrix} = \frac{y_1 + \cdots + y_m}{m}$$

### 3.2.11

$$A = [1, -1; 1, 0; 1, 1; 1, 2]$$

$$A =$$

1	-1
1	0
1	1
1	2

```
b = [2;0;-3;-5]
```

```
b =
```

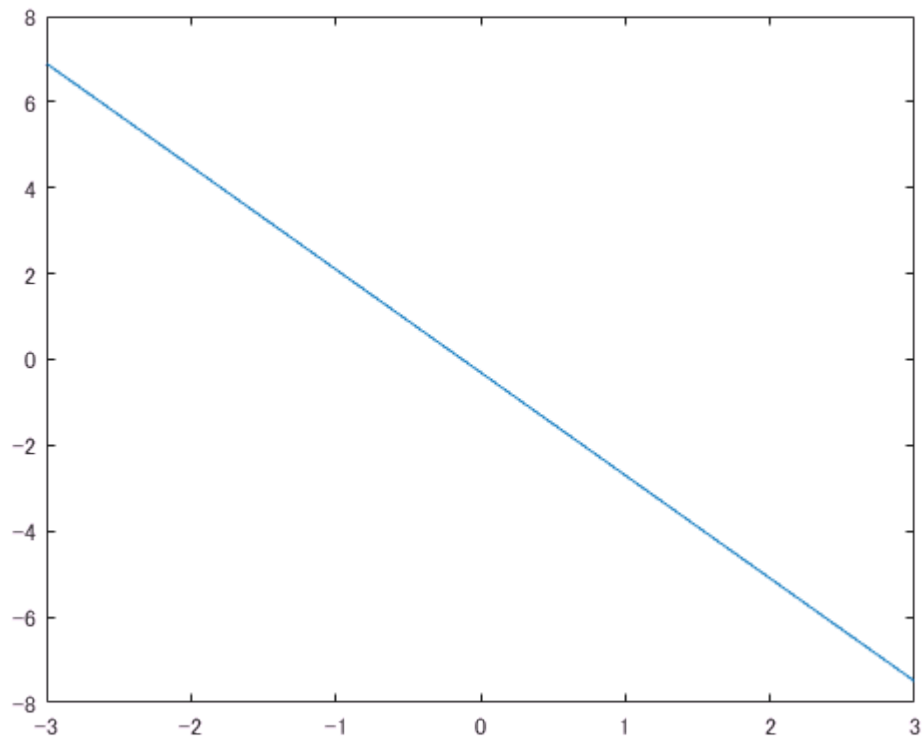
```
2  
0  
-3  
-5
```

```
x = (A'*A)^-1*A'*b
```

```
x =
```

```
-3/10  
-12/5
```

```
t = -3:3;  
y = x(1) + x(2) * t;  
plot(t,y)
```





$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 \end{bmatrix}$$

$$x = \begin{bmatrix} C \\ D \\ E \end{bmatrix}$$

$$b = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ -3 \\ -5 \end{bmatrix}$$