

パターン認識

—最小二乗法と回帰計算—

担当: 和田 俊和

部屋 A513

Email twada@ieee.org

講義資料は<http://wada1.sys.wakayama-u.ac.jp/PR/>

直交関数展開は最小二乗法

最小二乗の問題

- 未知の関数を $f(x)$ とし, $f^*(x) = \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x)$ という形式でこの関数を近似する.
- このとき, 下記の式の値を最小化する c_i を求める問題が最小二乗法である.

$$\int_a^b (f(x) - f^*(x))^2 dx$$

内積の定義

- 次式を $f(x)$ と $g(x)$ の内積と定義する.

$$(f, g) = \int_a^b f(x)g(x)dx$$

- このとき, 最小化する目的値は

$$\begin{aligned} & \int_a^b \left(f(x) - \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x) \right)^2 dx = \| f(x) - \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x) \|^2 \\ & = \left\| f(x) - \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x) \right\|^2 \\ & = \| f(x) \|^2 - 2 \left(f(x), \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x) \right) + \left\| \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x) \right\|^2 \end{aligned}$$

連立方程式の導出1

- これを c_i で偏微分しそれを0と置くことによって次式を得る.

$$\begin{aligned} & \frac{\partial}{\partial c_k} \left\| f(x) - \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x) \right\|^2 \\ &= \frac{\partial}{\partial c_k} \left(\|f(x)\|^2 - 2(f(x), \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x)) + \left\| \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x) \right\|^2 \right) \\ &= -2(f(x), \varphi_k(x)) + 2(\varphi_k(x), \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x)) = 0 \end{aligned}$$

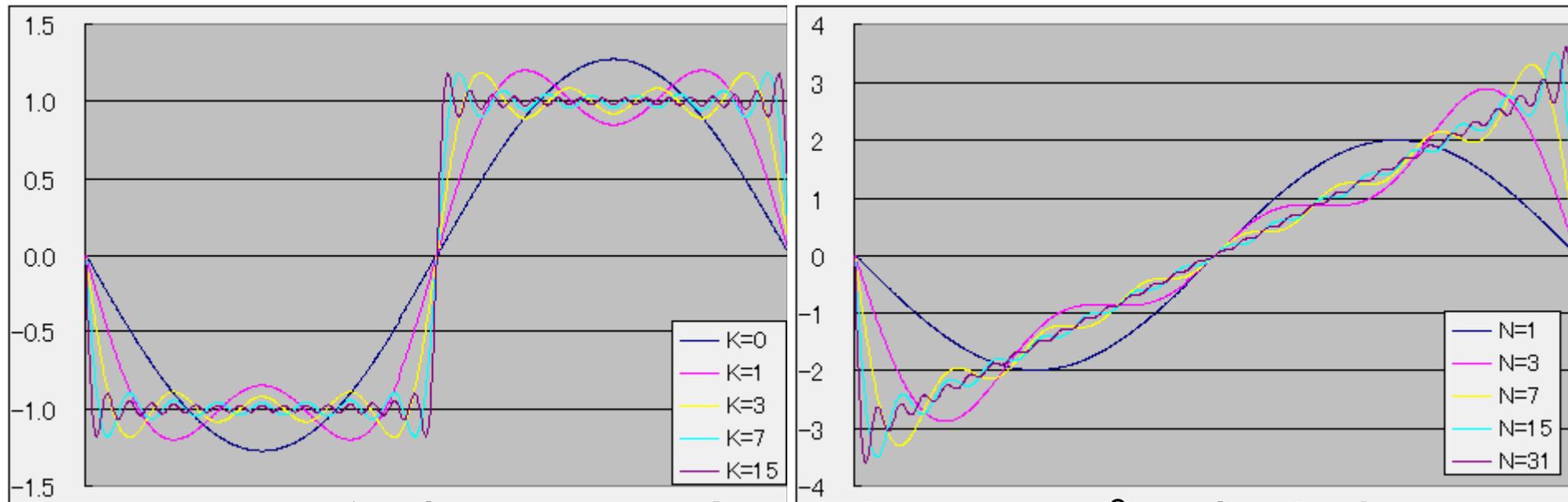
$\varphi(x)$ を正規直交関数に選んだ場合

- この場合,

$$\begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (\varphi_1, f) \\ \vdots \\ (\varphi_N, f) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_N \end{bmatrix}$$

となり, 連立方程式を解かなくてよい.

このことから，直交関数展開は
最小二乗法であると言える



Fourier級数展開で方形波とランプ関数を表現した例. 元の形状に近づいている.

中間まとめ

- ここまでの内容は、任意の x における $f(x)$ の実測値が分かっている場合の最小二乗法であった。
- 実際には、密に実測値が得られることはまれであるため、異なる定式化が用いられる

.

最小二乗の別の定式化

- 未知関数 $f(x)$ のサンプル点を $f(x_1), \dots, f(x_M)$ とし,

$$f^*(x) = \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x)$$

という形式でこの関数を
近似する.

- このとき, 下記の式の値を最小化する c_i を求める問題も最小二乗法である.

$$\sum_{k=1}^M \left(f(x_k) - f^*(x_k) \right)^2$$

解法

- c_i で偏微分して0と置くことで次式を得る.

$$\begin{aligned} & \frac{\partial}{\partial c_n} \sum_{k=1}^M \left(f(x_k) - \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x_k) \right)^2 \\ &= -2 \sum_{k=1}^M f(x_k) \varphi_n(x_k) + 2 \sum_{k=1}^M \varphi_n(x_k) \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(x_k) = 0 \end{aligned}$$

連立方程式へ

- したがって、次式が成り立つ。

$$\sum_{i=1}^N c_i \sum_{k=1}^M \varphi_n(x_k) \varphi_i(x_k) = \sum_{k=1}^M f(x_k) \varphi_n(x_k)$$

- 連立方程式は以下の通り。

$$\begin{bmatrix} \sum_{k=1}^M \varphi_1(x_k) \varphi_1(x_k) & \cdots & \sum_{k=1}^M \varphi_1(x_k) \varphi_N(x_k) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \sum_{k=1}^M \varphi_N(x_k) \varphi_1(x_k) & \cdots & \sum_{k=1}^M \varphi_N(x_k) \varphi_N(x_k) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sum_{k=1}^M f(x_k) \varphi_1(x_k) \\ \vdots \\ \sum_{k=1}^M f(x_k) \varphi_N(x_k) \end{bmatrix}$$

多変量の場合はどうなるか？

- 通常は, x のみがベクトル化されるのが多変量解析と呼ばれる手法である. 本質的に同じ方程式 (ベクトルからスカラーへの写像)

$$\begin{bmatrix} \sum_{k=1}^M \varphi_1(\mathbf{x}_k)\varphi_1(\mathbf{x}_k) & \cdots & \sum_{k=1}^M \varphi_1(\mathbf{x}_k)\varphi_N(\mathbf{x}_k) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \sum_{k=1}^M \varphi_N(\mathbf{x}_k)\varphi_1(\mathbf{x}_k) & \cdots & \sum_{k=1}^M \varphi_N(\mathbf{x}_k)\varphi_N(\mathbf{x}_k) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sum_{k=1}^M f(\mathbf{x}_k)\varphi_1(\mathbf{x}_k) \\ \vdots \\ \sum_{k=1}^M f(\mathbf{x}_k)\varphi_N(\mathbf{x}_k) \end{bmatrix}$$

問題点

- 推定される出力間の関係性を無視している.
- 回避策1: 入出力の直積空間内で主成分分析を行い, 低い次元数の超平面を求める. これが, 回帰平面になる.
 - レポート: これはどんな場合でも最小二乗法と同じであるか?