

数理統計 補助資料 ～多変量解析のための固有値分解～

2024年度2学期： 月曜1限, 水曜3限
担当教員： 石垣 司

1

複数の変数から発生したデータを利用して、変数間の関係性を分析する手法の総称

- 可視化: データが含む情報を効率的に提示する手段
- 予測・分類: 未知データの予測や分類
- 仮説検証: データと計量モデルを用いて仮説の正しさを検証
- 発見: データ中に存在する(かもしれない)パターンを発見



本授業で扱う手法

- 線形重回帰分析, 主成分分析, 線形判別分析, ペイジアンネットワークなど

2

復習: 固有値と固有ベクトル

固有値問題

- $N \times N$ の正方行列 A に対して, 方向を変化させないベクトルの組 $\{p_1, \dots, p_N\}$ とスカラーの組 $\{\lambda_1, \dots, \lambda_N\}$

$$Ap_i = \lambda_i p_i$$

を求める問題

- λ_i を A の固有値, p_i を λ_i に対する固有ベクトルと呼ぶ

固有方程式 $|A - \lambda I| = 0$ の解は固有値となる

- 固有値が求まれば, それに対応する固有ベクトルも求まる

問題: 次の行列の固有値と固有ベクトルを求めなさい

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 2 \end{bmatrix}$$

3

2次形式と行列による表現

2次形式: 変数の2次の項のみで構成される多項式

- M 個の変数: $x = [x_1 \dots x_M]^T$
- $M \times M$ 個の係数: $A = \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1M} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{M1} & \dots & a_{MM} \end{bmatrix}$
- 多項式による表現: $f(x_1, \dots, x_M) = \sum_{i=1}^M \sum_{j=1}^M a_{ij} x_i x_j = a_{11}x_1^2 + \dots + a_{MM}x_M^2 + \dots + 2a_{12}x_1x_2 + \dots + 2a_{(M-1)M}x_{M-1}x_M$
- 例: $f(x, y) = ax^2 + 2bxy + cy^2$

2次形式の行列表現 $x^T Ax$

$$f(x, y) = ax^2 + 2bxy + cy^2 = \begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ b & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = x^T Ax$$

4

対称行列と2次形式

対称行列: $A = A^T$ を満たす正方行列

- 例: $A = \begin{bmatrix} x & a & b \\ a & y & c \\ b & c & z \end{bmatrix}$

- 特に, $A \in \mathbb{R}^{M \times M}$ のとき実対称行列とよぶ

定理: 行列 A を実対称行列とすると任意の2次形式は $f(x) = x^T A x$ と表現でき, その実対称行列 A はただ1つに定まる

定理: 実対称行列の異なる固有値に対する固有ベクトルは直交する

5

2次形式と行列の定値性

零ベクトル以外の任意の x について次の条件を満たすとき, 対称行列 A を次のように呼ぶ

- $x^T A x > 0$ のとき, A は正定値行列
- $x^T A x \geq 0$ のとき, A は半正定値行列
- $x^T A x \leq 0$ のとき, A は半負定値行列
- $x^T A x < 0$ のとき, A は負定値行列

定理: 対称行列 A が半正定値行列のとき, A のすべての固有値は非負の値をとる

- 正定値行列のときは, すべての固有値は正の値
- 半負定値行列のときは, すべての固有値は非正の値
- 負定値行列のときは, すべての固有値は負の値

6

制約付き最適化問題の性質

制約無し最適化問題の解との関係

制約付き最大化問題の解 $f(a_1, \dots, a_N)$

制約無し最大化問題の解 $f(b_1, \dots, b_N)$

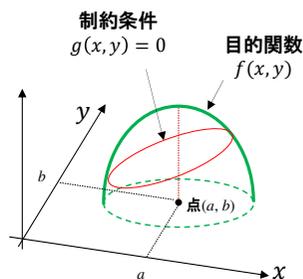
- $f(a_1, \dots, a_N) \leq f(b_1, \dots, b_N)$

具体例

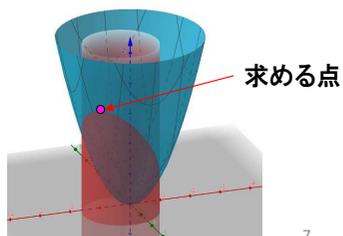
- $\max_{x,y} x^2 + y^2$

- s. t. $x^2 + y^2 - x - y - 1 = 0$

制約無しの場合 $x^2 + y^2$ の最大化は ∞
制約付きの場合は解あり



制約付き最適化問題では点 (a,b) が最適点ではない



7

ラグランジュ未定乗数法

目的関数 $f(x_1, \dots, x_N)$

制約条件 $g(x_1, \dots, x_N) = 0$

ラグランジュ関数 $L = f(x_1, \dots, x_N) - \lambda g(x_1, \dots, x_N)$

- ラグランジュ乗数: $\lambda \in \mathbb{R}$
- f, g は一階微分可能
- $\frac{\partial L(a_1, \dots, a_N)}{\partial x_i}$ は L を x_i で偏微分し, その後 (a_1, \dots, a_N) を代入を表記

制約条件を満たす $f(x_1, \dots, x_N)$ が点 (a_1, \dots, a_N) で極値をとり, かつ, $\left[\frac{\partial g(a_1, \dots, a_N)}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial g(a_1, \dots, a_N)}{\partial x_N} \right]^T \neq 0$ ならば

$$\Rightarrow \frac{\partial L(a_1, \dots, a_N)}{\partial x_1} = \dots = \frac{\partial L(a_1, \dots, a_N)}{\partial x_N} = \frac{\partial L(a_1, \dots, a_N)}{\partial \lambda} = 0$$

$f(x_1, \dots, x_N)$ が制約条件の下で極値となるための必要条件

8

2次形式の最適化問題と固有値問題

目的関数が2次形式の制約付き最適化問題

目的関数 $x^T Ax$

制約条件 $x^T x = 1$

- 固有値問題に帰着する check!

定理: A が半正定値対称行列のとき、最も大きな(小さな)値をもつ固有値に対する固有ベクトルが $x^T Ax$ を最大(最小)とし、その固有値の値は $x^T Ax$ に一致する

分散共分散行列

分散共分散行列 V

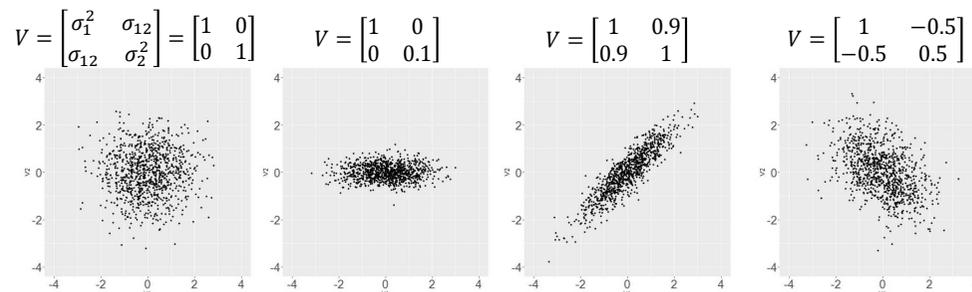
#メモ 図のデータは分散共分散行列 V の多変量正規分布から1000個の乱数を発生

- x_1, \dots, x_M を確率変数, 期待値を E で表すとき、

$$V = \begin{bmatrix} E[(x_1 - E[x_1])(x_1 - E[x_1])] & \dots & E[(x_M - E[x_M])(x_1 - E[x_1])] \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ E[(x_M - E[x_M])(x_1 - E[x_1])] & \dots & E[(x_M - E[x_M])(x_M - E[x_M])] \end{bmatrix}$$

対角成分は各 x_i の分散(σ_i^2)

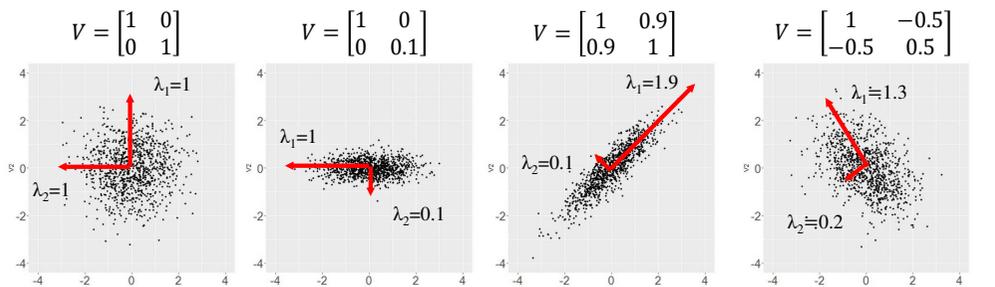
対角成分以外の要素は各 x_i と x_j の共分散(σ_{ij})(変数間の線形関係の強さを表す)



分散共分散行列と固有値問題

分散共分散行列 V は半正定値対称行列

- 各固有ベクトルは直交する



$p_1 = k \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, p_2 = k \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \end{bmatrix}$ $p_1 = k \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \end{bmatrix}, p_2 = k \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ $p_1 = k \begin{bmatrix} 0.7 \\ 0.7 \end{bmatrix}, p_2 = k \begin{bmatrix} -0.7 \\ 0.7 \end{bmatrix}$ $p_1 = k \begin{bmatrix} -0.85 \\ 0.53 \end{bmatrix}, p_2 = k \begin{bmatrix} -0.53 \\ -0.85 \end{bmatrix}$

- V の最大固有値に対応する固有ベクトルは、データと直線のズレの2乗の期待値を最小にする直線と同じ方向を向く

演習問題

1. 対称行列 $A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$ に関する次の2次形式の制約付き最適化問題を解き、 $x^T Ax$ を最大化するベクトル x_1 と最小化するベクトル x_2 をそれぞれ求めなさい。

- 目的関数 $x^T Ax$
- 制約条件 $x^T x = 1$