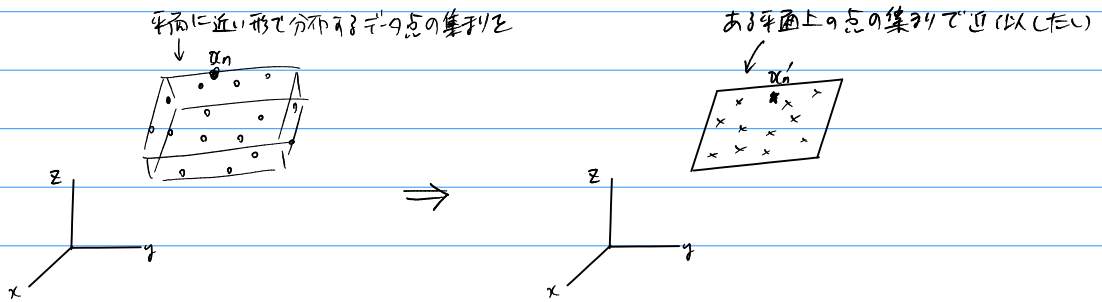


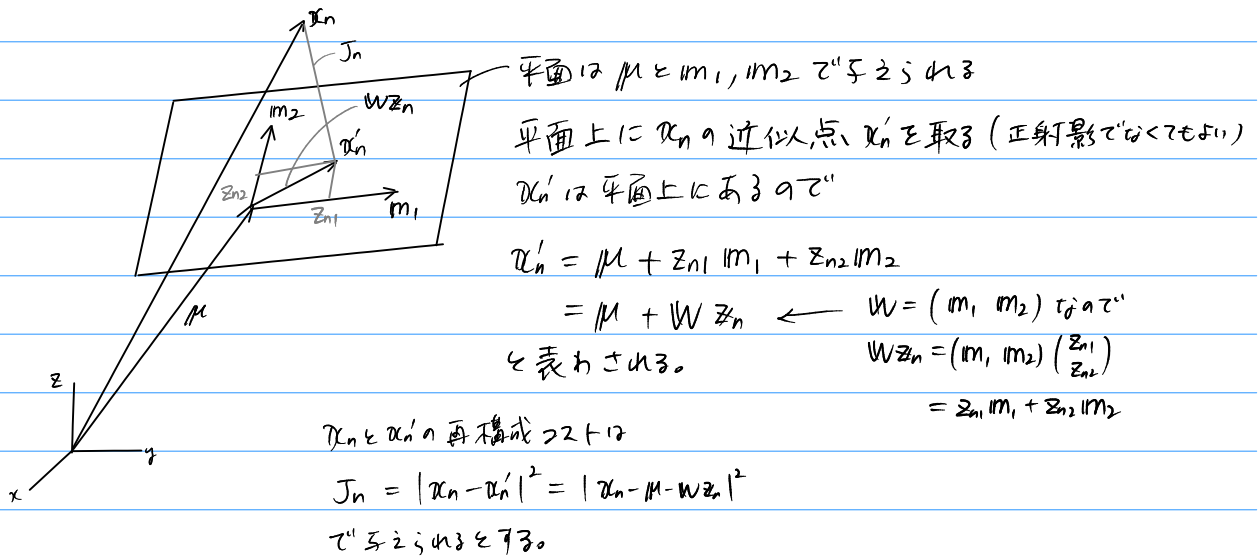
12.17

$D=3, M=2$ のときの状況



3次元データ \Rightarrow 2次元データに近似する

点 x_n についての近似はこんな感じに存在



(μ, W, z_n の推定方法)

① x_n, z_n の分布を考へて最尤推定で $\mu, W, E[z_n]$ を推定する。

最尤推定を EM アルゴリズムで実行する。 \Rightarrow 12.2.2 節

② x_n, z_n の分布は考へない。全データ点のトータルの再構成コストを最小にするように μ, W, z_n を推定する。 \Rightarrow この問題

(向題文の「...と同様の表現に導くことを示せ」というのは
 μ について最小化した J を示せということ。)

(反復法で J の最小解を得る)

J の最小解は

$$\begin{cases} \frac{\partial J}{\partial \mu} = 0 \\ \frac{\partial J}{\partial W} = 0 \\ \frac{\partial J}{\partial z_n} = 0 \quad (n=1 \sim N) \end{cases}$$

という連立方程式で与えられる。

直接連立方程式を解いてもいいが、問題文はこれを反復法で解くことを示唆している。

反復法の手順は

- (1) W, z_n を反復の前の値 W^{old}, z_n^{old} に固定して $\frac{\partial J}{\partial \mu} = 0$ とする μ^{new} を求める
- (2) μ を μ^{new} に固定し、 W を W^{old} 、 z_{i+1} を z_i^{old} に固定して $\frac{\partial J}{\partial z_n} = 0$ とする z_n^{new} を求める
- (3) μ を μ^{new} に固定し、 z_n を z_n^{old} に固定して $\frac{\partial J}{\partial W} = 0$ とする W^{new} を求める
- (4) μ, W, z_n が収束するまで (1)~(3) を反復する。

とやる。 μ についてはヤコビ法、 W, z_n についてはガウス・ザイデル法の対称な反復になっている。この変則の対称性が見えるが、この対称な反復にすると

問題で要求されている (12.58), (12.59) と似た更新式を導くことができる。

(収束値が解になっていること)

収束したとき $W^{old} = W^{new}, z_n^{old} = z_n^{new}$ とする

$$\left(\frac{\partial J}{\partial \mu}\right)_{\mu^{new}, W^{new}, z_n^{new}} = 0, \left(\frac{\partial J}{\partial W}\right)_{\mu^{new}, W^{new}, z_n^{new}} = 0, \left(\frac{\partial J}{\partial z_n}\right)_{\mu^{new}, W^{new}, z_n^{new}} = 0 \quad (n=1 \sim N)$$

が成立するから、収束値は元の連立方程式の解になっている。

(収束するかどうか)

ヤコビ法とザイデル法の混じった対称なピコリスミタで

J が μ, W, z_n について凸関数ならば収束すると思われる。(証明は?)

(μ の更新式)

$$J = \sum_{n=1}^N \|x_n - \mu - w z_n\|^2 \dots (12.95)$$

より

$$J = \sum_{n=1}^N (x_n - \mu - w z_n)^T (x_n - \mu - w z_n)$$

$$= \sum_{n=1}^N (x_n^T x_n - x_n^T \mu - x_n^T w z_n - \mu^T x_n + \mu^T \mu + \mu^T w z_n - z_n^T w^T x_n + z_n^T w^T \mu + z_n^T w^T w z_n)$$

これを

$$0 = \frac{\partial J}{\partial \mu} = \sum_{n=1}^N \{-x_n - x_n + 2\mu + (w z_n) + w z_n\}$$

$$= \sum_{n=1}^N \{-2x_n + 2\mu + 2w z_n\}$$

• (C.14) $\frac{\partial x^T a}{\partial x} = \frac{\partial a^T x}{\partial x} = a$
 • 上の chain rule
 $u = u(x), v = v(x) \text{ なら}$
 $\frac{\partial u^T v}{\partial x} = \frac{\partial u}{\partial x} u + \frac{\partial v}{\partial x} v$ (denominator layout)
 $\frac{\partial x^T x}{\partial x} = 2x$ (denominator layout)

よって、 μ の更新式は

$$\mu^{new} = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^N (x_n - w z_n)$$

$$\therefore \mu^{new} = \bar{x} - w \bar{z}$$

② (C.18) は i, j が $1, \dots, m$ である
 $\times \left(\frac{\partial a}{\partial b}\right)_{ij} = \frac{\partial a_i}{\partial b_j}$ (分子だけ)
 $\circ \left(\frac{\partial a}{\partial b}\right)_{ij} = \frac{\partial a_j}{\partial b_i}$ (分母だけ)
 上の式が分母だけだと m, n だと

とわかる。ただし右辺の w, \bar{z} は反復の前回値である。 μ^{new} を (12.95) に代入して

$$J_{\mu^{new}} = \sum_{n=1}^N \|x_n - (\bar{x} - w \bar{z}) - w z_n\|^2$$

$$= \sum_{n=1}^N \|(x_n - \bar{x}) - w(z_n - \bar{z})\|^2$$

を得る。

(z_n の更新式)

z_n の更新値 z_n^{new} は $\mu = \mu^{new}$ のときの J を最小にする z_n である。

$$0 = \frac{\partial J}{\partial z_n} = \frac{\partial}{\partial z_n} \sum_{i=1}^N \|x_i - \mu - Wz_i\|^2$$

$$= \frac{\partial}{\partial z_n} \|x_n - \mu - Wz_n\|^2 = \frac{\partial}{\partial z_n} (x_n - \mu - Wz_n)^T (x_n - \mu - Wz_n)$$

$$= \frac{\partial}{\partial z_n} \{ (x_n - \mu)^T (x_n - \mu) - 2 (Wz_n)^T (x_n - \mu) + (Wz_n)^T (Wz_n) \}$$

$$= -2 W^T (x_n - \mu) + 2 W^T W z_n \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial z_n^T W^T (x_n - \mu)}{\partial z_n} = W^T (x_n - \mu) \leftarrow (C.19) F1 \\ \frac{\partial z_n^T W^T W z_n}{\partial z_n} = \frac{\partial \text{Tr}(z_n^T W^T W z_n)}{\partial z_n} \leftarrow \text{Tr} \text{の性質} \end{array} \right.$$

よって

$$W^T W z_n = W^T (x_n - \mu)$$

ここで、 $\mu = \mu^{new} = \bar{x} - W\bar{z}$ とすると

$$W^T W z_n = W^T (x_n - \bar{x} + W\bar{z})$$

$$\therefore W^T W (z_n - \bar{z}) = W^T (x_n - \bar{x})$$

よって z_n の更新式は

$$(z_n - \bar{z})^{new} = (W^T W)^{-1} W^T (x_n - \bar{x})$$

と表す。ただし

$$(z_n - \bar{z})^{new} = z_n^{new} - \bar{z}^{new}$$

$$\bar{z}^{new} = \frac{1}{N} \left(z_n^{new} + \sum_{i=1, i \neq n}^N z_i \right)$$

であるが、反復計算において z_n , \bar{z} を個別に扱うことはなく必ず $(z_n - \bar{z})$ の形で処理される。

また式中の $z_{i \neq n}$, W は反復の前回値である。

$n=1 \sim N$ について \mathbb{R}^N での行列表記にすると

$$\begin{aligned} (\mathbf{z}_1 - \bar{\mathbf{z}})^{new} \cdots (\mathbf{z}_N - \bar{\mathbf{z}})^{new} &= ((\mathbf{W}^T \mathbf{W})^{-1} \mathbf{W}^T (\mathbf{x}_1 - \bar{\mathbf{x}}) \cdots (\mathbf{W}^T \mathbf{W})^{-1} \mathbf{W}^T (\mathbf{x}_N - \bar{\mathbf{x}})) \\ &= (\mathbf{W}^T \mathbf{W})^{-1} \mathbf{W}^T ((\mathbf{x}_1 - \bar{\mathbf{x}}) \cdots (\mathbf{x}_N - \bar{\mathbf{x}})) \end{aligned}$$

ここで

$$\mathbf{\Omega} = ((\mathbf{z}_1 - \bar{\mathbf{z}}) \cdots (\mathbf{z}_N - \bar{\mathbf{z}})), \quad \tilde{\mathbf{X}} = \begin{pmatrix} (\mathbf{x}_1 - \bar{\mathbf{x}})^T \\ \vdots \\ (\mathbf{x}_N - \bar{\mathbf{x}})^T \end{pmatrix}$$

とすると

$$\mathbf{\Omega}^{new} = (\mathbf{W}^T \mathbf{W})^{-1} \mathbf{W}^T \tilde{\mathbf{X}}^T$$

とすると、ここで $\mathbf{\Omega}^{new}$ は $\mathbf{\Omega}$ の $(\mathbf{z}_n - \bar{\mathbf{z}})$ を $(\mathbf{z}_n - \bar{\mathbf{z}})^{new}$ にしたものである。

これは、(2.58) で $E[\mathbf{z}_n]$ を $(\mathbf{z}_n - \bar{\mathbf{z}})^{new}$ に置き換えたものが図中に示されている。

(Wの更新式)

Wの更新値 W^{new} は $\mu = \mu^{new}$ のときの J を最小にする W である。

$$0 = \frac{\partial J}{\partial W} = \frac{\partial}{\partial W} \sum_{i=1}^N \|x_i - \mu - Wz_i\|^2$$

$$= \sum_{i=1}^N \frac{\partial}{\partial W} (x_i - \mu - Wz_i)^T (x_i - \mu - Wz_i)$$

$$= \sum_{i=1}^N \frac{\partial}{\partial W} \{ (x_i - \mu)^T (x_i - \mu) - 2(Wz_i)^T (x_i - \mu) + (Wz_i)^T (Wz_i) \}$$

$$= \sum_{i=1}^N \{ -2(x_i - \mu) z_i^T + 2Wz_i z_i^T \}$$

$$\frac{\partial}{\partial W} z_i^T W^T (x_i - \mu) = \frac{\partial}{\partial W} \text{Tr}(z_i^T W^T (x_i - \mu)) \leftarrow \text{Tr} \rightarrow \text{Tr}$$

$$= \frac{\partial}{\partial W} \text{Tr}(W^T (x_i - \mu) z_i^T) \leftarrow (C.9)$$

$$= (x_i - \mu) z_i^T \leftarrow (C.25)$$

$$\frac{\partial}{\partial W} z_i^T W^T W z_i = \frac{\partial}{\partial W} \text{Tr}(z_i^T W^T W z_i) \leftarrow \text{Tr} \rightarrow \text{Tr}$$

$$= \frac{\partial}{\partial W} \text{Tr}(W z_i z_i^T W^T) \leftarrow (C.9)$$

$$= W(z_i z_i^T + (z_i z_i^T)^T) \leftarrow (C.27)$$

$$= 2Wz_i z_i^T$$

よって

$$W \sum_{n=1}^N z_n z_n^T = \sum_{n=1}^N (x_n - \mu) z_n^T$$

ここで、 $\mu = \mu^{new} = \bar{x} - W\bar{z}$ とすると

$$W \sum_{n=1}^N z_n z_n^T = \sum_{n=1}^N (x_n - \bar{x} + W\bar{z}) z_n^T$$

$$\therefore W \sum_{n=1}^N (z_n - \bar{z}) z_n^T = \sum_{n=1}^N (x_n - \bar{x}) z_n^T$$

よって

$$W \left\{ \sum_{n=1}^N (z_n - \bar{z}) z_n^T - \sum_{n=1}^N (z_n - \bar{z}) \bar{z}^T \right\} = \sum_{n=1}^N (x_n - \bar{x}) z_n^T - \sum_{n=1}^N (x_n - \bar{x}) \bar{z}^T$$

$$\sum_{n=1}^N (z_n - \bar{z}) \bar{z}^T = \left(\sum_{n=1}^N z_n \right) \bar{z}^T - N \bar{z} \bar{z}^T$$

$$= N \bar{z} \bar{z}^T - N \bar{z} \bar{z}^T$$

$$= 0$$

$$\therefore W \left\{ \sum_{n=1}^N (z_n - \bar{z}) (z_n - \bar{z})^T \right\} = \sum_{n=1}^N (x_n - \bar{x}) (z_n - \bar{z})^T$$

$$\sum_{n=1}^N (x_n - \bar{x}) \bar{z}^T = \left(\sum_{n=1}^N x_n \right) \bar{z}^T - N \bar{x} \bar{z}^T$$

$$= N \bar{x} \bar{z}^T - N \bar{x} \bar{z}^T$$

$$= 0$$

これより W の更新式は

$$W^{new} = \left\{ \sum_{n=1}^N (x_n - \bar{x}) (z_n - \bar{z})^T \right\} \left\{ \sum_{n=1}^N (z_n - \bar{z}) (z_n - \bar{z})^T \right\}^{-1}$$

となる。ただし右辺の z_n, \bar{z} は反復の前回値である。

右辺の $\{ \dots \}$ の中は行列の形で表わせば

$$W^{new} = \left\{ \begin{pmatrix} (x_1 - \bar{x}) & \dots & (x_N - \bar{x}) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} (z_1 - \bar{z})^T \\ \vdots \\ (z_N - \bar{z})^T \end{pmatrix} \right\} \left\{ \begin{pmatrix} (z_1 - \bar{z}) & \dots & (z_N - \bar{z}) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} (z_1 - \bar{z})^T \\ \vdots \\ (z_N - \bar{z})^T \end{pmatrix} \right\}^{-1}$$

なので上記 Ω, \tilde{X} を使えば

$$W^{new} = \tilde{X}^T \Omega (\Omega \Omega^T)^{-1}$$

となる。これは、(2.54) で $E[z_n]$ を $z_n - \bar{z}$ に置き換えたものと同じになっている。

(更新値の与え方について)

z_n の更新値を $\frac{\partial J}{\partial z_n} = 0$ と与えた z_n の $\mu = \mu^{new}$ の値としたが、

これは $\frac{\partial J}{\partial z_n} = 0$ と $\mu = \mu^{new}(z_n, W)$ の交点を更新値としたことになり、

他にも $\mu = \mu^{new}(z_n, W)$ 空間において $\frac{\partial J}{\partial z_n} = 0$ と与えた z_n を探索しこれに z_n を更新とすることもできる。

この場合 z_n の偏微分に対して μ^{new} と z_n は独立ではなくなる。

W についても同様

この F の更新値であっても収束値は元の方程式の解になっていると思われ、

$\mu = \mu^{new}(z_n, W)$ 空間に解が入ることから、これは収束しなくなると思われ、