

PRML 演習 2.19

@daimatz

(演習 2.19) 固有ベクトルの方程式について (2.45) が成立する実対称行列 Σ は, 固有値を係数とする固有ベクトルで展開した, (2.48) の形で表せることを示せ. 同様に, 逆行列 Σ^{-1} は (2.49) の形で表現できることを示せ.

行列

$$\mathbf{U} = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_D)$$

および

$$\mathbf{\Lambda} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_D \end{pmatrix}$$

を用いて, (2.48) の右辺は

$$\sum_{i=1}^D \lambda_i \mathbf{u}_i \mathbf{u}_i^T = \mathbf{U} \mathbf{\Lambda} \mathbf{U}^T \quad (= \mathbf{P} \text{とおく})$$

と表せる. (2.46), (2.47) より

$$\mathbf{U}^T \mathbf{U} = \begin{pmatrix} \mathbf{u}_1^T \\ \vdots \\ \mathbf{u}_D^T \end{pmatrix} (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_D) = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \ddots & \\ & & 1 \end{pmatrix} = I \quad (\text{単位行列})$$

(つまり $\mathbf{U}^{-1} = \mathbf{U}^T$) となるので, \mathbf{P} を用いて

$$\mathbf{U}^T \mathbf{P} \mathbf{U} = \mathbf{U}^T \mathbf{U} \mathbf{\Lambda} \mathbf{U}^T \mathbf{U} = \mathbf{\Lambda}$$

である. また (2.45) より

$$\Sigma(\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_D) = (\lambda_1 \mathbf{u}_1, \dots, \lambda_D \mathbf{u}_D)$$

なので

$$\begin{aligned} \mathbf{U}^T \Sigma \mathbf{U} &= \mathbf{U}^T (\lambda_1 \mathbf{u}_1, \dots, \lambda_D \mathbf{u}_D) \\ &= \begin{pmatrix} \mathbf{u}_1 \\ \vdots \\ \mathbf{u}_D \end{pmatrix} (\lambda_1 \mathbf{u}_1, \dots, \lambda_D \mathbf{u}_D) \\ &= \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_D \end{pmatrix} \\ &= \mathbf{\Lambda} \end{aligned}$$

となる. よって

$$\mathbf{U}^T \mathbf{P} \mathbf{U} = \mathbf{U}^T \Sigma \mathbf{U}$$

である．この等式の左から $(\mathbf{U}^T)^{-1}$ ($= \mathbf{U}$) を，右から \mathbf{U}^{-1} をかけることによって $\mathbf{P} = \mathbf{\Sigma}$ が導かれる．
また $\mathbf{U}^T \mathbf{\Sigma} \mathbf{U} = \mathbf{\Lambda}$ より

$$\mathbf{\Sigma}^{-1} = (\mathbf{U} \mathbf{\Lambda} \mathbf{U}^T)^{-1} = (\mathbf{U}^T)^{-1} \mathbf{\Lambda}^{-1} \mathbf{U}^{-1} = \mathbf{U} \mathbf{\Lambda}^{-1} \mathbf{U}^T$$

ここで

$$\mathbf{\Lambda}^{-1} = \begin{pmatrix} 1/\lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & 1/\lambda_D \end{pmatrix}$$

であるから，

$$\mathbf{\Sigma}^{-1} = \mathbf{U} \mathbf{\Lambda}^{-1} \mathbf{U}^T = \sum_{i=1}^D \frac{1}{\lambda_i} \mathbf{u}_i \mathbf{u}_i^T$$

と表せる．