

最小二乗法の今と昔

--最小二乗法の歴史と新しい反復解法--

速水 謙 (情報学プリンシプル研究系)

Yin Jun-Feng (Tongji University)

あらまし

- 最小二乗法とは？
- 最小二乗法の発見
- 最小二乗法の応用
- 最小二乗問題の反復解法

最小二乗法とは？

連立一次方程式

$$\begin{cases} 2x + 3y = 5 \cdots (1) \\ 3x - y = 2 \cdots (2) \end{cases}$$

連立一次方程式の解法

$$\begin{cases} 2x + 3y = 5 \cdots (1) \\ 3x - y = 2 \cdots (2) \end{cases}$$

(ガウス) の消去法



連立一次方程式の解法

$$\begin{cases} 2x + 3y = 5 \cdots (1) \\ 3x - y = 2 \cdots (2) \end{cases}$$

(ガウス)の消去法



解 $x = 1, y = 1$

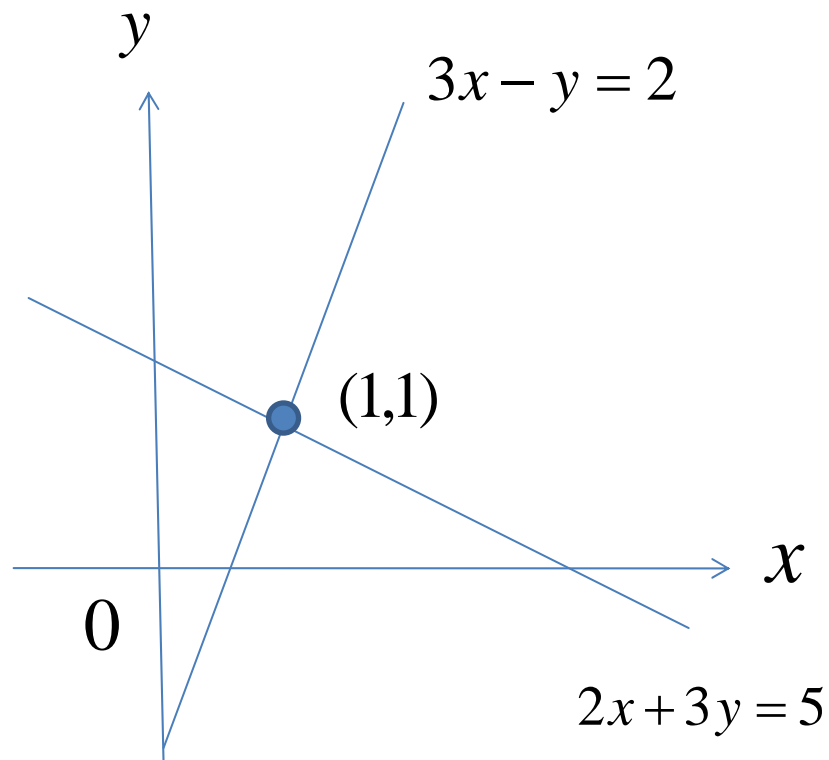
連立一次方程式の幾何学的解釈

$$\begin{cases} 2x + 3y = 5 \cdots (1) \\ 3x - y = 2 \cdots (2) \end{cases}$$

(ガウスの)消去法



解 $x = 1, y = 1$



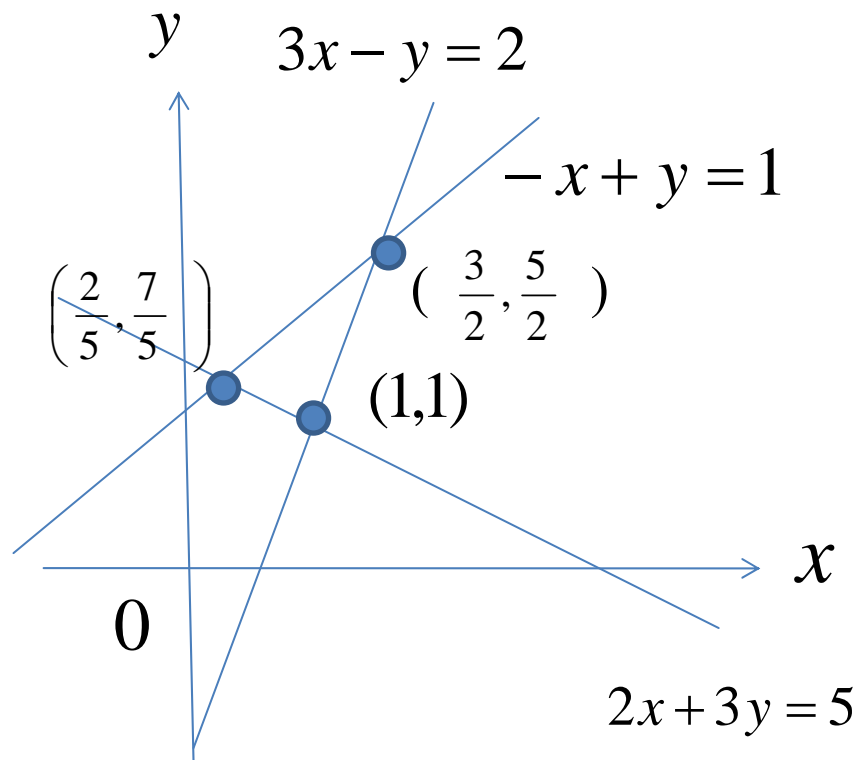
未知数の個数よりも式の数が多い場合は？

$$\begin{cases} 2x + 3y = 5 \cdots (1) \\ 3x - y = 2 \cdots (2) \\ -x + y = 1 \cdots (3) \end{cases}$$

未知数の個数よりも式の数が多い場合は？

$$\begin{cases} 2x + 3y = 5 \cdots (1) \\ 3x - y = 2 \cdots (2) \\ -x + y = 1 \cdots (3) \end{cases}$$

解は存在しない



最小二乗法

$$\begin{cases} 2x + 3y = 5 \cdots (1) \\ 3x - y = 2 \cdots (2) \\ -x + y = 1 \cdots (3) \end{cases}$$

残差の二乗を最小化

$$(2x + 3y - 5)^2 + (3x - 3y - 2)^2 + (-x + y - 1)^2$$



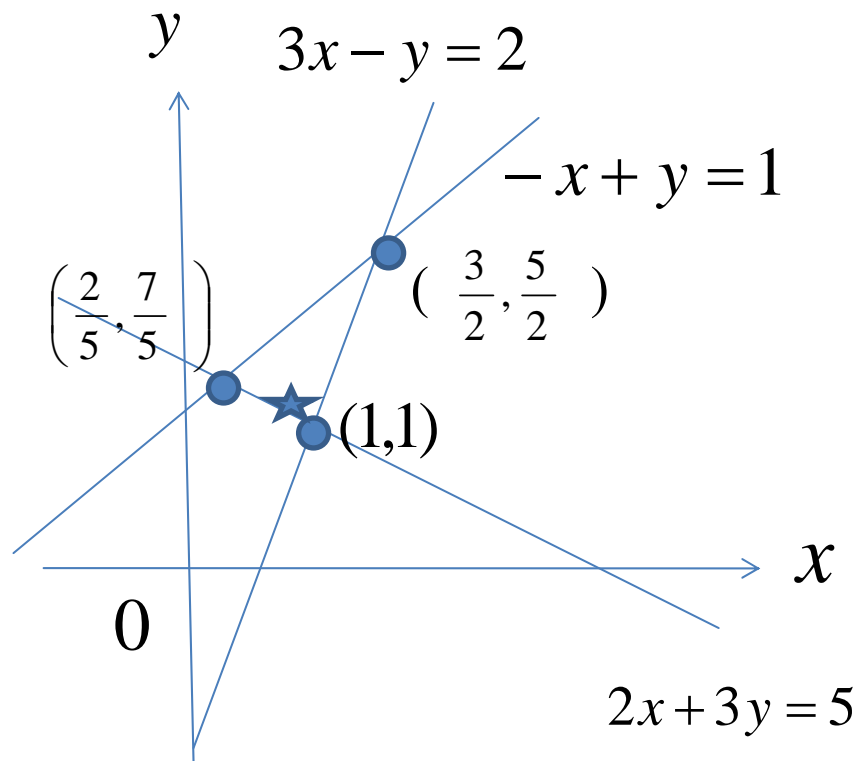
最小化

最小二乘解

$$\begin{cases} 2x + 3y = 5 \cdots (1) \\ 3x - y = 2 \cdots (2) \\ -x + y = 1 \cdots (3) \end{cases}$$

最小二乘解 ★

$$\left(\frac{137}{150}, \frac{83}{75} \right) \cong (0.913, 1.11)$$



最小二乗解の求め方

$$f(x, y) = (2x + 3y - 5)^2 + (3x - 3y - 2)^2 + (-x + y - 1)^2 \text{ が最小}$$



$$\frac{\partial f}{\partial x} = 0 \iff 14x + 2y = 5$$

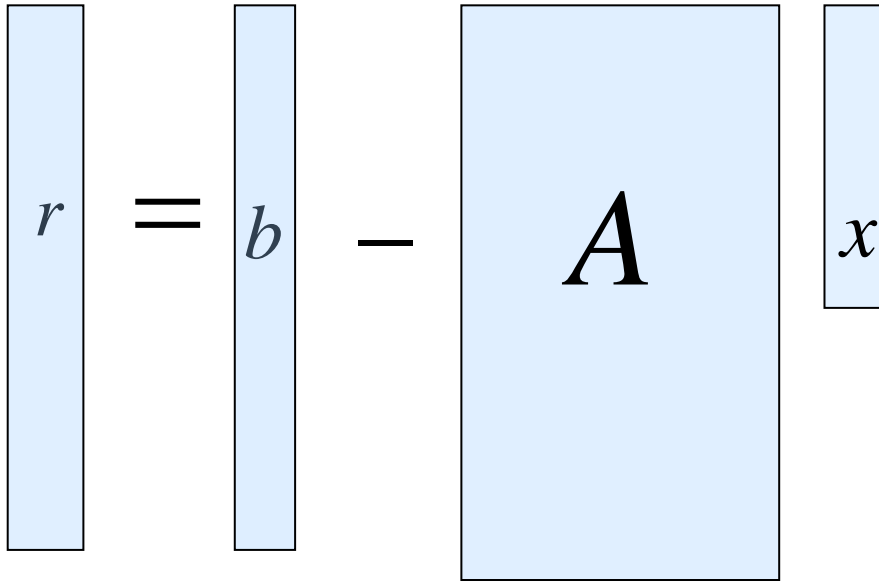
$$\frac{\partial f}{\partial y} = 0 \iff 2x + 11y = 14$$



最小二乗解

$$(x, y) = \left(\frac{137}{150}, \frac{83}{75} \right) \cong (0.913, 1.11)$$

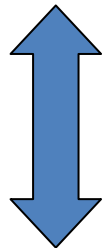
一般には



A diagram illustrating the least squares problem. It shows a vertical light blue rectangle labeled r on the left, followed by an equals sign, another vertical light blue rectangle labeled b , a minus sign, a larger vertical light blue rectangle labeled A , and finally a vertical light blue rectangle labeled x on the right.

$$r = b - Ax$$

$\|r\|_2^2 = r^T r$ の最小化 (最小二乗問題)



正規方程式 (連立一次方程式)

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



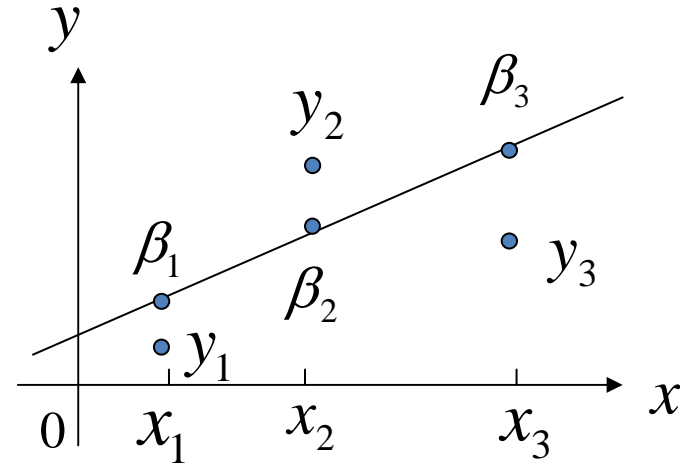
最小二乘解： $x = (A^T A)^{-1} A^T b$

なぜ二乗か？

$\beta_i = ax_i + b$, 観測値 y_i

確率

$$P(0 \leq y_i - \beta_i \leq \Delta y) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(y_i - \beta_i)^2}{2\sigma^2}} \Delta y$$



同時確率

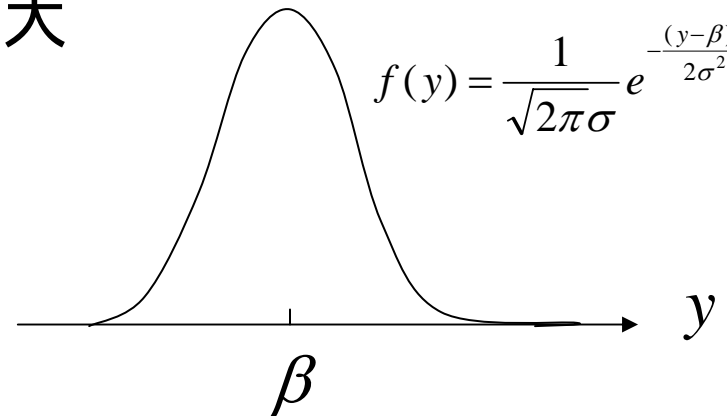
$$\left(\frac{\Delta y}{\sqrt{2\pi}\sigma}\right)^3 \prod_{i=1}^3 e^{-\frac{(y_i - \beta_i)^2}{2\sigma^2}} = \left(\frac{\Delta y}{\sqrt{2\pi}\sigma}\right)^3 e^{-\frac{\sum_{i=1}^3 (y_i - \beta_i)^2}{2\sigma^2}} \rightarrow \text{最大}$$



$$\sum_{i=1}^3 (y_i - \beta_i)^2 \rightarrow \text{最小}$$

ガウス分布

$$f(y) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(y - \beta)^2}{2\sigma^2}}$$



最小二乗法の応用

実験、観測データの解析

$$ax_1 + b = y_1 + \varepsilon_1$$

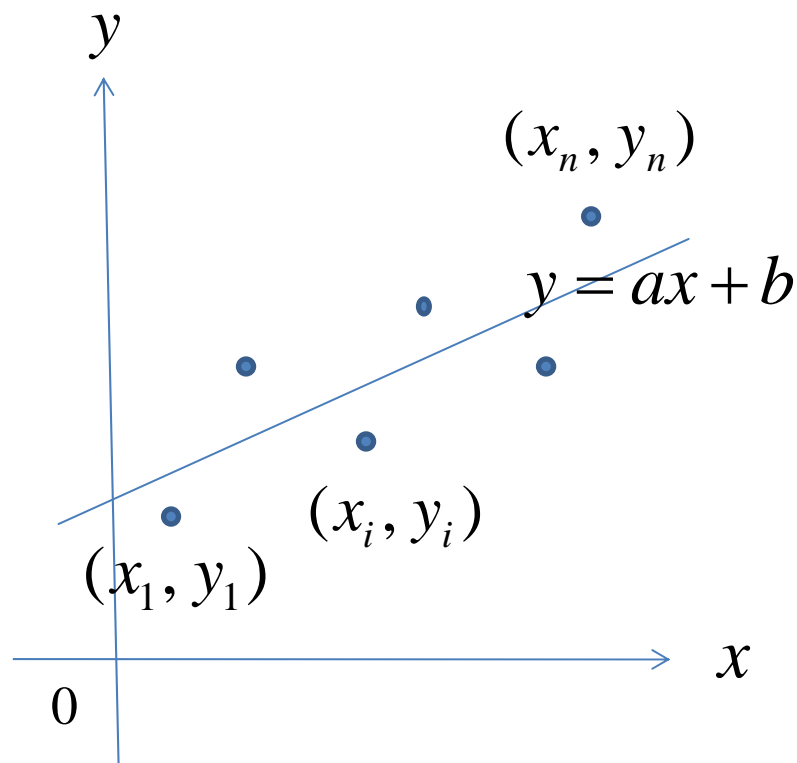
$$ax_2 + b = y_2 + \varepsilon_2$$

⋮

$$ax_n + b = y_n + \varepsilon_n$$

誤差の二乗和を最小にする。

$$\sum_{i=1}^n \varepsilon_i^2 = \sum_{i=1}^n (ax_i + b - y_i)^2 \rightarrow \text{最小}$$



最小二乗法の発見

- ラプラスが「最小一乗法」を発表(1799)
- ガウスが小惑星Ceresの軌道予測(1801)

- ・1801年1月1日,イタリアの天文学者Piazziが発見,2月11日まで追跡
- ・9月にガウスが軌道を計算,予測,12月7日に予測通りに再発見
- ・その後最小二乗法を用いて軌道を精密に計算

- ルジャンドル,最小二乗法を発表(1805)
- ガウス,最小二乗法の原理を説明(1809)

1795年に発見したと主張。「なぜ二乗か？」をガウス分布を用いて説明。

(ガウスの消去法にも言及。) ルジャンドルの反論

- ガウス,最小二乗法の論文を発表(1823)

ガウス分布に限らず一般の誤差分布に対する最適性を示す。

Pierre-Simon Laplace (1749-1827)



フランスの数学者
天体力学, 確率論, 微分方程式論などに貢献
「ラプラス変換」

Carl Friedrich Gauss

(1777 - 1855)

ドイツの数学者



ガウスによる小惑星Ceresの軌道予測

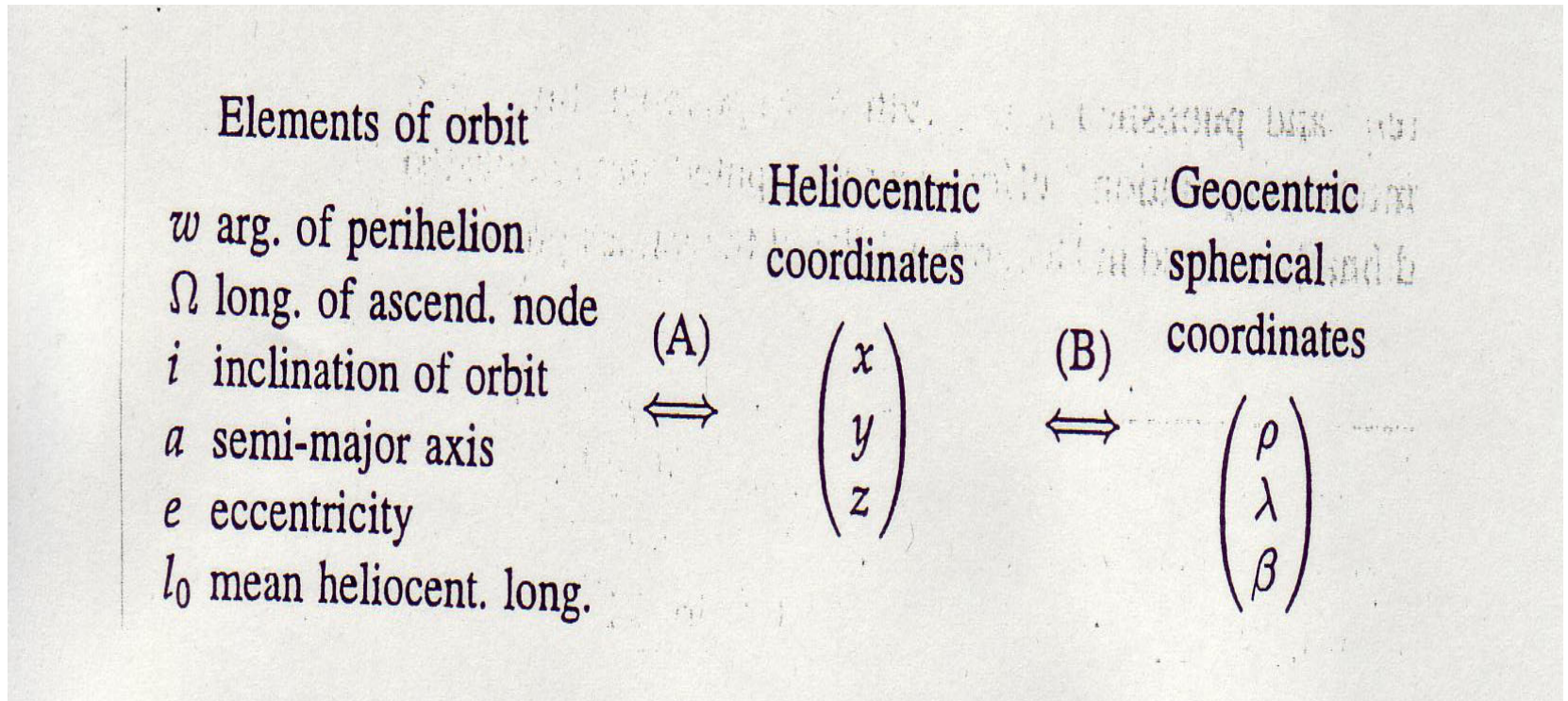
1801	Longitude	Latitude		Longitude	Latitude
Jan. 1	53 ⁰ 23' 06.38''	3 ⁰ 06' 45.16''	23	53 ⁰ 44' 12.46''	1 ⁰ 38' 46.78''
2	53 ⁰ 19' 38.18''	3 ⁰ 02' 26.46''	28	54 ⁰ 15' 18.52''	1 ⁰ 21' 04.92''
3	53 ⁰ 16' 37.70''	2 ⁰ 58' 08.04''	30	54 ⁰ 30' 10.52''	1 ⁰ 14' 14.24''
4	53 ⁰ 14' 21.44''	2 ⁰ 53' 51.98''	31	54 ⁰ 38' 05.58''	1 ⁰ 10' 51.02''
10	53 ⁰ 07' 57.64''	2 ⁰ 28' 53.64''	Feb. 1	54 ⁰ 46' 27.14''	1 ⁰ 07' 34.18''
13	53 ⁰ 10' 05.60''	2 ⁰ 16' 46.08''	2	54 ⁰ 55' 01.52''	1 ⁰ 04' 18.10''
14	53 ⁰ 11' 54.20''	2 ⁰ 12' 54.02''	5	55 ⁰ 22' 45.20''	0 ⁰ 54' 34.54''
19	53 ⁰ 26' 01.98''	1 ⁰ 53' 37.82''	8	55 ⁰ 53' 04.52''	0 ⁰ 45' 08.28''
21	53 ⁰ 34' 22.68''	1 ⁰ 46' 13.06''	11	56 ⁰ 26' 28.20''	0 ⁰ 35' 55.02''
22	53 ⁰ 39' 11.58''	1 ⁰ 42' 28.80''			

Table 1.1 The observations of Piazzi

Sonnenferne	326 ⁰ 53' 50''
Ω	81 ⁰ 1' 44''
Neigung der Bahn	10 ⁰ 36' 21''
Logarithmus der halben grossen Axe	0.4414902
Excentricität	0.0819603
Epoche: 31 Dec. 1800 mittl. helioc. Länge	77 ⁰ 54' 29''

Table 1.2 The elements of Ceres (Gauss Dec. 1801)

ガウスの予測法



Keplerの法則と非線形方程式の解法



後に非線形最小二乗法 (Gauss - Newton法)を用いる

(文献[1] Abdulle, Wanner)

Adrien - Marie Legendre

(1752-1833)



フランスの数学者。

統計学、数論、代数学、解析学に貢献

最小二乗法の測地学への応用 (ガウス)

子午線上の測地データをもとに地球の楕円度を計算。(1799)

(子午線の四分円の一千万分の一 : 1メートルの最初の定義に用いた)

D: Dunkirk

P: Paris (Pantheon)

E: Evaux

C: Carcassone

B: Barcelona

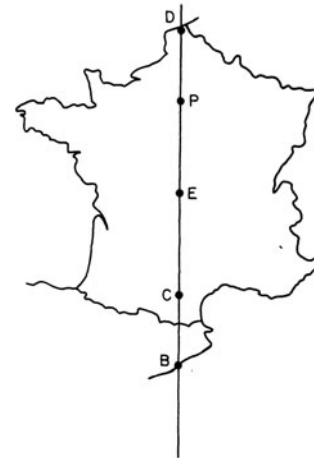


FIG. 1. The French meridian arc, through Dunkirk (D), the Pantheon (P) in Paris, Evaux (E), Carcassone (C), and Barcelona (B).

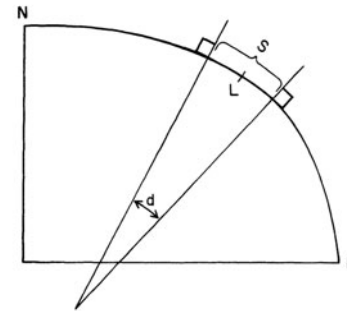
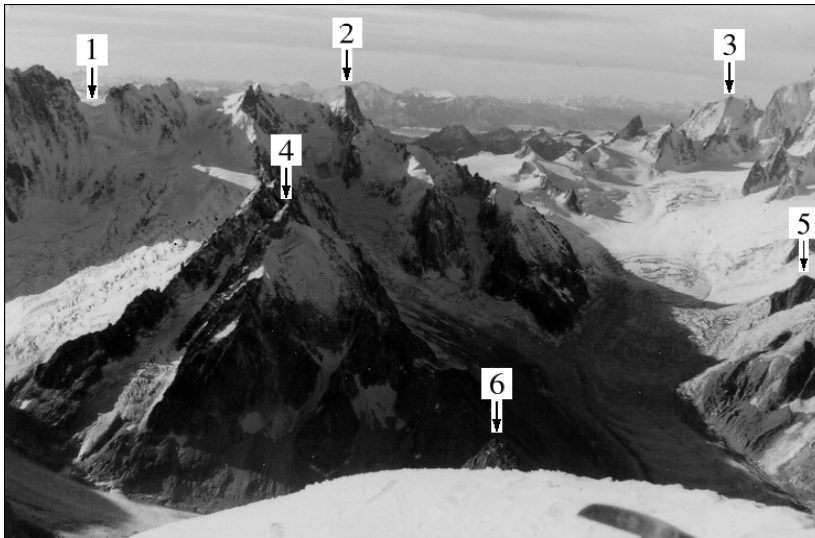


FIG. 2. A meridian quadrant, from the equator (E) to the north pole (N), showing an arc segment of d degrees latitude and length S modules, centered at latitude L .

(文献[2], Stigler)

最小二乗法の応用(1)



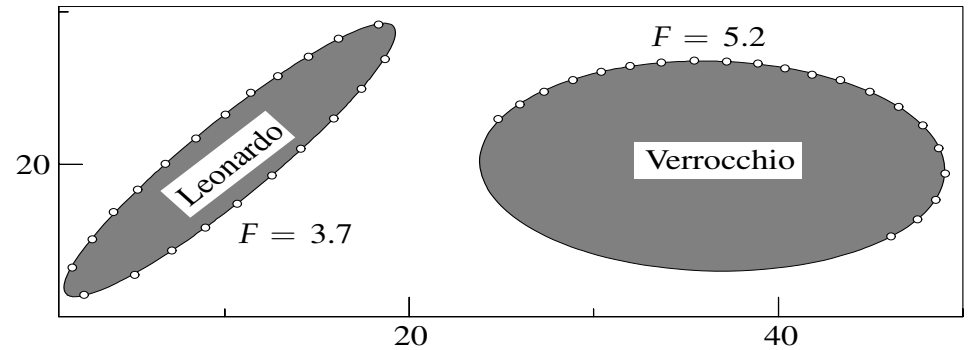
k	\hat{u}_k	\hat{v}_k	x_k	y_k	z_k
1. Col des Grandes Jorasses	-0.0480	0.0290	9855	5680	3825
2. Aiguille du Géant	-0.0100	0.0305	8170	5020	4013
3. Aig. Blanche de Peuterey	0.0490	0.0285	2885	730	4107
4. Aiguille du Tacul	-0.0190	0.0115	8900	7530	3444
5. Petit Rognon	0.0600	-0.0005	5700	7025	3008
6. Aiguille du Moine	0.0125	-0.0270	8980	11120	3412

Table 4.1 The data for the camera problem (in meters)

カメラの位置、方向の同定

(文献[1] Abdulle, Wanner)

最小二乗法の応用(2)



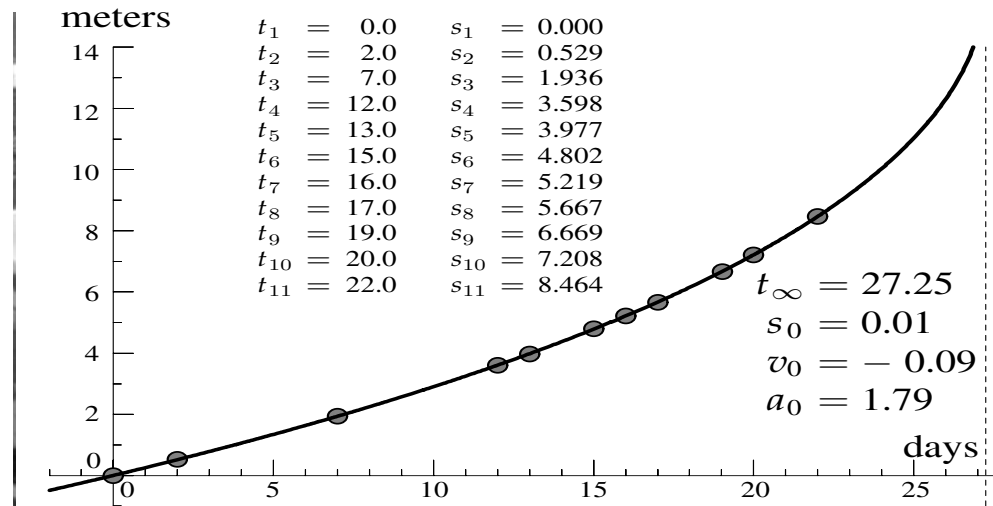
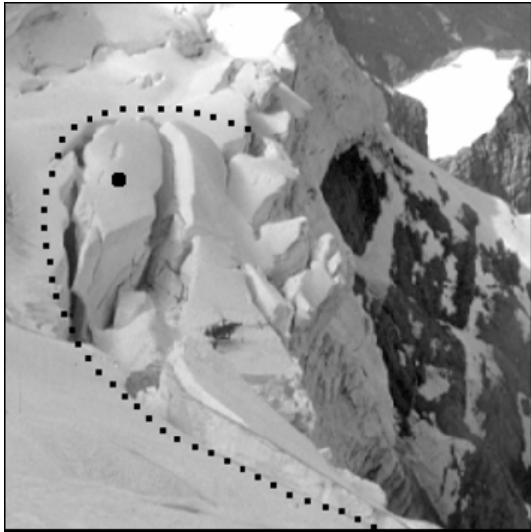
曲線のあてはめ

$$F = \sum_i (Ax_i^2 + 2Bx_i y_i + Cy_i^2 - Dx_i - Ey_i - 1)^2 = \min$$

ダビンチは師を越えた？

(文献[1] Abdulle, Wanner)

最小二乗法の応用(3)



氷河雪崩の予測

雪崩の速さ (経験式)

$$v(t) = v_0 + \frac{a_0}{(t_{\infty} - t)^n}, \quad n \approx \frac{1}{2}$$

雪崩の位置

$$s(t) = s_0 + v_0 t + a_0 \left(\frac{(t_{\infty} - t)^{1-n} - t_{\infty}^{1-n}}{n - 1} \right)$$

Grindelwald

$t = 0$: 1999.7.18, 7am

予測: 1999.8.14, 1pm

実際: 1999.8.14, 2am

(文献 [1] Abdulle, Wanner)

最小二乗問題の数値計算法

- 直接法

 - QR法(Golub, 1965)

 - (Givens(1958), Householder(1958),

 - 修正Gramm-Schmidt法

 - (Laplace(1820)...)

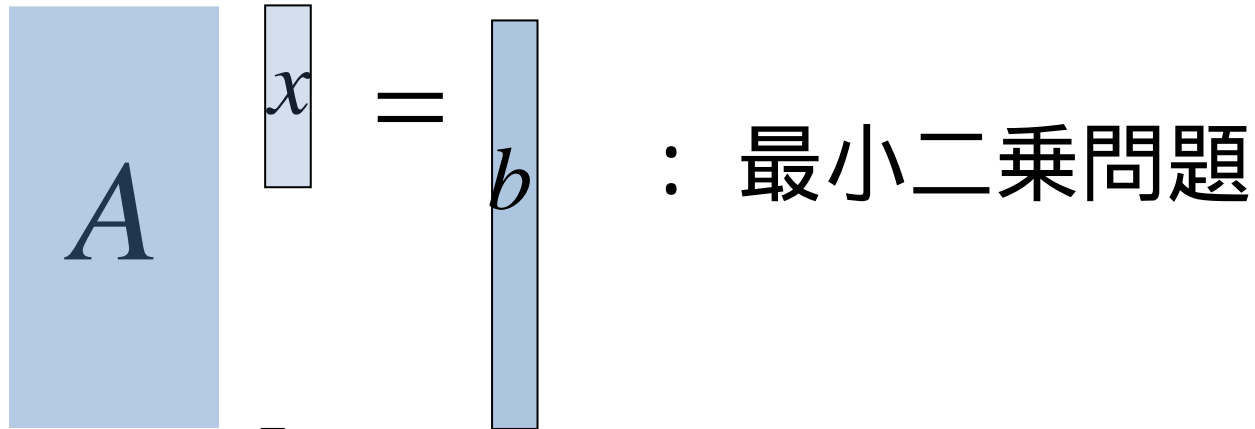
- 反復法 $x_1 \rightarrow x_2 \rightarrow \dots \rightarrow x_n$

「(ガウスの)消去法とは違い、反復法(ガウス・ザイデル法)は半ば眠っていても計算できる。」(ガウス)

 - CGLS法(Hestenes, Stiefel, 1952),

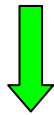
 - LSQR法(Paige, Saunders, 1982)

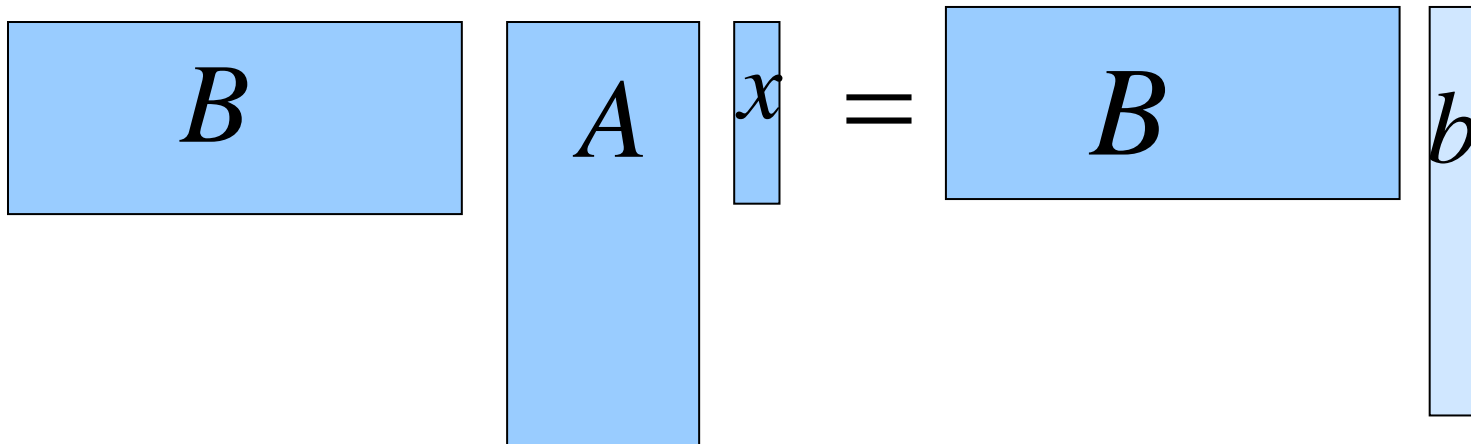
新しい反復解法



A diagram illustrating a least squares problem. It shows a large light blue rectangle labeled A on the left. To its right is a smaller light blue vertical rectangle labeled x . An equals sign follows, then another light blue vertical rectangle labeled b . To the right of b is the text ": 最小二乗問題".

$$A x = b \quad : \text{最小二乗問題}$$





A diagram illustrating a transformed least squares problem. On the left is a light blue rectangle labeled B . To its right is a light blue vertical rectangle labeled A . To the right of A is a smaller light blue vertical rectangle labeled x . An equals sign follows, then a light blue rectangle labeled B . To the right of B is a light blue vertical rectangle labeled b .

$$B A x = B b$$

BA法

$$\boxed{BA} \begin{matrix} | \\ x \\ | \end{matrix} = \begin{matrix} | \\ Bb \\ | \end{matrix} \quad : \text{連立一次方程式}$$

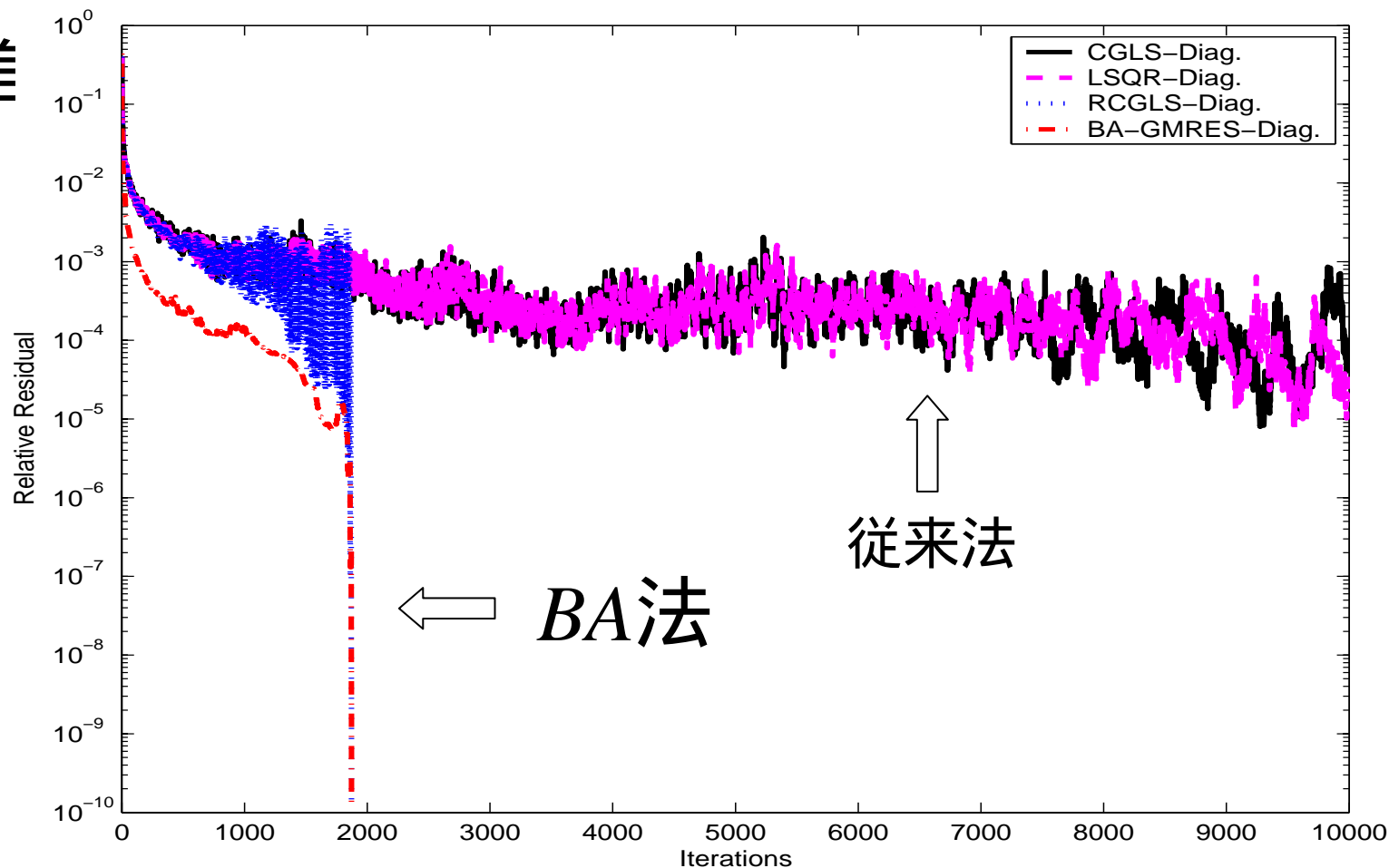


反復法を適用

反復法（*GMRES*法：一般化最小残差法）と
 B （前処理行列：RIF法）の選び方がみそ！

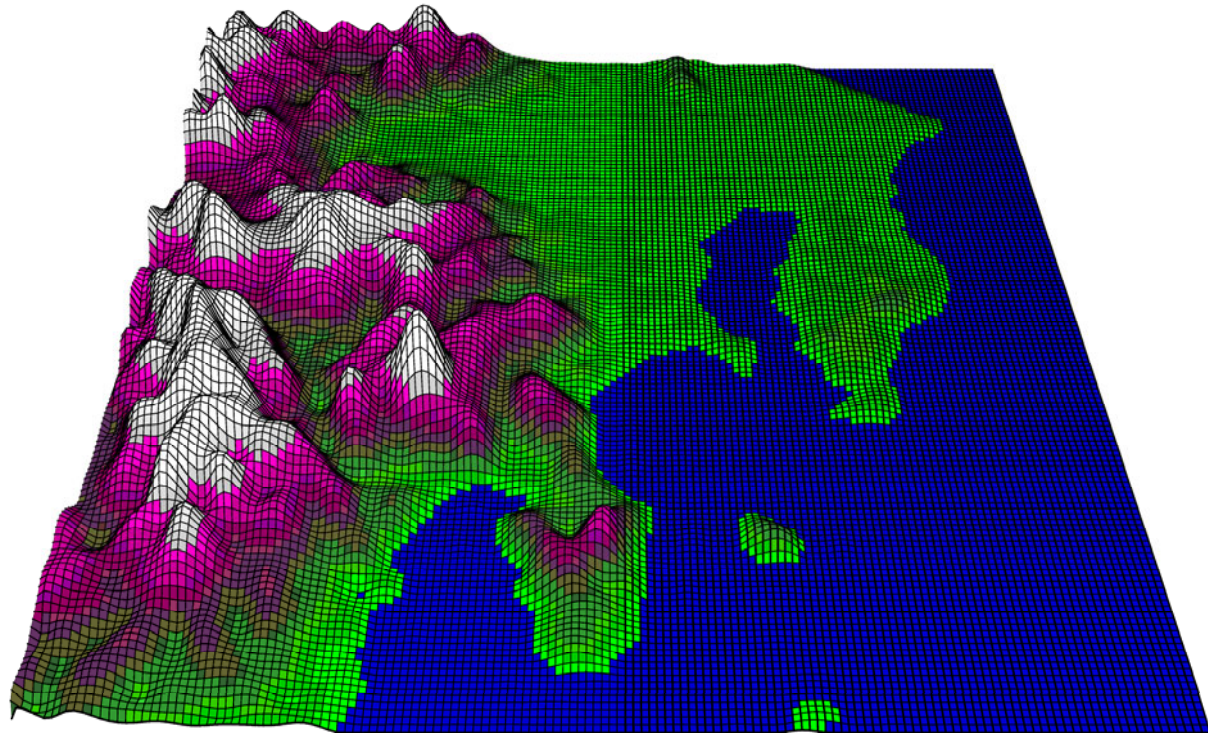
BA法と従来法の比較

残差



反復数

BA法の最小二乗問題への適用例



スプラインを用いた地形データの補間 (NII, 橋爪教授作成)
未知数(パラメータ): 3,969個, 方程式(標高データ): 64,009個

まとめ

- ・ 最小二乗法とは？
- ・ 最小二乗法の発見
- ・ 最小二乗法の応用
- ・ 新しい反復解法

関連発表

- NII市民講座
“数学者”ガウスに学ぶ
社会に生きる数学
速水 謙 (2008.2.12)
<http://www.nii.ac.jp/shimin/>
- ポスター展示 603 (大学院(総研大))
最小二乗問題の新しい反復解法
Generalized Approximate Inverse Preconditioners
for Least Squares Problems
(最小二乗問題のための一般化近似逆行列前処理)
Cui Xiaoke, 速水 謙

参考文献

- [1] A. Abdulle and G. Wanner, 200 years of least squares method, *Elemente der Mathematik*, 57 (2002), 45-60.
- [2] S. Stigler, Gauss and the invention of least squares, *The Annals of Statistics*, 9, No.3 (1981), 465-474.
- [3] 速水 謙, 伊藤 徳史, GMRES法による最小二乗問題の解法, *統計数理*, 53, No. 2 (2005), 331-348.
- [4] K. Hayami, J.-F. Yin and T. Ito, GMRES methods for least squares problems, *NII Technical Reports*, NII-2007-09E (2007), 1-29.