

実数には正負がある．行列に対しても「正負」の概念を定義したい

6.1 正定値行列の定義

定義 6.1 $A = (a_{ij})$ を n 次対称行列， $\mathbf{x} = (x_i)$ を n 次元ベクトルとするととき，

$$\mathbf{x}^\top A \mathbf{x} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} x_i x_j \quad (6.1)$$

を A の定める 2 次形式とよぶ．

定義 6.2 対称行列 A が次の条件を満たすとき，正定値であるという：

$$\text{任意のベクトル } \mathbf{x} \neq \mathbf{0} \text{ に対して } \mathbf{x}^\top A \mathbf{x} > 0. \quad (6.2)$$

定義 6.3 対称行列 A が次の条件を満たすとき，半正定値であるという：

$$\text{任意のベクトル } \mathbf{x} \neq \mathbf{0} \text{ に対して } \mathbf{x}^\top A \mathbf{x} \geq 0. \quad (6.3)$$

条件 (6.3) は， $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$ の条件を外して次のようにしても同値である：

$$\text{任意のベクトル } \mathbf{x} \text{ に対して } \mathbf{x}^\top A \mathbf{x} \geq 0. \quad (6.4)$$

例 6.1 $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ は，正定値行列である．実際，任意のベクトル \mathbf{x} に対して

$$\mathbf{x}^\top A \mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = 2x_1^2 + 2x_2^2 + 2x_1x_2 = x_1^2 + x_2^2 + (x_1 + x_2)^2 \geq 0$$

となり，(6.4) が成り立つので A は半正定値である．さらに， $\mathbf{x}^\top A \mathbf{x} = 0$ となるのは $x_1 = x_2 = 0$ に限られるので， A は正定値である．

例 6.2 $A = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$ は，正定値行列である．実際，任意のベクトル \mathbf{x} に対して

$$\mathbf{x}^\top A \mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = 2x_1^2 + 2x_2^2 - 2x_1x_2 = x_1^2 + x_2^2 + (x_1 - x_2)^2 \geq 0$$

となり，(6.4) が成り立つので A は半正定値である．さらに， $\mathbf{x}^\top A \mathbf{x} = 0$ となるのは $x_1 = x_2 = 0$ に限られるので， A は正定値である．この例から分かるように，行列の要素に負のものがあったとしても，正定値になる．

この資料は，室田，杉原：線形代数 I (丸善出版，2015) の 7 章に基づく．

例 6.3 $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$ は, 正定値行列でも半正定値行列でもない. 例えば, ベクトル $\mathbf{x} = [1, -1]^T$ に対して

$$\mathbf{x}^T A \mathbf{x} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} = -2 < 0$$

となるので, (6.2) も (6.4) も成り立たない. 因みに 2 次形式を作ってみると,

$$\mathbf{x}^T A \mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = x_1^2 + x_2^2 + 4x_1x_2 = -x_1^2 - x_2^2 + 2(x_1 + x_2)^2$$

となる. x_1^2 や x_2^2 の符号がマイナスになってしまい, 例 6.1 や例 6.2 とは状況が異なることが分かる. 最後の変形の仕方を変えて

$$x_1^2 + x_2^2 + 4x_1x_2 = -3x_1^2 + (2x_1 + x_2)^2$$

としてみても, x_1^2 の符号がマイナスになってしまう.

例 6.4 グラフの Laplace 行列は半正定値行列である

例 6.5 分散共分散行列は半正定値行列である (6.3 節参照).

6.2 正定値行列 / 半正定値行列の性質

正定値行列 / 半正定値行列の性質を述べる前に, 必要な言葉を定義する.

定義 6.4 $A\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}$ を満たすベクトル $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$ が存在するような λ を A の固有値という (固有値については後の講義で詳しく扱う). 対称行列の固有値はすべて実数である.

定義 6.5 n 次正方行列 $A = (a_{ij})$ において, 行番号と列番号の集合がともに同じ k 個の番号 $i_1 < i_2 < \dots < i_k$ に対応する小行列を, k 次主小行列という. また, その行列式を k 次主小行列式 (principal minor) という. ここで $i_1 = 1, i_2 = 2, \dots, i_k = k$ である場合には, とくに, 首座小行列, 首座小行列式 (leading principal minor) とよぶ.

注意 6.1 A が n 次正方行列として, k を $1 \leq k \leq n$ の整数とする. A の k 次主小行列の個数は, n 個のものから k 個を選ぶ組合せの総数 $k!(n-k)!/n!$ に等しい. これに対して, k 次首座小行列は, 1 個だけである.

例 6.6 行列 $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 5 \\ 3 & 5 & 6 \end{bmatrix}$ を考える.

- $\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$ は主小行列であるが, $\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 5 \end{bmatrix}$ は主小行列でない (小行列ではある).
 $\det \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$ は主小行列式であるが, $\det \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 5 \end{bmatrix}$ は主小行列式でない (小行列式ではある).
- 2 次の主小行列は, $\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} 4 & 5 \\ 5 & 6 \end{bmatrix}$, $\begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 6 \end{bmatrix}$ の3つである.
 2 次の主小行列式は, $\det \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$, $\det \begin{bmatrix} 4 & 5 \\ 5 & 6 \end{bmatrix}$, $\det \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 6 \end{bmatrix}$ の3つである.
- 2 次の首座小行列は $\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$ だけである. 2 次の首座小行列式は $\det \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$ だけである.
- 3 次の主小行列式は $\det \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 5 \\ 3 & 5 & 6 \end{bmatrix}$ だけであり, これは3次の首座小行列式でもある.

定義 6.6 正方行列 Q が $Q^T Q = Q Q^T = I$ を満たすとき, Q は直交行列であるという. $Q^T Q = Q Q^T = I$ ということは, Q の転置行列 Q^T が Q の逆行列に等しいということである.

例 6.7

$$Q = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ -1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \quad (6.5)$$

は2次の直交行列である.

問 6.1 (6.5) の行列 Q に対して, $Q^T Q$ と $Q Q^T$ を計算せよ. (答:ともに2次の単位行列 I)

例 6.8

$$Q = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{2} & -1/\sqrt{3} \\ -1/\sqrt{6} & 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{3} \\ 2/\sqrt{6} & 0 & 1/\sqrt{3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1/\sqrt{6} & 0 & 0 \\ 0 & 1/\sqrt{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1/\sqrt{3} \end{bmatrix} \quad (6.6)$$

は3次の直交行列である.

問 6.2 (6.6) の行列 Q に対して, $Q^T Q$ と $Q Q^T$ を計算せよ. (答:ともに3次の単位行列 I)

定義 6.7 すべての非対角要素が 0 である正方行列を，対角行列とよぶ．対角要素が d_1, d_2, \dots, d_n である n 次対角行列を $\text{diag}(d_1, d_2, \dots, d_n)$ と記す^{*1}．すなわち

$$\text{diag}(d_1, d_2, \dots, d_n) = \begin{bmatrix} d_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & d_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & d_n \end{bmatrix}$$

である．

正定値であるための条件として次のことが知られている．

定理 6.1 対称行列 A に関して，以下の 6 条件 (a)~(f) は同値である．

- (a) A は正定値である，すなわち，条件 (6.2) が成り立つ．
- (b) A の固有値はすべて正である．
- (c) ある直交行列 Q と対角要素が正の対角行列 D を用いて $A = QDQ^T$ と書ける．
- (d) ある正則行列 S を用いて $A = SS^T$ と書ける．
- (e) A のすべての主小行列式は正である．
- (f) A のすべての首座小行列式は正である．

半正定値であるための条件として次のことが知られている．

定理 6.2 対称行列 A に関して，以下の 5 条件 (a)~(e) は同値である．

- (a) A は半正定値である，すなわち，条件 (6.4) が成り立つ．
- (b) A の固有値はすべて非負である．
- (c) ある直交行列 Q と対角要素が非負の対角行列 D を用いて $A = QDQ^T$ と書ける．
- (d) ある正方行列 S を用いて $A = SS^T$ と書ける．
- (e) A のすべての主小行列式は非負である．

注意 6.2 定理 6.1 により，「すべての主小行列式が正」と「すべての首座小行列式が正」は同値であるが，ここで「正」を「非負」に置き換えると同値でなくなる．すなわち，「すべての主小行列式が非負」と「すべての首座小行列式が非負」は同値ではない．実際，

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

^{*1}“diag” という記号は，対角行列を意味する英語 diagonal matrix に由来する．

では、すべての首座小行列式が非負 (0) であるが、右下の 1 次主小行列式は負 (-1) である。したがって、

$$A \text{ のすべての首座小行列式が非負 } \not\Rightarrow A \text{ が半正定値}$$

である。主小行列式は 2^n 個、首座小行列式は n 個あることにも注意。

問 6.3 行列 $A = \begin{bmatrix} 1 & a \\ a & 2 \end{bmatrix}$ が正定値となる a の範囲を求めよ。(答: $|a| < \sqrt{2}$)

問 6.4 行列 $A = \begin{bmatrix} 2 & -a & 0 \\ -a & 2 & -a \\ 0 & -a & 2 \end{bmatrix}$ が半正定値となる a の範囲を求めよ。(答: $|a| \leq \sqrt{2}$)

定理 6.3

- (1) 正定値行列のすべての主小行列は、正定値である。
- (2) 半正定値行列のすべての主小行列は、半正定値である。

定理 6.4 S を正則行列とする。

- (1) A が正定値ならば、 $S^T A S$ も正定値である。
- (2) A が半正定値ならば、 $S^T A S$ も半正定値である。

定理 6.5 $\alpha, \beta > 0$ とする。

- (1) A, B が正定値ならば、 $\alpha A + \beta B$ は正定値である。
- (2) A, B が半正定値ならば、 $\alpha A + \beta B$ は半正定値である。

問 6.5 定理 6.5 を証明せよ。(ヒント: $\mathbf{x}^T(\alpha A + \beta B)\mathbf{x}$ を計算する)

6.3 共分散行列の半正定値性

分散 ≥ 0 に対応して、共分散行列は (何らかの意味で) ≥ 0 であるに違いない

6.3.1 共分散行列の定義 (復習)

N 個の p 変量データ $\begin{bmatrix} x_1^{(1)} \\ x_2^{(1)} \\ \vdots \\ x_p^{(1)} \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} x_1^{(2)} \\ x_2^{(2)} \\ \vdots \\ x_p^{(2)} \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} x_1^{(N)} \\ x_2^{(N)} \\ \vdots \\ x_p^{(N)} \end{bmatrix}$ があるとする。 x_i の平均 m_i

と分散 V_i は次のように定義される:

$$x_i \text{ の平均 } m_i = \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N x_i^{(k)}, \quad x_i \text{ の分散 } V_i = \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N (x_i^{(k)} - m_i)^2. \quad (6.7)$$

x_i と x_j の共分散 C_{ij} は次のように定義される：

$$x_i \text{ と } x_j \text{ の共分散 } C_{ij} = \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N (x_i^{(k)} - m_i)(x_j^{(k)} - m_j). \quad (6.8)$$

これは x_i と x_j の相関を表現する量である．上の定義式から明らかなように， x_i と x_j の共分散 C_{ij} は， x_j と x_i の共分散 C_{ji} に等しい．分散と共分散を並べた $p \times p$ 行列

$$C = \begin{bmatrix} V_1 & C_{12} & \cdots & C_{1p} \\ C_{21} & V_2 & \cdots & C_{2p} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ C_{p1} & C_{p2} & \cdots & V_p \end{bmatrix} \quad (6.9)$$

を，共分散行列あるいは分散共分散行列という． $C_{ij} = C_{ji}$ が成り立つから，共分散行列 C は対称行列である．

行列 C の対角要素 V_i を C_{ii} で表すと統一的に書けるので便利ことが多い．式 (6.7) における V_i の定義は， C_{ij} の定義式 (6.8) で $i = j$ とおいたものに一致するので， $V_i = C_{ii}$ としても矛盾が生じないことに注意されたい．

6.3.2 半正定値性

共分散行列 C が半正定値行列であることを示そう．まず， $i = 1, 2, \dots, p$ ， $k = 1, 2, \dots, N$ に対して $z_i^{(k)} = x_i^{(k)} - m_i$ と定義すると，式 (6.8) より，

$$C_{ij} = \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N (x_i^{(k)} - m_i)(x_j^{(k)} - m_j) = \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N z_i^{(k)} z_j^{(k)} \quad (6.10)$$

が成り立つ ($i = j$ の場合も含めてこの式が成り立つ)．さらに $z_i^{(k)}$ を (i, k) 要素とする $p \times N$ 行列

$$Z = \begin{bmatrix} z_1^{(1)} & z_1^{(2)} & \cdots & z_1^{(N)} \\ z_2^{(1)} & z_2^{(2)} & \cdots & z_2^{(N)} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ z_p^{(1)} & z_p^{(2)} & \cdots & z_p^{(N)} \end{bmatrix} \quad (6.11)$$

を考えると，式 (6.10) より

$$C = \frac{1}{N} Z Z^T \quad (6.12)$$

という式が得られる．

任意のベクトル \mathbf{u} に対して，半正定値性の条件 $\mathbf{u}^T C \mathbf{u} \geq 0$ が成り立つことを示そう．実際，ベクトル \mathbf{u} に対して， $\mathbf{y} = Z^T \mathbf{u}$ とおくと，

$$\mathbf{u}^T C \mathbf{u} = \frac{1}{N} \mathbf{u}^T Z Z^T \mathbf{u} = \frac{1}{N} (Z^T \mathbf{u})^T (Z^T \mathbf{u}) = \frac{1}{N} \mathbf{y}^T \mathbf{y} = \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N y_k^2 \geq 0 \quad (6.13)$$

となり，行列 C は条件 (6.4) を満たすことが分かる．

以上 (2016-07-20/.../2019-12-03/2020-04-13)