

# Journées MASCOT NUM

22-23 mars 07



## Introduction aux RKHS

L. Carraro, X. Bay, O. Roustant

Ecole des mines de Saint-Etienne

(nom@emse.fr)

# PLAN



- **Partie 1 (22 mars) :**
  - ◆ Motivation : régularisation
  - ◆ Noyaux de Bergmann
  - ◆ RKHS, définition et propriétés
  - ◆ Exemples
  - ◆ Retour sur la régularisation

# PLAN



- **Partie 2 (23 mars) :**
  - ◆ RKHS et régularisation, exemples.
  - ◆ Le noyau reproduisant et ses interprétations.
  - ◆ Discrédance et RKHS
  - ◆ Propagation d'incertitudes et RKHS
  - ◆ Semi-RKHS

# PLAN



- **Partie 1 (22 mars) :**
  - ◆ Motivation : régularisation
  - ◆ Noyaux de Bergmann
  - ◆ RKHS, définition et propriétés
  - ◆ Exemples
  - ◆ Retour sur la régularisation

# Régularisation



## Estimation non paramétrique :

données = couples  $(x_i, y_i)$  pour  $1 \leq i \leq n$

modèle :

$$y_i = f(x_i) + \varepsilon_i, \text{ où } \varepsilon_i \text{ v.a.i.i.d. } N(0, \sigma^2)$$

estimation de  $f$  ?

$$-2 \log L(f) \propto (1/\sigma^2) \sum_{i=1}^n (y_i - f(x_i))^2$$

Problème mal posé :

- ◆ Pénaliser
- ◆ Informations a priori

# Régularisation



## Vraisemblance pénalisée :

critère à minimiser :

$$C(f) = \mathbf{L}(\mathbf{y}, f(\mathbf{x})) + \lambda J(f)$$

- ♦ J est une fonctionnelle mesurant la régularité de f
- ♦  $\lambda$  est un paramètre de lissage

$$\mathbf{L}(\mathbf{y}, f(\mathbf{x})) = \sum_{i=1}^n (y_i - f(x_i))^2$$

Plus généralement,

$$\mathbf{L}(\mathbf{y}, f(\mathbf{x})) = -2 \log L(f), \text{ ou } \mathbf{L}(\mathbf{y}, f(\mathbf{x})) = \sum_{i=1}^n D(y_i, f(x_i))$$

D mesure une distance entre  $y_i$  et  $f(x_i)$

# Cas limites



- $\lambda \rightarrow +\infty$ 

$$\underset{J(f)=0}{\text{Min}} \sum_{i=1}^n D(y_i, f(x_i))$$

Souvent,  $\{f, J(f) = 0\}$  est un e.v. de dim finie

 régression linéaire

- $\lambda \rightarrow 0$ 

$$\underset{f(x_i)=y_i}{\text{Min}} J(f)$$

 interpolation

# PLAN



- **Partie 1 (22 mars) :**
  - ◆ Motivation : régularisation
  - ◆ **Noyaux de Bergmann**
  - ◆ RKHS, définition et propriétés
  - ◆ Exemples
  - ◆ Retour sur la régularisation



# Noyaux de Bergmann



- Un espace de Hilbert et un noyau

$U$  ouvert de  $\mathbb{C}$

$$H = \{f \text{ holomorphe sur } U, \iint_U |f(u)|^2 du < +\infty\}$$

$H$  est un Hilbert avec :

$$\langle f, g \rangle = \iint_U f(u) \overline{g(u)} du$$

Alors :  $f \rightarrow f(v)$  est continue, donc (Riesz) :

$$f(v) = \delta_v(f) = \langle f, K_v \rangle$$

# Noyau de Bergmann



Notation :

$$K(u, v) := \overline{K_v(u)}$$

$K$  est le noyau de Bergmann de l'ouvert  $U$ .

$$f(u) = \iint_U f(v) K(u, v) dv$$

C'est un résultat de représentation intégrale.

Exemple pour  $U = D(0, 1[$  :

$$K(u, v) = \frac{\pi}{(1 - \bar{u}v)^2}$$

# PLAN



- **Partie 1 (22 mars) :**
  - ◆ Motivation : régularisation
  - ◆ Noyaux de Bergmann
  - ◆ **RKHS, définition et propriétés**
  - ◆ Exemples
  - ◆ Retour sur la régularisation

# RKHS - définition



- Espace de Hilbert à noyau reproduisant  
(Reproducing Kernel Hilbert Space)

$X$  est un ensemble d'indices :

$$X = \{1, \dots, n\}, \quad X = \mathbb{R}, \quad X = \mathbb{R}^d, \quad \dots$$

$E = \mathbb{R}^X$  est muni de la topologie de la convergence simple.

$H \subset E$  est un RKHS si :

- $H$  est un espace de Hilbert, de produit scalaire  $\langle f, g \rangle$
- L'injection  $H \rightarrow E$  est continue

# RKHS et noyau



Pour tout  $x$  de  $X$ , il existe  $K_x$  tel que :

$$f(x) = \delta_x(f) = \langle f, K_x \rangle$$

Notation :

$$K(x, y) := K_x(y)$$

Propriétés :  $K$  est un noyau

reproduisant :  $K(x, y) = \langle K_x, K_y \rangle$

symétrique défini positif :

$$\forall a = (a_x)_x \in \mathbb{R}^{(X)}, \sum_x \sum_y a_x a_y K(x, y) \geq 0$$

$$\text{et } = 0 \text{ ssi } \sum_x a_x K_x \equiv 0$$

# RKHS et noyau



Réciproquement, si  $K$  est un noyau défini positif sur  $X$ ,  
c'est le noyau reproduisant d'un RKHS

Idée de preuve.

On pose  $K_x(y) = K(x,y)$  et on définit sur l'e.v.  $F$  engendré  
par les  $K_x$  un produit scalaire :

$$\left\langle \sum_x a_x K_x, \sum_y b_y K_y \right\rangle = \sum_x \sum_y a_x b_y K(x, y)$$

$F$  est un espace préhilbertien sur lequel  $\delta_x$  est continue.

On complète  $F$  en  $H$ , qui reste un sous-espace de  $E$ , et  
l'injection est continue.

# RKHS et noyau



L'ensemble  $\mathbf{K}$  des noyaux symétriques définis positifs est un cône convexe saillant :

$$\blacklozenge K_1, K_2 \in \mathbf{K}, \lambda > 0 \Rightarrow \lambda K_1 + K_2 \in \mathbf{K}$$

$$\blacklozenge \mathbf{K} \cap (-\mathbf{K}) = \{0\} \quad K_1, K_2 \in K$$

L'ensemble des RKHS inclus dans  $E$  est également un cône convexe saillant ; la bijection précédente conserve ces structures.

Voir Schwartz (1964).

# PLAN



- **Partie 1 (22 mars) :**
  - ◆ Motivation : régularisation
  - ◆ Noyaux de Bergmann
  - ◆ RKHS, définition et propriétés
  - ◆ **Exemples**
  - ◆ Retour sur la régularisation



# Exemple 1 : $X = \{1, \dots, n\}$



Soit  $K$  noyau défini positif sur  $X \times X$ . On note  $\mathbf{K}$  la matrice de terme général  $K(x, y)$ .

$K$  définit un produit scalaire sur  $H$  selon :

$$\text{Si } u = \sum_x a_x K_x = \mathbf{K} \mathbf{a} \text{ et } v = \sum_x b_x K_x = \mathbf{K} \mathbf{b}$$

$$\langle u, v \rangle = \sum_x \sum_y a_x b_y K(x, y) = \mathbf{a}' \mathbf{K} \mathbf{b}$$

$$\text{Donc } \langle u, v \rangle = \mathbf{u}' \mathbf{K}^{-1} \mathbf{v}$$

Remarques :

$$\langle u, K_x \rangle = u(x)$$

$$\text{Si } \lambda = \sum_x a_x \delta_x \text{ et } \mu = \sum_x b_x \delta_x \text{ sont dans } H', \langle \lambda, \mu \rangle = \mathbf{a}' \mathbf{K} \mathbf{b}$$

$$u \in H \xrightarrow{x} \langle u, \cdot \rangle \in H' \text{ est une isométrie}$$

# Exemple 1 : $X = \{1, \dots, n\}$



Diagonalisation de la matrice  $\mathbf{K}$  :

$\mathbf{K} = \mathbf{P}' \mathbf{\Lambda} \mathbf{P}$  avec  $\mathbf{P}$  orthogonale et  $\mathbf{\Lambda}$  diagonale

Donc  $K(x, y) = \sum_{i=1}^n \lambda_i \varphi_i(x) \varphi_i(y)$

Et dans cette nouvelle base :

Si  $u = \sum_{i=1}^n \alpha_i \varphi_i$  et  $v = \sum_{i=1}^n \beta_i \varphi_i$

Et  $\langle u, v \rangle = \sum_{i=1}^n \frac{\alpha_i \beta_i}{\lambda_i}$

Remarque :

Extension des ces résultats en dimension infinie.

# Exemple 2 - $X=[0,1]$



$$H = H_0^1 = \{ f : [0,1] \rightarrow \mathbb{R}, f \in L^2, f' \in L^2, f(0)=0 \}$$

$$\langle f, g \rangle = \int_0^1 f'(x) g'(x) dx$$

Sur  $H$ ,  $\delta_x$  est continue et :

$$f(x) = \int_0^x f'(y) dy = \int_0^1 f'(y) 1_{[0,x]}(y) dy$$

Donc si  $K_x(0) = 0$  et  $K_x' = 1_{[0,x]}$  i.e.  $K(x, y) = \min(x, y)$

$K$  est le noyau reproduisant de  $H$ .

# Exemple 2 - $X=[0,1]$



$$H = H_{00}^2 = \{ f : [0,1] \rightarrow \mathbb{R}, f \in L^2, f' \in L^2, f'' \in L^2, f(0)=0, f'(0)=0 \}$$

$$\langle f, g \rangle = \int_0^1 f''(x) g''(x) dx$$

Sur  $H$ ,  $\delta_x$  est continue et :

$$f(x) = \int_0^x (x-y) f''(y) dy = \int_0^1 f''(y) (x-y)_+ dy$$

$$\text{D'où } K(x, y) = \frac{(x-y)_+^3}{6} + P_1(y) = -\frac{y^3}{6} + x \frac{y^2}{2}, \text{ si } y \leq x$$

**NB :  $K$  est symétrique**

# PLAN



- **Partie 1 (22 mars) :**
  - ◆ Motivation : régularisation
  - ◆ Noyaux de Bergmann
  - ◆ RKHS, définition et propriétés
  - ◆ Exemples
  - ◆ **Retour sur la régularisation**

# RKHS et régularisation



- Théorème (Kimerldorf et Wahba 1970 ?)

Soit  $H$  un RKHS de noyau  $K$ . Le minimum du critère  $C$ , défini par :

$$C(f) = \mathbf{L}(\mathbf{y}, f(\mathbf{x})) = \sum_{i=1}^n D(y_i, f(\mathbf{x}_i)) + \lambda \|f\|_H^2$$

est obtenu pour une fonction  $f$  de la forme :

$$f = \sum_{i=1}^n \beta_i K_{\mathbf{x}_i}$$

# Preuve



Début de preuve dans le cas d'un espace de Banach  $H$ , strictement convexe, où les évaluations sont continues.

On montre que pour toute fonction  $f$  de  $H$ , il existe  $g$  dans un « espace » de dimension au plus  $n$  telle que :

$$C(g) \leq C(f)$$

$$\text{Soit } F = \bigcap_i \text{Ker}(\delta_{x_i})$$

Soit  $P_F$  la projection sur  $F$  :

$$\|f - P_F(f)\| \leq \|f\| \text{ et } (f - P_F(f))(x_i) = f(x_i)$$

$$\text{Donc } C(f - P_F(f)) \leq C(f)$$

# Preuve (retour à H Hilbert)



Soit  $G$  l'e.v. engendré par les fonctions  $K(x_i, \cdot)$

On note que :  $G = F^\perp$

Par suite,

$$f - P_F(f) = P_G(f)$$

C'est tout !!



# Commentaires



- La solution du pb variationnel vit dans un espace de dimension finie

Notations :

$$\Gamma = [K(x_i, x_j)]_{i,j} \text{ et } \beta = [\beta_1 \dots \beta_n]'$$

- Pb de minimisation :

$$\text{Min}_{\beta} \sum_{i=1}^n D(y_i, (\Gamma \beta)_i) + \lambda \beta' \Gamma \beta$$

$$\text{Si } D(y, z) = (y - z)^2,$$

$$\text{Min}_{\beta} (y - \Gamma \beta)' (y - \Gamma \beta) + \lambda \beta' \Gamma \beta$$

# Commentaires



- Estimation de  $\lambda$

Validation croisée et variantes (GCV, GACV...)

- Extension à d'autres observations.

Exemple : observation de moyennes sur des régions.

Si  $L$  est une forme linéaire continue sur  $H$  :

$$L(f) = \langle f, \eta \rangle, \text{ où } \eta(x) = L(K_x)$$

- Extension à une semi-norme

$$C(f) = \sum_{i=1}^n (y_i - f(x_i))^2 + \lambda \int_0^1 f''(x)^2 dx$$