

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
- ♦ λ est un paramètre de lissage

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

Plus généralement,

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

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 δ_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 , δ_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 , δ_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 λ

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

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