# Tensor Decomposition

16.01.20 Karolina Spiel, Korbinian Schmidhuber

Vertiefung der Grundlagen der Computerlinguistik WiSe 19/20 Prof. Dr. Klaus Schulz, Luisa März

### Inhalt

- 1. Was ist ein Tensor?
- 2. Grundlegende Tensor-Konzepte
  - a. Skalarprodukt zweier Tensoren
  - b. Frobenius-Norm eines Tensors
  - c. Tensor-Matrix-Multiplikation
- 3. Tensor-Decomposition-Algorithmen
  - a. Canonical Polyadic Decomposition (CPD)
  - b. Tucker Decomposition (TD)
  - c. Higher Order Singular Value Decomposition (HOSVD)
- 4. Anwendungen von Tensor Decomposition
- 5. Quellen und Empfehlungen

#### Skalar

Wie viel beträgt die Temperatur in München?

Nur 1 Komponente / Einheit / Zahl A nötig:

z.B.  $\mathbf{A} = 0^{\circ}$ C, 273 K, ...

München

→ **0** Basisvektoren pro Komponente

#### Skalar

Wie viel beträgt die Temperatur in München?

Nur 1 Komponente / Einheit / Zahl A nötig:

z.B.  $\mathbf{A} = 0^{\circ}$ C, 273 K, ...

München

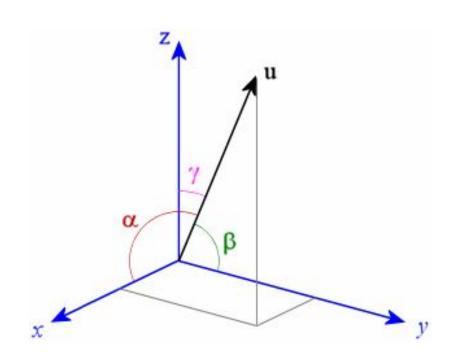
- → **0** Basisvektoren pro Komponente
- → Rang-0 Tensor

#### **Vektor**

Wie weit ist die Spitze des Olympiaturms entfernt?

3 Komponenten nötig: z.B. 19 km Richtung Osten ( $\mathbf{A}_{\mathbf{x}}$ ), 12 km Richtung Süden ( $\mathbf{A}_{\mathbf{y}}$ ), 291 m in die Höhe ( $\mathbf{A}_{\mathbf{z}}$ )

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 19 \\ 12 \\ 0.291 \end{pmatrix} = 21.2 \text{ km}$$



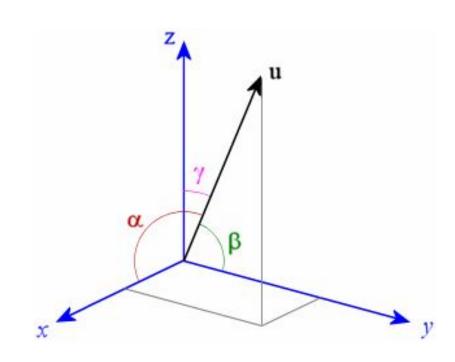
→ **1** Basisvektor pro Komponente

#### **Vektor**

Wie weit ist die Spitze des Olympiaturms entfernt?

3 Komponenten nötig: z.B. 19 km Richtung Osten ( $\mathbf{A}_{\mathbf{x}}$ ), 12 km Richtung Süden ( $\mathbf{A}_{\mathbf{y}}$ ), 291 m in die Höhe ( $\mathbf{A}_{\mathbf{z}}$ )

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 19 \\ 12 \\ 0.291 \end{pmatrix} = 21.2 \text{ km}$$

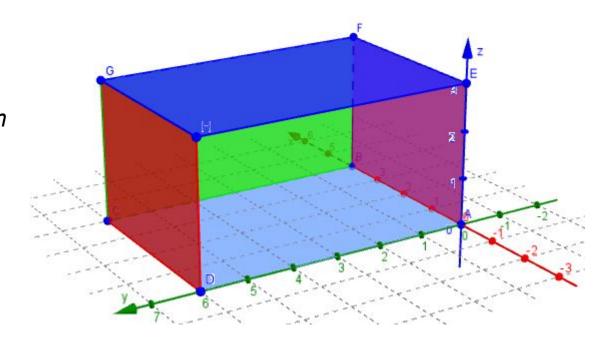


→ **1** Basisvektor pro Komponente

→ Rang-1 Tensor

#### **Matrix**

Welche Kräfte wirken an einem Punkt in einem Stahlträger im Olympiaturm?



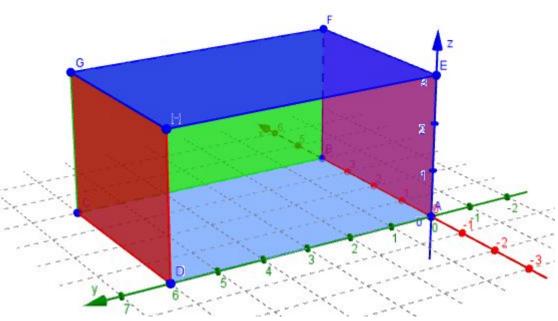
#### **Matrix**

Welche Kräfte wirken an einem Punkt in einem Stahlträger im Olympiaturm?

#### **9** Komponenten nötig:

Für die Fläche mit Flächenvektor entlang x-Achse und Kraft

entlang x-Achse:  $\mathbf{A}_{xx}$ , für die Fläche mit Flächenvektor entlang x-Achse und Kraft entlang y-Achse:  $\mathbf{A}_{xy}$ , für die Fläche mit Flächenvektor entlang x-Achse und Kraft entlang z-Achse:  $\mathbf{A}_{xy}$ , ...



#### **Matrix**

Welche Kräfte wirken an einem Punkt in einem Stahlträger im Olympiaturm?

**9** Komponenten nötig:

$$\begin{pmatrix} A_{xx} & A_{xy} & A_{xz} \\ A_{yx} & A_{yy} & A_{yz} \\ A_{zx} & A_{zy} & A_{zz} \end{pmatrix}$$

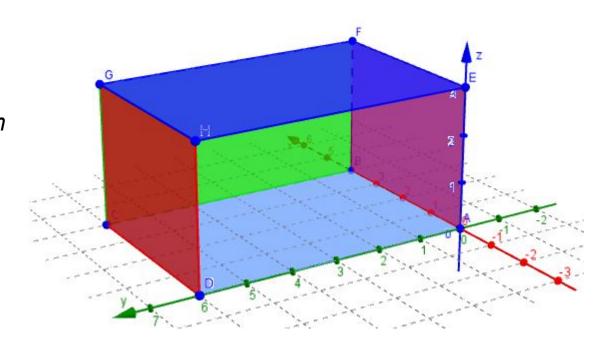
→ 2 Basisvektoren pro Komponente

#### **Matrix**

Welche Kräfte wirken an einem Punkt in einem Stahlträger im Olympiaturm?

**9** Komponenten nötig:

$$\begin{pmatrix} A_{xx} & A_{xy} & A_{xz} \\ A_{yx} & A_{yy} & A_{yz} \\ A_{zx} & A_{zy} & A_{zz} \end{pmatrix}$$



- → 2 Basisvektoren pro Komponente
- → Rang-2 Tensor

"In an **n-dimensional space**, a tensor of **rank k** is specified by **n<sup>k</sup>** parameters, known as the components of the tensor." (Deshmukh 2019: 37)

Rang-0 Tensor in 3d: 1 Komponente (A),

**Rang-1 Tensor** in 3d: 3 Komponenten  $(A_x, A_y, A_z)$ ,

**Rang-2 Tensor** in 3d: 9 Komponenten  $(A_{xx}, A_{xy}, A_{xz}, ...)$ ,

"In an **n-dimensional space**, a tensor of **rank k** is specified by **n<sup>k</sup>** parameters, known as the components of the tensor." (Deshmukh 2019: 37)

Rang-0 Tensor in 3d: 1 Komponente (A),

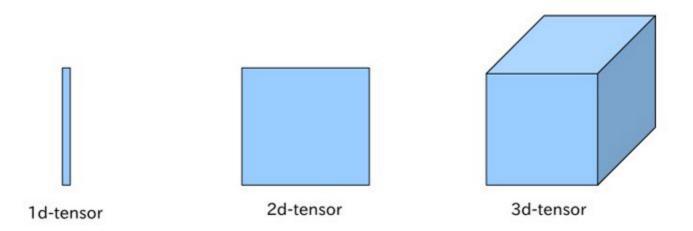
**Rang-1 Tensor** in 3d: 3 Komponenten  $(A_x, A_y, A_z)$ ,

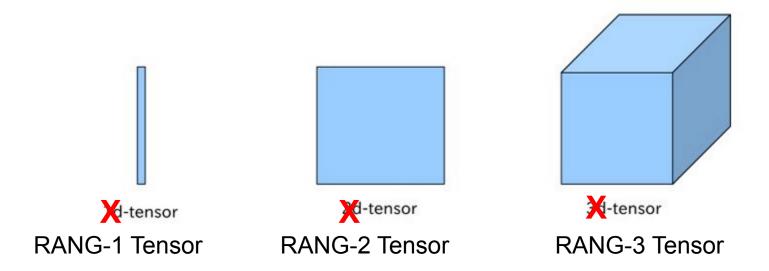
**Rang-2 Tensor** in 3d: 9 Komponenten  $(A_{xx}, A_{xy}, A_{xz}, ...)$ ,

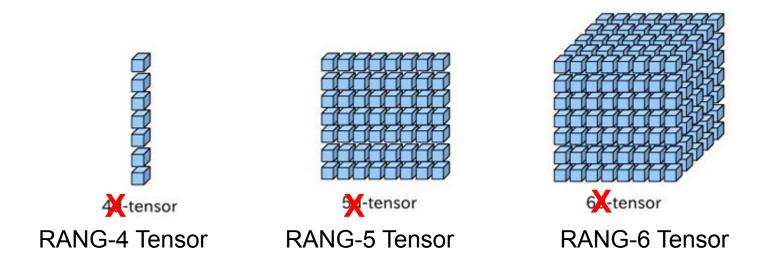
**Rang-3 Tensor** in 3d: 27 Komponenten  $(A_{xxx}, A_{xyx}, A_{xxz}, ...)$ ,

Rang-4 Tensor in 3d: 81 Komponenten, (A<sub>xxxx</sub>, A<sub>xyxx</sub>, A<sub>xyxx</sub>, ...)

USW.







# Grundlegende Tensor-Konzepte

# Skalarprodukt zweier Tensoren

$$\langle A,B\rangle = \sum_{i,j,k} a_{ijk} b_{ijk}$$

## Skalarprodukt zweier Tensoren

$$\langle A,B\rangle = \sum_{i,j,k} a_{ijk} b_{ijk}$$

## Frobenius-Norm eines Tensors

$$\|A\|_F = \langle A, A \rangle^{1/2} = \left(\sum_{i,j,k} a_{ijk}^2\right)^{1/2}$$

→ Entspricht der Wurzel des Skalarprodukts des Tensors mit sich selbst

 Für einen Rang 3 Tensor und eine Matrix gibt es 3 Multiplikationen (Für jeden Rang eine)

• Für einen Tensor  $\mathcal{A} \in \mathbb{R}^{l \times m \times n}$  und eine Matrix  $U \in \mathbb{R}^{l_0 \times l}$  ist die sogenannte 1-mode Multiplikation wie folgt definiert

Tensor:  $A \in \mathbb{R}^{l \times m \times n}$ , Matrix:  $U \in \mathbb{R}^{l_0 \times l}$ 

## 1-Mode Multiplikation:

$$(\mathcal{A} \times_1 U)(j, i_2, i_3) = \sum_{k=1}^l u_{j,k} * a_{k,i_2,i_3}$$

### **Zum Vergleich:**

#### 1-Mode Tensor-Matrix Multiplikation:

$$(\mathcal{A} \times_1 U)(j, i_2, i_3) = \sum_{k=1}^{l} u_{j,k} * a_{k,i_2,i_3}$$

#### **Matrix-Matrix Multiplikation:**

$$(A \times U)(j,i) = \sum_{k=1}^{i} u_{j,k} * a_{k,i}$$

1-Mode Tensor-Matrix Multiplikation: 
$$(\mathcal{A} \times_1 U)(j,i_2,i_3) = \sum_{l=-1}^l u_{j,k} * a_{k,i_2,i_3}$$

2-Mode Tensor-Matrix Multiplikation: 
$$(\mathcal{A} \times_2 U)(i_1,j,i_3) = \sum_{k=1} u_{j,k} * a_{i_1,k,i_3}$$

3-Mode Tensor-Matrix Multiplikation: 
$$(\mathcal{A} \times_3 U)(i_1,i_2,j) = \sum_i u_{j,k} * a_{i_1,i_2,k}$$

#### Bekannteste Algorithmen:

- 1. Canonical Polyadic Decomposition (CPD)
- 2. Tucker Decomposition (TD)
- Beide: Tensor-Zerlegung in ein dyadisches Produkt, aber mit unterschiedlichen Struktureigenschaften
- CDP i.d.R. zur Schätzung latenter Parameter, TD i.d.R. u.a. zur Komprimierung und Dimensionsreduktion
- Basis für viele weitere Zerlegungen

#### Bekannteste Algorithmen:

### 1. Canonical Polyadic Decomposition (CPD)

### = Rang-Zerlegung:

Tensor wird als **Summe einer (endlichen) Anzahl an Rang-1 Tensoren** ausgedrückt

→ z.B. Jennrich Algorithm, Alternating Square Algorithm, Tensor Power Method, ... (siehe hierfür Rabanser et al. 2017)

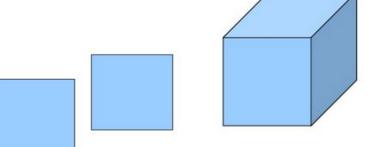
28

Bekannteste Algorithmen:

#### 2. Tucker Decomposition (TD)

Tensor wird zerlegt in einen Kern-Tensor und mehrere Matrizen

- z.B. Zerlegung in 1 Kern-Tensor und 3 Matrizen
- → Higher Order Singular Value Decomposition (HOSVD)



$$\mathcal{A} \in \mathbb{R}^{l \times m \times n}$$

$$\mathcal{A} \in \mathbb{R}^{l \times m \times n}$$
$$S \in \mathbb{R}^{l \times m \times n}$$

$$\mathcal{A} \in \mathbb{R}^{l \times m \times n}$$

$$S \in \mathbb{R}^{l \times m \times n}$$

$$U^{(1)} \in \mathbb{R}^{l \times l}, U^{(2)} \in \mathbb{R}^{m \times m}, U^{(3)} \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

$$\mathcal{A} \in \mathbb{R}^{l \times m \times n}$$

$$S \in \mathbb{R}^{l \times m \times n}$$

$$U^{(1)} \in \mathbb{R}^{l \times l}, U^{(2)} \in \mathbb{R}^{m \times m}, U^{(3)} \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

HOSVD: 
$$A = S \times_1 U^{(1)} \times_2 U^{(2)} \times_3 U^{(3)}$$

Die Bestandteile der Zerlegung haben dabei folgende Eigenschaften:

Die Bestandteile der Zerlegung haben dabei folgende Eigenschaften:

• U(1), U(2), U(3) sind orthogonal Matrizen

Die Bestandteile der Zerlegung haben dabei folgende Eigenschaften:

- U(1), U(2), U(3) sind orthogonal Matrizen
- Zwei jeweils unterschiedliche Slices von S sind orthogonal in Bezug auf das Skalarprodukt ( <S(i,:,:), S(j,:,:)> = <S(:,i,:), S(:,j,:)> = <S(:,:,i), S(:,:,j)> = 0, mit i ungleich j)

Die 1-Mode Singulärwerte sind definiert als:

$$\sigma_i^{(1)} = ||S(i,:,:)||_F, \quad i = 1,...,l$$

Sie besitzen die Eigenschaft, dass Singulärwerte mit zunehmendem Index kleiner werden:

$$\sigma_1^{(1)} \ge \sigma_2^{(1)} \ge \dots \ge \sigma_l^{(1)}$$

 2-Mode Singulärwerte und 3-Mode Singulärwerte sind analog dazu definiert und besitzen dieselbe Eigenschaft

## Anwendungen von Tensor Decomposition

- Kompression von Tensoren
- Dimensionsreduktion
- Inferenz in Latent Variable Models
- Entdecken neuer Relationen in Multilayer Networks
- uvm.

# Quellen und Empfehlungen

#### Literatur:

Deshmukh, P.C. (2019): **Foundations of Classical Mechanics.** Cambridge: University Press.

Elden, L. (2007): Matrix Methods in Data Mining and Pattern Recognition. Philadelphia: SIAM.

Rabanser, S., Shchur, O., Günnemann, S. (2017): **Introduction to Tensor Decomposition and their Applications in Machine Learning.** München: Technische Universität.

#### Abbildungen:

S. 6 f.: <a href="http://geogebra-rlp.zum.de/images/b/ba/Quader\_auf\_KOS.PNG">http://geogebra-rlp.zum.de/images/b/ba/Quader\_auf\_KOS.PNG</a> [Letzter Zugriff: 15.01.20]

S. 8 ff.: <a href="https://www.intmath.com/vectors/img/cosines.gif">https://www.intmath.com/vectors/img/cosines.gif</a> [Letzter Zugriff: 15.01.20]

S. 15 ff.: <a href="https://www.cc.gatech.edu/~san37/img/dl/tensor.png">https://www.cc.gatech.edu/~san37/img/dl/tensor.png</a> [Letzter Zugriff: 15.01.20]

#### YouTube:

What's a Tensor: <a href="https://youtu.be/f5liqUk0ZTw">https://youtu.be/f5liqUk0ZTw</a> [Letzter Zugriff: 15.01.20]

Introduction to Tensors: <a href="https://youtu.be/uaQeXi4E7qA">https://youtu.be/uaQeXi4E7qA</a> [Letzter Zugriff: 15.01.20]