テンソル同時分解の拡張による オミクスデータの統合

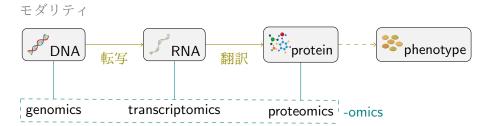
阿部興¹ · 島村徹平²

2023年6月3日

¹東京医科歯科大学難治疾患研究所

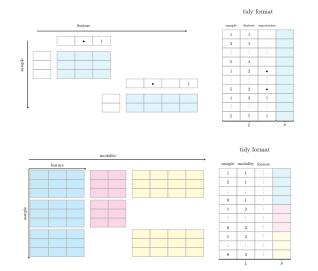
²名古屋大学医学系研究科·東京医科歯科大学難治疾患研究所

動機:分析対象



- オミクス (omics) データを統合して分析したい 積極的理由:データを補い合い普遍的な特徴を抽出 消極的理由:対応のあるサンプルなので非独立
- 難しさ semi-paired なデータが多い モダリティごとに分布が変わる

動機:分析手法



tidy-format の利便性をそのままに行列分解ができないか?

3階のテンソルの場合

Data:

$$Y = (y_{ijk}), \quad y = (y_n) = \text{vec}(Y)$$

CP 分解:

$$y_{ijk} \approx \sum_{l} v_{il}^{(1)} v_{jl}^{(2)} v_{kl}^{(3)}.$$

提案法:

$$y_n \approx \sum_{l} \prod_{d=1}^{D} v_{dl}^{x_{nd}} \tag{1}$$

ここで,

$$V = (v_{dl}) = \begin{pmatrix} v^{(1)} \\ v^{(2)} \\ v^{(3)} \end{pmatrix}$$

内積としての解釈

$$\begin{split} \sum_{l=1}^{L} \prod_{d=1}^{D} v_{dl}^{x_{nd}} &= v_{11}^{x_{n1}} v_{21}^{x_{n2}} \cdots v_{D1}^{x_{nD}} + \cdots + v_{1L}^{x_{n1}} v_{2L}^{x_{n2}} \cdots v_{DL}^{x_{nD}} \\ &= \left(v_{d1}^{x_{nd}} \quad \dots \quad v_{dL}^{x_{nd}} \right) \cdot \begin{pmatrix} \prod_{d' \neq d} v_{d'1}^{x_{nd'}} \\ \vdots \\ \prod_{d' \neq d} v_{d'L}^{x_{nd'}} \end{pmatrix} \\ & \text{inner product} \end{split}$$

アンサンブルとしての解釈

$$\begin{split} \sum_{l=1}^{L} \prod_{d=1}^{D} v_{dl}^{x_{nd}} \\ &= \frac{1}{L} \sum_{l=1}^{L} L \exp \left(\sum_{d=1}^{D} x_{nd} \cdot \log v_{dl} \right) \\ &= \frac{1}{L} \sum_{l=1}^{L} L f_{nl} \quad \text{(mean of the log-linear predictor)} \end{split}$$

モデル(準備)

式1
$$(y_n \approx \sum_l \prod_{d=1}^D v_{dl}^{x_{nd}})$$
 より

$$y_n \mid V, \lambda \sim \mathcal{N}\left(y_n \mid \sum_{l=1}^L \prod_{d=1}^D v_{dl}^{x_{nd}}, \lambda^{-1}\right)$$
 (2)

$$v_{dl} \sim \mathcal{N}(v_{dl}|0, \tau^{-1})$$

$$\lambda \sim \mathcal{G}(\lambda|a, b)$$
(3)

- さらに修正・拡張
 - 解釈性のため:非負制約
 - マルチオミクスデータの分析のため:分布を変える

事前分布: 非負制約

$$v_{dl} \sim \mathcal{TN}(v_{dl}|0,\tau^{-1})$$

$$\propto \mathcal{N}(v_{dl}|0,\tau^{-1}) \mathbb{1}_{(0,\infty)}(v_{dl})$$

ここで、 $\mathbb{1}_{(0,\infty)}(v_{dl})$ は指示関数.

中間変数

y_n が実数(連続値):

$$A(x) = x$$
.

y_n が非負:

$$A(x) = \begin{cases} x, & x > 0 \\ 0 & x \le 0 \end{cases}.$$

• y_n が 2 値 (0 or 1):

$$A(x) = \mathbb{1}_{(0,\infty)}(x).$$

y_n が非負の整数:

$$A(x) = \begin{cases} \lceil x \rceil, & x > 0 \\ 0 & x \le 0 \end{cases}.$$

切断, Rectified, 離散化

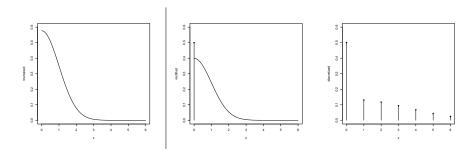


Fig: 左: 潜在変数の事前分布. 右: 観測されるデータのモデル. 一点 0 で確率を持つ (eg. 重さ, 計数)

モデル

$$y_n = A_{m(n)}(z_n), \quad z_n \sim \mathcal{N}\left(\sum_{l=1}^L \prod_{d=1}^D v_{dl}^{x_{nd}}, \lambda^{-1}\right)$$
 (4)

ここで m(n) is a function which maps index n to mode m(n).

対数尤度

$$\ell(v_{dl}) = \sum_{n=1}^{N} \log p(z|V, X) = \sum_{n=1}^{N} \left(-\frac{\lambda}{2} \left\{ z_n - \sum_{l=1}^{L} \prod_{d=1}^{D} v_{dl}^{x_{nd}} \right\}^2 \right) + C$$

$$= -\frac{h_{dl}}{2} \left(v_{dl}^2 - 2v_{dl} \frac{\eta_{dl}}{h_{dl}} \right) + C,$$

ここで,

$$\eta_{dl} = \sum_{n} x_{nd} \prod_{d' \neq d} v_{dl}^{x_{nd}} \left(z_n - \sum_{l' \neq l} \prod_{d' \neq d} v_{dl}^{x_{nd}} \right)$$
 (5)

$$h_{dl} = \sum_{n} \lambda x_{nd} \prod_{n,l} v_{dl}^{2x_{nd}}.$$
 (6)

C は v_{dl} に依存しない定数.

変分 EM アルゴリズム (一般論)

$$\vec{r} - \beta$$
: $\mathcal{D} = (\mathcal{D}_1, \mathcal{D}_2, \dots, \mathcal{D}_n)$

 \mathcal{D} 全体に影響する global な潜在変数: V

 \mathcal{D}_n に影響する local な潜在変数: z_n

$$D_{KL}(q||p) = \int q(z) \log \frac{q(z)}{p(z_n|\mathcal{D}, w)} dz$$
$$= E_q[\log q(z)] - E_q[\log p(z_n|\mathcal{D}, w)]$$

 $q(z) \propto \exp(E_q[\log p(z_n|\mathcal{D}, w)])$ のとき最小.

変分 EM アルゴリズム

E-step: $q(z) \propto \exp(E_q[\log p(z_n|\mathcal{D}, w)])$ を更新

M-step: $q(v_{dl}) \propto \exp(E_q[\log p(z_n|\mathcal{D}, w)])$ を更新

local な潜在変数 z_n に対しては変分事後分布からサンプリング; 特に \tilde{z}_n と書く

rectified

$$q(-z_n) = \begin{cases} \mathcal{T}\mathcal{N}(-z_n|-f_n, \sigma_n^2) & y_n = 0, \\ z_n = y_n \text{ with probability } 1 & y_n > 0 \end{cases}$$
 (7)

binary

$$q(-z_n) = \begin{cases} \mathcal{T}\mathcal{N}(-z_n|-f_n,\sigma_n^2) & y_n = 0, \\ \mathcal{T}\mathcal{N}(z_n|f_n,\sigma_n^2) & y_n = 1 \end{cases}$$
(8)

nonnegative integer

$$q(-z_n) = \begin{cases} \mathcal{T}\mathcal{N}(-z_n| - f_n, \sigma_n^2) & y_n = 0, \\ \mathcal{T}\mathcal{N}(z_n|f_n, \sigma_n^2) & y_n = 1 \end{cases}$$
(9)

$$q(v_{dl}) = \begin{cases} \mathcal{N}(\mu_{dl}, \sigma_{dl}) & \text{if the prior of } v_{dl} \text{ is not truncated} \\ \mathcal{T}\mathcal{N}(\mu_{dl}, \sigma_{dl}) & \text{if the prior of } v_{dl} \text{ is truncated,} \end{cases}$$
 (10)

ここで,

$$\mu_{dl} = \frac{\langle \eta_{dl} \rangle}{\langle h_{dl} \rangle + \tau / \langle \lambda \rangle},$$

$$\sigma^2 = (\tau + \langle h_{dl} \rangle)^{-1}.$$

λ の変分事後分布は,

$$q(\lambda) = \mathcal{G}\left(N/2\eta_{dl}, \left(h_{dl} + \tau\right)/2\right). \tag{11}$$

大規模メタアナリシス (学習済み word2vec のように配布), 因果推論 (g-formula), 時空間相関