Décomposition en valeurs singulières (SVD) Fouille de données avancée (2016-2017)

UFR MIME

Université Lille 3

30 Novembre 2016

Sommaire

- Définition
- 2 Troncation
- 3 Exemple (TP) : Compression d'image
- 4 Conclusion

Pourquoi SVD

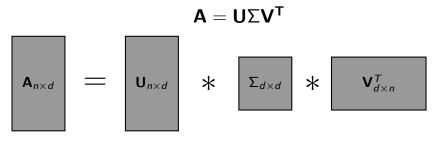
Décomposition en valeur singulière ou SVD (Singular Value Decomposition) est motiver par deux opérations souvent fait dans l'analyse des données :

- Découplage : Séparation dans les composantes indépendantes pour faciliter analyse
- Triage : Ordonnancements de contributions par leur importance ou capacité d'explication

Parmi 100s des décompositions, le SVD reste une transformation puissante

Décomposition SVD

 $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times d}$ est une matrice, il existe une décomposition



- $\Sigma \in \mathbb{R}^{d \times d}$ est diagonale avec les entrées positives $\sigma_i > 0$
- $oldsymbol{oldsymbol{U}}\in\mathbb{R}^{n imes d}$ vecteurs singuliers gauches (colonnes orthogonales)
- $oldsymbol{\mathsf{V}} \in \mathbb{R}^{d imes d}$ vecteurs singuliers droits (colonnes et rangs orthogonales)
- $\mathbf{U}\mathbf{U}^T = \mathbf{I}_n$ et $\mathbf{U}\mathbf{U}^T = \mathbf{I}_d$ et $\Sigma = \mathrm{diag}(\sigma_1, \sigma_2, ..., \sigma_d)$ ou les valeurs singulières sont ordonnes : $\sigma_1 > \sigma_2, ..., > \sigma_d$

Produit extérieur

$$A_{n,d} = \begin{bmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \cdots & a_{1,n} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & \cdots & a_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n,1} & a_{n,2} & \cdots & a_{n,d} \end{bmatrix} = U \Sigma V^T = \sum_{i=1}^d \sigma_i u_i v_i$$

$$A_{n,d} = \begin{bmatrix} | & | & | & | & | \\ | & | & | & | & | \\ | u_1 & u_2 & \dots & u_d \\ | & | & | & | & | \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \sigma_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \sigma_d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} - - - v_1^T - - - \\ - - - v_2^T - - - \end{bmatrix}$$

Produit scalaire

Étant donnée les matrices $\mathbf{U}, \Sigma, \mathbf{V}$, et u_i une ligne de \mathbf{U} et v_j est une colonne de \mathbf{V}^T , $u_i, v_j \in \mathbb{R}^d$, on peut écrire :

$$M_{ij} = \sigma_k(u_i \cdot v_j) = \sum_k u_{ik} \sigma_k v_{jk}$$
 (1)

- M serve comme une mesure de similarité entres des vecteurs u_i, v_j ,
- Assez utile pour les systèmes de recommandations.

Calculation de SVD

Décomposition d'une matrice en éléments propres

Remarque

Les valeur singulières (non-nul) de $\bf A$ sont les racines carrées de valeurs propres (non-nul) de $\bf A^T A$ ou $\bf AA^T$

$$\mathbf{A}^{T}\mathbf{A} = (\mathbf{U}\boldsymbol{\Sigma}\mathbf{V}^{T})^{T}(\mathbf{U}\boldsymbol{\Sigma}\mathbf{V}^{T})$$

$$= (\mathbf{V}^{T^{T}}\boldsymbol{\Sigma}^{T}\mathbf{U}^{T})(\mathbf{U}\boldsymbol{\Sigma}\mathbf{V}^{T})$$

$$= \mathbf{V}\boldsymbol{\Sigma}\mathbf{U}^{T}\mathbf{U}\boldsymbol{\Sigma}\mathbf{V}^{T}$$

$$= \mathbf{V}\boldsymbol{\Sigma}\mathbf{I}\boldsymbol{\Sigma}\mathbf{V}^{T}$$

$$= \mathbf{V}\boldsymbol{\Sigma}^{2}\mathbf{V}^{T} = \mathbf{X}\boldsymbol{\Lambda}\mathbf{X}^{T}$$

$$\mathbf{A}\mathbf{A}^{T} = (\mathbf{U}\boldsymbol{\Sigma}\mathbf{V}^{T})(\mathbf{U}\boldsymbol{\Sigma}\mathbf{V}^{T})^{T} = \mathbf{U}\boldsymbol{\Sigma}^{2}\mathbf{U}$$
(2)

Comment calculer le SVD

Le nombre de valeurs positives singulières est égal au rang de la matrice.

- Donnée $\mathbf{X}_1 = \mathbf{A}\mathbf{A}^T$ et $\mathbf{X}_2 = \mathbf{A}^T\mathbf{A}$.
- Décomposition des matrices $\mathbf{X}_1=\mathbf{Q}_1\Lambda\mathbf{Q}_1^{-1}$ et $\mathbf{X}_2=\mathbf{Q}_2\Lambda\mathbf{Q}_2^{-1}$ en éléments propres.
- Par contre on sais $\mathbf{A}\mathbf{A}^T = \mathbf{U}\Sigma^2\mathbf{U}$ et $\mathbf{A}^T\mathbf{A} = \mathbf{V}\Sigma^2\mathbf{V}^T$
- Calculer la racine carrée des valeur propres positif $\sigma_i = \sqrt{\lambda_i}$
- Finalement rendre $\mathbf{U}, \mathbf{V}, \Sigma$ vu $\mathbf{Q}_1, \mathbf{Q}_2, \Lambda$

Calcul : En utilisant les algorithmes de calcule des vecteurs propres, on peut calculer la décomposition SVD.

Question : quelle est la différence entre la décomposition en valeur propres et la décomposition SVD ?

•
$$\mathbf{A} = \mathbf{U} \mathbf{\Sigma} \mathbf{V}^T = \sigma_1 u_1 v_1^T + \sigma_2 u_2 v_2^T + \dots \sigma_n u_n v_n^T = \sum_{i=1}^n \sigma_i u_i v_i^T$$

- $\mathbf{A} = \mathbf{U} \mathbf{\Sigma} \mathbf{V}^T = \sigma_1 u_1 v_1^T + \sigma_2 u_2 v_2^T + \dots \sigma_n u_n v_n^T = \sum_{i=1}^n \sigma_i u_i v_i^T$
- On peut approximer A en prenant seulement les premières r-colonnes de U (et V) et les premières r-valeurs singulières, et en changeant le reste aux zéros.

- $\mathbf{A} = \mathbf{U} \mathbf{\Sigma} \mathbf{V}^T = \sigma_1 u_1 v_1^T + \sigma_2 u_2 v_2^T + \dots \sigma_n u_n v_n^T = \sum_{i=1}^n \sigma_i u_i v_i^T$
- On peut approximer A en prenant seulement les premières r-colonnes de U (et V) et les premières r-valeurs singulières, et en changeant le reste aux zéros.
- Avec r = 2: $\mathbf{A}_2 = \sigma_1 u_1 v_1^T + \sigma_2 u_2 v_2^T = \sum_{i=1}^2 \sigma_i u_i v_i^T$

- $\mathbf{A} = \mathbf{U} \mathbf{\Sigma} \mathbf{V}^T = \sigma_1 u_1 v_1^T + \sigma_2 u_2 v_2^T + \dots \sigma_n u_n v_n^T = \sum_{i=1}^n \sigma_i u_i v_i^T$
- On peut approximer A en prenant seulement les premières r-colonnes de U (et V) et les premières r-valeurs singulières, et en changeant le reste aux zéros.
- Avec r = 2: $\mathbf{A}_2 = \sigma_1 u_1 v_1^T + \sigma_2 u_2 v_2^T = \sum_{i=1}^2 \sigma_i u_i v_i^T$
- Avec $r = 4 : \mathbf{A}_4 = \sum_{i=1}^4 \sigma_i u_i v_i^T$

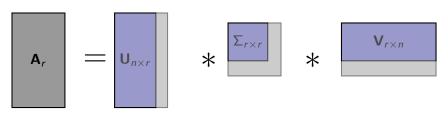
- $\mathbf{A} = \mathbf{U} \mathbf{\Sigma} \mathbf{V}^T = \sigma_1 u_1 v_1^T + \sigma_2 u_2 v_2^T + \dots \sigma_n u_n v_n^T = \sum_{i=1}^n \sigma_i u_i v_i^T$
- On peut approximer A en prenant seulement les premières r-colonnes de U (et V) et les premières r-valeurs singulières, et en changeant le reste aux zéros.
- Avec r = 2: $\mathbf{A}_2 = \sigma_1 u_1 v_1^T + \sigma_2 u_2 v_2^T = \sum_{i=1}^2 \sigma_i u_i v_i^T$
- Avec $r = 4 : \mathbf{A}_4 = \sum_{i=1}^4 \sigma_i u_i v_i^T$
- L'erreur d'approximation est donnée par :

$$\mathsf{Erreur}_r = \|\mathbf{A_r} - \mathbf{A}\|_F = \sqrt{\sum_{i=1}^{\min(n,r)} \sigma_i^2}$$
 (3)

ou $\|X\|_F = \sqrt{\sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n |X_{ij}|^2}$ est la norme de Frobenius.



Le paramètre de troncation $\it r$ décide le rang de la matrice d'approximation :



 \mathbf{A}_r est la meilleure approximation de \mathbf{A} avec le rang r

Utilité de la troncation :

- Compression des données (diminution de l'espace disque)
- De-bruitage (y compris inférence de données manquantes)

Exemple en R : Instructions

- Pour travailler avec des images install.packages(png)
- Activer le bibliothèque avec library(png)
- Télécharger l'exemple SVD.R sur le Moodle
- D'abord lire le code pour comprendre
- Ensuite exécuter le code pour voir les résultats de compression
- Terminer les 3 tâches proposées (noté)
- Liens utiles :
 http://www.statmethods.net/advstats/matrix.html

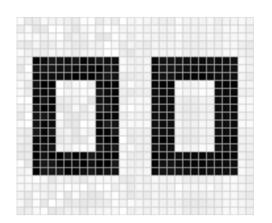
Applications

- Réduction de dimensionnalité (ACP) : Factorisation de X^TX,
 Traitement de données et d'images, ...
- Compression et de-bruitage par calcul de rang des données.
- Optimisation des requêtes Google : L'un des plus grands jeux de données numériques est l'Internet. Compression de matrice documents-termes $M(10^6\times 10^9)$
- Calcul de similarités pour les systèmes de recommandation (séance)
- Évaluation d'inverse d'une matrice arbitraire non carrée (pseudo-inverse)
- Analyse des transformations linéaire et systèmes linéaires

Résumé

- Le SVD est une manière de factoriser une matrice non-carré qui généralise l'opération de décomposition en valeurs propres (pour une matrice symétrique)
- La troncation des valeurs singulières produit des approximation de bas-rang d'une matrice d'entrée.
- Le rang d'un matrice est les nombres des valeurs singulières non-nul.
- Les matrices **U** et **V** sont orthogonales et unitaire : il préserve les distances entres les vecteurs de *A*.
- La décomposition SVD pour une matrice non-carrée est unique

De-bruitage Exemple



Valeurs singulières $\sigma_1=14.15$ $\sigma_2=4.67$ $\sigma_3=3.00$ $\sigma_4=0.21$

 $\dot{\sigma}_{15} = 0.05$

 $\sigma_5 = 0.19$

 $\sigma_{15} = 0.05$

FIGURE – Gauche : Image originale Droit : Image de-bruité (avec 3 valeurs singulières)

Source : [lien]