

Kernel Principal Component Analysis

I. Introduction

→ OBJECTIF :

Prendre en entrée une matrice K qui décrit des relations entre paires d'objets.

$$K = \{K_{ij}\}_{\substack{i=1 \dots n \\ j=1 \dots n}} \quad K_{ij} \text{ similitude entre } i, j$$



$$\rightarrow \Phi(S) = (\alpha_{atc}, \alpha_{tgc}, f_{tgc})$$
$$\begin{matrix} \text{non obs.} & \alpha_{atc} & \alpha_{tgc} & f_{tgc} \\ \text{obs.} & \begin{pmatrix} 1 & 0.5 & 0.5 \\ 0.5 & 1 & 0.6 \\ 0.5 & 0.6 & 1 \end{pmatrix} & \begin{matrix} \alpha_{atc} \\ \alpha_{tgc} \\ f_{tgc} \end{matrix} \end{matrix}$$

• Idée : Définir un fonction de co-variation
 $\langle \cdot, \cdot \rangle : X \times X \rightarrow \mathbb{R}$ pour
représenter les similitudes dans $S \subset X$

II Noyaux définis positifs

Un noyau défini positif sur un ensemble X est une fonction $K : X \times X \rightarrow \mathbb{R}$ symétrique :

$$\textcircled{1} \quad \forall (\alpha, \alpha') \in X^2, \quad K(\alpha, \alpha') = K(\alpha', \alpha)$$

$$\textcircled{2} \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

$$(\alpha_1, \dots, \alpha_n) \in X^n \text{ et}$$

$$(\alpha_1, \dots, \alpha_n) \in \mathbb{R}^n$$

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \alpha_i \alpha_j K(\alpha_i, \alpha_j) \geq 0$$

La matrice $K = (K_{ij})_{\substack{i=1 \dots n \\ j=1 \dots n}}$ telle $K_{ij} = K(\alpha_i, \alpha_j)$,

est symétrique et définie positive.

Exemple $X = \mathbb{R}^d$ $K : X \times X \rightarrow \mathbb{R}$

$$K(\alpha_i, \alpha_j) = \langle \alpha_i, \alpha_j \rangle_{\mathbb{R}^d}$$

$$= \sum_{k=1}^d \alpha_{ik} \alpha_{jk}$$

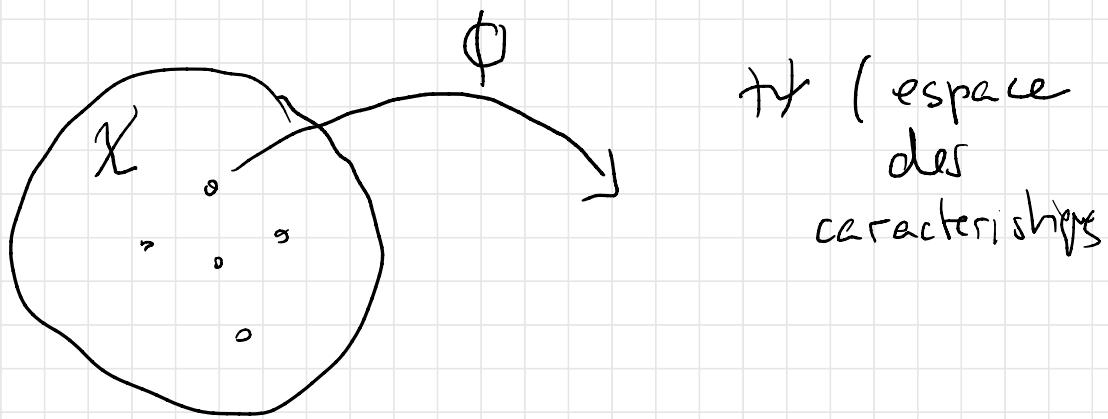
$$= \alpha_i^T \alpha_j$$

$$\textcircled{1} \quad K(\alpha_i, \alpha_j) = K(\alpha_j, \alpha_i) \quad \forall i, j$$

$$\textcircled{2} \quad \forall \alpha \in \mathbb{R}^d \quad \alpha = \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_d \end{pmatrix}$$

$$\sum_{i=1}^d \sum_{j=1}^d \alpha_i \alpha_j' \langle \alpha_i, \alpha_j \rangle_{\mathbb{R}^d} = \left(\sum_i \alpha_i \alpha_i, \sum_j \alpha_j \alpha_j \right)_{\mathbb{R}^d}$$

$$= \left| \sum_i \alpha_i \alpha_i \right|^2 \geq 0$$



\rightarrow (espace des caractéristiques)

$$K: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, K(\alpha, \alpha') = \langle \phi(\alpha), \phi(\alpha') \rangle_H$$

① $K(\alpha, \alpha') = K(\alpha', \alpha)$

② $\forall \alpha \in H \quad \dim(H) = n$

$$\left(\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_i a_j \langle \phi(\alpha_i), \phi(\alpha_j) \rangle_H \right)$$

$$\left\langle \sum_{i=1}^n a_i \phi(\alpha_i), \sum_j c_j \phi(\alpha_j) \right\rangle_H \geq 0$$

D'un point de vue matriciel

$$\forall \alpha \in \mathbb{R}^P \quad c = \begin{pmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix} \text{ et } \begin{matrix} \phi(\alpha_1) \in H \\ \phi(\alpha_2) \in H \end{matrix}$$

Si K est un noyau d.p alors la matrice

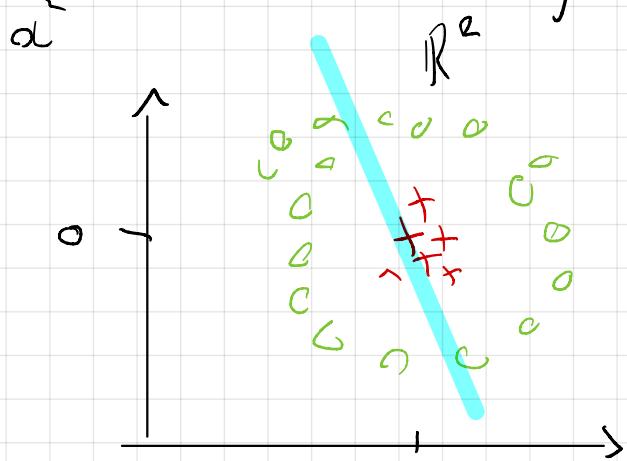
$$K = (K_{ij}) = (\langle \phi(\alpha_i), \phi(\alpha_j) \rangle_H)_{i,j=1..n}$$

Verifie $\alpha^T K \alpha \geq 0$.

K est donc une matrice définie positive.

II) Astuce du noyau.

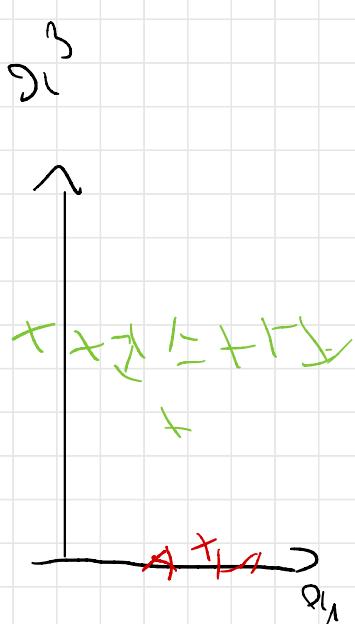
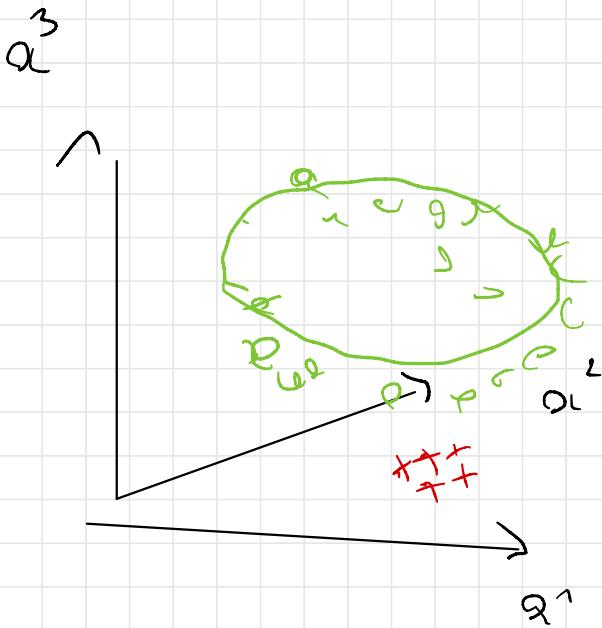
Remplacer le produit scalaire classique par un noyau quelconque.



- Apprentissage supervisé
2 classes non linéairement séparables.

$$\Phi \begin{pmatrix} \alpha^1 \\ \alpha^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha^1 \\ \alpha^2 \\ \alpha^3 = (\alpha^1)^2 + (\alpha^2)^2 \end{pmatrix}$$

$$\Phi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$$



Une méthode linéaire peu efficace
dans $\mathcal{X}(\mathbb{R}^2)$, peut devenir
très compétitive dans \mathcal{H} (après
transformation ϕ).

Astuce des noyaux :

$$K(\alpha_i, \alpha_j) = \phi(\alpha_i)^T \phi(\alpha_j)$$

$$\text{Exemple : } \left\| \phi(\alpha_i) - \phi(\alpha_j) \right\|_{\mathcal{H}}^2 =$$

$$\langle \phi(\alpha_i) - \phi(\alpha_j), \phi(\alpha_i) - \phi(\alpha_j) \rangle_{\mathcal{H}} =$$

$$\langle \phi(\alpha_i), \phi(\alpha_i) \rangle_{\mathcal{H}} + \langle \phi(\alpha_j), \phi(\alpha_j) \rangle_{\mathcal{H}} - 2 \langle \phi(\alpha_i), \phi(\alpha_j) \rangle_{\mathcal{H}} =$$

$$K_{ii} + K_{jj} - 2 K_{ij}$$

IV] KPCA (ACP Kernelisée)

\mathcal{X} : espace initial

$\phi: \mathcal{X} \longrightarrow \mathcal{H}$

Soit $S = (\alpha_1, \dots, \alpha_n) / \alpha_i \in \mathcal{X}$

$\phi(\alpha_i) \in \mathcal{H}$

Vector moyenne $\mu = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \phi(\alpha_i) = 0$

Matrice de covariance $S = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \phi(\alpha_i) \phi(\alpha_i)^T$

Vecteurs propres $S\mathbf{v} = \lambda \mathbf{v}$

Propriété: peut être exprimé comme une combinaison linéaire

$$\mathbf{v} = \sum_{i=1}^n d_i \phi(\mathbf{x}_i) \quad \in \mathbb{R}$$

Preuve:

$$S\mathbf{v} = \left(\underbrace{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \phi(\mathbf{x}_i) \phi(\mathbf{x}_i)^T}_{S} \right) \mathbf{v} = \lambda \mathbf{v}$$

Remarquons que $\phi(\mathbf{x}_i)^T \mathbf{v} = \langle \phi(\mathbf{x}_i), \mathbf{v} \rangle_H \in \mathbb{R}$

Soit $d_i = \left\langle \Phi(\alpha_i), \nu \right\rangle_{\mathcal{H}}$

$$\lambda \nu = \sum_{i=1}^n d_i \Phi(\alpha_i)$$

d'aprè $\nu = \sum_{i=1}^n d_i \Phi(\alpha_i)$ c.q.f.d.

Comment trouver les d_i ?

Soit v_j le v.p associé à λ_j :

$$S v_j = \lambda_j v_j$$

$$\Phi(\alpha_p) \left(\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \Phi(\alpha_i) \Phi(\alpha_i)^T \right) S \left(\sum_{j=1}^n d_j v_j \Phi(\alpha_p) \right) = \lambda_j \left(\sum_{i=1}^n d_i \Phi(\alpha_i) \right)$$

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n K(\alpha_p, \alpha_i) \sum_{j=1}^n d_j v_j K(\alpha_i, \alpha_p) = \lambda_j \sum_{i=1}^n d_i K(\alpha_p, \alpha_i)$$

Soit $d_j = \begin{pmatrix} d_{j1} \\ \vdots \\ d_{jn} \end{pmatrix}$ et $K(\alpha_p, \cdot) = \begin{pmatrix} K(\alpha_p, \alpha_1) & \cdots & K(\alpha_p, \alpha_n) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ K(\alpha_p, \alpha_n) & \cdots & K(\alpha_p, \alpha_n) \end{pmatrix}$

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n K(\alpha_i, \alpha_p) K(\alpha_i, \cdot)^T d_j = \lambda_j d_j^T K(\alpha_p, \cdot)$$

Pour tous les indices $\{m, l_1, \dots, l_n\}$
on a $K^{l_1} d_{lj} = n \delta_{lj} K d_{lj}$

On vérifie $K d_{lj} = n \delta_{lj} d_{lj}$

Diagonaliser K produit les vecteurs d_{lj} qui nous donnent accès aux vecteurs n_j qui sont les vecteurs propres de S .

Pour l'ACF, on a $u_j^T u_j = 1$

$$\left(\sum_{m=1}^n d_{jm} \phi(x_m), \sum_{l=1}^n d_{jl} \phi(x_l) \right) = 1$$

$$d_j^T K d_j = 1$$

$$\left\langle \alpha_j^T \begin{pmatrix} \phi(\alpha_1) \\ \vdots \\ \phi(\alpha_n) \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \phi(\alpha_1) \\ \vdots \\ \phi(\alpha_n) \end{pmatrix}^T \alpha_j \right\rangle =$$

$$\alpha_j^T K \alpha_j = 1$$

ACP dans H

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{ Trouver } \alpha_j : K \alpha_j = \lambda_j n \alpha_j \\ \alpha_j^T K \alpha_j = 1 \end{array} \right. \Rightarrow \text{Diagonale } K^{-1}$$

• La projection de $\phi(\alpha_R)$ sur α_j est

$$\phi(\alpha_R)^T \alpha_j = \underbrace{\sum_{i=1}^n d_{ji} \underbrace{\phi(\alpha_i)^T}_{w_i} \phi(\alpha_R)}_{K_{iR}}$$

$$= \sum_{i=1}^n K_{iR} \times d_{ij}$$

$$\begin{pmatrix} \phi(\alpha_1)^T \\ \vdots \\ \phi(\alpha_n)^T \end{pmatrix} \alpha_j = K \alpha_j \quad w_j$$

* Nous avons supposé

$$\mu = 0 = \frac{1}{n} \sum_i d(x_i)$$

* Comment centrer dans \mathcal{H} .

On considère ensuite

$$\tilde{K} = K - 2D(1/n)K + D(1/n)K(1/n)$$

où $D(1/n) = \underbrace{\begin{pmatrix} 1/n & \dots & 1/n \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 1/n & \dots & 1/n \end{pmatrix}}_n$

à la place de K

~~Calculator~~ Calcul de \tilde{K} à partir de K

①

Résoudre $\tilde{K}d_j = \lambda_j n d_j H_j$

②

Projection de $d(x_i)$ sur les v_j

K_{x_i}