Linear Systems and Inverse problems

Ulysse Marteau-Ferey

Ulysse Marteau-Ferey Linear Systems and Inverse problems

Introduction

Learning problem in the least-squares case

Seeing a machine learning problem as a linear inverse problem

4 Tikhonov regularization

- For a generic inverse problem with approximation
- For a machine learning problem
- 5 A finer analysis
 - Tikhonov regularization : version 2
 - Learning problems, version 2

Learning problem and regularized empirical risk minimization

- Input: random variable $X \in \mathcal{X}$;
- Output: random variable $Y \in \mathcal{Y}$;
- Law of (X, Y) : ρ(x, y)
- Objective : find a predictor $f : \mathcal{X} \to \mathcal{Y}$.
- Loss function $\ell:\mathcal{Y}\times\mathcal{Y}\rightarrow\mathbb{R}$

Learning problem

$$\inf_{f\in\mathcal{F}(\mathcal{X},\mathcal{Y})} L(f) := \mathbb{E}\left[\ell(f(x),y)\right] = \int_{\mathcal{X}\times\mathcal{Y}} \ell(f(x),y) \, d\rho(x,y)$$

Classical way of tackling the learning problem

Learning problem

$$\inf_{f\in\mathcal{F}(\mathcal{X},\mathcal{Y})} L(f) := \mathbb{E}\left[\ell(f(x), y)\right] = \int_{\mathcal{X}\times\mathcal{Y}} \ell(f(x), y) \, d\rho(x, y)$$

Access to ρ only through $\mathbf{z} = (z_i)_{1 \le i \le n}$ where $z_i = (x_i, y_i)$ are training samples

Regularized empirical risk minimization

$$\inf_{f\in\mathcal{H}}\widehat{L}_{\lambda}(f):=\frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n}\ell(f(\boldsymbol{x}_{i}),\boldsymbol{y}_{i})+\frac{\lambda}{2}\Omega(f)$$

- \mathcal{H} is a space of functions;
- Ω is a regularizer.

イロト イヨト イヨト イヨト

Least squares case

• We take
$$\ell(y, y') = \frac{1}{2} ||y - y'||^2$$
;

• we assume that $Y \in L^2(\mathcal{Y}, \rho_Y)$.

The minimizer exists

$$g_* = \mathbb{E}[Y|X], \ g_*(x) = \int_{\mathcal{Y}} y \ d\rho(y|x), \ \in L^2(\mathcal{X}, \rho_X)$$

Consequence: one needs only to solve

$$\inf_{f \in L^2(\mathcal{X}, \rho_X)} \mathbb{E}\left[\|f(X) - Y\|^2 \right]$$

ERM

Regularized empirical risk minimization

$$\inf_{f\in\mathcal{H}}\widehat{L}_{\lambda}(f):=\frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n}\|f(x_{i})-y_{i}\|^{2}+\lambda\Omega(f)$$

Question

What space \mathcal{H} of functions and what penalty Ω ?

Requirements:

- $\mathcal{H} \hookrightarrow L^2(\mathcal{X}, \rho_X)$
- Solvable : finite dimensional ?

Classical parameterized version :

$$\mathcal{H} = \{ f_{\theta} : \theta \in \Theta \}, \ \Theta \subset \mathbb{R}^d$$

Alternative ?

RKHS

RKHS \mathcal{H}_{K}

- $K: \mathcal{X} \times \mathcal{X} \to \mathbb{R}$ measurable
- K positive definite, i.e.

$$\forall n \in \mathbb{N}, \ \mathbf{x} = (x_i)_{1 \leq i \leq n}, \ \alpha = (\alpha_i)_{1 \leq i \leq n}, \ \sum_{1 \leq i, j \leq n} \alpha_i \alpha_j K(x_i, x_j) \ge \mathbf{0}$$

•
$$\forall x \in \mathcal{X}, \ K_x := K(x, \ . \) \in \mathcal{H}_K$$

• $\mathcal{H}_{\mathcal{K}} := \overline{\text{Span}(\{K_x, x \in \mathcal{X}\})}$ endowed with $\langle . , . \rangle_{\mathcal{H}}$ so that $\langle K_x, K_{x'} \rangle_{\mathcal{H}} = \mathcal{K}(x, x')$

Properties/Assumptions

- $\forall f \in \mathcal{H}, f(x) = \langle f, K_x \rangle_{\mathcal{H}}$
- Assume $K(x, x) \leq \kappa^2$ such that

$$\forall f \in \mathcal{H}, \ \int_{\mathcal{X}} \|f(x)\|^2 d\rho_X(x) = \int_{\mathcal{X}} \|f \cdot K_x\|^2 d\rho_X(x) \leqslant \kappa^2 \|f\|_{\mathcal{H}}^2$$

Formulation of the problem

Regularized empirical risk minimization

$$\widehat{f}_{\lambda} = \operatorname*{arg\,min}_{f \in \mathcal{H}} \widehat{L}_{\lambda}(f) := \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \underbrace{\|f(x_i) - y_i\|^2}_{\|f \cdot K_{x_i} - y_i\|^2} + \lambda \|f\|_{\mathcal{H}}^2$$

Representer theorem :

$$\widehat{f}_{\lambda} = \sum_{i=1}^{n} \alpha_i \; K_{x_i}$$

Equivalent problem, linear and finite dimensional !

$$\inf_{\alpha \in \mathbb{R}^n} \alpha^T (K_{nn}^2 + \lambda n K_{nn}) \alpha - 2(K_{nn} \mathbf{y}) \cdot \alpha \quad \Leftrightarrow \quad (K_{nn} + \lambda n \mathbf{I}) \alpha = \mathbf{y}$$

• = • •

Introduction

2 Learning problem in the least-squares case

Seeing a machine learning problem as a linear inverse problem

Tikhonov regularization

- For a generic inverse problem with approximation
- For a machine learning problem

5 A finer analysis

- Tikhonov regularization : version 2
- Learning problems, version 2

★ ∃ →

Linear inverse problem

Inverse problem setting

- \mathcal{H}, \mathcal{K} two Hilbert spaces
- An operator $\mathbf{A} \in \mathcal{L}(\mathcal{H}, \mathcal{K})$
- An objective $g \in \mathcal{K}$.

The aim is to reconstruct a solution to

 $\mathbf{A}f = g$

Machine Learning problem

Ideal problem

 $f(X) = Y, f \in \mathcal{H}$ which can be reformulated as Sf = Y.

- $S : \mathcal{H} \to L^2(\mathcal{X} \times \mathcal{Y}, \rho)$ such that $(Sf)(x, y) = f \cdot K_x = f(x)$
- $S^*: L^2(\mathcal{X} \times \mathcal{Y}) \to \mathcal{H}$, such that $S^*g = \int_{\mathcal{X} \times \mathcal{Y}} g(x, y) K_x d\rho(x, y)$
- $C = S^*S : \mathcal{H} \to \mathcal{H}$ such that $\langle f, Cf \rangle_{\mathcal{H}} = \int_{\mathcal{X}} \|f(x)\|^2 d\rho_X(x)$

III-posed problems

Possibly no solution to $\mathbf{A}f = g$ (or obviously Sf = Y)!

Alternative problem

$$\inf_{f \in \mathcal{H}} \|\mathbf{A}f - g\|_{\mathcal{K}}^2, \qquad \inf_{f \in \mathcal{H}} \|Sf - Y\|_{L^2(\mathcal{X} \times \mathcal{Y}, \rho)}^2$$

 P_A orthogonal projector on $\overline{range(A)}$

$$\|\mathbf{A}f - g\|_{\mathcal{K}}^{2} = \|\mathbf{A}f - \mathbf{P}_{\mathbf{A}}g\|_{\mathcal{K}}^{2} + \underbrace{\|(\mathbf{I} - \mathbf{P}_{\mathbf{A}})g\|_{\mathcal{K}}^{2}}_{\text{inevitable error}}$$

$$\mathsf{range}(S) \subset L^2(\mathcal{X}, \rho_X) \implies \mathbf{P}_S Y = \mathbf{P}_S g_*, \ g_*(x) = \int_{\mathcal{Y}} y \ d\rho(y|x)$$

Solution if it exists :

$$\mathbf{A}^*\mathbf{A}\ f = \mathbf{A}^*g, \qquad C\ f = S^*Y = S^*\mathbf{P}_Sg_*$$



Inverse problem setting

Let $\delta = (\delta_1, \delta_2) \in \mathbb{R}^2_+$.

- An approximation space $\widetilde{\mathcal{K}}$
- An approximation of $\mathbf{A} : \mathbf{A}_{\delta_1} : \mathcal{H} \to \widetilde{\mathcal{K}}$ such that $\|\mathbf{A}^*\mathbf{A} \mathbf{A}_{\delta_1}^*\mathbf{A}_{\delta_1}\| \leq \delta_1$
- An approximation of $g:g_{\delta_2}\in\widetilde{\mathcal{K}}$ such that $\|\mathbf{A}^*_{\delta_1}g_{\delta_2}-\mathbf{A}^*g\|\leqslant \delta_2$

Machine Learning : approximation space limited by the data

- An approximation space \mathbb{R}^n
- An approximation of $Y : \mathbf{y} = \frac{1}{\sqrt{n}} (y_i)_{1 \le i \le n} \in \mathbb{R}^n$
- An approximation of $S : S_n : \mathcal{H} \to \mathbb{R}^n$, $S_n f = \frac{1}{\sqrt{n}} (f \cdot K_{x_i})_{1 \leq i \leq n} = \frac{1}{\sqrt{n}} (f(x_i))_{1 \leq i \leq n}$.

・ ロ ト ・ 同 ト ・ 三 ト ・ 三 ト

Naive method

Potential solutions:

$$\mathbf{A}^* \mathbf{A} f = \mathbf{A}^* g, \qquad S^* S f = S^* Y$$
$$\mathbf{A}^*_{\delta_1} \mathbf{A}_{\delta_1} f_{\delta} = \mathbf{A}^*_{\delta_1} g_{\delta_2}, \qquad S^*_n S_n \hat{f} = S^*_n \mathbf{y}$$
Define $C_n = S^*_n S_n : \mathcal{H} \to \mathcal{H}$ such that $C_n = \sum_{i=1}^n K_{x_i} \otimes K_{x_i}$

Equivalence with empirical risk minimization for learning

$$C_n \widehat{f} = S_n^* \mathbf{y} \Leftrightarrow \widehat{f} \in \operatorname*{arg\,min}_{f \in \mathcal{H}} rac{1}{n} \sum_{i=1}^n \|f(x_i) - y_i\|^2$$

Problems :

- The second problem is not necessarily solvable (it is in finite dimension)
- We want the reconstruction error to be small, i.e.

$$\| Af_{\delta} - \mathbf{P}_{\mathbf{A}}g \|^2 \underset{\delta o 0}{\longrightarrow} 0$$

Generalization error

or a generic inverse problem with approximation or a machine learning problem

→ ∃ →

Introduction

2 Learning problem in the least-squares case

Seeing a machine learning problem as a linear inverse problem

Tikhonov regularization

- For a generic inverse problem with approximation
- For a machine learning problem

A finer analysis

- Tikhonov regularization : version 2
- Learning problems, version 2

For a generic inverse problem with approximation For a machine learning problem

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Tikhonov regularization

Approximations : $\|\mathbf{A}^*\mathbf{A} - \mathbf{A}^*_{\delta_1}\mathbf{A}_{\delta_1}\| \leq \delta_1, \|\mathbf{A}^*_{\delta_1}g_{\delta_2} - \mathbf{A}^*g\| \leq \delta_2$

Regularization method

For a given $\lambda > 0$, choose

$$f_{\lambda,\delta} = \left(\mathbf{A}_{\delta_1}^* \mathbf{A}_{\delta_1} + \lambda \mathbf{I}\right)^{-1} \mathbf{A}_{\delta_1}^* g_{\delta_2} = \operatorname*{arg\,min}_{f \in \mathcal{H}} \|\mathbf{A}_{\delta} f - g_{\delta_2}\|^2 + \lambda \|f\|^2$$

Aim : choose $\lambda(\delta)$ well to have

$$\left\| \textit{Af}_{\lambda(\delta),\delta} - \mathbf{P}_{\mathbf{A}} g \right\|^2 \mathop{\longrightarrow}\limits_{\delta
ightarrow 0} 0$$

For a generic inverse problem with approximation For a machine learning problem

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Analysis of the error for Tikhonov regularization

Define $f_{\lambda} = (\mathbf{A}^*\mathbf{A} + \lambda \mathbf{I})^{-1}\mathbf{A}^*g = (\mathbf{A}^*\mathbf{A} + \lambda \mathbf{I})^{-1}\mathbf{A}^*\mathbf{P}_{\mathbf{A}}g = \arg\min_{\|Af-g\|^2 + \lambda \|f\|^2}$.

Decomposition

If $\lambda \ge 2\delta_1$, then the following holds:

$$\|\mathbf{A}f_{\lambda,\delta}-\mathbf{P}_{\mathbf{A}}g\|\leqslant \underbrace{\|\mathbf{A}f_{\lambda}-\mathbf{P}_{\mathbf{A}}g\|}_{\mathcal{S}(\lambda)}+rac{\delta_{1}}{\lambda}+rac{\delta_{2}}{\sqrt{\lambda}}.$$

 $S(\lambda)$ caracterizes the between $P_{\mathbf{A}}g$ and the range of **A**.

If $\mathbf{P}_{\mathbf{A}}g \in \operatorname{range}(\mathbf{A}), \, \mathcal{S}(\lambda) \leqslant C \lambda^{1/2}$

For a generic inverse problem with approximation For a machine learning problem

Equivalent to solving the regularized ERM

Equivalence

$$\widehat{f}_{\lambda} = (S_n^* S_n + \lambda I)^{-1} S_n^* \mathbf{y} \Leftrightarrow \widehat{f}_{\lambda} \in \argmin_{f \in \mathcal{H}} \|S_n f - \mathbf{y}\|_{\mathbb{R}^n}^2 + \lambda \|f\|_{\mathcal{H}}^2$$

$$S_n f = \frac{1}{\sqrt{n}} (f(x_i))_{1 \leq i \leq n} \qquad \Longrightarrow \qquad \widehat{f}_{\lambda} \in \operatorname*{arg\,min}_{f \in \mathcal{H}} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \|f(x_i) - y_i\|^2 + \lambda \|f\|_{\mathcal{H}}^2$$

Tikhonov regularization amounts to solving the reguralized ERM problem

$$\delta_2 = \|\boldsymbol{S}_n^* \boldsymbol{y} - \boldsymbol{S}^* \boldsymbol{y}\| = \|\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i K_{x_i} - \mathbb{E} [\boldsymbol{Y} K_X] \|$$

$$\delta_1 = \|\boldsymbol{C}_n - \boldsymbol{C}\| = \|\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n K_{x_i} \otimes K_{x_i} - \mathbb{E} [K_X \otimes K_X] \|$$

For a generic inverse problem with approximation For a machine learning problem

Bounds in high probability

Very naive bounds: with probability at least $1 - \delta$

$$\delta_1 \leqslant \frac{\kappa^2 \log \frac{1}{\delta}}{\sqrt{n}}, \ \delta_2 \leqslant \frac{\|\mathbf{y}\|_{\infty} \kappa \log \frac{1}{\delta}}{\sqrt{n}}$$

Statistical bound on ERM

With probability at least $1 - \delta$,

$$\|\widehat{f}_{\lambda}(x) - \mathbf{P}_{S}g_{*}(x)\|_{L^{2}(\mathcal{X},\rho_{X})} \leq S(\lambda) + \left(\frac{\kappa^{2}}{\sqrt{n\lambda}} + \frac{\kappa \|y\|_{\infty}}{\sqrt{\lambda n}}\right)$$

Tikhonov regularization : version 2 Learning problems, version 2

Introduction

2 Learning problem in the least-squares case

Seeing a machine learning problem as a linear inverse problem

4 Tikhonov regularization

- For a generic inverse problem with approximation
- For a machine learning problem

5 A finer analysis

- Tikhonov regularization : version 2
- Learning problems, version 2

→ ∃ →

Tikhonov regularization : version 2 Learning problems, version 2

Refinement of the bound

Consider $\mathbf{A}^*_{\delta}\mathbf{A}_{\delta} \approx \mathbf{A}^*\mathbf{A}, \ \mathbf{A}^*_{\delta}g_{\delta} \approx \mathbf{A}^*g$. Define

$$\epsilon_1 = \|(\mathbf{A}^*\mathbf{A} + \lambda \mathbf{I})^{-1/2}(\mathbf{A}^*_{\delta}\mathbf{A}_{\delta} - \mathbf{A}^*\mathbf{A})(\mathbf{A}^*\mathbf{A} + \lambda \mathbf{I})^{-1/2}\|$$

$$\epsilon_2 = \| (\mathbf{A}^* \mathbf{A} + \lambda \mathbf{I})^{-1/2} (\mathbf{A}^*_{\delta} g_{\delta} - \mathbf{A}^* g) \|$$

$$f_{\lambda,\delta} = rgmin_f \|\mathbf{A}_{\delta} f - g_{\delta}\|^2 + \lambda \|f\|^2$$

Tikhonov, refinement

If $\epsilon_1 < \frac{1}{2}$,

$$\|Af_{\lambda,\delta} - \mathbf{P}_{\mathbf{A}}g\| \leqslant \mathcal{S}(\lambda) + \epsilon_1 + \epsilon_2$$

 $S(\lambda) = \|Af_{\lambda} - \mathbf{P}_{\mathbf{A}}g\|$

Learning problem in the least-squares case Seeing a machine learning problem as a linear inverse problem Tikhonov regularization Tikhonov regularization A finer analysis Conclusion

$$\begin{aligned} \epsilon_{1} &= \| (C_{n} + \lambda \mathbf{I})^{-1/2} (C_{n} - C) (C_{n} + \lambda \mathbf{I})^{-1/2} \| \\ &= \| \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} C_{\lambda}^{-1/2} K_{x_{i}} \otimes K_{x_{i}} C_{\lambda}^{-1/2} - \mathbb{E} \left[C_{\lambda}^{-1/2} K_{X} \otimes K_{X} C_{\lambda}^{-1/2} \right] \|. \\ &= \| (C + \lambda \mathbf{I})^{-1/2} (S_{n}^{*} \mathbf{y} - S^{*} y) \| = \| \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} C_{\lambda}^{-1/2} y_{i} K_{x_{i}} - \mathbb{E} \left[C_{\lambda}^{-1/2} Y K_{X} \right] \end{aligned}$$

High probability results

Let $d_{\infty}(\lambda) = \sup_{x \in supp \rho_X} \|C_{\lambda}^{-1/2} K_x\|^2$. Then with probability at least $1 - \delta$, for any $\lambda \leq \|C\|$, $\epsilon_1 \leq \sqrt{\frac{d_{\infty}(\lambda)}{n}} \log \frac{1}{\delta}$ and $\epsilon_2 = ||y||_{\infty} \sqrt{\frac{d_{\infty}(\lambda)}{n}} \log \frac{1}{\delta}$

Final bound

€2

$$\|\widehat{f}_{\lambda}(x) - \mathbf{P}_{\mathcal{S}} g_{*}(x)\|_{L^{2}(\mathcal{X},
ho_{\mathcal{X}})} \leqslant \mathcal{S}(\lambda) + (\|Y\|_{\infty} \lor 1) \log rac{1}{\delta} \sqrt{rac{d_{\infty}(\lambda)}{n}}$$



Thank you for your attention !

イロト イヨト イヨト イヨト

크