

スパースモデリングの イメージング技術への応用

2017年11月17日

池田 恩朗

(統計数理研究所)

はじめに

理論的進展

応用

発展

まとめ

⑥ 略歴

教育歴

1996/3	東京大学大学院 工学系研究科 計数工学専攻 博士課程修了
1993/3	東京大学大学院 工学系研究科 計数工学専攻 修士課程修了
1991/3	東京大学 工学部 計数工学科 卒業
1987/3	埼玉県立 浦和高等学校 卒業

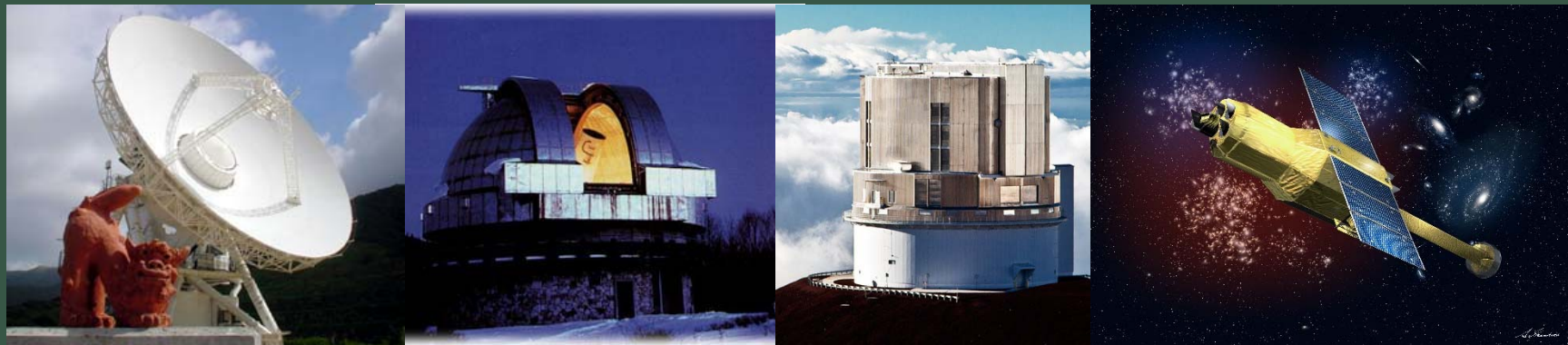
職歴

2016/4 - 現在	統計数理研究所 教授
2007/4 - 2016/3	統計数理研究所 准教授
2003/2 - 2007/3	統計数理研究所 助教授
2001/4 - 2003/1	九州工業大学 生命体工学研究科 助教授
1998/10 - 2001/3	JST さきがけ研究21 「情報と知」領域 研究員
1996/4 - 1998/9	理化学研究所 基礎科学特別研究員
1996/1 - 1996/3	日本学術振興会 特別研究員 PD

① これまでの研究分野

- ① 音声処理
- ① 脳計測データの解析
- ① 情報幾何学
- ① 情報理論
- ① 符号理論・通信理論
- ① 水産資源データの解析
- ① 天文データ解析

④ 天文データの解析



- ④ 計測の手法が飛躍し、データの量が爆発的に増えている。
- ④ 波長や目的に応じて様々な問題が存在する。
- ④ 得られる情報は限られている、雑音も大きい、多くは逆問題。
- ④ 統計学、機械学習の手法が役立つ問題が多く存在する。

はじめに

理論的進展

応用

発展

まとめ

はじめに

理論的進展

圧縮センシング

応用

発展

まとめ

スパースな表現

スパース性とは

ここでは多次元変数の多くが 0 であることを「スパース」と呼ぶ。

$$\boldsymbol{x} = (x_1, \dots, x_N)^T, \quad x_i \in \mathfrak{R}$$

(T は行列の転置) 以下ではスパース性を用いて生まれる新たな情報処理の方法を扱う。

たとえば

- ▶ 録音された音を構成する周波数成分は少ない。
- ▶ 沢山ある遺伝子のうち、特定の病気に関係するものは少ない。
- ▶ 動画は画像の列だが、隣接する時刻の画像で変化する画素は少ない。

スパース表現に基づく情報処理の広がり

どのような情報処理

- ▶ 変数選択
- ▶ 情報圧縮
- ▶ クラスタリング
- ▶ ノイズ除去
- ▶ 画像認識
- ▶ 計測データ処理

関連する分野

- ▶ 統計学
- ▶ 機械学習
- ▶ 情報理論
- ▶ 最適化理論
- ▶ 信号処理, 画像処理
- ▶ 計測技術

20世紀の工学的な手法は誤差の2乗など2乗ノルムに基づいて発展した。これは変数の **エネルギー**, あるいは **パワー**, に基づく方法である。

一方, スパース性は **成分の数**, に基づく方法である。現在, 様々な方法がスパース性に基づく新たな方法で書き換えられている。

スパースな解の正しさ

以下で用いるノルムの定義

$$0 \text{ ノルム: } \|\mathbf{x}\|_{\ell_0} = |\{x; x_i \neq 0\}|$$

$$1 \text{ ノルム: } \|\mathbf{x}\|_{\ell_1} = \sum_i |x_i|$$

$$2 \text{ ノルム: } \|\mathbf{x}\|_{\ell_2} = \left(\sum_i x_i^2\right)^{1/2}$$

ノルムの定義

- ▶ $\|\mathbf{x}\| = 0$ ならば $\mathbf{x} = \mathbf{0}$.
- ▶ $\|a\mathbf{x}\| = |a|\|\mathbf{x}\|$.
- ▶ $\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\| \leq \|\mathbf{x}\| + \|\mathbf{y}\|$.

厳密には 0 ノルムはノルムの定義を満たさないが、便宜的にノルムと呼ぶことにする。

スパースな解の正しさ

次の問題を考える。

P_0 : ℓ_0 最適化

$$\min \|x\|_{\ell_0}, \quad \text{subject to } y = Ax.$$

$$y = Ax$$

P_0 が唯一の解を持つ条件を知りたい。これは x と A の組み合わせに対する特徴付けである。

l_1 復元定理

\mathbf{x} が S -sparse であるとする ($S \geq 1$). A は RIP を持ち $\delta_{2S} \leq \sqrt{2} - 1$ を満たすと仮定する. このとき

$$\min \|\mathbf{x}\|_{l_1}, \quad \text{subject to } \mathbf{y} = A\mathbf{x}$$

$$\min \|\mathbf{x}\|_{l_0}, \quad \text{subject to } \mathbf{y} = A\mathbf{x}.$$

の解は一致する.

\mathbf{x} が疎性を持ち, A が良い性質を持っていれば難しい l_0 最適化を実現可能な l_1 最適化で置き換えても同じ結果が得られる.

Single Pixel Camera

Compressive Imaging: A New Single-Pixel Camera

Image encoded by DMD and random basis

Low-cost, fast, sensitive optical detection

PD

A/D

Xmtr

Compressed, encoded image data sent via RF for reconstruction

DMD

RNG

Rcvr

DSP

Compressive Sensing is an emerging field based on the revelation that a small group of non-adaptive linear projections of a compressible signal or image contains enough information for reconstruction and processing. Our new digital image/video camera directly acquires random projections of a scene without first collecting the pixels/voxels. The camera architecture employs a digital micromirror array to optically calculate linear projections of the scene onto pseudorandom binary patterns. Its key hallmark is its ability to obtain an image or video with a single detection element (the "single pixel") while measuring the scene fewer times than the number of pixels/voxels. Since the camera relies on a single photon detector, it can also be adapted to image at wavelengths where conventional CCD and CMOS imagers are blind.

Digital Signal Processing Group

Kelly Lab

Department of Electrical and Computer Engineering

Rice University

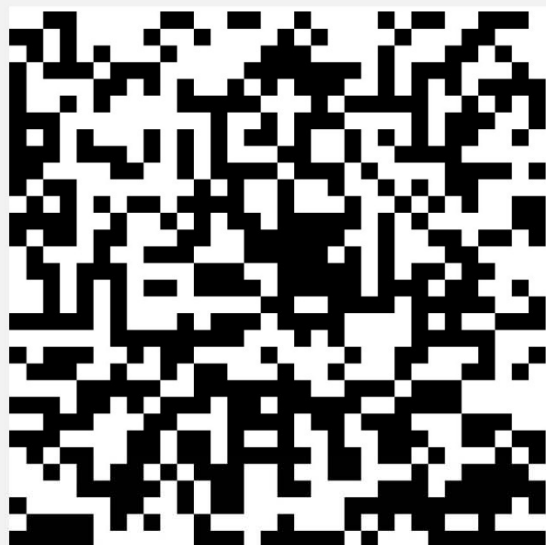
Compressive Sensing Resources

Camera Prototype

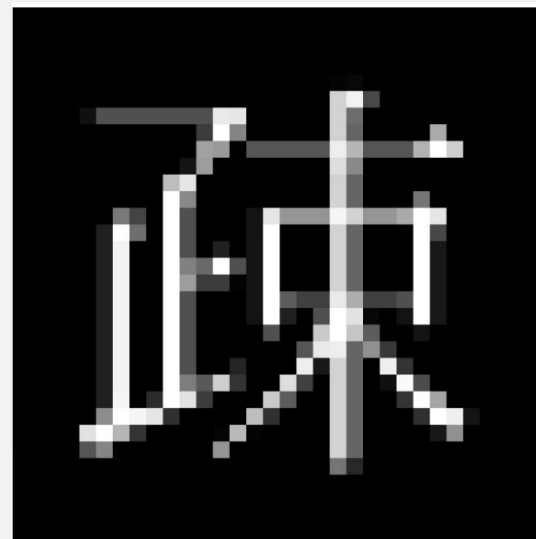
Figure: Rice 大学 (米国) の HP

Single Pixel Camera: 問題

最近のデジタルカメラの画素数はとても多くなっているが、このカメラの画素数は1である。撮像には工夫が必要である。1ピクセルカメラでは、高速に制御されるマイクロミラーを用いて画像を反射してから集光する。



(a) マイクロミラーのパターンの例.



(b) 撮影する画像.

Single Pixel Camera: Compressed Sensing として

\boldsymbol{x} が画像であり，我々はその対象を観測 (sensing) したい。

最終的には観測結果から対象を再構成したい。

\boldsymbol{x} を “1 回” 観測するとは A の行ベクトル $\boldsymbol{a}_{(i)} = (a_{i1}, \dots, a_{iN})$ を \boldsymbol{x} に乗じる。すなわち，

$$y_i = \boldsymbol{a}_{(i)} \boldsymbol{x}$$

を得ることだとする。これらを複数観測したときに， \boldsymbol{x} を復元したい。全ての観測をまとめたものが \boldsymbol{y} である。

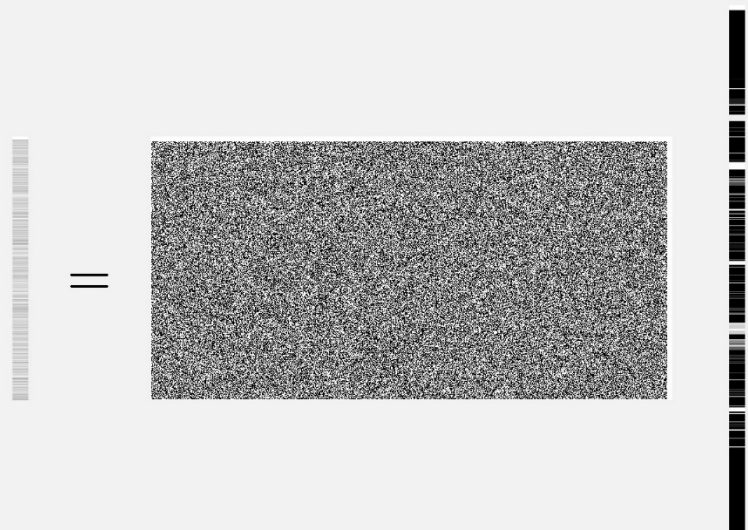
$$\boldsymbol{y} = A\boldsymbol{x}.$$

Single Pixel Camera: 原理

何回も繰り返し撮影をすると,

$$y = Ax$$

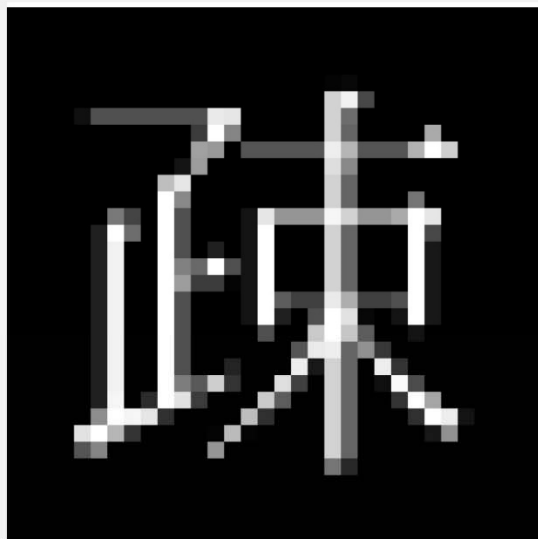
として線型の関係が得られる. A , y が既知のときに x を求めるためにはこの連立一次方程式を解けばよい. 図示すれば,



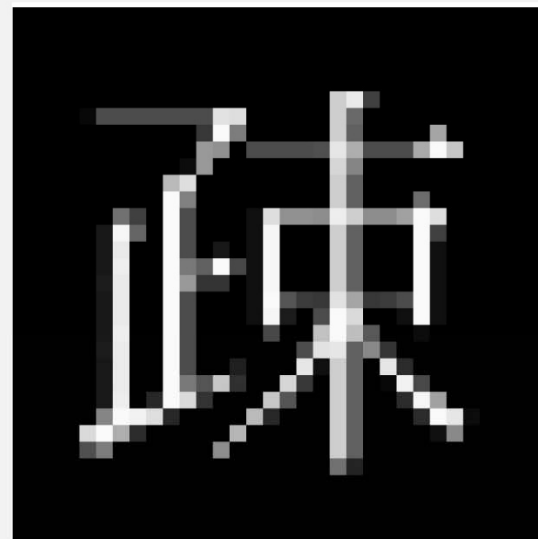
Single Pixel Camera: シミュレーションの例

原理

シミュレーションを行った. $n = 512$, $m = 1024$ であるからこの連立一次方程式の解は不定である. x は 1024 の成分のうち 234 の成分のみで値をもっているので, x がスパースであることを用いて解を求めると次の結果を得る.



(a) 撮影する画像.



(b) 復元した画像.

Single Pixel Camera

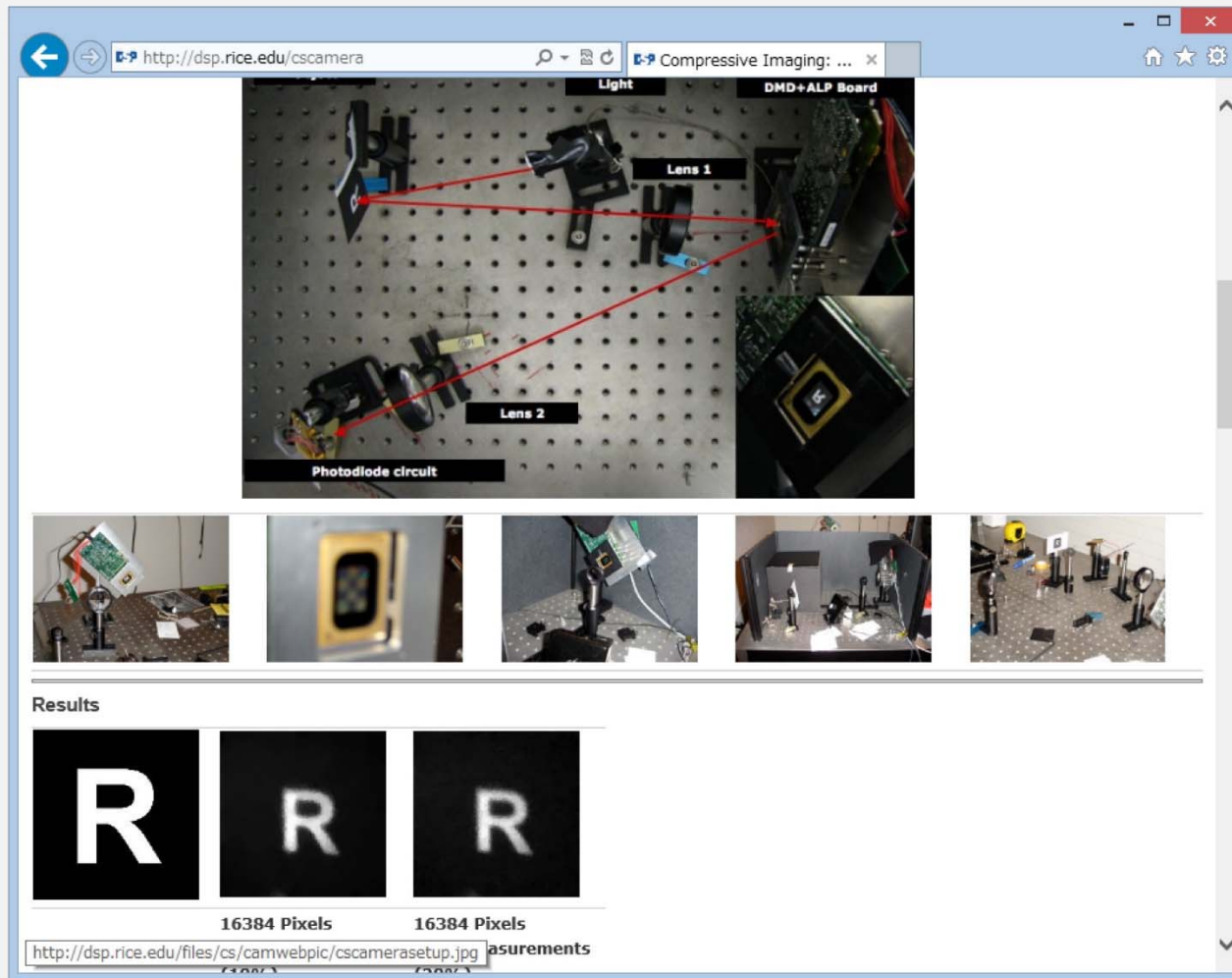


Figure: Rice 大学 (米国) の HP

はじめに

理論的進展

LASSO

応用

発展

まとめ

LASSO (least absolute shrinkage and selection operator)

観測ノイズ

圧縮センシングでは観測過程を次のように定義した.

$$y = Ax$$

しかし, 現実の観測ではノイズが存在し,

$$y = Ax + e$$

のようなモデル化のほうが適切であることが多い.

これは回帰分析のモデルであり, こうした問題でスパース性を用いたものは 1996 年に LASSO として提案された. ここでも $A \in \mathbb{R}^{M \times N}$, $M < N$ の場合を考える.

LASSO

ノイズあり: $\mathbf{y} = A\mathbf{x} + \mathbf{e}$

$$\min_{\mathbf{x}} \|\mathbf{y} - A\mathbf{x}\|_{\ell_2}^2 \quad \text{subject to} \quad \|\mathbf{x}\|_{\ell_1}^2 \leq L.$$

L によって \mathbf{x} の非ゼロ成分の数は変化する. L を大きくすると最大で M 個, L を小さくすると最小で 1 個になる.



Lagrange 定数を用いた同値な問題

$$\min_{\mathbf{x}} \left[\frac{1}{2} \|\mathbf{y} - A\mathbf{x}\|_{\ell_2}^2 + \lambda \|\mathbf{x}\|_{\ell_1} \right].$$

全ての $\lambda \geq 0$ に対して, 同じ \mathbf{x} によって最適値が達成される $L \geq 0$ が必ずひとつ存在する.

LASSO とスパース性

$M < N$ のとき, $A = (\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_N)$ の N 個の列ベクトルから任意の M 個をとってきたとき, どのようにとってきたても, 必ず 1 次独立となると仮定する. \mathbf{x} の成分のうち 0 でない成分の数は 0 個 ($\lambda \rightarrow \infty$ で) から M 個まで変化する. M は N よりも小さいから, 解はスパースになる.

-  Tibshirani (1996). "Regression shrinkage and selection via the Lasso," *J. R. Stat. Soc. B*, 58(1), 267-288.
-  Obourne, Presnell, & Turlach (1999). "On the Lasso and its dual," *J. Comp. and Graph. Stat.*, 9, 319-337.

はじめに

理論的進展

応用

発展

まとめ

スパース性

x がスパース性を持つ場合を考えたが、スパース性をもつデータを扱うという枠組に意味があるのか。

スパースな表現をもつデータはあるのか

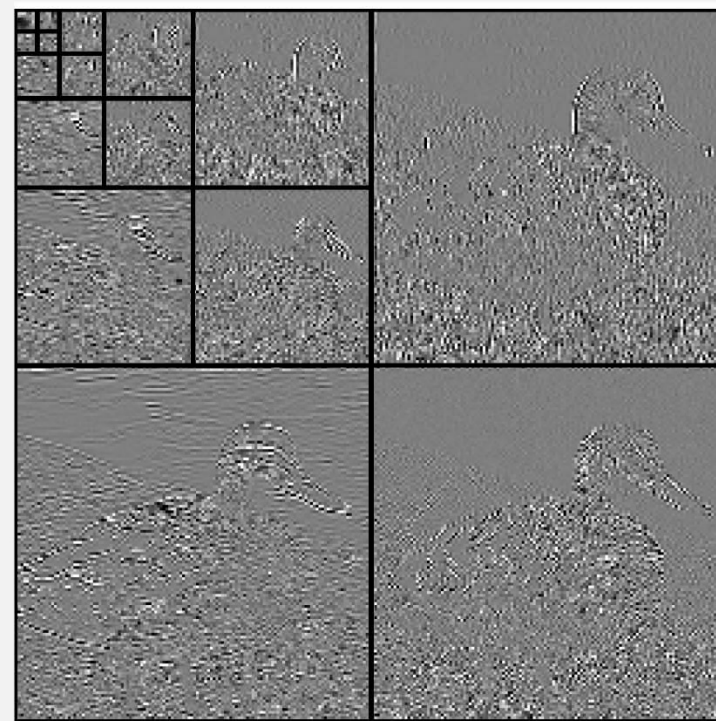
- ▶ 情報理論では x を作れる場合がある。データ解析では状況が異なる。
- ▶ ビッグデータでは、観測できるデータは多いが意味を持つ情報は少ない次元によって表現できる、という仮定を置くことが多い。
- ▶ ゲノムデータなどでは、沢山ある遺伝子が観測されたとしても、特定の病気に関係する遺伝子は少ないと考えられている。
- ▶ 音や画像といったデータはスパース性を持つ。

画像

Wavelet 基底による画像変換



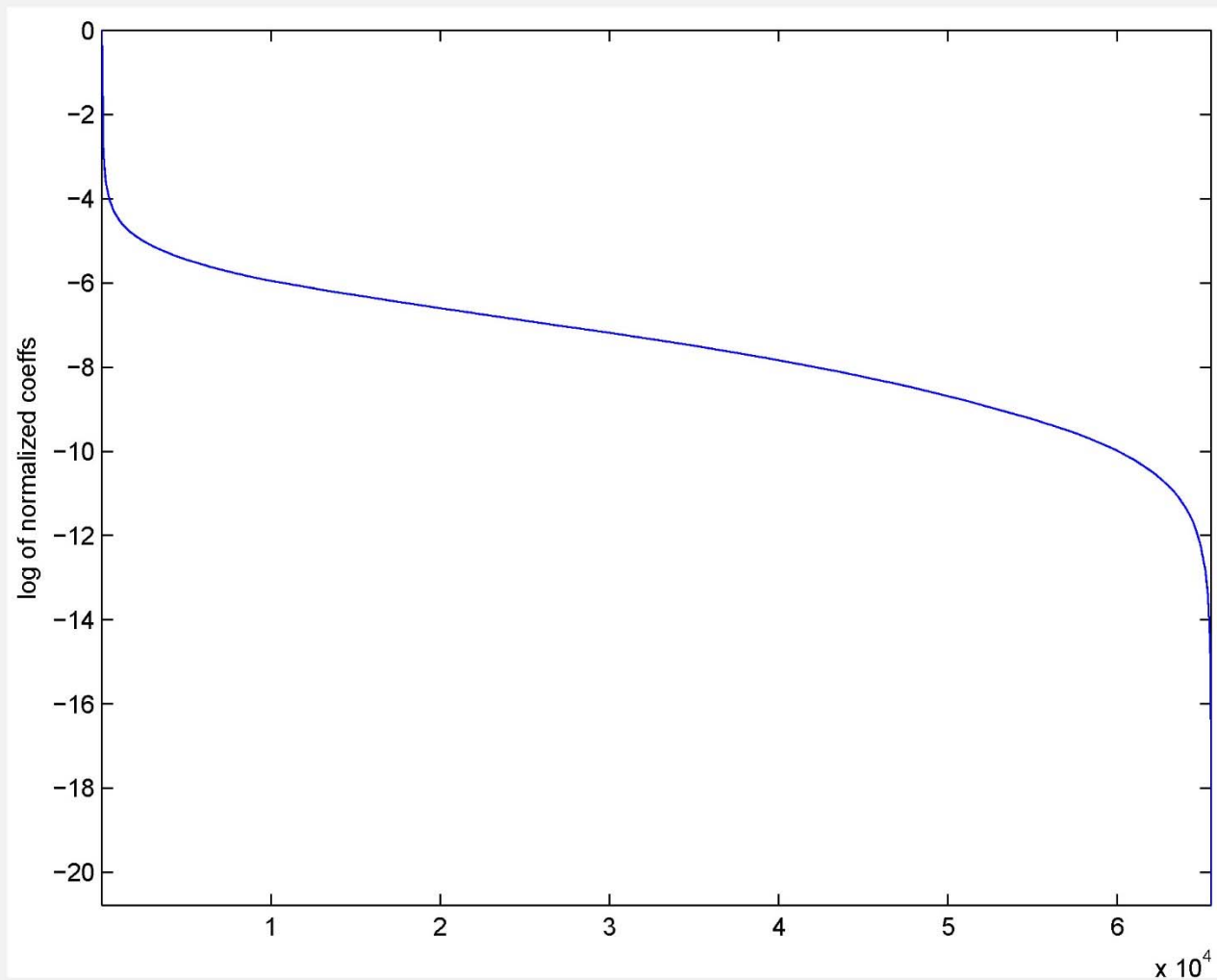
(a) 元の画像.



(b) Wavelet 変換の係数.

画像

Wavelet 基底による画像変換

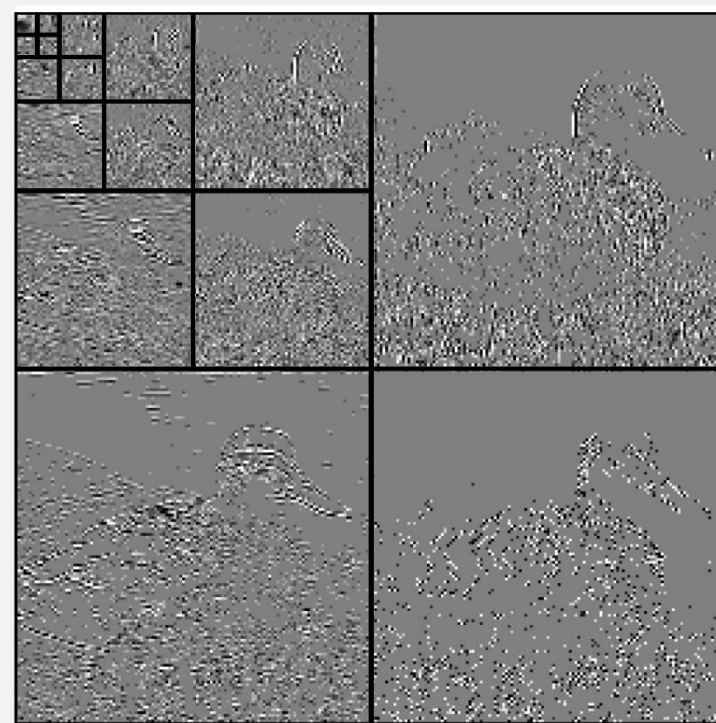


画像

小さい係数を省く (31.92% を残す)



(a) 再構成画像.



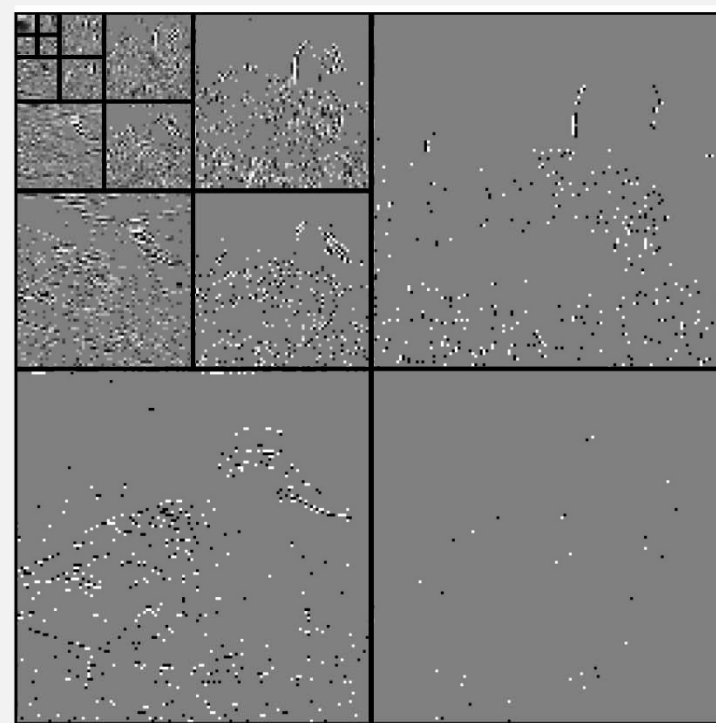
(b) Wavelet 変換の係数.

画像

小さい係数を省く (9.03% を残す)



(a) 再構成画像.



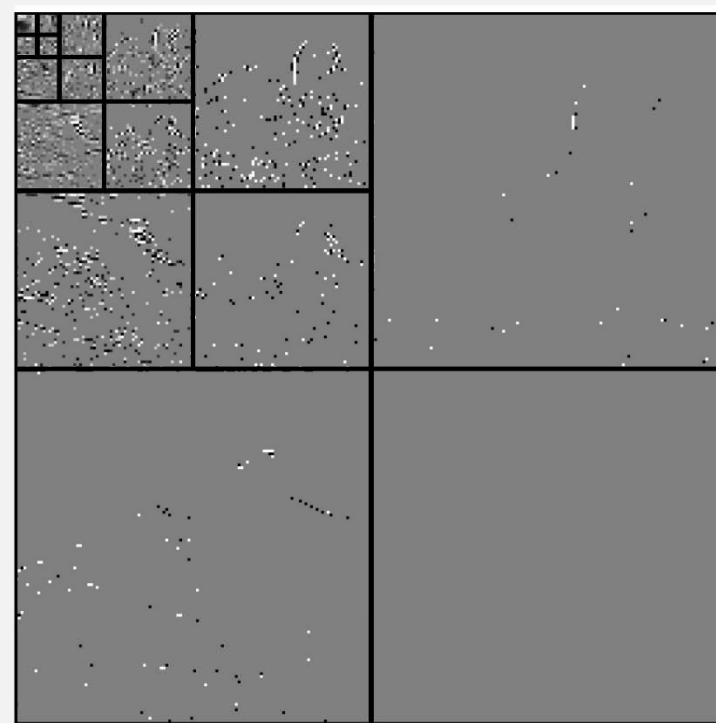
(b) Wavelet 変換の係数.

画像

小さい係数を省く (4.03% を残す)



(a) 再構成画像.



(b) Wavelet 変換の係数.

はじめに

理論的進展

応用

Event Horizon Telescope

発展

まとめ

① Event Horizon Telescope

事象の地平線



ブラックホール

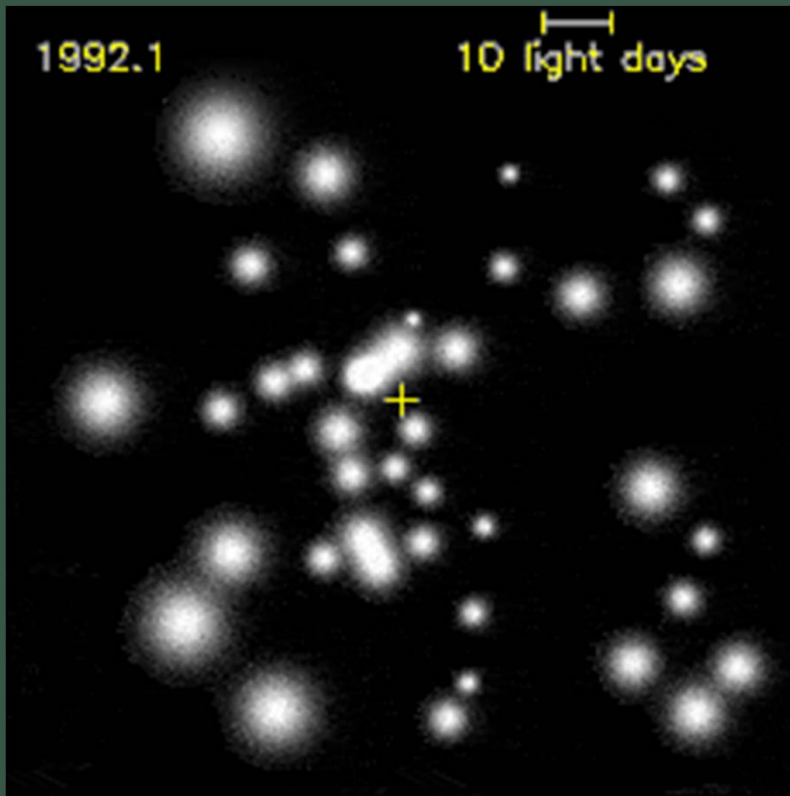
ブラックホールを見る望遠鏡を作りたい。



NASA/JPL-Caltech

想像図。

⑥ いこ座 A*



Credit: A. Eckart (U. Koeln) & R. Genzel (MPE-Garching), SHARP I,
NTT, La Silla Obs., ESO
<https://www.universetoday.com/133511/>

質量：太陽の 400万倍。

距離：25,000光年

視半径：10 μ 秒角。

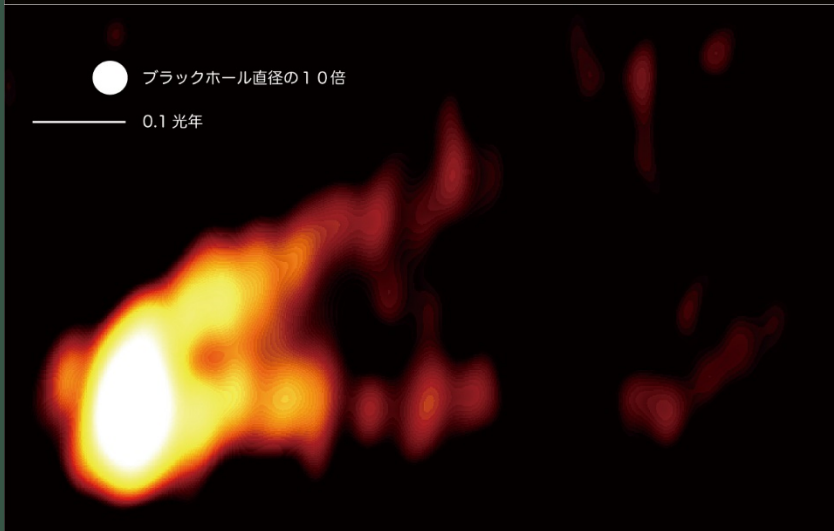
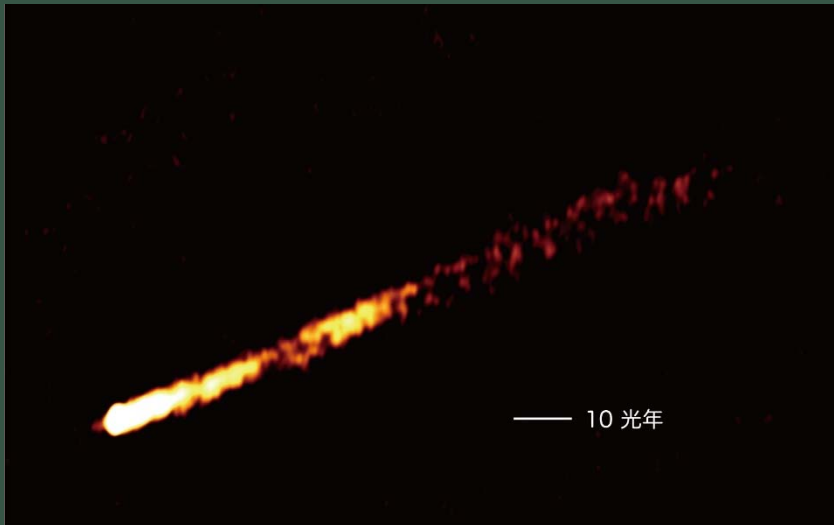
強力な 電波光源。

この銀河の中心 にありブラックホール。

ジェットが観測されておらず”。

ブラックホールシャドウ (黒い穴) が
見えると期待されている。

⑥ M87



質量：太陽の30~60億倍

距離：5000万光年

視半径：4~8 μ秒角

強いジェットが観測されている。電波干渉計で撮影されている。

ジェットの根元の構造を見たい。

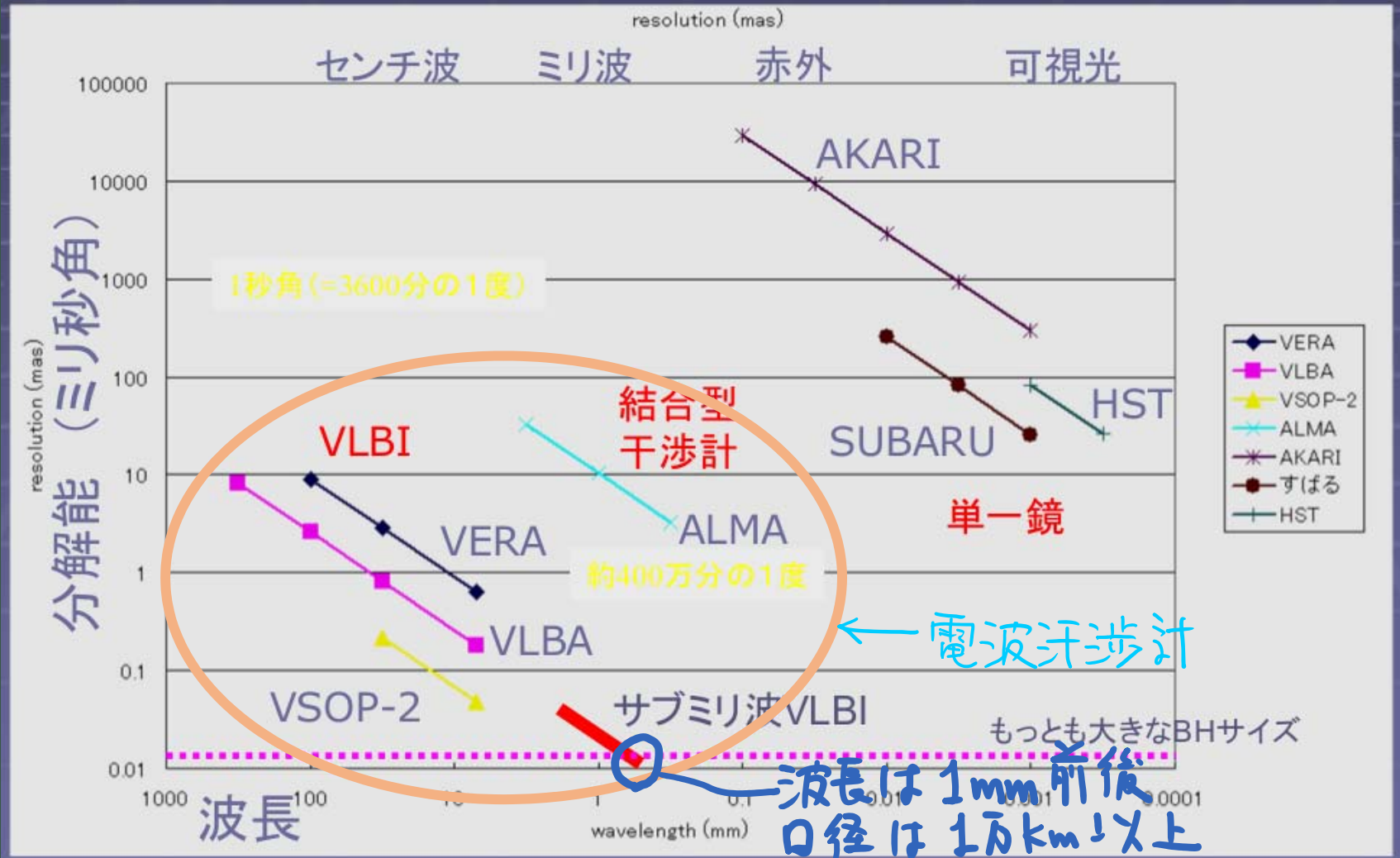
国立天文台

<http://www2.nao.ac.jp/~m87blackhole/>

④ 望遠鏡の角度分解能

$$\theta \approx \frac{\lambda}{D}$$

(波長)
(口径)

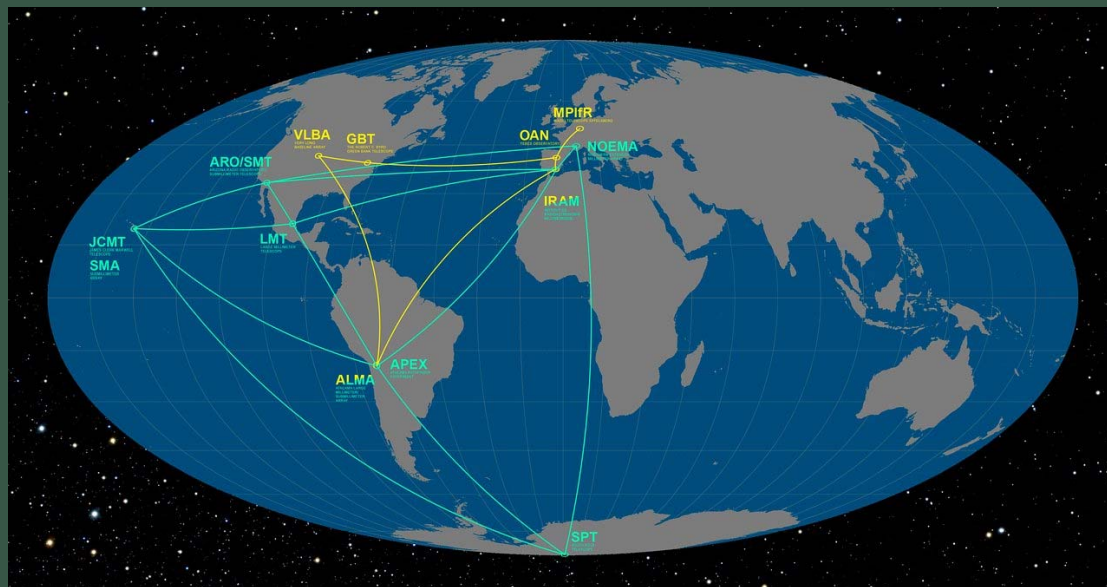


① Event Horizon Telescope (EHT)

世界最大の望遠鏡 … 最も良い角度分散能をもつ



courtesy D. Psaltis and A. Broderick



<https://www.eso.org/public/images/ann17015a>

2017年の観測のターゲット

いて座 A* と M87

① EHT : 国際協力プロジェクト.



EHT Collaboration Meeting 2016



Shep Doeleman
Harvard Univ



本間 希樹
国立天文台 水沢VLBI観測所 所長



2017年4月に
10日間の観測

5日間 ... いっせ A^{*}

5日間 ... M87

解析を行い、年内、年明け
に結果を発表

NEWS

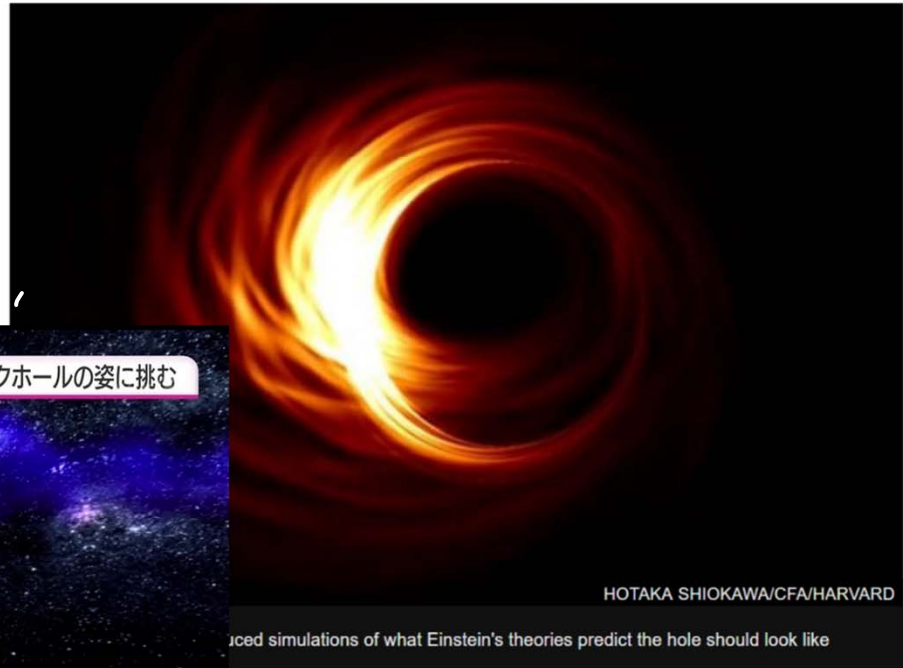
Science & Environment

Event Horizon Telescope ready to image black hole

By Jonathan Amos
BBC Science Correspondent, Boston

16 February 2017 | Science & Environment

f t n Share



...d simulations of what Einstein's theories predict the hole should look like

...ey are on the verge of obtaining the first ever picture of a

...th-sized "virtual telescope" by linking a large array of radio
...outh Pole, to Hawaii, to the Americas and Europe.

7:21 前橋 90%/90%

人類初! ブラックホールの姿に挑む

NHK おはようっぽん 20170411 「人類初! ブラックホールの姿に挑む」

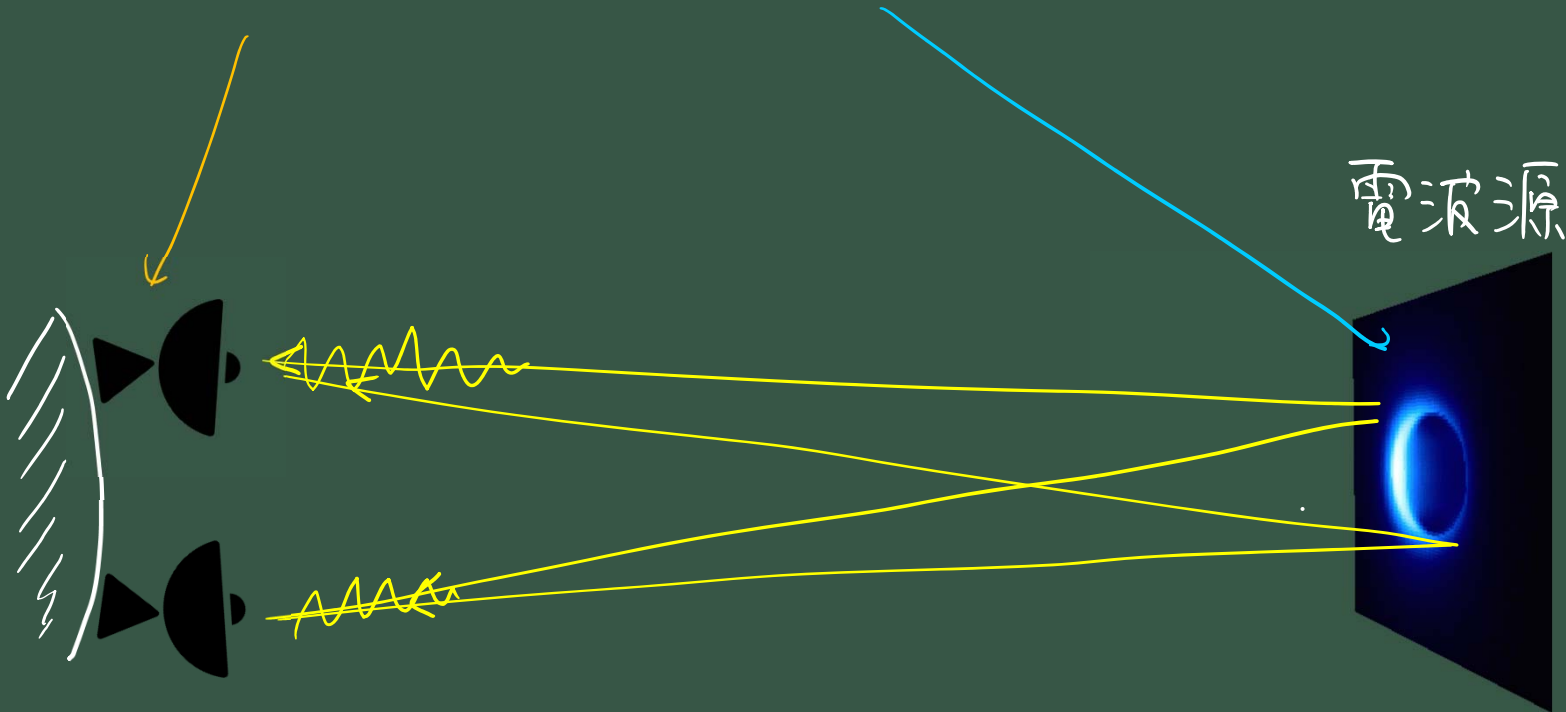
② 電波干渉計の観測

2次元フーリエ変換の関係

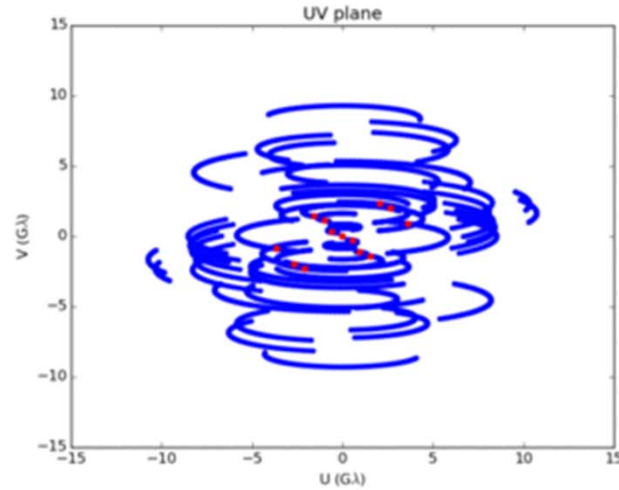
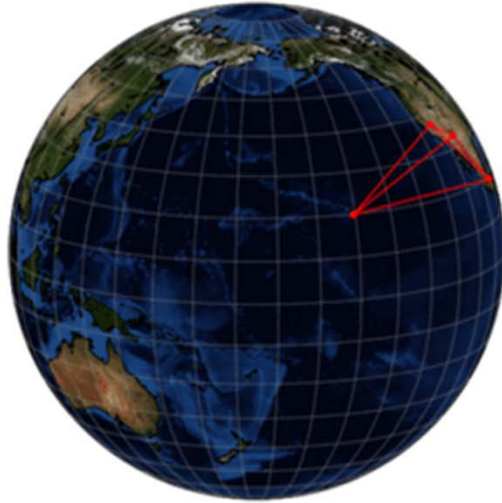
$$\underline{V(u, v)} = \iint \underline{I(x, y)} e^{-i(ux + vy)} dx dy$$

↑
観測量

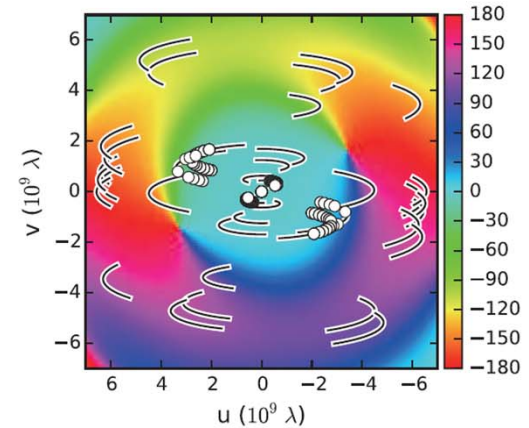
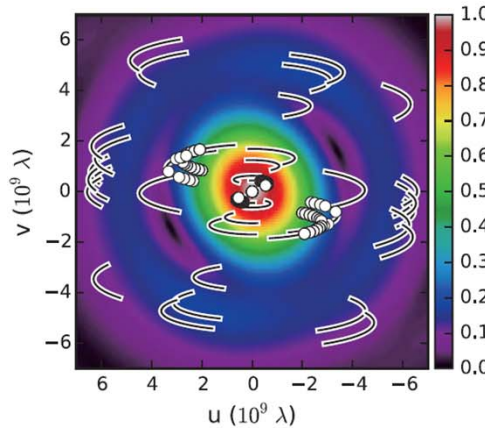
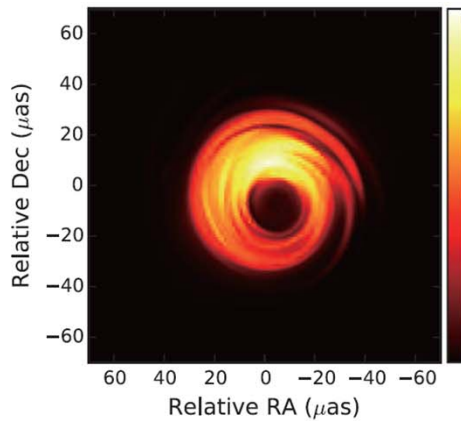
↑
天球上の画像



① M87 の観測に対する望遠鏡の配置と期待される観測



L. Vertatschitsch, <https://www.cfa.harvard.edu/~lvertats/>



Akiyama et al., ApJ 807 (2), 150

① 解を求める: スパースモデリング.

$$\min_{\alpha} \frac{1}{2} \|y - F\alpha\|_2^2 + \lambda \|\alpha\|_1$$

$\sum_i |\alpha_i|$

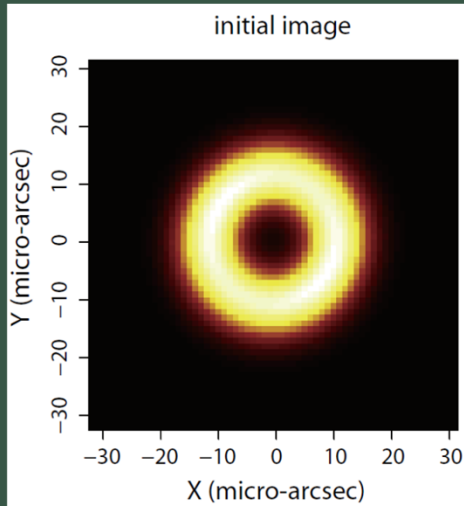
← 決定数

subj. to $\alpha_i \geq 0, (i=1, \dots, N)$

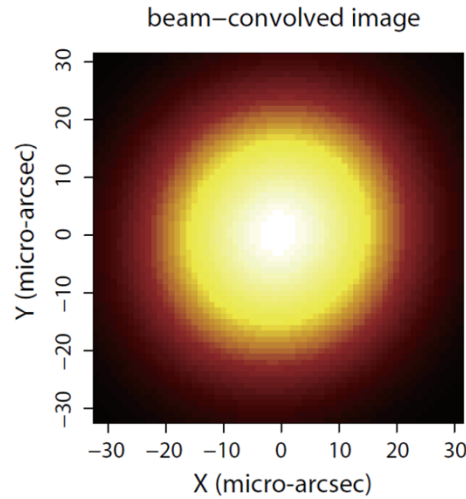
- ① 0が多い (スパースな解) を求める方法.
- ① 1996年に Tibshirani が 提案 (LASSO)
- ① λ を大きくすると 0 が多く (スパースに) なる.
- ① データから λ を決定する には 交差検証法 を用いる
- ① アルゴリズム, プログラム, 実装 を行う.

④ ブラックホールシャドウとスパースモデリング

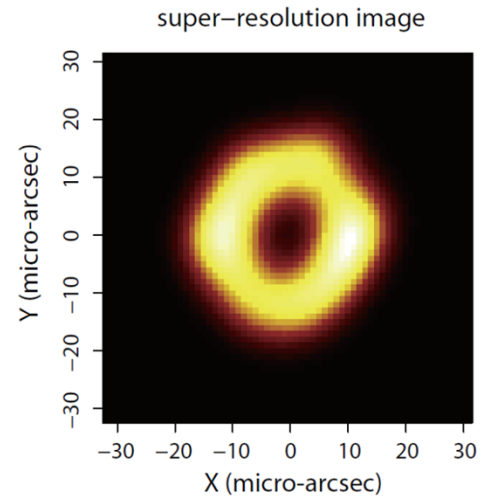
モデル



既存法



スパースモデリング



Honma, Akiyama, Uemura, Ikeda, PASJ, 2014

- ④ 求めたい画像がスパースならうまく行く.
- ④ 画像の解像度をどのように設定するか依存.