



日本音響学会2015年秋季研究発表大会  
ビギナーズセミナー

# スパース信号表現って何？

東京大学大学院情報理工学系研究科  
小山 翔一



# スパース信号表現とは

- 信号を、ある基底の下で多くの成分の大きさがゼロ、またはゼロとみなせるほど小さくなる（**スパース**になる）ように表現すること。
- **圧縮センシング (Compressed sensing)**
  - スパースに表現可能な信号を少数の計測データから再構成を行う。
  - Donoho, Candés, Taoら（2003年頃）
- 応用例
  - トモグラフィ（X線CT、MRI）、画像復元（ノイズ除去、超解像など）

# 例：画像のスプース表現

## ➤ ウェーブレット基底での画像の表現



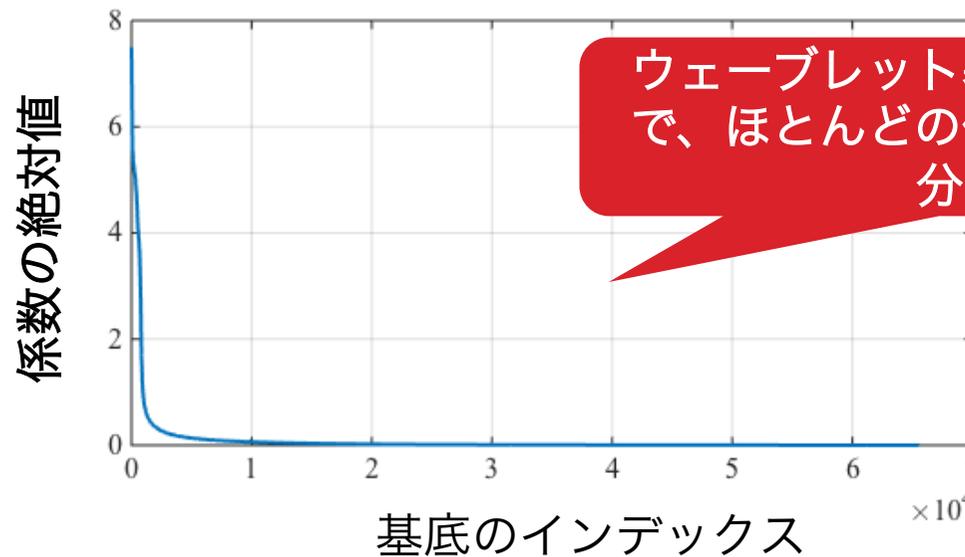
原画像



上位10%



上位3%



# スパース信号表現とは

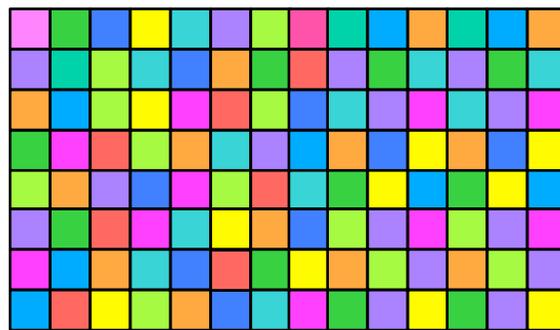
- 行列形式では、線形方程式として書ける。

各列が既知の基底関数に対応

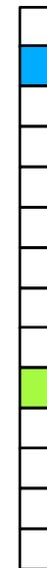
観測信号 :  $y$



基底の行列 (辞書行列) :  $D$



基底の係数 :  $x$



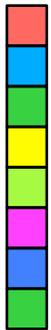
非ゼロの成分が少数 = スパース

$x$  がスパースになるとなぜ嬉しいのか？  
どうやってスパースな  $x$  を求めるのか？

# 圧縮センシング

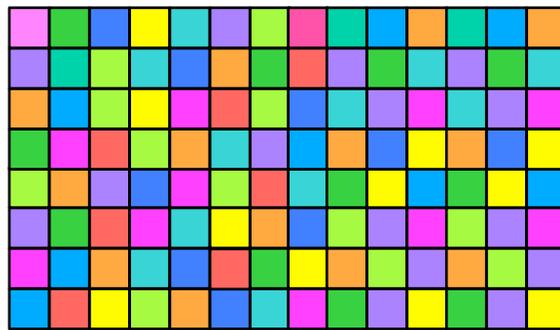
➤ ゼロとなる要素が未知の場合 ➡ **圧縮センシング**の問題

観測信号 :  $y$



=

辞書行列 :  $D$



係数 :  $x$



- 未知数の数 > 方程式の数の劣決定問題
- ゼロの成分が多いことはわかっている (場所は不明)

- 信号がある領域で多くのゼロ成分を持つものは多い

- どのようなアルゴリズムでスパースな解を求め、少ないサンプルから信号復元を行うか
- どのような条件において、信号復元の性能が保証されるか

# 信号復元アルゴリズム

- ▶ ベクトル  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^N$  のノルム

$$\|\mathbf{x}\|_p = \left( \sum_{n=1}^N |x_n|^p \right)^{1/p} = \sqrt[p]{|x_1|^p + \dots + |x_N|^p}$$

- ▶ 以下のコスト関数を最小化する  $\mathbf{x}$  が、スパースな解として最良

$$\text{minimize } \|\mathbf{x}\|_0 \quad \text{subject to } \mathbf{y} = \mathbf{D}\mathbf{x}$$

非ゼロの要素の個数

非ゼロ要素に関するあらゆる数・位置の組み合わせが存在し、  
解を求めることは計算量的に困難（NP困難な問題）

# 信号復元アルゴリズム

## ➤ 現実的な解法のいくつかを紹介

### ➤ 貪欲法

- 最良のサポートを順に付け加えることでサポートを構成
- Orthogonal Matching Pursuit (OMP)など

### ➤ 凸緩和法

- コスト関数を凸関数として近似する
- Basis Pursuit、Iterated-Reweighted-Least-Squares (IRLS)など

### ➤ 確率推論

- 統計的な推論による方法
- Approximate message passing (AMP)など

# 貪欲法 (Greedy algorithms)

- 観測ベクトル  $\mathbf{y}$  を最も良く近似する列ベクトルを順にサポートに付け加える

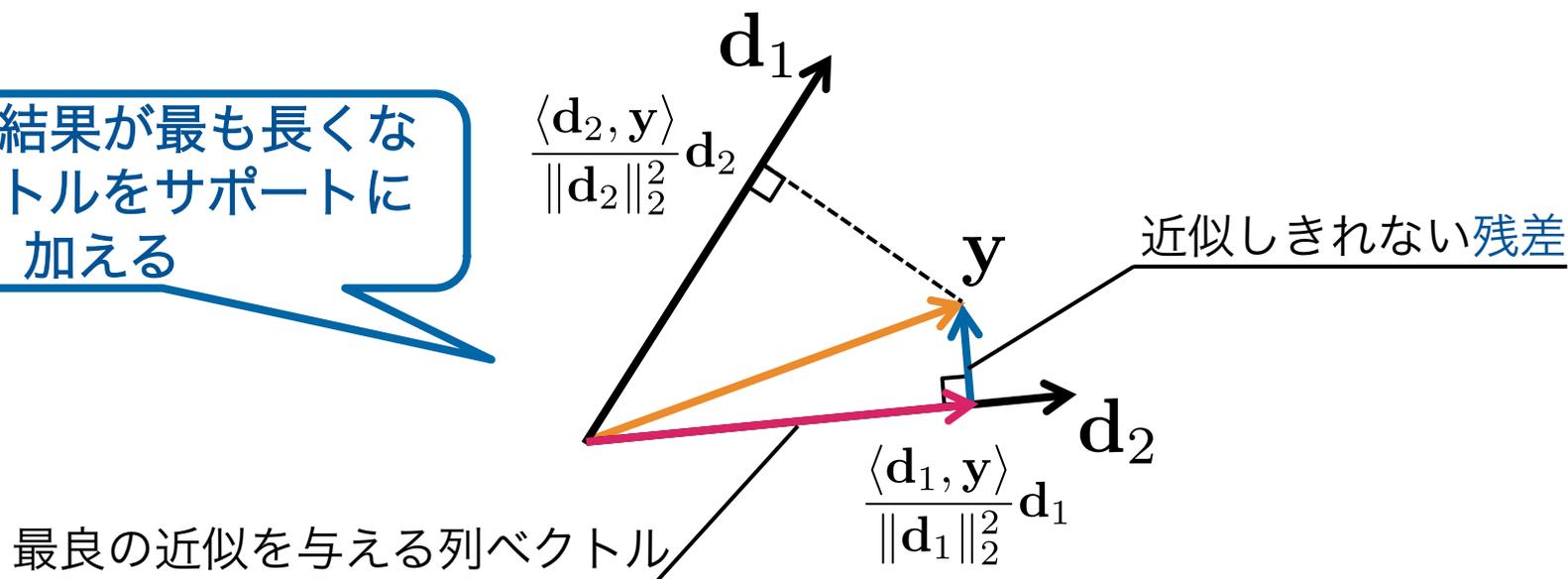
$$\mathbf{y} = \mathbf{D} \mathbf{x} = x_1 \mathbf{d}_1 + x_2 \mathbf{d}_2 + \cdots + x_N \mathbf{d}_N$$

- 辞書行列の各列  $\{\mathbf{d}_1, \mathbf{d}_2, \dots, \mathbf{d}_N\}$  の中から、 $\mathbf{y}$  を最も良く近似するものを探索
- 最良の候補を  $\mathbf{x}$  のサポート  $S$  の要素として加えて行く

# 貪欲法 (Greedy algorithms)

- 単一の列ベクトルによる近似を繰り返す

射影した結果が最も長くなる列ベクトルをサポートに加える



最良近似を与える射影  $\hat{x}_n = \arg \min_{x_n} \|\mathbf{y} - x_n \mathbf{d}_n\|_2^2 = \frac{\langle \mathbf{d}_n, \mathbf{y} \rangle}{\|\mathbf{d}_n\|_2^2} \mathbf{d}_n$

近似誤差  $\epsilon_n = \min_{x_n} \|\mathbf{y} - x_n \mathbf{d}_n\|_2^2 = \|\mathbf{y}\|_2^2 - \frac{\langle \mathbf{d}_n, \mathbf{y} \rangle^2}{\|\mathbf{d}_n\|_2^2}$

# Orthogonal Matching Pursuit (OMP)

- **Initialization:** Initialize  $k=0$ , and set

$$\mathbf{x}^0 = \mathbf{0}, \mathbf{r}^0 = \mathbf{y} - \mathbf{D}\mathbf{x}^0, S^0 = \emptyset$$

- **Main Iteration:** Increment  $k$  by 1 and perform the following steps

- **Sweep:**

$$\epsilon_n = \min_{x_n} \|\mathbf{r}^{k-1} - x_n \mathbf{d}_n\|_2^2 = \|\mathbf{r}^{k-1}\|_2^2 - \frac{\langle \mathbf{d}_n, \mathbf{r}^{k-1} \rangle^2}{\|\mathbf{d}_n\|_2^2}$$

- **Update support:**

$$\hat{n} = \arg \min_{n \notin S^{k-1}} \epsilon_n, S^k = S^{k-1} \cup \{\hat{n}\}$$

- **Update provisional solution:**

$$\hat{\mathbf{x}}^k = \arg \min_{\mathbf{x}_{S^k}} \|\mathbf{y} - \mathbf{D}_{S^k} \mathbf{x}_{S^k}\|_2^2$$

- **Update residual:**

$$\mathbf{r}^k = \mathbf{y} - \mathbf{D}_{S^k} \hat{\mathbf{x}}^k$$

- **Stopping rule:** Stop if  $\|\mathbf{r}^k\|_2 < \epsilon$  holds.

# 凸緩和法 (Convex relaxation)

- $\ell_0$  ノルムは離散最適化となり困難であるため、連続関数で近似する

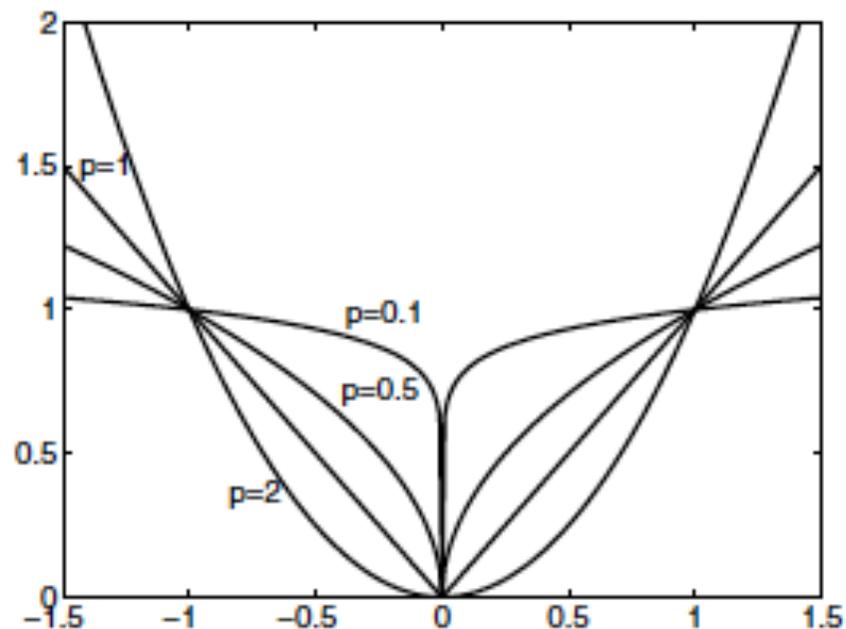
$\ell_0$  ノルム

$$\|\mathbf{x}\|_0 = \lim_{p \rightarrow 0} \sum_{n=1}^N |x_n|^p$$

$\ell_p$  ノルム

$$\|\mathbf{x}\|_p = \left( \sum_{n=1}^N |x_n|^p \right)^{1/p}$$

$|x|^p$  のグラフ



M. Elad, "Sparse and Redundant Representations: From Theory to Applications in Signal and Image Processing," Springer, 2010.

# 凸緩和法 (Convex relaxation)

- 凸関数となれば最適化が容易となる ➡  $p \geq 1$
- 凸関数かつ最適解がスパースになることが望ましい

$\ell_p$  ノルム

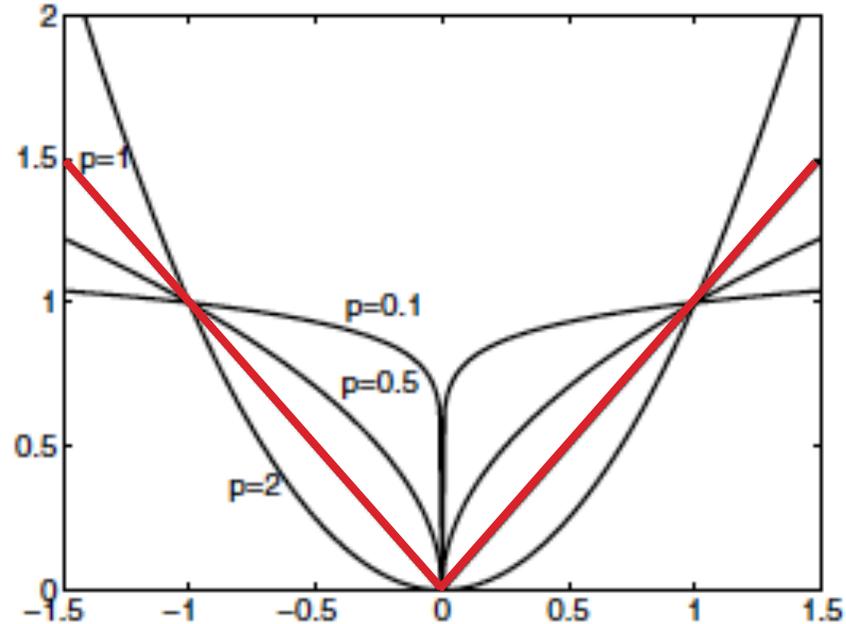
$$\|\mathbf{x}\|_p = \left( \sum_{n=1}^N |x_n|^p \right)^{1/p}$$

➡  $p = 1$

$\ell_1$  ノルム

$$\|\mathbf{x}\|_1 = \sum_{n=1}^N |x_n|$$

$|x|^p$  のグラフ

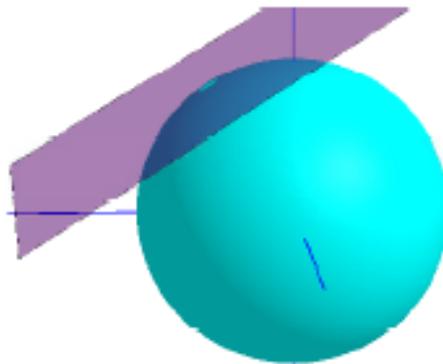


M. Elad, "Sparse and Redundant Representations: From Theory to Applications in Signal and Image Processing," Springer, 2010.

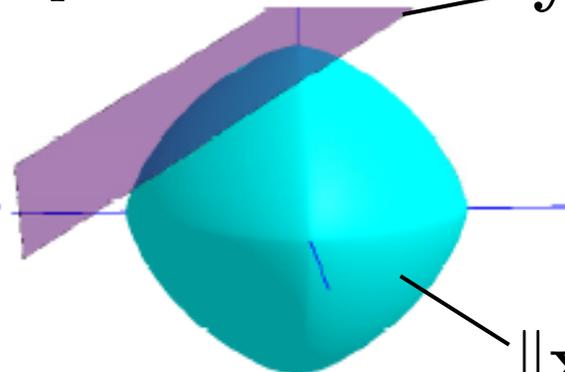
# ノルムと解との関係

$$\text{minimize } \|\mathbf{x}\|_p \text{ subject to } \mathbf{y} = \mathbf{D}\mathbf{x}$$

$p = 2$



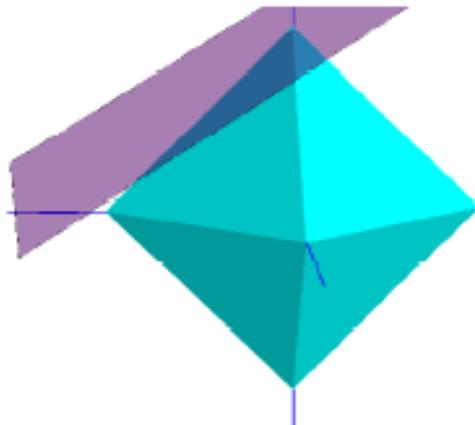
$1 < p < 2$



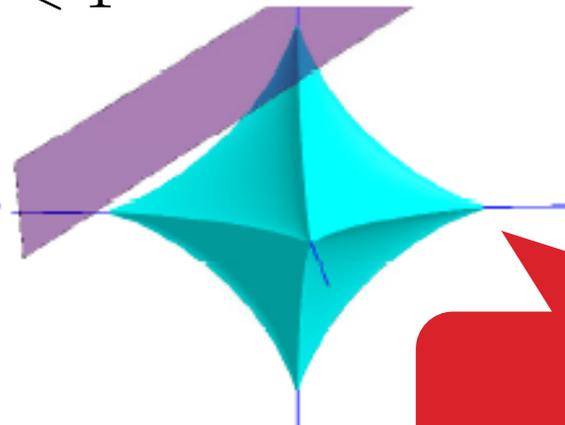
$\mathbf{y} = \mathbf{D}\mathbf{x}$

$\|\mathbf{x}\|_p = \text{const}$

$p = 1$



$p < 1$



$p \leq 1$  の場合に  
解がスパースになりやすい

M. Elad, "Sparse and Redundant Representations: From Theory to Applications in Signal and Image Processing," Springer, 2010.

# Basis Pursuit

➤ minimize  $\|\mathbf{x}\|_1$  subject to  $\mathbf{y} = \mathbf{D}\mathbf{x}$



➤ 線形計画問題へ書き換える

$$\mathbf{x} = \mathbf{u} - \mathbf{v} \quad \begin{cases} \mathbf{u} : \mathbf{x} \text{ の正の成分はそのまま、負の成分をゼロ} \\ \mathbf{v} : \mathbf{x} \text{ の正の成分はゼロ、負の成分をその絶対値} \end{cases}$$

$$\mathbf{z} = [\mathbf{u}^T, \mathbf{v}^T]^T \in \mathbb{R}^{2N}$$

$$\Rightarrow \|\mathbf{x}\|_1 = \mathbf{1}^T (\mathbf{u} + \mathbf{v}), \quad \mathbf{D}\mathbf{x} = \mathbf{D}(\mathbf{u} - \mathbf{v}) = [\mathbf{D}, -\mathbf{D}] \mathbf{z}$$

全ての要素が1のベクトル

$$\Rightarrow \text{minimize } \mathbf{1}^T \mathbf{z} \text{ subject to } \mathbf{y} = [\mathbf{D}, -\mathbf{D}] \mathbf{z} \text{ and } \mathbf{z} \succeq \mathbf{0}$$

線形計画問題を解くためのアルゴリズムが使える

# Basis Pursuit

- MATLAB code w/ Optimization Toolbox

線形計画問題を解く関数

```
1. z = linprog(ones(2*N,1), [], [],  
              [D,-D], y, zeros(2*N,1), []);
```

```
2. x = z(1:N) - z(N+1:2*N);
```

z から x に変換

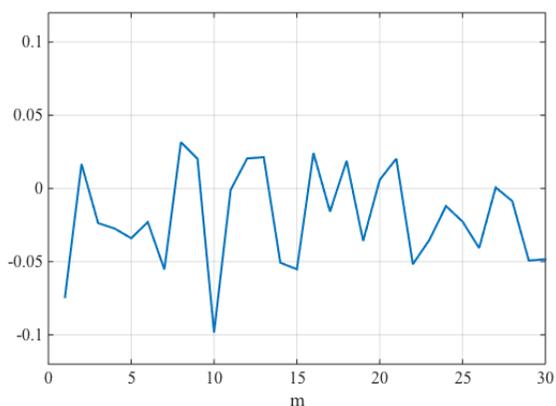
MATLABだと2行で書けます。

# 数値例

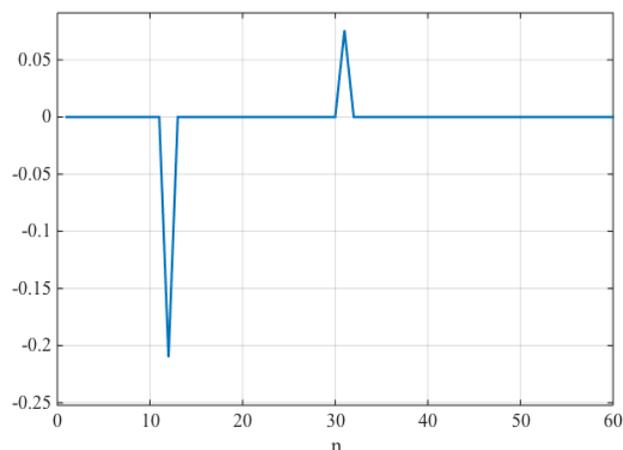
➤  $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^{30}$ ,  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^{60}$ ,  $\mathbf{D} \in \mathbb{R}^{30 \times 60}$  の場合の実験結果

各要素を乱数で生成

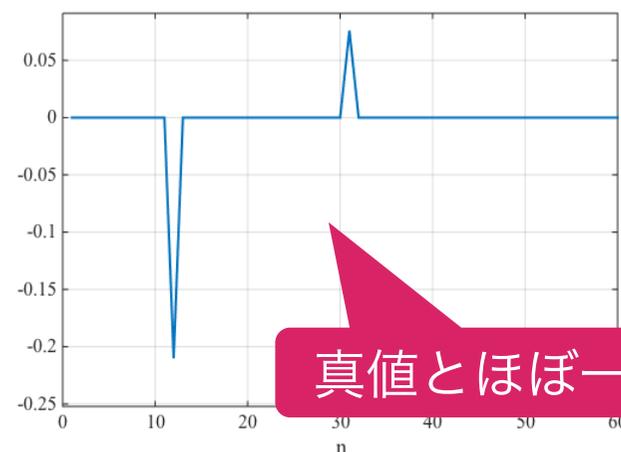
観測信号  $\mathbf{y}$



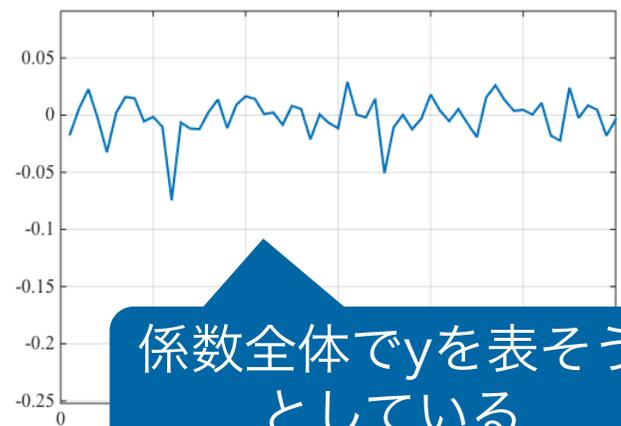
真値  $\mathbf{x}$



Basis Pursuit ( $p=1$ )

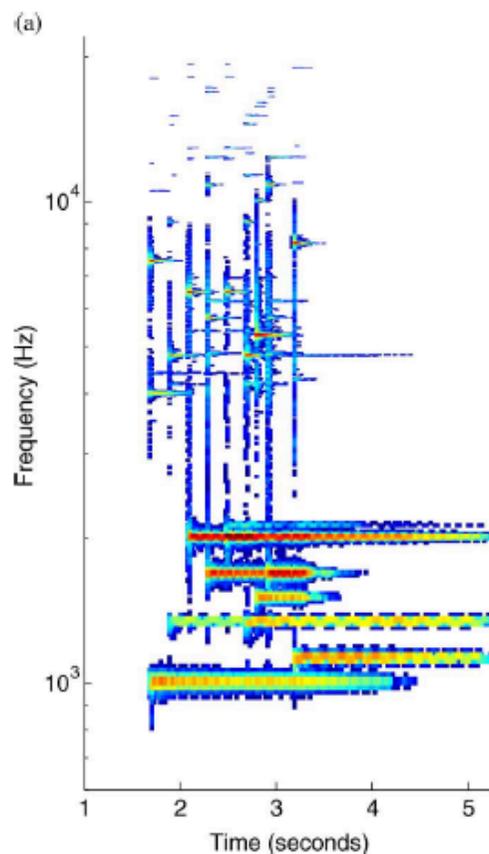


最小ノルム解 ( $p=2$ )

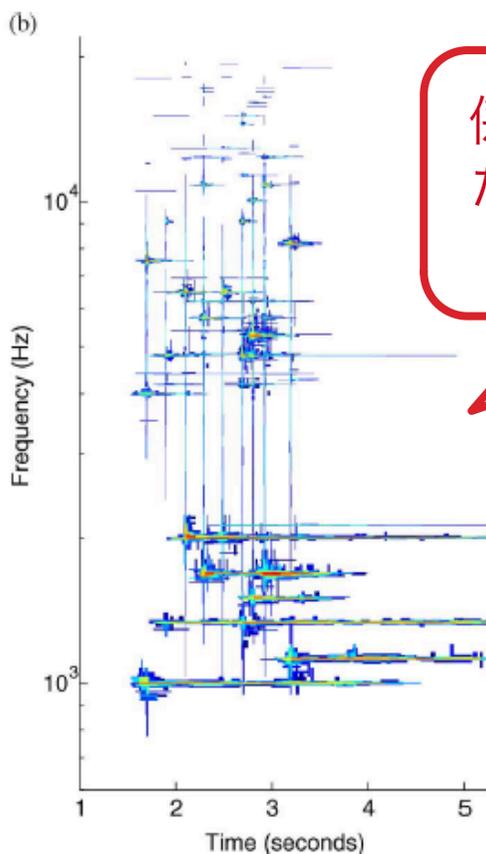


# 音声・音響信号処理への応用①

- オーディオ符号化 [Plumbley+ Proc. IEEE 2010]



一般的なMDCT基底



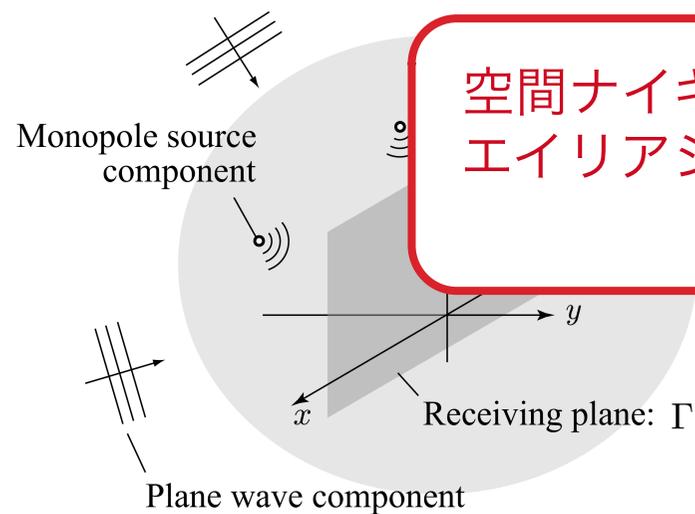
係数のほとんどがゼロとなるため、より低ビットレートでデータ圧縮が可能となる

窓長を変えた8つのMDCT基底の組み合わせ

# 音声・音響信号処理への応用②

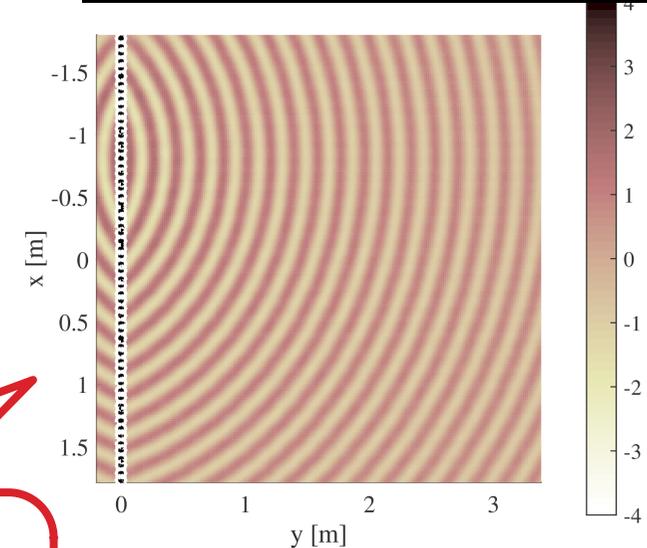
## ➤ 音場収音・再現の超解像化 [Koyama+ ICASSP 2014]

- 音場をモノポール音源成分と平面波成分の和としてモデル化
- モノポール音源成分が空間的にスパースに分布していることを仮定
- 各成分に分解した上でスピーカ駆動信号に変換し、空間エイリアシングの誤差を低減

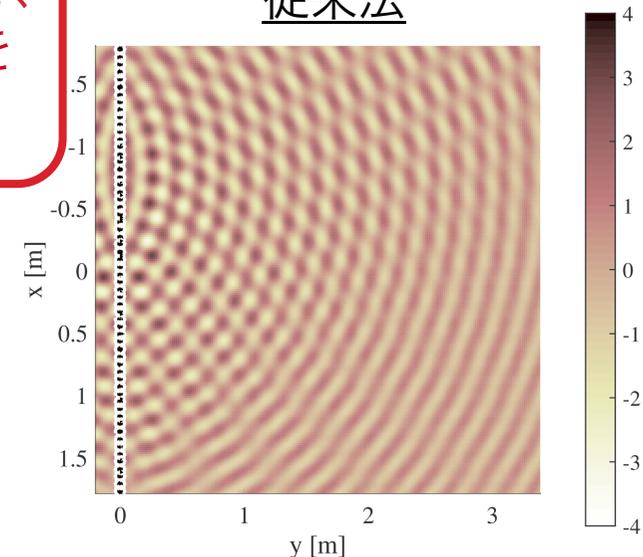


空間ナイキスト周波数以上で、  
エイリアシングによる誤差を  
低減可能

### スパース分解に基づく方法



### 従来法



# まとめ

- スパース信号表現って何？
  - 信号をある基底の下でスパースになるように表現する。
  - 少ないサンプルから信号を復元。
  - 貪欲法、凸緩和法など、現実的な計算時間で解けるアルゴリズムが提案されている。
  - 音声・音響信号処理に対しても広く応用可能。
  - 「L<sub>1</sub>正則化は21世紀の最小二乗法」 by E. Candés
  
- 音響学会誌, 71巻, 11号にて、「**スパース表現に基づく音響信号処理**」の小特集があります！

## 関連文献

- M. Elad, "Sparse and Redundant Representations: From Theory to Applications in Signal and Image Processing," Springer, 2010.
- 樺島, "圧縮センシングの数理的側面～Compressed Sensing / Compressive Sensing～," セミナー資料, 2013.
- M. D. Plumbley, T. Blumensath, L. Daudet, R. Gribonval, and M. E. Davies, "Sparse Representations in Audio and Music: From Coding to Source Separation," Proc. IEEE, vol. 98, no. 6, 2010.
- E. Ravelli, G. Richard, and L. Daudet, "Union of MDCT Bases for Audio Coding," IEEE Trans. ASLP, vol. 16, no. 8, 2008.
- S. Koyama, S. Shimauchi, H. Ohmuro, "Sparse sound field representation in recording and reproduction for reducing spatial aliasing artifacts," Proc. IEEE ICASSP, 2014.
- B. A. Cipra, "L<sub>1</sub> magic," SIAM News, vol. 39, no. 9, 2006.