



Machine Learning – correction du test n°1

Pierre Lepetit ENM, le 22/11/2024





1) Qu'est-ce qu'un problème de Machine Learning (supervisé) ? Quels sont les trois points auxquels on prête généralement attention quand on en aborde un ? Citer trois exemples de problèmes différents.





1) Qu'est-ce qu'un problème de Machine Learning (supervisé) ? Quels sont les trois points auxquels on prête généralement attention quand on en aborde un ? Citer trois exemples de problèmes différents.

Pb de ML : Problème avec des x (entrées), des y (cibles) ; la recherche d'une fonction **f** qui « fait le lien » entre entrées et cibles.

Trois points d'intérêt : Expressivité, entraînabilité, performances en généralisation

Exemples: Classification d'image, segmentation d'images, régression.

Remarque : en général on ajoute un ingrédient à la définition :

un (ou plusieurs) score(s) pour évaluer le lien entre f(x) et y.





2) Décrire de manière concise les étapes principales de la phase d'entraînement d'une boucle d'apprentissage standard.





2) Décrire de manière concise les étapes principales de la phase d'entraînement d'une boucle d'apprentissage standard.

On parcourt le jeu d'entraînement en échantillonnant des batches d'entrées et pour chaque batch :

- Calcul des sorties associées aux entrées du batch
- Evaluation de la fonction de coût sur le batch
- Calcul des gradients de la fonction de coût par rapport aux poids du modèle
- Mise à jour des poids

Remarque: batch (anglais pratique) = mini-batch (anglais précis) = mini-lot (français précis)





3) Soit $x = (x_i)$ un 22-uplet de réels, (w_i) les 22 poids synaptiques et b le biais d'un perceptron à une couche défini sous pytorch par self.fc = nn.Linear(22, 1).

Ecrire l'expression mathématique de self.fc(x).





```
class CNN(nn.Module):
    def init (self):
        super(CNN, self).__init__()
        self.conv1 = nn.Conv2d(3, 10, kernel_size=3, padding=1)
        self.conv2 = nn.Conv2d(10, 10, kernel_size=5, padding=2)
        self.fc1 = nn.Linear(1000, 50, bias=False)
        self.fc2 = nn.Linear(50, 10)
    def forward(self, x):
       x = self.conv1(x)
       x = F.relu(x)
       x = F.max_pool2d(x, 2)
       x = self.conv2(x)
       x = F.relu(x)
        x = F.max_pool2d(x, 2)
        x = x.view(-1, 1000)
        x = F.relu(self.fc1(x))
        x = self.fc2(x)
        return x
```





```
class CNN(nn.Module):
    def __init__(self):
        super(CNN, self).__init__()
        self.conv1 = nn.Conv2d(3, 10, kernel_size=3, padding=1)
        self.conv2 = nn.Conv2d(10, 10, kernel_size=5, padding=2)
        self.fc1 = nn.Linear(1000, 50, bias=False)
        self.fc2 = nn.Linear(50, 10)
    def forward(self, x):
        x = self.conv1(x)
       x = F.relu(x)
        x = F.max_pool2d(x, 2)
       x = self.conv2(x)
       x = F.relu(x)
        x = F.max_pool2d(x, 2)
        x = x.view(-1, 1000)
        x = F.relu(self.fc1(x))
        x = self.fc2(x)
        return x
```

```
4.a) Nombre de poids :
    convolutions:
     10*3*3*3 + 10 + 10*10*5*5 + 10
    = 270 + 2500 + 20 = 2790
    complètement connectés
     1000*50 + 50*10 + 10 = 50510
    \rightarrow 53600 poids
```





```
class CNN(nn.Module):
    def init (self):
        super(CNN, self).__init__()
        self.conv1 = nn.Conv2d(3, 10, kernel_size=3, padding=1)
        self.conv2 = nn.Conv2d(10, 10, kernel_size=5, padding=2)
        self.fc1 = nn.Linear(1000, 50, bias=False)
        self.fc2 = nn.Linear(50, 10)
    def forward(self, x):
        x = self.conv1(x)
       x = F.relu(x)
        x = F.max_pool2d(x, 2)
       x = self.conv2(x)
       x = F.relu(x)
        x = F.max_pool2d(x, 2)
        x = x.view(-1, 1000)
        x = F.relu(self.fc1(x))
        x = self.fc2(x)
        return x
```

```
4.a) Nombre de poids :
    convolutions :
    10*3*3*3 + 10 + 10*10*5*5 + 10
    = 270 + 2500 + 20 = 2790
    complètement connectés
    1000*50 + 50*10 + 10 = 50510
    → 53600 poids
    4.b) F.relu et max_pool2d
```





```
class CNN(nn.Module):
    def init (self):
        super(CNN, self).__init__()
        self.conv1 = nn.Conv2d(3, 10, kernel_size=3, padding=1)
        self.conv2 = nn.Conv2d(10, 10, kernel_size=5, padding=2)
        self.fc1 = nn.Linear(1000, 50, bias=False)
        self.fc2 = nn.Linear(50, 10)
    def forward(self, x):
        x = self.conv1(x)
       x = F.relu(x)
        x = F.max_pool2d(x, 2)
       x = self.conv2(x)
       x = F.relu(x)
        x = F.max pool2d(x, 2)
        x = x.view(-1, 1000)
        x = F.relu(self.fc1(x))
        x = self.fc2(x)
        return x
```

```
4.a) Nombre de poids :

convolutions :

10*3*3*3 + 10 + 10*10*5*5 + 10

= 270 + 2500 + 20 = 2790

complètement connectés
1000*50 + 50*10 + 10 = 50510

→ 53600 poids

4.b) F.relu et max_pool2d
4.c) 3x40x40 (ou 3x20x80...)
```





5) Quel est le rôle de la phase de validation dans une boucle d'apprentissage?





5) Quel est le rôle de la phase de validation dans une boucle d'apprentissage ?

Surveiller les performances en généralisation du modèle au cours de l'apprentissage.





6) Quel speed-up (ordre de grandeur) peut-on attendre d'un passage sur carte graphique pour l'apprentissage d'un modèle de la classe ResNet ?





6) Quel speed-up (ordre de grandeur) peut-on attendre d'un passage sur carte graphique pour l'apprentissage d'un modèle de la classe ResNet ?

facteur 10 à 100

Remarque : cela dépend bien sûr de la durée des autres étapes

(ie échantillonnage des lots, augmentation de donnée)





8) Donner deux qualités qu'on peut attendre d'un jeu de données d'apprentissage.





8) Donner deux qualités qu'on peut attendre d'un jeu de données d'apprentissage.

Représentativité; Non redondance.

Mais aussi : qualité des cibles, données équilibrées, etc