
TP N° 1 : k -plus proches voisins

Les fichiers `tp_knn_source.py` et `tp_knn_script.py` sont disponibles sur le site pédagogique du cours. Ils contiennent le code et les fonctions utiles pour la partie sur les k -plus proches voisins.

- DÉCOUVERTE DE PYTHON -

Consulter les pages suivantes pour démarrer ou bien trouver quelques rappels de Python :

- ★★★ https://github.com/agramfort/liesse_telecom_paristech_python/blob/master/1-Intro-Python.ipynb
- ★★★ https://github.com/agramfort/liesse_telecom_paristech_python/blob/master/2-Numpy.ipynb
- ★★★ https://github.com/agramfort/liesse_telecom_paristech_python/blob/master/3-Scipy.ipynb
- ★★★ <http://scikit-learn.org/stable/index.html>
- ★★ <https://github.com/rougier/matplotlib-tutorial>
- ★★ <http://jrjohansson.github.io/>

- RAPPELS DE CLASSIFICATION -

Définitions et notations

On rappelle ici le cadre de la classification supervisée, et l'on présente les notations que l'on utilisera dans la suite.

- \mathcal{Y} est l'ensemble des étiquettes des données (*labels* en anglais). Ici on raisonne avec un nombre L quelconque de classes, et l'on choisit $\mathcal{Y} = \{1, \dots, L\}$ pour représenter les L étiquettes possibles (le cas de la classification binaire est le cas où $L = 2$).
- $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_p)^\top \in \mathcal{X} \subset \mathbb{R}^p$ est une observation, un exemple, un point (ou un *sample* en anglais). La j^{e} coordonnée de \mathbf{x} est la valeur prise par la j^{e} variable (*feature* en anglais).
- $\mathcal{D}_n = \{(\mathbf{x}_i, y_i), i = 1, \dots, n\}$ est l'ensemble d'apprentissage contenant les n exemples et leurs étiquettes.
- Il existe un modèle probabiliste qui gouverne la génération de nos observations selon des variables aléatoires X et $Y : \forall i \in \{1, \dots, n\}, (\mathbf{x}_i, y_i) \stackrel{i.i.d}{\sim} (X, Y)$.
- On cherche à construire à partir de l'ensemble d'apprentissage \mathcal{D}_n une fonction appelée classifieur, $\hat{f} : \mathcal{X} \rightarrow \mathcal{Y}$ qui à un nouveau point \mathbf{x}_{new} associe une étiquette $\hat{f}(\mathbf{x}_{\text{new}})$.

Génération artificielle de données

On considère dans cette partie que les observations sont décrites en deux dimensions (afin de pouvoir les visualiser facilement) à savoir $p = 2$ dans le formalisme ci-dessus.

- 1) Étudiez les fonctions `rand_tri_gauss`, `rand_clown` et `rand_checkers`. Que renvoient ces fonctions ? À quoi correspond la dernière colonne ? Utilisez la fonction `plot_2d` afin d'afficher quelques jeux de données, en jouant si besoin sur les paramètres les générant.

Approche intuitive

L'algorithme des k -plus proches voisins (k -nn : pour k -nearest neighbors en anglais) est un algorithme intuitif, aisément paramétrable pour traiter un problème de classification avec un nombre quelconque d'étiquettes.

Le principe de l'algorithme est particulièrement simple : pour chaque nouveau point \mathbf{x} on commence par déterminer l'ensemble de ses k -plus proches voisins parmi les points d'apprentissage que l'on note $V_k(\mathbf{x})$ (bien sûr on doit choisir $1 \leq k \leq n$ pour que cela ait un sens). La classe que l'on affecte au nouveau point \mathbf{x} est alors la classe majoritaire dans l'ensemble $V_k(\mathbf{x})$. Une illustration de la méthode est donnée en Figure 1 pour le cas de deux classes.

- 1) Proposez une version adaptée de cette méthode pour la régression, *i.e.*, quand les observations sont à valeurs réelles : $\mathcal{Y} = \mathbb{R}$.

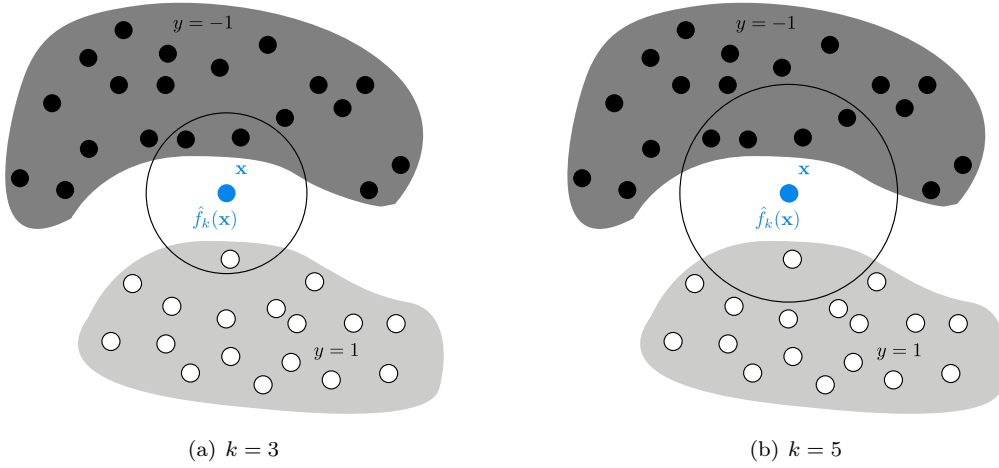


FIGURE 1 – Exemple de fonctionnement de la méthode des k -plus proches voisins pour des valeurs du paramètre $k = 3$ et $k = 5$. On considère $L = 2$ classes, représentées respectivement en noir ($y = -1$) et en blanc ($y = 1$). Pour $k = 3$ et $k = 5$, la méthode prédit le label noir en \mathbf{x} .

Approche formelle

Pour définir précisément la méthode, il faut commencer par choisir une distance $d : \mathbb{R}^p \times \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}$. Pour un nouveau point \mathbf{x} , on définit alors l'ensemble de ses k -plus proches voisins $V_k(\mathbf{x})$ au sens de cette distance. On peut procéder de la manière suivante : pour chaque $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^d$ et pour chaque $i = 1, \dots, n$, on note $d_i(\mathbf{x})$ la distance entre \mathbf{x} et \mathbf{x}_i : $d_i(\mathbf{x}) = d(\mathbf{x}_i, \mathbf{x})$. On définit la première statistique de rang $r_1(\mathbf{x})$ comme l'indice du plus proche voisin de \mathbf{x} parmi $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n$, c'est-à-dire

$$r_1(\mathbf{x}) = i^* \quad \text{si et seulement si} \quad d_{i^*}(\mathbf{x}) = \min_{1 \leq i \leq n} d_i(\mathbf{x}).$$

Remarque 1. S'il y a plusieurs candidats pour la minimisation ci-dessus, on ordonne les ex-æquos de manière arbitraire (généralement aléatoirement).

Par récurrence on peut ainsi définir le rang $r_k(\mathbf{x})$ pour tout entier $1 \leq k \leq n$:

$$r_k(\mathbf{x}) = i^* \quad \text{si et seulement si} \quad d_{i^*}(\mathbf{x}) = \min_{\substack{1 \leq i \leq n \\ i \notin \{r_1, \dots, r_{k-1}\}}} d_i(\mathbf{x}). \quad (1)$$

L'ensemble de k -plus proches voisins de \mathbf{x} s'exprime alors par $V_k(\mathbf{x}) = \{\mathbf{x}_{r_1}, \dots, \mathbf{x}_{r_k}\}$. Pour finir, la décision pour classer le point \mathbf{x} se fait par vote majoritaire, en résolvant le problème suivant :

$$\hat{f}_k(\mathbf{x}) \in \arg \max_{y \in \mathcal{Y}} \left(\sum_{j=1}^k \mathbb{1}_{\{y_{r_j} = y\}} \right). \quad (2)$$

Le module `sklearn.neighbors` de `scikit-learn` (cf. <http://scikit-learn.org/stable/modules/neighbors.html>) implémente les méthodes de classification et régression à base de k -plus proches voisins.

- 2) Complétez la classe `KNNClassifier` pour ré-implémenter la méthode écrite ci-dessus. Vérifier la validité des résultats en les comparant à ceux de la classe `KNeighborsClassifier` de `scikit-learn`, sur les exemples de jeux de données précédents.

Pour gagner en temps de calcul, vous utiliserez à partir de maintenant l'implémentation de `scikit-learn`.

- 3) Faites tourner sur les trois exemples de jeux de données cet algorithme de classification, en utilisant la distance euclidienne classique $d(\mathbf{x}, \mathbf{v}) = \|\mathbf{x} - \mathbf{v}\|_2$.
- 4) Faites varier le nombre k de voisins pris en compte. Que devient la méthode dans le cas extrême où $k = 1$? $k = n$? Afficher ces cas sur les données étudiées. Dans quels cas la frontière est-elle complexe? simple?
- 5) Quel est le taux d'erreur sur vos données d'apprentissage (*i.e.*, la proportion d'erreur faite par le classifieur) lorsque $k = 1$? et sur des données de test?
- 6) Tracez les différentes courbes d'erreurs en fonction du paramètre k sur l'un des jeux de données, pour des nombres d'échantillons n variant de 100, 500 à 1000. Quelle est la meilleure valeur de k ? Est-ce toujours la même pour les différents datasets? Attention à bien évaluer l'erreur sur des données de test. Vous pourrez utiliser la classe fournie `ErrorCurve`.
- 7) A votre avis, quels sont les avantages et les inconvénients de la méthode des plus proches voisins : temps de calcul? passage à l'échelle? interprétabilité?
- 8) Appliquez la méthode aux données issues de la base DIGITS avec différents choix de $k \geq 1$. On pourra se référer à https://scikit-learn.org/stable/auto_examples/classification/plot_digits_classification.html pour le chargement et la manipulation de la base de données. Pour de plus amples informations sur la nature de la classe 'Bunch' (une sous-classe de dictionnaire, on se reportera à la documentation sur la classe 'dict' : <http://docs.python.org/3/library/stdtypes.html#mapping-types-dict>).
- 9) Estimez la matrice de confusion $(\mathbb{P}\{Y = i, C_k(X) = j\})_{i,j}$ associée au classifieur C_k ainsi obtenu. Pour la manipulation de telles matrices avec `scikit-learn`, on pourra consulter https://scikit-learn.org/stable/modules/generated/sklearn.metrics.plot_confusion_matrix.html.
- 10) Proposez une méthode pour choisir k et mettez-la en œuvre. Vous pourrez utiliser la classe fournie `LOOCurve`.

- POUR ALLER PLUS LOIN -

Des détails généraux sur la méthode des k -plus proches voisins se trouvent dans [HTF09, Chapitre 13]. Pour améliorer la compréhension théorique de la méthode on peut se reporter au livre [DGL96, Chapitre 11] et les limites de la méthode quand $k = 1$ <http://certis.enpc.fr/%7Edalalyan/Download/DM1.pdf>. Enfin pour les considérations algorithmiques on pourra commencer par lire <http://scikit-learn.org/stable/modules/neighbors.html#brute-force> et les paragraphes suivants.

Références

- [DGL96] L. Devroye, L. Györfi, and G. Lugosi. *A probabilistic theory of pattern recognition*, volume 31 of *Applications of Mathematics (New York)*. Springer-Verlag, New York, 1996. 3
- [HTF09] T. J. Hastie, R. Tibshirani, and J. Friedman. *The Elements of Statistical Learning*. Springer Series in Statistics. Springer, New York, second edition, 2009. 3