

Data Mining

John Samuel

CPE Lyon

Year: 2020-2021

Email: john(dot)samuel(at)cpe(dot)fr

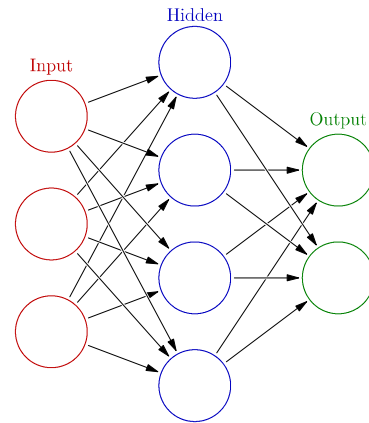


Objectifs

1. Apprentissage machine
2. Apprentissage profond
3. Apprentissage par renforcement
4. Licences de données, éthique et vie privée

1. Apprentissage machine

Réseaux de neurones artificiels



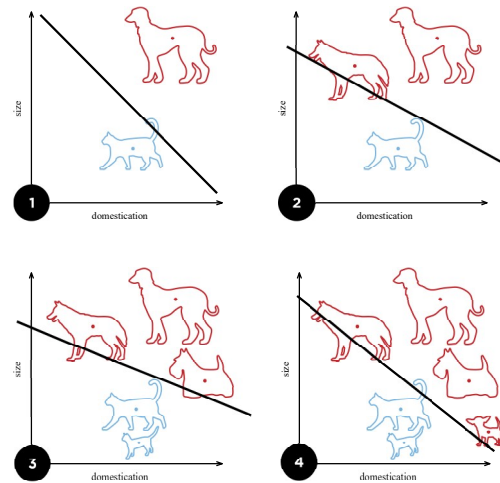
Réseaux de neurones artificiels

Perceptron

- Algorithme pour l'apprentissage supervisé des classificateurs binaires
- Le classificateur binaire est un classificateur qui décide si une entrée donnée appartient ou non à une classe particulière
- Inventé en 1958 par Frank Rosenblatt

1. Apprentissage machine

Perceptron

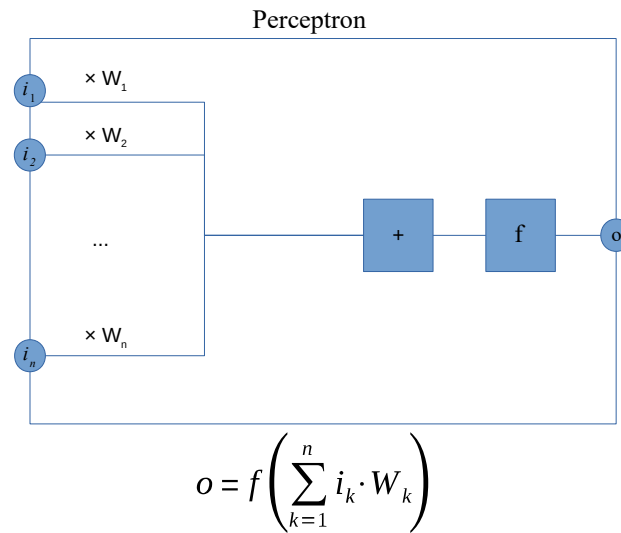


Perceptron en mettant à jour sa limite linéaire à mesure que d'autres exemples de formation sont ajoutés.¹

1. Source: https://en.wikipedia.org/wiki/File:Perceptron_example.svg

1. Apprentissage machine

Perceptron



Perceptron

Perceptron: Définition formelle

- Soit $y = f(z)$ la sortie du perceptron pour un vecteur d'entrée z
- Soit N le nombre d'exemples d'entraînement
- Soit \mathbf{X} l'espace de saisie des caractéristiques
- Soit $(x_1, d_1), \dots, (x_N, d_N)$ be the N training examples, where
 - x_i est le vecteur caractéristique de $i^{\text{ème}}$ exemple d'entraînement.
 - d_i est la valeur de sortie souhaitée
 - $x_{j,i}$ est la $j^{\text{ème}}$ caractéristique de $i^{\text{ème}}$ exemple d'entraînement.
 - $x_{j,0} = 1$

Perceptron: Définition formelle

- Les poids sont représentés de la manière suivante:
 - w_i est la $i^{\text{ème}}$ value of weight vector.
 - $w_i(t)$ est la $i^{\text{ème}}$ valeur du vecteur de poids à un moment donné t .

Perceptron : Étapes

1. Initialiser les poids et les seuils
2. Pour chaque exemple, (x_j, d_j) dans l'ensemble d'entraînement
 - Calculer la sortie actuelle :

$$y_j(t) = f[w(t) \cdot x_j]$$
$$= f[w_0(t)x_{j,0} + w_1(t)x_{j,1} + w_2(t)x_{j,2} + \dots + w_n(t)x_{j,n}]$$

- Calculer le poids:

$$w_i(t + 1) = w_i(t) + r \cdot (d_j - y_j(t))x_{j,i}$$

r est le taux d'apprentissage.

Perceptron : Étapes

3. Répétez l'étape 2 jusqu'à l'erreur d'itération

$$\frac{1}{s}(\sum |d_j - y_j(t)|)$$

est inférieur au seuil spécifié par l'utilisateur γ , ou un nombre prédéterminé d'itérations ont été effectuées, où s est à nouveau la taille de l'ensemble de l'échantillon.

1. Apprentissage machine

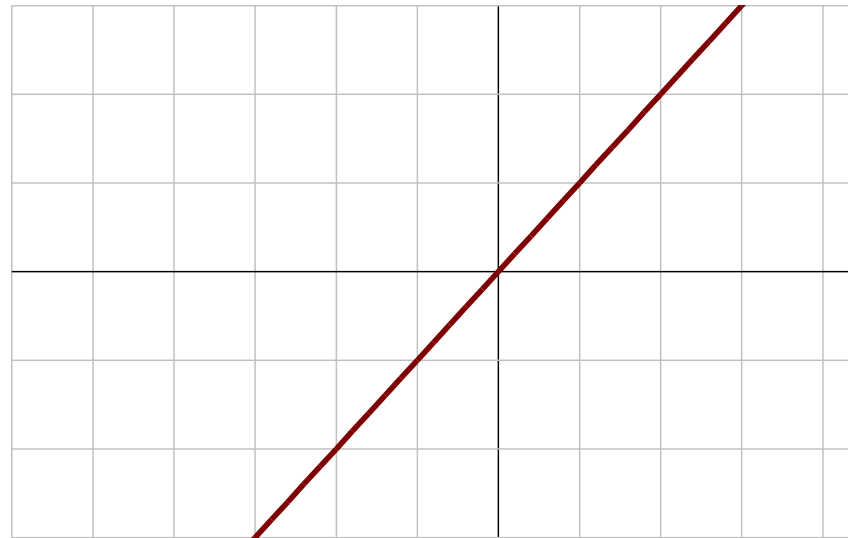
Fonction d'activation: fonction d'identité

Équation

$$f(x) = x$$

Dérivée

$$f'(x) = 1$$



Fonction d'identité

1. Apprentissage machine

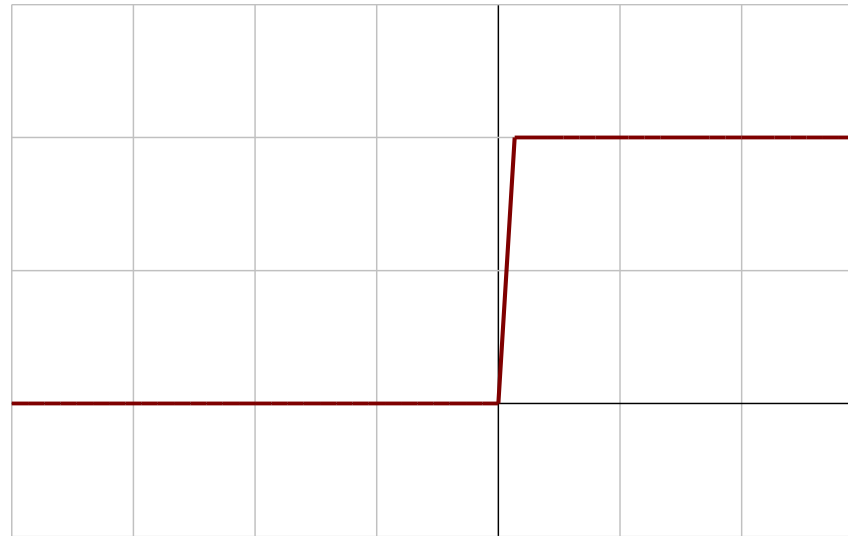
Fonction d'activation: pas binaire

Équation

$$f(x) = \begin{cases} 0 & \text{for } x < 0 \\ 1 & \text{for } x \geq 0 \end{cases}$$

Dérivée

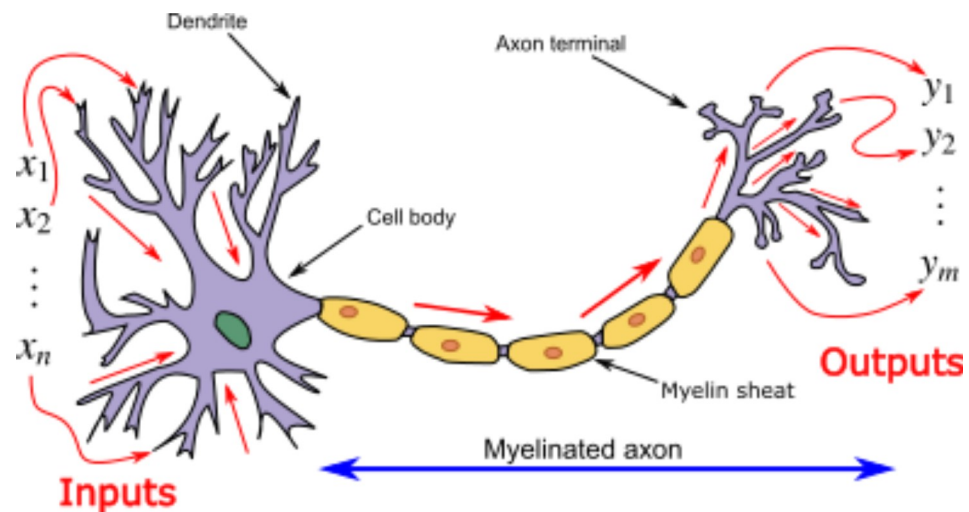
$$f'(x) = \begin{cases} 0 & \text{for } x \neq 0 \\ ? & \text{for } x = 0 \end{cases}$$



Pas binaire

1. Apprentissage machine

Neurones biologiques

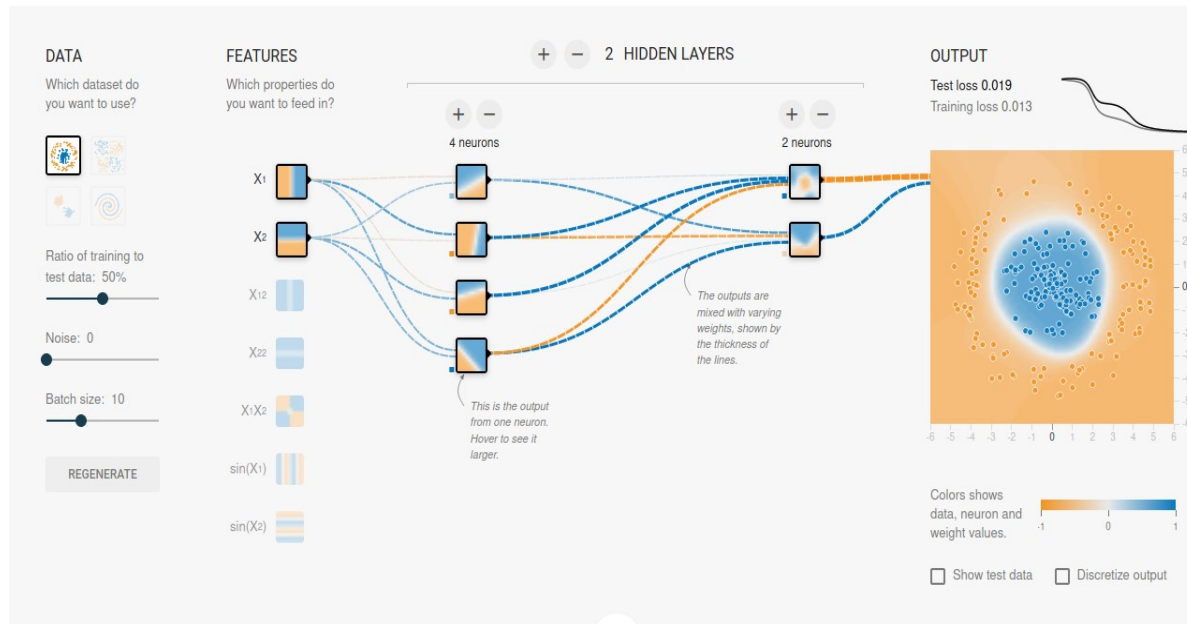


Neurone biologique¹

1. <https://en.wikipedia.org/wiki/File:Neuron3.png>

1. Apprentissage machine

Tensorflow Playground



Source: <https://playground.tensorflow.org/>

1. Apprentissage machine

Réseau de neurones artificiels

- collection d'unités ou de nœuds connectés, appelés neurones artificiels, qui modèlent vaguement les neurones d'un cerveau biologique.
- Chaque connexion, comme les synapses dans un cerveau biologique, peut transmettre un signal aux autres neurones.
- Un neurone artificiel qui reçoit un signal le traite ensuite et peut signaler les neurones qui lui sont connectés.
- Le "signal" à une connexion est un nombre réel, et la sortie de chaque neurone est calculée par une fonction non linéaire de la somme de ses entrées.
- Les neurones et les arêtes (connexions) ont généralement un poids qui s'ajuste au fur et à mesure de l'apprentissage.
- Le poids augmente ou diminue la force du signal au niveau d'une connexion.
- Les neurones peuvent avoir un seuil tel qu'un signal n'est envoyé que si le signal global franchit ce seuil.

1. Apprentissage machine

Réseau de neurones artificiels: les couches

- Les neurones sont agrégés en couches.
- Différentes couches peuvent effectuer des transformations différentes sur leurs entrées.
- Les signaux passent de la première couche (la couche d'entrée) à la dernière couche (la couche de sortie), éventuellement après avoir traversé les couches plusieurs fois.

1. Apprentissage machine

Réseau de neurones artificiels:

- Les réseaux neuronaux apprennent (ou sont entraînés) en traitant des exemples.
- chaque exemple contient une "entrée" et un "résultat" connus.
- **Erreur:** L'entraînement d'un réseau de neurones à partir d'un exemple donné est généralement effectué en déterminant la différence entre la sortie traitée du réseau (souvent une prédiction) et une sortie cible
- Le réseau ajuste ensuite ses associations pondérées en fonction d'une règle d'apprentissage et en utilisant cette valeur d'erreur.
- Des ajustements successifs amèneront le réseau de neurones à produire un résultat de plus en plus similaire au résultat cible.

1. Apprentissage machine

Composants des réseaux de neurones

- Neurones
- Connexions et poids
- Fonction de propagation

1. Apprentissage machine

Composants des réseaux de neurones

Neurones

- Chaque neurone artificiel a des entrées et produit une seule sortie qui peut être envoyée à plusieurs autres neurones.
- Les entrées peuvent être les valeurs caractéristiques d'un échantillon de données externes
- Les sorties des neurones de sortie finale du réseau neuronal accomplissent la tâche
- **Fonction d'activation**
 - Pour trouver la sortie du neurone, nous prenons d'abord la somme pondérée de tous les intrants
 - Nous ajoutons un terme de biais à cette somme. Cette somme pondérée est parfois appelée l'activation.
 - Cette somme est ensuite passée par une fonction d'activation (généralement non linéaire) pour produire le résultat.

1. Apprentissage machine

Composants des réseaux de neurones

Connexions et poids

- Le réseau est constitué de connexions, chaque connexion fournissant la sortie d'un neurone comme entrée à un autre neurone.
- Chaque connexion se voit attribuer un poids qui représente son importance relative
- Un neurone donné peut avoir plusieurs connexions d'entrée et de sortie.

1. Apprentissage machine

Composants des réseaux de neurones

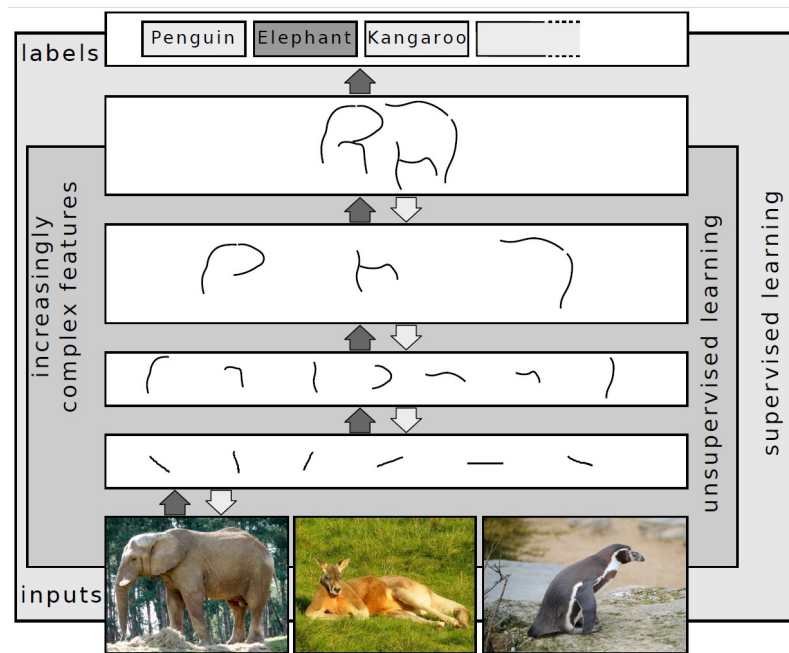
Fonction de propagation

- La fonction de propagation calcule l'entrée d'un neurone à partir des sorties de ses prédécesseurs et de leurs connexions comme une somme pondérée.
- Un terme de biais peut être ajouté au résultat de la propagation

Apprentissage profond

- Le mot "profond" dans l'apprentissage profond vient de l'utilisation de multiples couches dans le réseau neuronal.
- Un perceptron linéaire ne peut pas être un classificateur universel. Un perceptron "monocouche" ne peut pas mettre en œuvre le XOR
- Les réseaux d'apprentissage en profondeur permettent un nombre illimité de couches de taille limitée
- Il utilise plusieurs couches pour extraire progressivement des caractéristiques de l'entrée brute.

2. Apprentissage profond



Source: https://en.wikipedia.org/wiki/File:Deep_Learning.jpg

2. Apprentissage profond

Composants des réseaux de neurones

Organisation

- Les neurones sont généralement organisés en plusieurs couches
- Les neurones d'une couche se connectent uniquement aux neurones des couches immédiatement précédente et immédiatement suivante.
- La couche qui reçoit les données externes est la **couche d'entrée**.
- La couche qui produit le résultat final est la **couche de sortie**.
- Entre les deux, il y a zéro ou plusieurs couches cachées.

2. Apprentissage profond

Composants des réseaux de neurones

Organisation et connectivité

- Les couches peuvent être **entièrement connectées**, chaque neurone d'une couche étant connecté à chaque neurone de la couche suivante.
- Les couches peuvent être mis en commun (pooling), c'est-à-dire qu'un groupe de neurones dans une couche se connecte à un seul neurone dans la couche suivante, réduisant ainsi le nombre de neurones dans cette couche

2. Apprentissage profond

Exemple: Tensorflow

```
from tensorflow.keras.models import Sequential
from tensorflow.keras.layers import Dense
from tensorflow.keras.optimizers import SGD

# Créer un modèle séquentiel
model = Sequential()
model.add(Dense(4, activation='relu', input_shape=(3,)))
model.add(Dense(units=2, activation='softmax'))

# Compilation du modèle
sgd = SGD(lr=0.01)
model.compile(loss='mean_squared_error',
              optimizer=sgd, metrics=['accuracy'])
```

2. Apprentissage profond

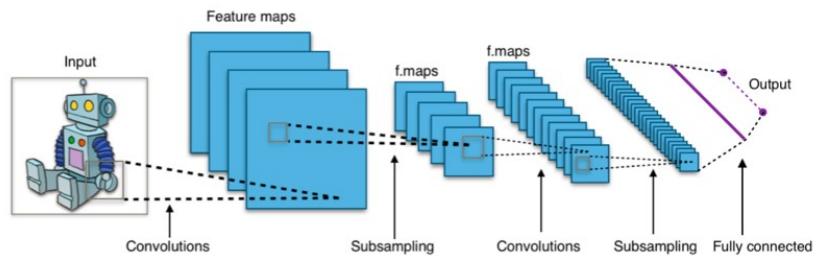
Applications

- Vision par ordinateur (reconnaissance de formes)
- Reconnaissance automatique de la parole
- Conception de médicament
- Traitement automatique du langage naturel
- Traduction automatique

2. Apprentissage profond

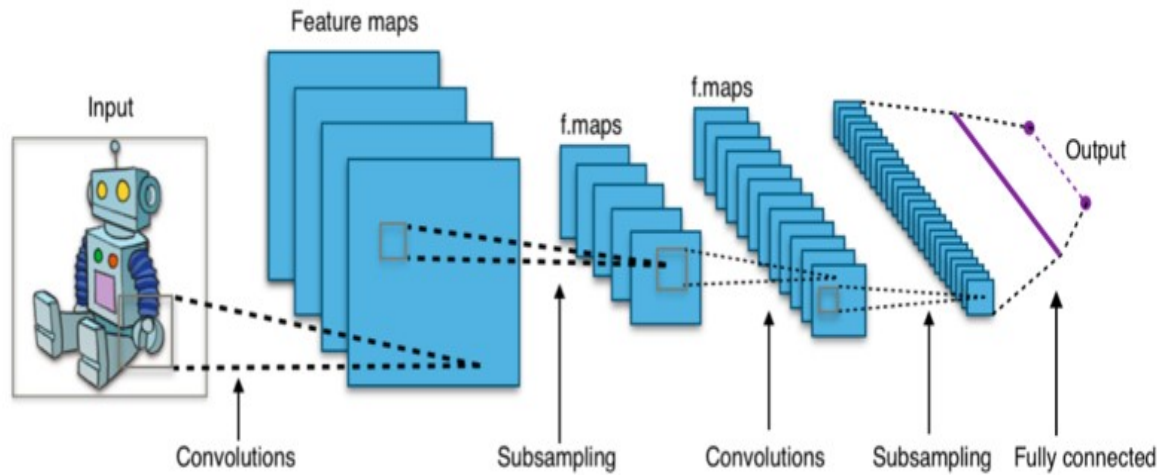
Réseaux de neurones convolutionnels

- Convolutional deep neural networks en Anglais
- Inspirés par le cortex visuel des animaux



2. Apprentissage profond

Réseaux de neurones convolutionnels

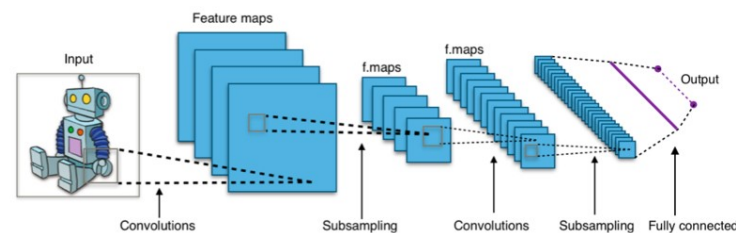


Réseaux de neurones convolutionnels

- Analyse des images
- Utilise la convolution, une opération mathématique linéaire
- Une couche d'entrée et une couche de sortie
- Plusieurs couches cachées, constituées de couches convolutives

Réseaux de neurones convolutionnels

- Ils considèrent le modèle hiérarchique des données et assemblent des modèles plus complexes en utilisant des modèles plus petits et plus simples.
- Un réseau neuronal convolutif est constitué d'une couche d'entrée et d'une couche de sortie, ainsi que de plusieurs couches cachées.
- Les couches cachées d'un CNN consistent généralement en une série de couches convolutionnelles qui se convoluent avec une multiplication
- La fonction d'activation est généralement une couche RELU, et est ensuite suivie par des convolutions supplémentaires telles que des couches de regroupement, des couches entièrement connectées et des couches de normalisation



2. Apprentissage profond

Noyau (traitement d'image)

Identité

0	0	0
0	1	0
0	0	0

La détection de contours

1	0	-1
0	0	0
-1	0	1

2. Apprentissage profond

Noyau (traitement d'image)

Box blur

$$\begin{array}{ccc} 1 & 1 & 1 \\ \frac{1}{9} & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{array}$$

Flou de Gauss 3 × 3

$$\begin{array}{ccc} 1 & 2 & 1 \\ \frac{1}{16} & 2 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{array}$$

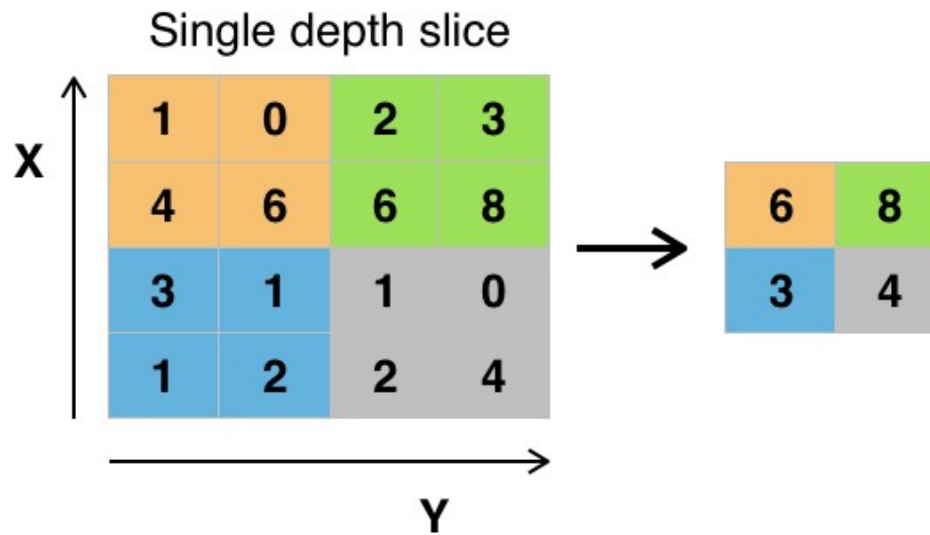
2. Apprentissage profond

Convolution matricielle

$$\begin{array}{cccc}
 x_{11} & x_{12} & \cdots & x_{1n} \\
 x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2n} \\
 \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\
 x_{m1} & x_{m2} & \cdots & x_{mn}
 \end{array}
 *
 \begin{array}{cccc}
 y_{11} & y_{12} & \cdots & y_{1n} \\
 y_{21} & y_{22} & \cdots & y_{2n} \\
 \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\
 y_{m1} & y_{m2} & \cdots & y_{mn}
 \end{array}
 = \sum_{i=0}^{m-1} \sum_{j=0}^{n-1} x_{(m-i)(n-j)} y_{(1+i)(1+j)}$$

1. Apprentissage profond

Max pooling



Max pooling avec un filtre 2×2 et un pas de 2. (Source: https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Max_pooling.png)

2. Apprentissage profond

Exemple: Tensorflow (réseaux de neurones)

```
import tensorflow as tf

from tensorflow.keras import datasets, layers, models

(train_images, train_labels), (test_images, test_labels) = datasets.cifar10.load_data
train_images, test_images = train_images / 255.0, test_images / 255.0

# Créer un modèle séquentiel (réseaux de neurones convolutionnels)
model = models.Sequential()
model.add(layers.Conv2D(32, (3, 3), activation='relu', input_shape=(32, 32, 3)))
model.add(layers.MaxPooling2D((2, 2)))
model.add(layers.Conv2D(64, (3, 3), activation='relu'))
model.add(layers.MaxPooling2D((2, 2)))
model.add(layers.Conv2D(64, (3, 3), activation='relu'))
```

2. Apprentissage profond

Exemple: Tensorflow (réseaux de neurones)

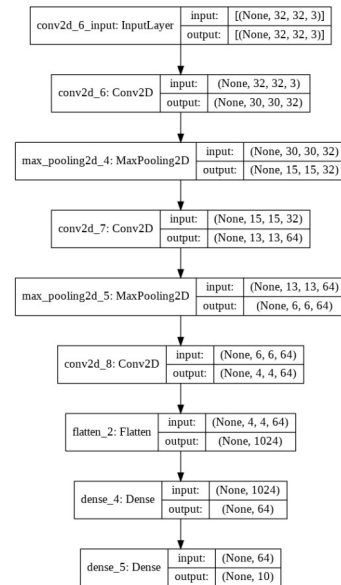
```
model.add(layers.Flatten())
model.add(layers.Dense(64, activation='relu'))
model.add(layers.Dense(10))

#Compilation du modèle
model.compile(optimizer='adam',
              loss=tf.keras.losses.SparseCategoricalCrossentropy(from_logits=True),
              metrics=['accuracy'])

history = model.fit(train_images, train_labels, epochs=10,
                    validation_data=(test_images, test_labels))
```

2. Apprentissage profond

Exemple: Tensorflow (réseaux de neurones)

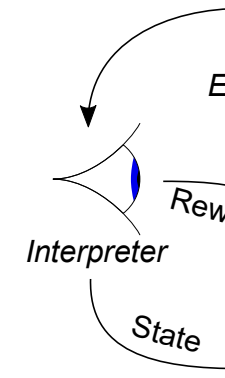


Modèle: <https://www.tensorflow.org/tutorials/images/cnn>

3. Apprentissage par renforcement

Apprentissage par renforcement

- Reinforcement learning (en Anglais)
- Inspirée de théories de psychologie animale
- Un agent autonome plongé au sein d'un environnement,
- L'agent doit prendre des décisions en fonction de son état courant.
- L'environnement procure à l'agent une récompense, qui peut être positive ou négative.
- L'objectif est de maximiser la somme des récompenses au cours du temps.



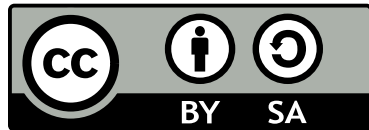
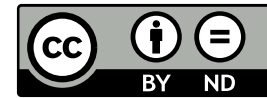
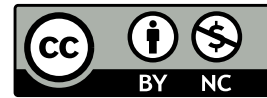
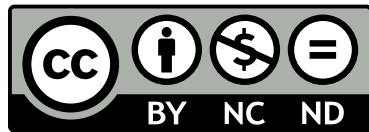
4. Licences, Ethiques et la vie privé

Licences, Ethiques et la vie privé

- Droits d'utilisation des données
- Confidentiality and Privacy
- Ethiques

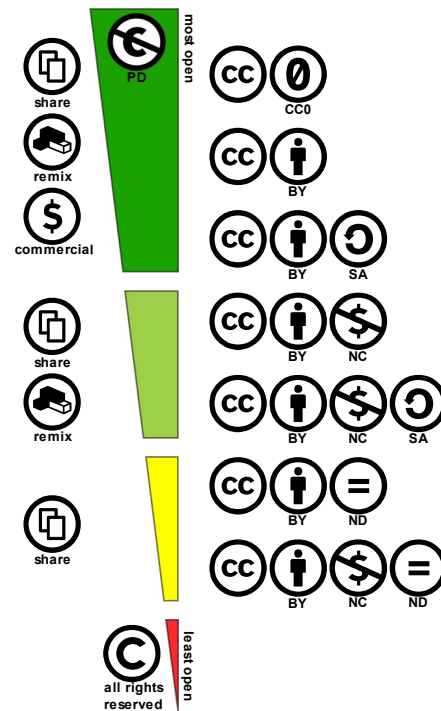


4. Licences, Ethiques et la vie privé



Exemples: Creative Commons
(CC)

4. Licences, Ethiques et la vie privé



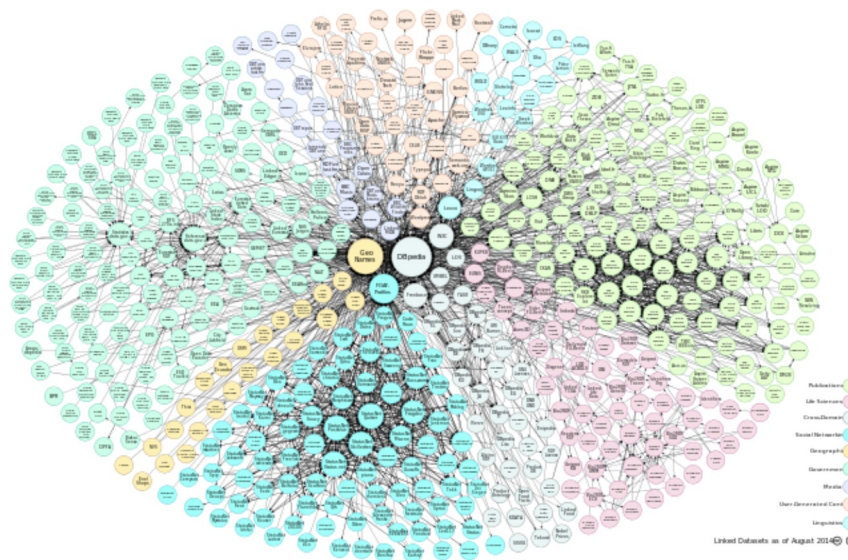
Exemples: Creative Commons (CC)

4. Licences, Ethiques et la vie privé



Données ouvertes

4. Licences, Ethiques et la vie privé



Données ouvertes liées (Linked Open data: LOD)



Données archivées

Ressources en ligne

- [Artificial Neural Network](#)
- [Noyau \(traitement d'image\)](#)
- [Réseau neuronal convolutif](#)
- [Perceptron](#)

Couleurs

- [Color Tool - Material Design](#)

Images

- [Wikimedia Commons](#)