## Classification par Régression Logistique

Reconnaissance des Formes (Semaine VII)

Université de Lille, France

6 mars 2013

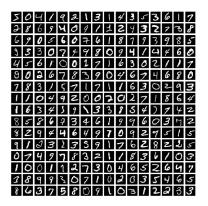
## Rappel

#### Classification

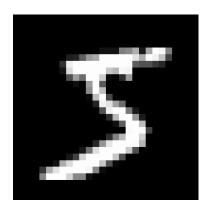
- L'ensemble des données est partagé en quelques classes différentes,
- On a quelques exemplaires pour qui on sait les classes correctes.
- On veut classifier correctement les données pour qui les classes correctes sont inconnus.

# Exemple : Classification des caractères manuscrits

#### Données d'entrainement



### Ça corresponds à quel chiffre?



## Le problème de classification

### le cas le plus simple

- Les données à classifier sont représenter en une dimension i.e.  $x \in \mathbb{R}$
- Nous avons deux classes seulement, i.e.  $y \in \{0, 1\}$ .



## Le Problème de classification

On cherche une fonction  $h:\mathbb{R} \to \{0,1\}$  telle que pour chaque x on a

- h(x) = 0 si x est dans classe 0 et
- h(x) = 1 si x est dans classe 1

## Le Problème de classification

On cherche une fonction  $h:\mathbb{R} \to \{0,1\}$  telle que pour chaque x on a

- h(x) = 0 si x est dans classe 0 et
- h(x) = 1 si x est dans classe 1



Si cette fonction existe, le problème de classification est déjà résolu. Nous allons utiliser les données d'entrainement pour trouver h.

## Une Fonction Linéaire?

- On défini un séparateur linéaire  $\theta_0 + \theta_1 x$
- On utilise les exemplaires disponible pour chercher les valeurs convenables pour  $\theta_0$  et  $\theta_1$ . On prédit la classe y de la manière suivante

$$y = 1 \text{ si } \theta_0 + \theta_1 x \ge 0.5$$
  
 $y = 0 \text{ si } \theta_0 + \theta_1 x < 0.5$ 



### Question

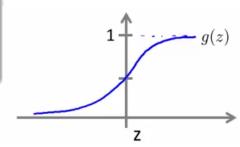
Est-ce que cette approche va marcher?

## La fonction Sigmoid où Logistique

$$g(z) := \frac{1}{1 + e^{-z}}$$

#### Remarque

- $0 \le g(z) \le 1$
- $g(z) \ge 0.5 \text{ si } z \ge 0$
- g(z) < 0.5 si z < 0



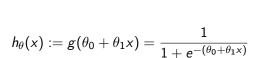
## La fonction Sigmoid où Logistique

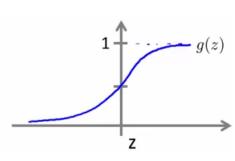
$$g(z) := \frac{1}{1 + e^{-z}}$$

#### Remarque

- $0 \le g(z) \le 1$
- $g(z) \ge 0.5 \text{ si } z \ge 0$
- g(z) < 0.5 si z < 0

### Le Modèle





$$h_{\theta}(x) := \frac{1}{1 + e^{-(\theta_0 + \theta_1 x)}}$$

$$y = 1 \text{ si } h_{\theta}(x) \ge 0.5$$
  
 $y = 0 \text{ si } h_{\theta}(x) < 0.5$ 

$$h_{ heta}(x) := rac{1}{1 + e^{-( heta_0 + heta_1 x)}}$$

#### Prédiction

$$y = 1 \text{ si } h_{\theta}(x) \ge 0.5$$
  
 $y = 0 \text{ si } h_{\theta}(x) < 0.5$ 

#### L'intuition

 $h_{\theta}(x)$  est l'estimation de la probabilité de y=1 sachant x, i.e. P(y=1|x). Comme on a y=0 où y=1, on peut dériver P(y=0|x) i.e.

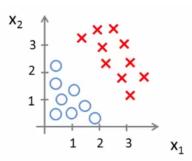
$$P(y = 0|x) = 1 - P(y = 1|x) = 1 - h_{\theta}(x).$$

En général les données n'ont pas qu'une seule dimension ! Chaque point x est un vecteur de dimension k i.e.

$$\mathbf{x} := (x_1, x_2, \dots, x_k) \in \mathbb{R}^k.$$

### Exemple

Pour k=2 on a  $\mathbf{x}:=(x_1,x_2)$  où  $x_1\in\mathbb{R}$  est  $x_2\in\mathbb{R}$ , donc  $\mathbf{x}\in\mathbb{R}^2$ .



Chaque point  $(x_1, x_2, \dots, x_k) \in \mathbb{R}^k$  est un vecteur de dimension k,.

$$h_{\theta}(\mathsf{x}) := \frac{1}{1 + e^{-(\theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \dots + \theta_k x_k)}} = \frac{1}{1 + e^{-\sum_{i=0}^k \theta_i x_i}}$$

Chaque point  $(x_1, x_2, \dots, x_k) \in \mathbb{R}^k$  est un vecteur de dimension k,.

$$h_{\theta}(\mathsf{x}) := \frac{1}{1 + e^{-(\theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \dots + \theta_k x_k)}} = \frac{1}{1 + e^{-\sum_{i=0}^k \theta_i x_i}}$$

$$= \frac{1}{1 + e^{-(\boldsymbol{\theta}^T \mathbf{x})}} \text{ où }$$

$$oldsymbol{ heta} := egin{bmatrix} heta_0 \ heta_1 \ dots \ heta_k \end{bmatrix} ext{ et } \mathbf{x} := egin{bmatrix} 1 \ x_1 \ dots \ heta_k \end{bmatrix} ext{ donc } oldsymbol{ heta}^T \mathbf{x} = \sum_{i=0}^k heta_i x_i.$$

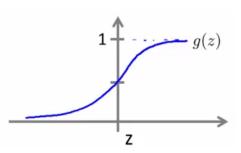
$$y=1$$
 si  $h_{ heta}(\mathbf{x}) \geq 0.5$   
 $y=0$  si  $h_{ heta}(\mathbf{x}) < 0.5$  où

$$h_{\theta}(\mathbf{x}) := \frac{1}{1 + e^{-(\theta^T \mathbf{x})}}$$

$$y=1$$
 si  $h_{ heta}(\mathbf{x}) \geq 0.5$   
 $y=0$  si  $h_{ heta}(\mathbf{x}) < 0.5$  où

$$h_{\theta}(\mathsf{x}) := \frac{1}{1 + e^{-(\theta^T \mathsf{x})}}$$

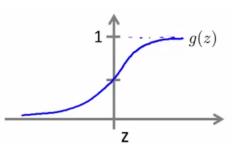
$$g(z):=rac{1}{1+e^{-z}}$$
  $g(z)\geq 0.5$  si  $z\geq 0$  et  $g(z)<0.5$  si  $z<0$ 



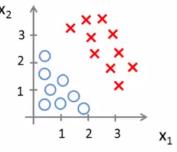
$$y = 1$$
 si  $h_{\theta}(\mathbf{x}) \ge 0.5$  i.e. si  $\theta^T \mathbf{x} \ge 0$   
 $y = 0$  si  $h_{\theta}(\mathbf{x}) < 0.5$  i.e. si  $\theta^T \mathbf{x}$ 

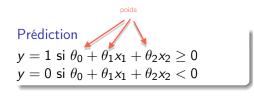
$$h_{ heta}(\mathbf{x}) := rac{1}{1 + e^{-(oldsymbol{ heta}^T \mathbf{x})}}$$

$$g(z) := rac{1}{1 + e^{-z}}$$
  
 $g(z) \ge 0.5 ext{ si } z \ge 0 ext{ et } g(z) < 0.5 ext{ si } z < 0$ 



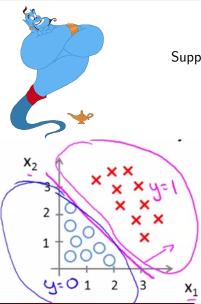
# Exemple





Remarquez que  $\theta_0$ ,  $\theta_1$  et  $\theta_2$  sont inconnus. On doit les chercher!

# Exemple



Supposons que 
$$oldsymbol{ heta} := egin{bmatrix} -3 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$
 est donné donc,

$$\theta_0 = -3, \ \theta_1 = 1, \ \theta_2 = 1$$

$$X = (x1, x2)$$

#### Prédiction

$$y = 1 \text{ si } x_1 + x_2 \ge 3$$

$$y = 0$$
 si  $x_1 + x_2 < 3$ 

 $x_1 + x_2 = 3$  est le frontière de décision.

## Comment trouver $\theta$ ?

### Coût d'une prédiction

$$\mathbf{coût}(h_{ heta}(\mathbf{x}), y) := \left\{ egin{array}{ll} -\log(h_{ heta}(\mathbf{x})) & ext{si } y = 1 \ -\log(1-h_{ heta}(\mathbf{x})) & ext{si } y = 0 \end{array} 
ight.$$

#### L'intuition

Imaginons que y = 1

Si 
$$h_{ heta}(\mathbf{x}) = 1$$
 on a coût  $= 0$  mais

$$\operatorname{coût} \to \infty \text{ lorsque } h_{\theta}(\mathbf{x}) \to 0$$

Ç'est une façon de pénaliser l'algorithme pour la mauvaise prédiction!

Il faut chercher les  $\theta$  qui donnent le coût le plus petit possible.

# Régression Logistique : Comment trouver $\theta$ ?

### Coût d'une prédiction

$$\begin{aligned} \mathbf{coût}(h_{\theta}(\mathbf{x}), y) &:= \left\{ \begin{array}{ll} -\log(h_{\theta}(\mathbf{x})) & \text{si } y = 1 \\ -\log(1 - h_{\theta}(\mathbf{x})) & \text{si } y = 0 \end{array} \right. \\ &= -y \log(h_{\theta}(\mathbf{x})) - (1 - y) \log(1 - h_{\theta}(\mathbf{x})) \text{ pourquoi?} \end{aligned}$$

# Régression Logistique : Comment trouver $\theta$ ?

### Coût d'une prédiction

$$\begin{aligned} \mathbf{coût}(h_{\theta}(\mathbf{x}), y) &:= \begin{cases} -\log(h_{\theta}(\mathbf{x})) & \text{si } y = 1 \\ -\log(1 - h_{\theta}(\mathbf{x})) & \text{si } y = 0 \end{cases} \\ &= -y \log(h_{\theta}(\mathbf{x})) - (1 - y) \log(1 - h_{\theta}(\mathbf{x})) \text{ pourquoi ?} \end{aligned}$$

### La fonction de coût $J(\theta)$

On a m exemplaires d'entrainement  $\{\mathbf{x}^{(1)}, \mathbf{x}^{(2)}, \dots, \mathbf{x}^{(m)}\}$ . Soit  $y^{(i)}$  la classe de  $\mathbf{x}^{(i)}$ , i = 1..m.

On défini la fonction de coût par

$$J(\theta) := -\frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} y^{(i)} \log(h_{\theta}(\mathbf{x}^{(i)})) - (1 - y^{(i)}) \log(1 - h_{\theta}(\mathbf{x}^{(i)}))$$

## Comment trouver $\theta$ ?

On cherche les paramètres qui donnent le coût le plus petit possible

$$egin{aligned} eta^* &:= \min_{m{ heta}} J(m{ heta}) \ \mathrm{où} \ J(m{ heta}) &:= -rac{1}{m} \sum_{i=1}^m y^{(i)} \log(h_{m{ heta}}(\mathbf{x}^{(i)})) - (1-y^{(i)}) \log(1-h_{m{ heta}}(\mathbf{x}^{(i)})) \end{aligned}$$

ightarrow minimiser la fonction de coût  $J(\theta)$  et utiliser le  $\theta$  qui correspond à  $J(\theta)$  minimum

La minimisation de  $J(\theta)$  est possible pas les méthodes de la théorie d'optimisation, mais cela dépasse le cadre de ce cours

→ Nous allons utiliser les fonctions d'optimisations existantes en scilab.

## Comment trouver $\theta$ ?

On cherche les paramètres qui donnent le coût le plus petit possible

$$egin{aligned} oldsymbol{ heta}^* &:= \min_{oldsymbol{ heta}} J(oldsymbol{ heta}) ext{ où} \ J(oldsymbol{ heta}) &:= -rac{1}{m} \sum_{i=1}^m y^{(i)} \log(h_{oldsymbol{ heta}}(\mathbf{x}^{(i)})) - (1-y^{(i)}) \log(1-h_{oldsymbol{ heta}}(\mathbf{x}^{(i)})) \end{aligned}$$

ightarrow minimiser la fonction de coût  $J(\theta)$  et utiliser le  $\theta$  qui correspond à  $J(\theta)$  de minimum

## L'algorithme

#### Entrainement

Utiliser les données d'entrainement, i.e. les exemplaires  $\{\mathbf{x}^{(1)}, \mathbf{x}^{(2)}, \dots, \mathbf{x}^{(m)}\}$  et leur lables  $\{y^{(1)}, y^{(2)}, \dots, y^{(m)}\}$  pour trouver le vecteur  $\boldsymbol{\theta}$ . Donc.

$$oldsymbol{ heta}^* := \min_{oldsymbol{ heta}} J(oldsymbol{ heta})$$
 où

une image

$$J(m{ heta}) := -rac{1}{m} \sum_{i=1}^m y^{(i)} \log(h_ heta(\mathbf{x}^{(i)})) - (1-y^{(i)}) \log(1-h_ heta(\mathbf{x}^{(i)}))$$

m = nb d'entrainement

### Prédiction de la classe d'un nouvel exemple

Pour chaque nouveau x  $h_{ heta}({ t x}) := rac{1}{1+e^{ heta T_{ t x}}}$  classifier le de la manière suivante,

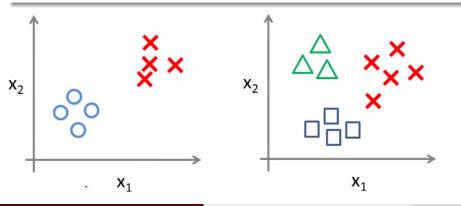
$$y = 1 \text{ si } h_{\theta}(\mathbf{x}) \ge 0.5$$
  
 $y = 0 \text{ si } h_{\theta}(\mathbf{x}) < 0.5$ 

## L'algorithme Multi-Classes

Pour l'instant cette approche marche que pour le cas de deux classe  $y \in \{0,1\}$  seulement.

#### Question

Comment peut on le généraliser pour le cas de plusieurs classes?



# L'algorithme Multi-Classes

Supposons que l'on a l > 2 classes, i.e.  $y \in \{1, 2, ..., l\}$ . On peut créer un classifier de la manière suivante.

**1 Entrainer** un classifier de régression logistique  $h_{\theta}^{(i)}(\mathbf{x})$  pour chaque classe i = 1, 2, ..., I.

Rappel:  $h_{\theta}^{(i)}(\mathbf{x})$  estime  $P(y=i|\mathbf{x}), i=1,2,\ldots,I$ 

② Pour prédire la classe d'un nouveau x, choisir  $y \in \{1, 2, ..., l\}$  tel que

$$y = \max_{i=1..l} h_{\theta}^{(i)}(\mathbf{x})$$

Ça veut dire que l'on suit la décision du classifier plus confiants.

# L'algorithme Multi-Classes : Exemple

