

# Majeure Machine Learning

Deep learning  
Optimisation

# Contenu



- Stochastic / Mini-batch Gradient Descent
- Régularisation
- Dropout
- Early stopping
- Learning rate decay / adaptatif
- Pre-training (Transfer Learning / Semi-Supervised)

# Ce que vous devrez savoir faire



- Comprendre les différentes techniques de régularisation pour les réseaux de neurones
- Comprendre les différentes variantes liées à la descente de gradient
- Comprendre les différentes techniques utilisées pour réduire l'Overfitting en Deep Learning
- Comprendre le principe et l'avantage du Transfer Learning

# Initialisation des poids

# Initialisation des poids & biais

- Pour les biais :
  - Initialisation à 0
- Pour les poids :
  - Impossible de tout initialiser à 0 ou à la même valeur
    - Tous les neurones auraient le même comportement
    - Besoin de casser la symétrie

- Une solution :

$W_{i,j}^{(k)}$  généré à partir de  $U[-b, b]$  où  $b = \frac{\sqrt{6}}{\sqrt{H_k + H_{k-1}}}$

- Autre solution (Xavier) :

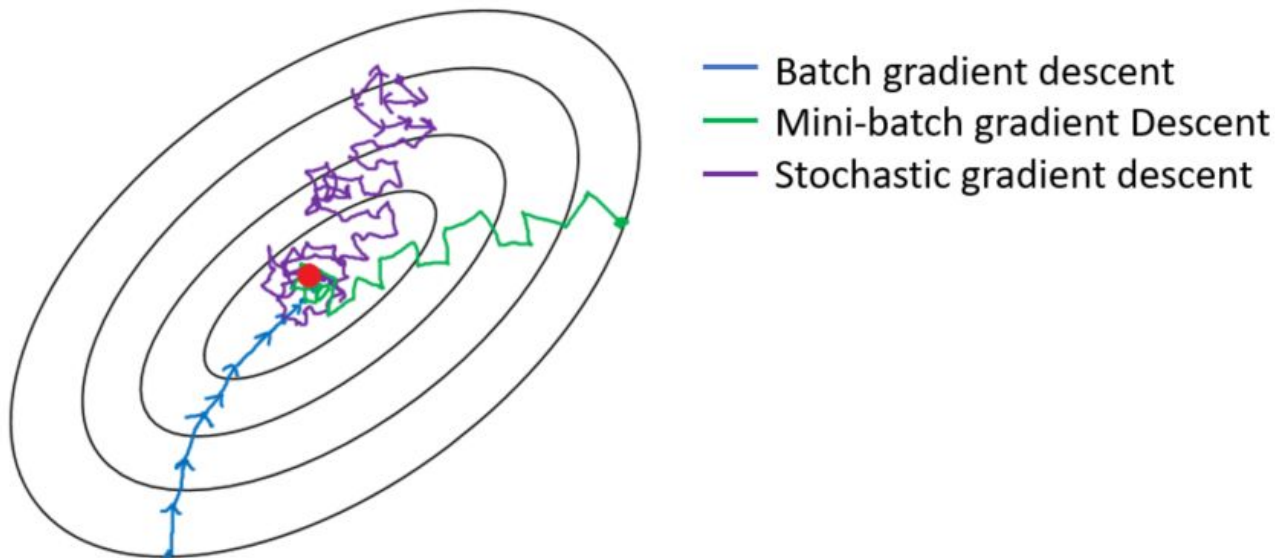
$W_{i,j}^{(k)}$  généré à partir de  $\mathcal{N}(0, Var(W))$  où  $Var(W) = \frac{2}{H_{k-1} + H_k}$

- $\mathbf{k} \Rightarrow$  couche
- $H_k \Rightarrow$  nombre de neurones dans la couche k

# Fonctions pour minimiser la fonction de coût

# Descente de Gradient - Variations

Motivation : Converger vers un meilleur optimum local



# Descente de Gradient - Vocabulaire

Epoch : Cycle complet où la totalité du jeu de données est passé dans la phase de “forward” et la “backward”

Mini-batch size : Nombre d'exemples utilisés pour un batch

Itération : Le nombre de batch nécessaires pour compléter un epoch

Ex : pour un jeu d'entraînement de 2016 exemples, une taille de batch de 32, il faudra 63 itérations pour effectuer un epoch, et plusieurs epoch pour converger.

# Descente de Gradient - Variations

	Stochastic	Batch	Mini-Batch
Calcul de l'erreur	Pour chaque exemple	Pour tous les exemples	Pour chaque mini-batch
Mise à jour du modèle	Pour chaque exemple	Après évaluation de l'ensemble des données	Pour chaque mini-batch
Vitesse de convergence	rapide	lente	intermédiaire
Utilisation	Robuste	Efficace	Robuste et efficace

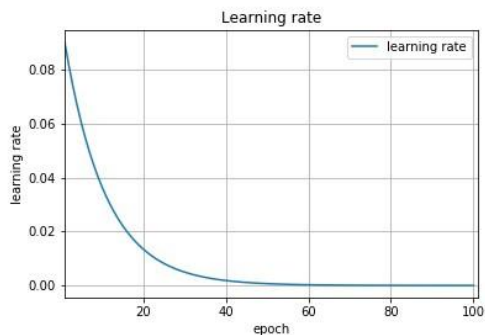


# Learning rate decay

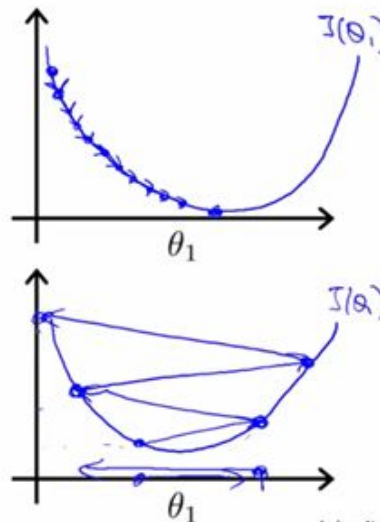
Rappel sur le learning rate :

$$\theta_1 = \theta_1 - \boxed{\alpha} \frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_1} \quad \Rightarrow 0 < \alpha < 1, \text{ le pas d'avancement}$$

Exponential learning rate decay :



Motivation : Converge plus rapidement et trouve un meilleur local optimum



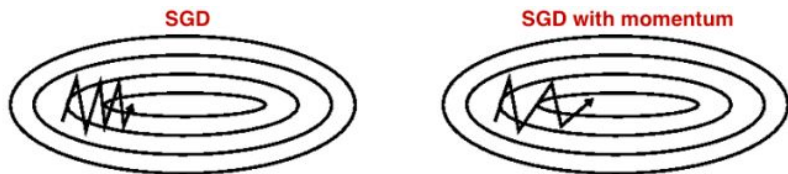
# Adam - Adaptive Moment Estimation

ADAM = SGD + Momentum + RMSProp

*Momentum :*

- Accumule les gradients des étapes précédent

Intuition : permet de bénéficier de la “pente”



*RMSProp (Adaptative learning rate):*

- Calcule un learning rate différent pour chaque paramètre

Intuition : Les learning rates s'adaptent en fonction de la pente de la courbe (historique du gradient)

Point d'attention : Les learning rates (alpha) s'adaptent ici à chaque itération.

**Méthode à privilégier !**

Motivation : Converge plus rapidement et trouve un meilleur local optimum que SGD

# Réduction de la capacité

# La Régularisation

=> **Objectif : Réduire la capacité pour prévenir l'Overfitting**

**Régression linéaire :**

$$J(\theta) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^N (\hat{y}(x_n, \theta) - y(x_n))^2 + \lambda \sum_j \theta_j^2$$

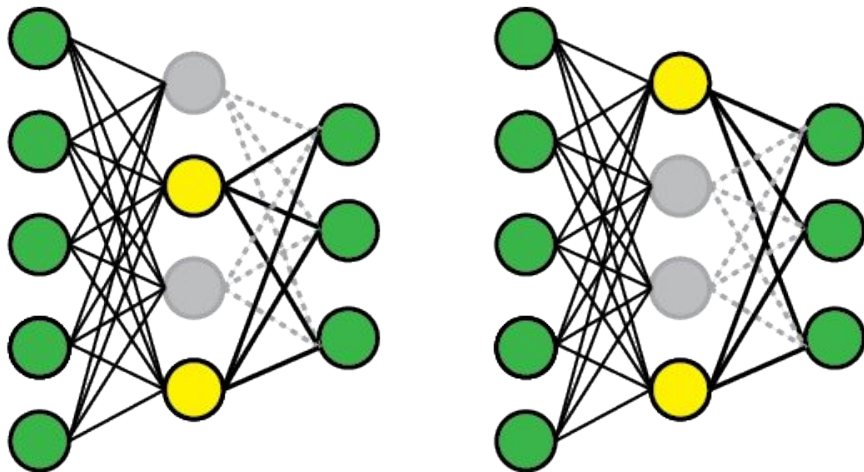
Avec  $\lambda > 0$ , la “force” de régularisation

**Réseau de neurones :**

$$J(w) = \frac{1}{2N} \sum_{n=1}^N (\hat{y}(x_n, w) - y(x_n))^2 + \frac{\lambda}{2N} \sum_w w^2$$

# Dropout

=> Objectifs : Réduire la capacité pour prévenir l'Overfitting + augmenter la robustesse du réseau



## Procédé :

Eteindre\* aléatoirement une partie des neurones des couches cachées durant l'apprentissage

Intuition => Les neurones sont obligés d'apprendre des concepts plus généraux

\* on fixe l'output à 0

# Early Stopping

=> **Objectif : Arrêter l'entraînement au début de l'overfitting**

Train : 80%

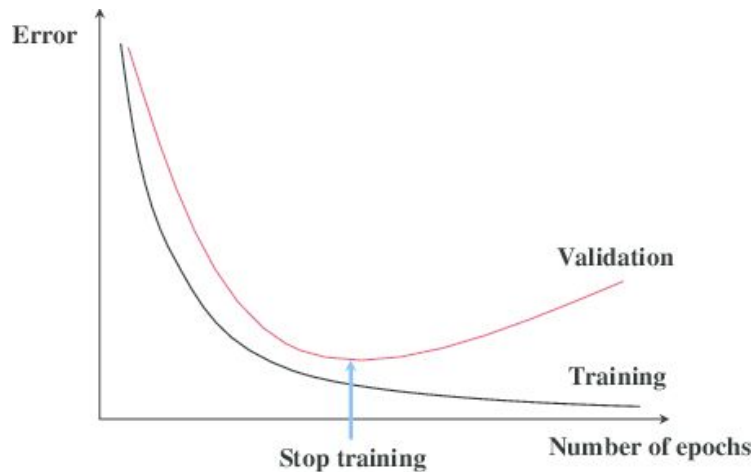
Validation : 10%

Test : 10%

## Algorithme :

Calculer l'erreur sur le jeu de validation  
tous les  $n$  epochs

=> Si l'erreur n'a pas diminué depuis  $m$   
epochs, arrêter l'entraînement



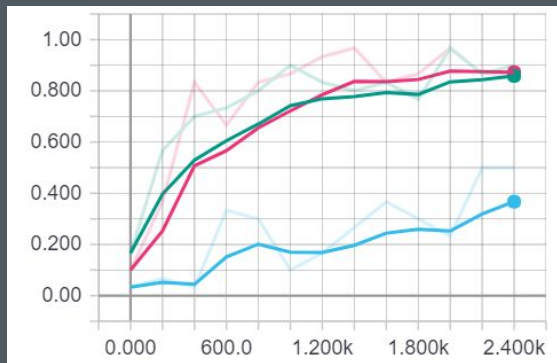
# Problèmes des réseaux de neurones

# Gradient Vanishing

Énoncé: Au fur à mesure que l'on rajoute des couches cachés, les gradients des couches les plus à gauche deviennent de plus en plus petit (et ont du mal à apprendre)

Conséquence: L'apprentissage est long et les premières couches apprennent mal

Solution: ne pas utiliser la Sigmoid ou la Tanh comme fonction d'activation mais privilégier la ReLu

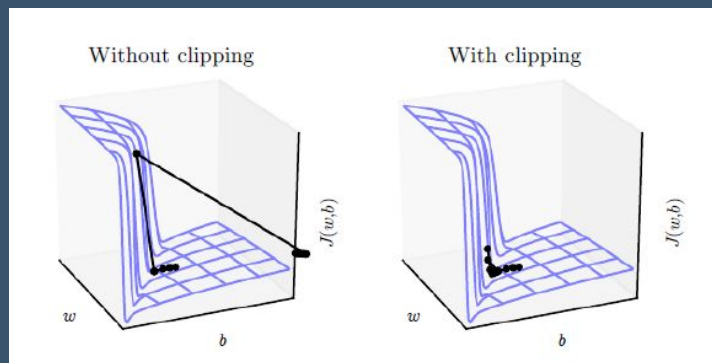


# Gradient Exploding

Énoncé: Les valeurs des gradients et donc des poids des premières couches peuvent être très grandes et peuvent tendre vers l'infini

Conséquence: Les valeurs des poids et des gradients peuvent être égales à NaN

Solution: utiliser le Gradient Clipping

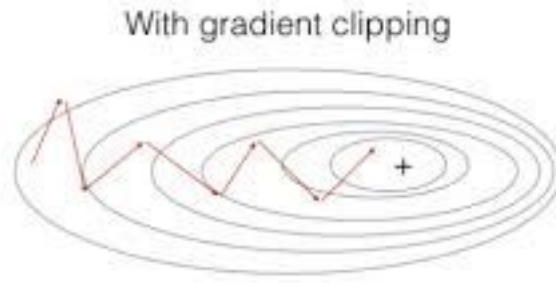
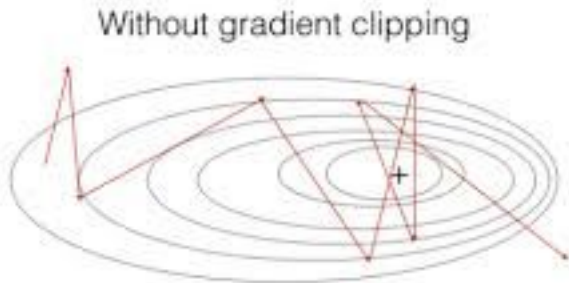




# Gradient clipping

Motivation : Eviter le gradient exploding

Principe : définir un intervalle (min,max) tel que la valeur des gadients ne pourra jamais être en dehors de cet intervalle

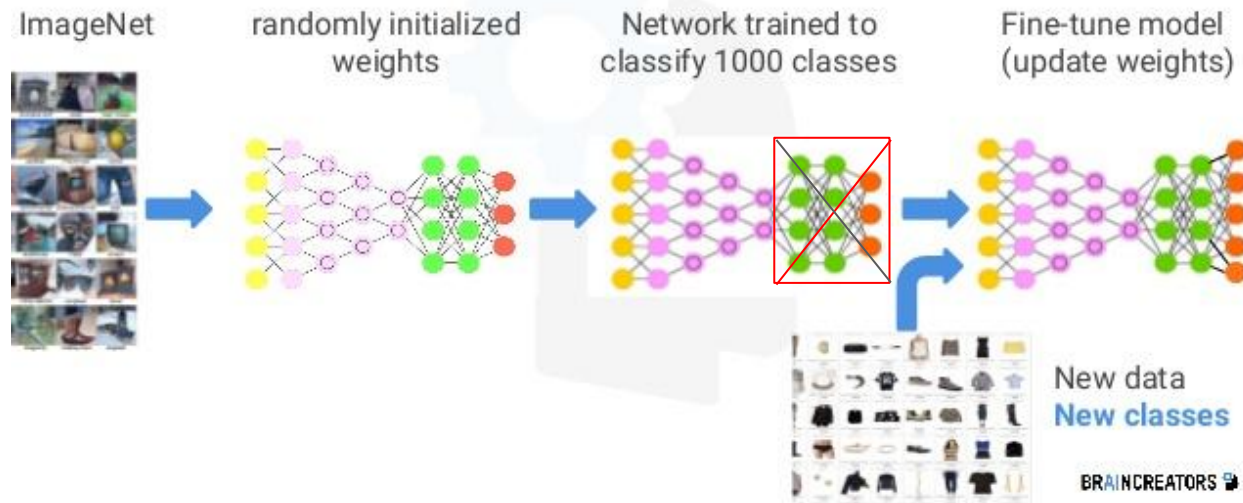


# Pre-training

# Transfer Learning

Motivation : Les relations apprises dans un cas peuvent être utilisées dans un autre

## Transfer Learning



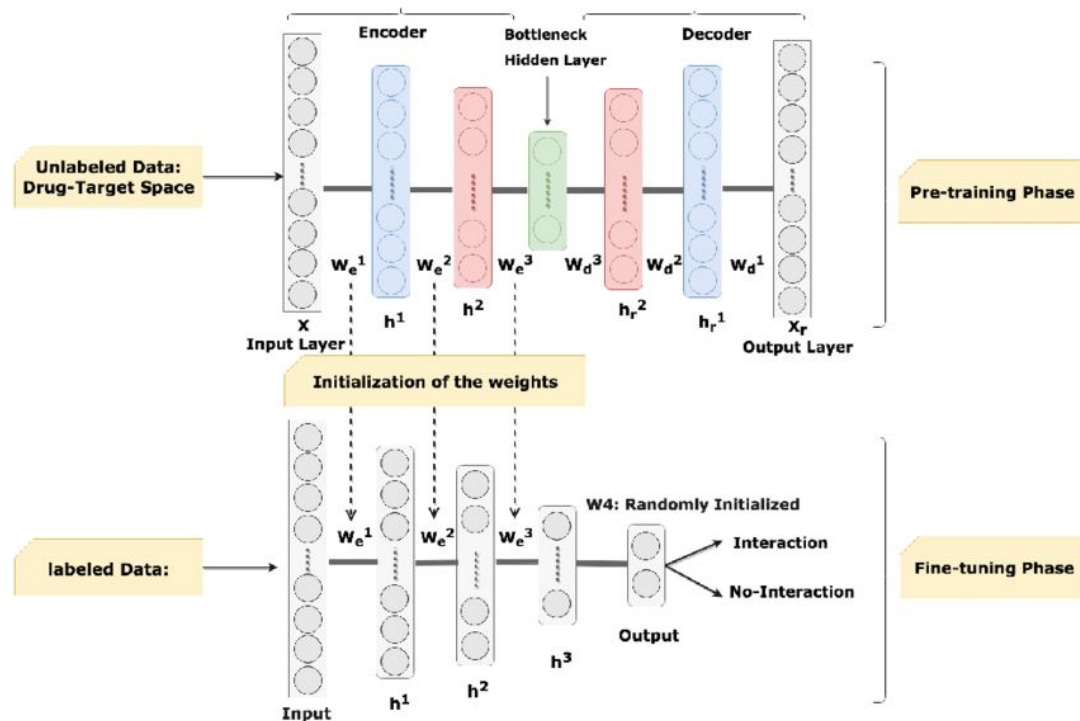
- On réutilise les couches basses d'un réseau déjà entraîné sur un gros jeu de données
- On peut ensuite entraîner les nouvelles couches hautes
- On peut également mettre à jour (fine-tuning) les poids des couches basses

=> Objectif : Entraîner plus rapidement, avec moins de données, et de manière plus efficace

# Semi-Supervised pre-training

	X	Y
Labeled	$x_1$	$y_1$
	$x_2$	$y_2$
	$x_3$	$y_3$
	...	...
	$x_{5000}$	
Unlabeled	$x_{5001}$	
	$x_{5002}$	
	$x_{5003}$	
	...	
	$x_{500000}$	

Motivation : Utiliser tout le jeu de données pour apprendre les couches cachées





**Fin du chapitre 5.2**