

INTRODUCTION DATA INTELLIGENCE & DATA SCIENCE

MODULE 4 – INTRODUCTION AU DEEP LEARNING

Informatique – orientation IA – 1DA/IA

PLAN

- Introduction & définitions
- Le perceptron
- Application de l'algorithme
- Réseau multicouche
- Domaines d'application







DEEP LEARNING

« Le deep learning est un sous-ensemble du machine learning (ML), où les réseaux neuronaux artificiels - des algorithmes conçus pour fonctionner comme le cerveau humain - apprennent à partir de grandes quantités de données. »

Oracle.com

« L'apprentissage profond est un procédé d'apprentissage automatique utilisant des réseaux de neurones possédants plusieurs couches de neurones cachées. Ces algorithmes possédant de très nombreux paramètres, ils demandent un nombre très important de données afin d'être entraînés.»

Cnil.fr

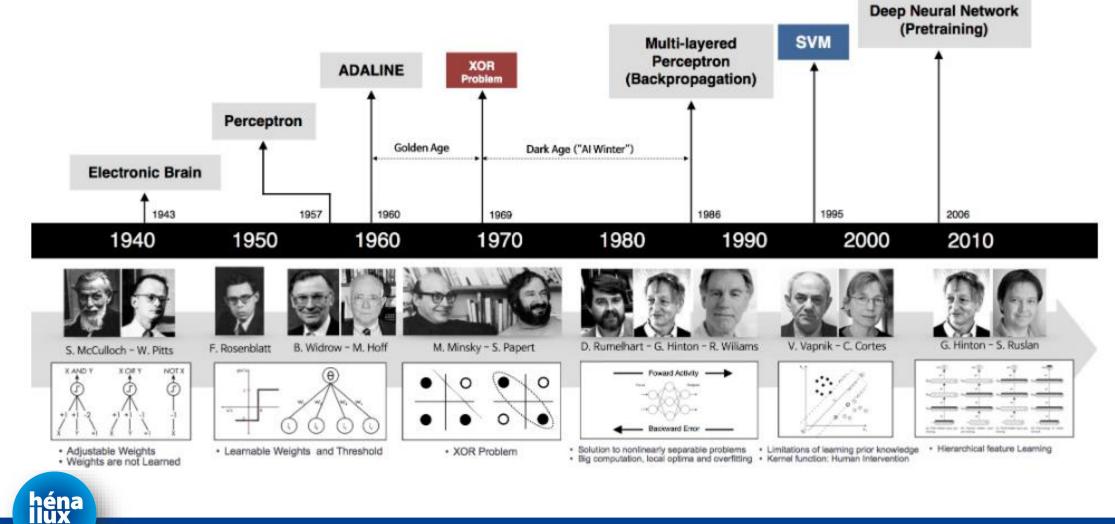
A

ML

Deep Learning



HISTORIQUE

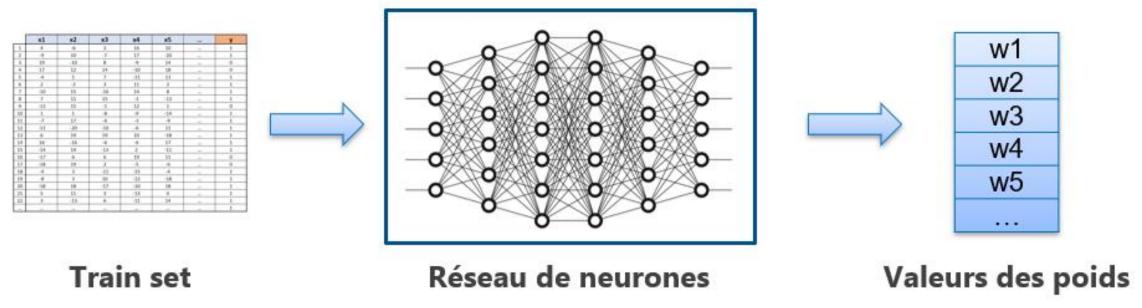




HAUTE ÉCOLE DE NAMUR-LIÈGE-LUXEMBOUR

PRINCIPE DE FONCTIONNEMENT D'UN RÉSEAU DE NEURONES

Phase d'entraînement

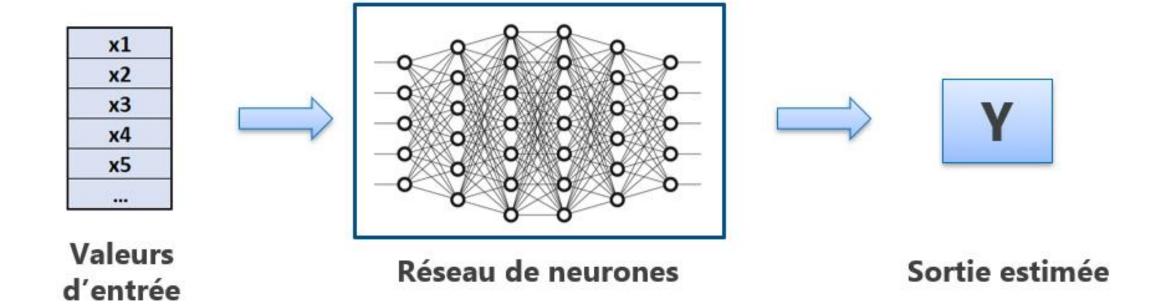




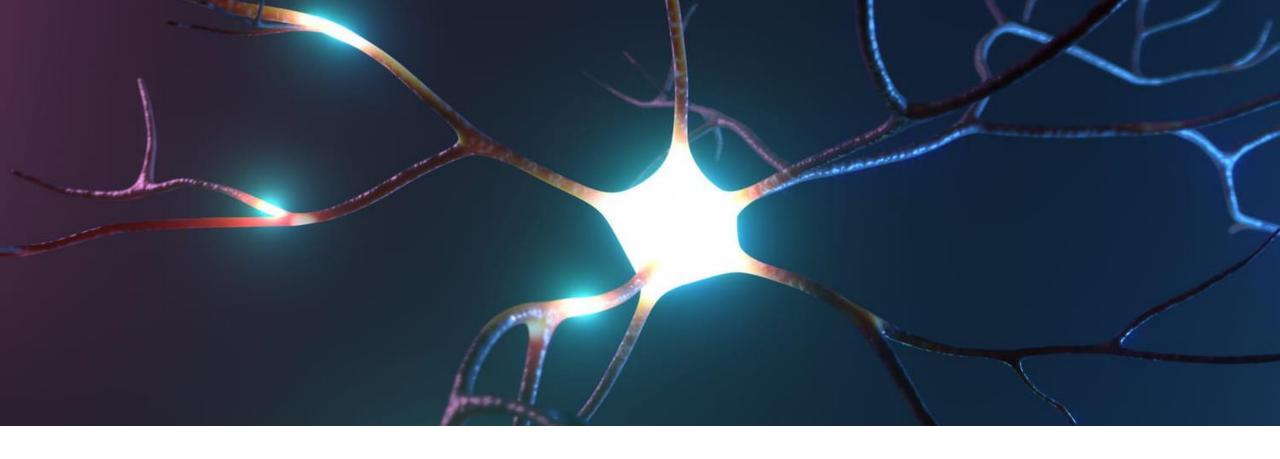
Apprentissage supervisé

PRINCIPE DE FONCTIONNEMENT D'UN RÉSEAU DE NEURONES

Phase d'utilisation







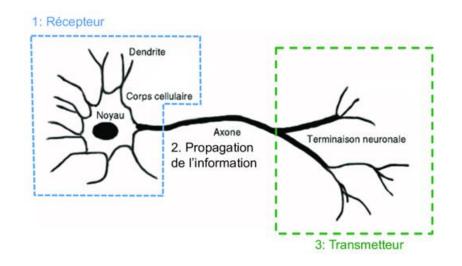
LE PERCEPTRON



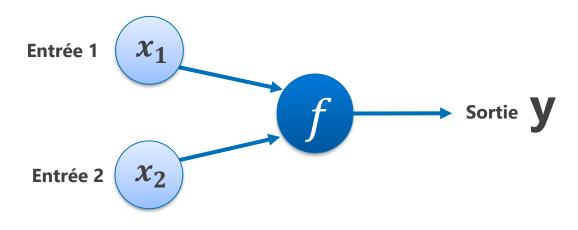
LE PERCEPTRON

INTRODUCTION

Le neurone formel s'inspire directement du neurone biologique.



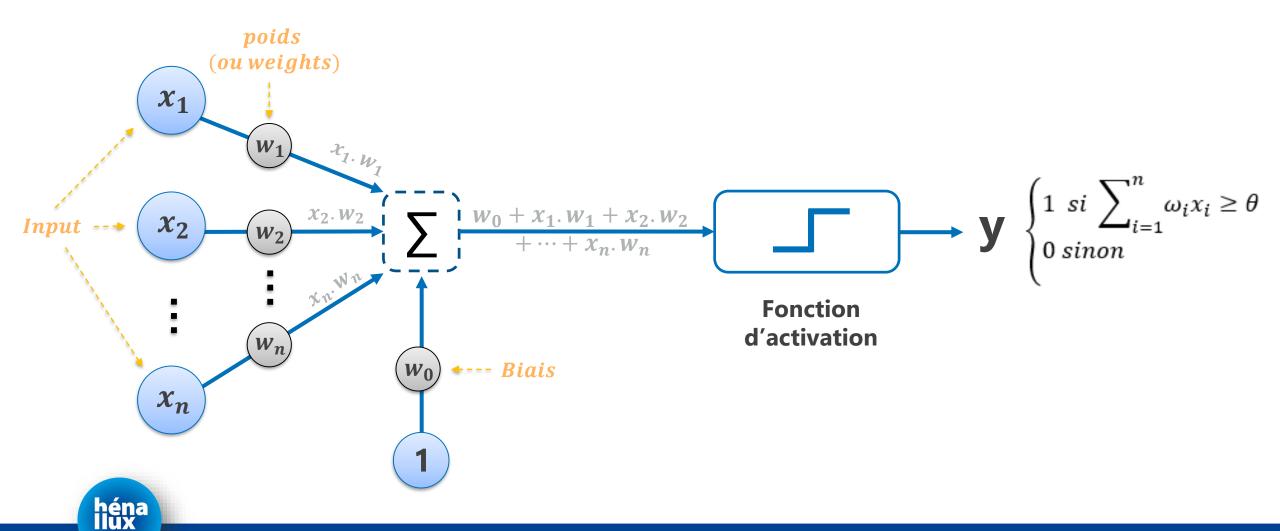
Neurone biologique



Représentation simplifiée

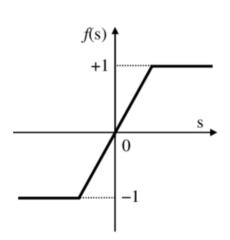


REPRÉSENTATION

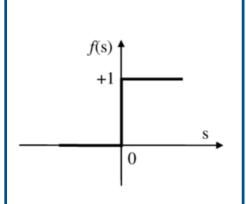


FONCTIONS D'ACTIVATION

FONCTIONS D'ACTIVATION LES PLUS COURANTES

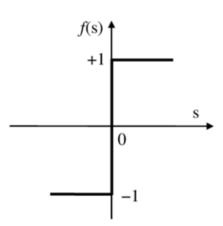


Fonction bipolaire linéaire

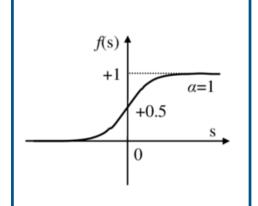


Fonction de seuil (Heaviside)

$$\begin{cases} 1 & \text{si } f(s) \ge 0 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

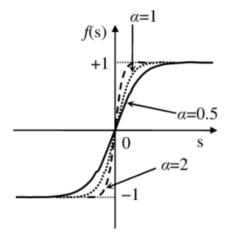


Fonction de seuil bipolaire



Fonction sigmoïde

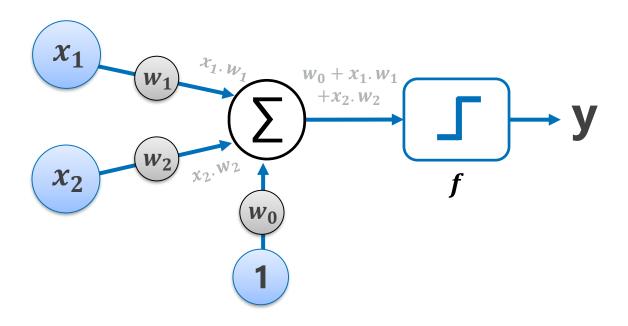
$$f(s) = \frac{1}{1 + e^{-as}}$$



Fonction tangeante hyperbolique



ETUDE DE CAS : 2 ENTRÉES



- Sortie: $y = f(w_0 + x_1. w_1 + x_2. w_2)$
- Fonction d'activation : fonction de seuil
- N données d'entrée : X_i , y_i avec i allant de 0 à n

$$X_1: x_{1,1}, x_{1,2} \rightarrow y_1$$
 $X_2: x_{2,1}, x_{2,2} \rightarrow y_2$
 $X_3: x_{3,1}, x_{3,2} \rightarrow y_3$
 $X_4: x_{4,1}, x_{4,2} \rightarrow y_4$
...
 $X_n: x_{n,1}, x_{n,2} \rightarrow y_n$

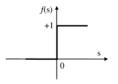
• Inconnues: w_0 , w_1 , w_2



FONCTION LOSS

Pour une donnée $(x_{1,1}, x_{1,2}, y_1)$ et des poids w_0 , w_1 , w_2 :

• Fonction d'activation f : fonction de seuil



- Valeur estimée de sortie : $y_{1 estimé} = f(w_0 + x_{1,1}, w_1 + x_{1,2}, w_2)$
- Valeur souhaitée de sortie : y_{1 réel}
- Calcul de l'erreur :

$$(y_{1 estimé} - y_{1 réel})(w_0 + x_{1,1}.w_1 + x_{1,2}.w_2)$$

Fonction LOSS ou « Cost Function »

| y ₁ estimé | y 1 réel | Erreur | |
|-----------------------|-----------------|--------------------------------------|--|
| 1 | 1 | 0 | |
| 1 | 0 | $w_0 + x_{1,1}.w_1 + x_{1,2}.w_2$ | |
| 0 | 0 | 0 | |
| 0 | 1 | $-(w_0 + x_{1,1}.w_1 + x_{1,2}.w_2)$ | |

ALGORITHME - PRINCIPE

À partir de n données X_i , y_i : (avec $X_i = (x_{i,1}, x_{i,2})$)

- Déterminer les valeurs des paramètres w_0 , w_1 , w_2 de telle façon que :
 - L'erreur soit minimum
 - → Minimisation de la fonction LOSS
 - → Calcul du gradient $\nabla : \left(\frac{\partial LOSS}{\partial w_0}, \frac{\partial LOSS}{\partial w_1}, \frac{\partial LOSS}{\partial w_2}\right)$

•
$$\frac{\partial LOSS}{\partial w_1} = \frac{\partial (y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el})(w_0 + x_{i,1}.w_1 + x_{i,2}.w_2))}{\partial w_1} = (y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el})x_{i,1}$$
 (En jaune : constantes)



En généralisant à
$$w_j$$
, on obtient : $\frac{\partial LOSS}{\partial w_j} = (y_{i \, estim\acute{e}} - y_{i \, r\acute{e}el}) x_{i,j}$



ALGORITHME - PRINCIPE

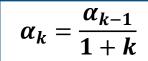
Mise à jour des poids w_i :

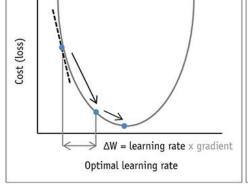
$$w_i^{k+1} = w_i^k - \alpha (y_{i \, estim\acute{e}} - y_{i \, r\acute{e}el}) x_i$$

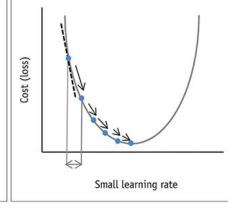
Le pas « α » (ou « learning rate ») :

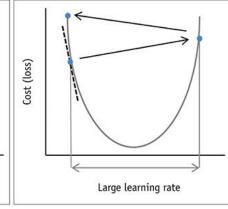
- Définit la taille des ajustements ;
- Ne doit être ni trop grand, ni trop petit;
- Plusieurs variantes possibles :











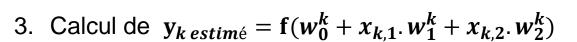
... (Cnfr méthode du moment ou l'accélération de Nesterov)

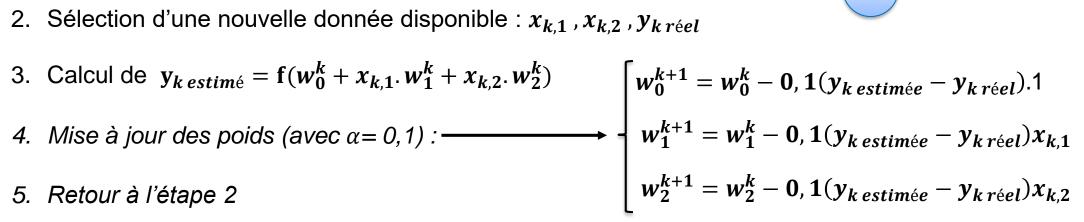


ALGORITHME - ETAPES

- 0. Données disponibles (data set) : $x_{i,1}$, $x_{i,2}$, y_i
- Initialisation:
 - Choix arbitraire de valeurs de w_0^1 , w_1^1 , w_2^1
 - **k** = **1** (indice d'itération)









Arrêt lorsque les paramètres ne changent plus sur tout le set de données



 x_1

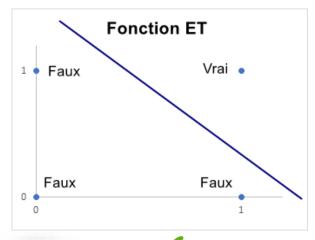
CONDITION D'UTILISATION

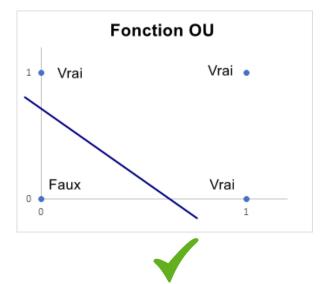
Les données doivent être linéairement séparables.

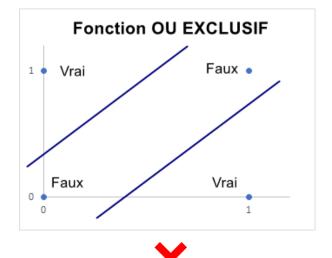
| ET | | |
|----|---|--------|
| Α | В | A ET B |
| 0 | 0 | FAUX |
| 0 | 1 | FAUX |
| 1 | 0 | FAUX |
| 1 | 1 | VRAI |

| ou | | | |
|----|---|--------|--|
| Α | В | A OU B | |
| 0 | 0 | FAUX | |
| 0 | 1 | VRAI | |
| 1 | 0 | VRAI | |
| 1 | 1 | VRAI | |

| OU EXCLUSIF (XOR) | | | | |
|-------------------|---|-----------|--|--|
| Α | В | B A XOR B | | |
| 0 | 0 | FAUX | | |
| 0 | 1 | VRAI | | |
| 1 | 0 | VRAI | | |
| 1 | 1 | FAUX | | |

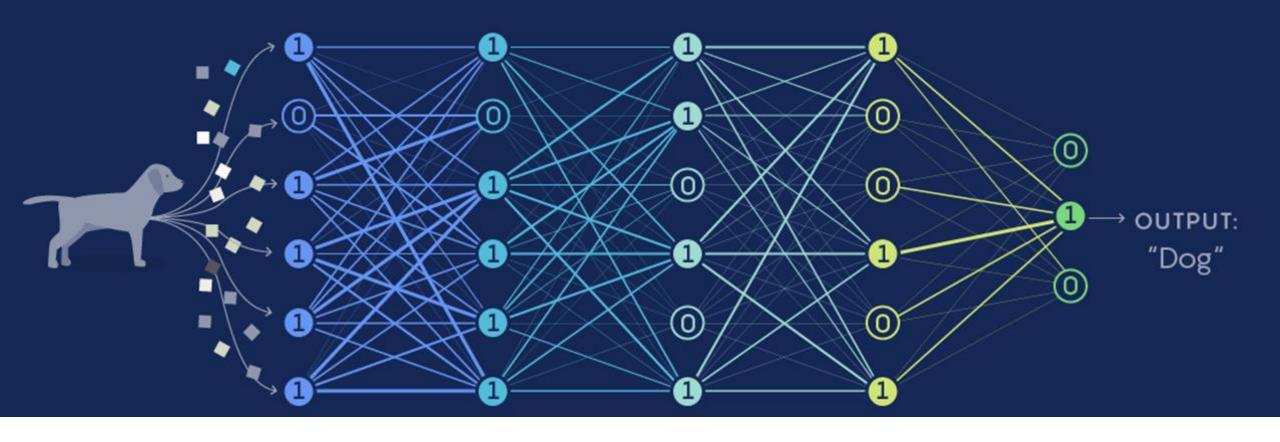










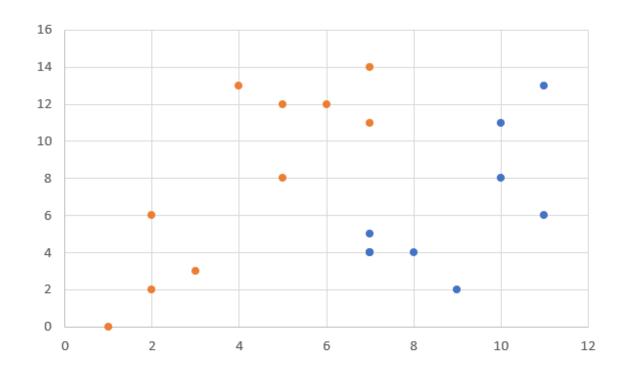




DONNÉES DE POLLUTION

• Les données représentent les coordonnées de sites pollués et non pollués

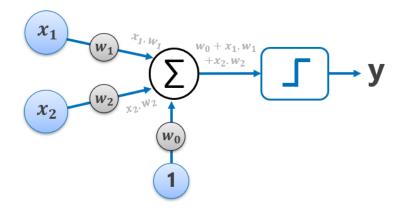
| Sites n° | Latitude | Longitude | Pollution |
|----------|----------|-----------|-----------|
| 1 | 2 | 6 | 1 |
| 2 | 7 | 11 | 1 |
| 3 | 7 | 4 | 0 |
| 4 | 10 | 8 | 0 |
| 5 | 1 | 0 | 1 |
| 6 | 7 | 5 | 0 |
| 7 | 6 | 12 | 1 |
| 8 | 10 | 11 | 0 |
| 9 | 11 | 6 | 0 |
| 10 | 4 | 13 | 1 |
| 11 | 7 | 4 | 0 |
| 12 | 3 | 3 | 1 |
| 13 | 9 | 2 | 0 |
| 14 | 5 | 8 | 1 |
| 15 | 7 | 14 | 1 |
| 16 | 5 | 12 | 1 |
| 17 | 7 | 4 | 0 |
| 18 | 11 | 13 | 0 |
| 19 | 8 | 4 | 0 |
| 20 | 2 | 2 | 1 |





PROBLÉMATIQUE

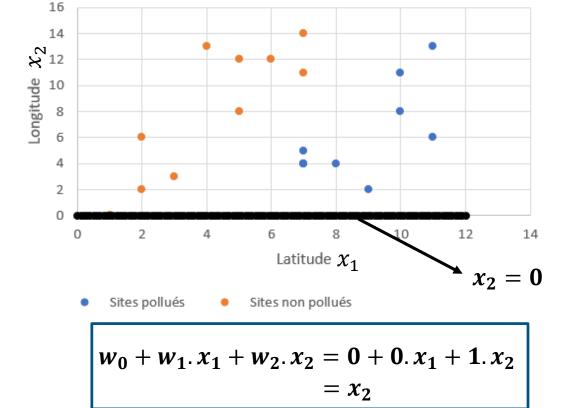
• But : Déterminer les valeurs des paramètres w_0 , w_1 , w_2 d'un perceptron simple couche



• Etape 1 : Initialisation des valeurs des poids et de α :

$$w_0^1 = 0$$
 $w_1^1 = 0$
 $w_2^1 = 1$

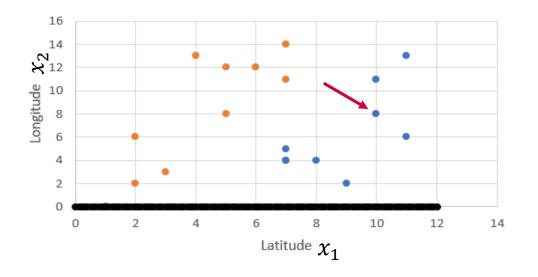
$$\alpha = 0, 5$$



PROBLÉMATIQUE

• Etape 2 : Mise à jour des poids w_0 , w_1 , w_2

| | Sites n° | Latitude | Longitude | Pollution |
|---|----------|----------|-----------|-----------|
| • | 4 | 10 | 8 | 0 |
| | 8 | 10 | 11 | 0 |
| | 18 | 11 | 13 | 0 |
| | 17 | 7 | 4 | 0 |
| | 3 | 7 | 4 | 0 |
| | 6 | 7 | 5 | 0 |
| | 9 | 11 | 6 | 0 |
| | 11 | 7 | 4 | 0 |
| | 13 | 9 | 2 | 0 |
| | 19 | 8 | 4 | 0 |
| | 7 | 6 | 12 | 1 |
| | 10 | 4 | 13 | 1 |
| | 14 | 5 | 8 | 1 |
| | 16 | 5 | 12 | 1 |
| | 2 | 7 | 11 | 1 |
| | 5 | 1 | 0 | 1 |
| | 12 | 3 | 3 | 1 |
| | 15 | 7 | 14 | 1 |
| | 20 | 2 | 2 | 1 |
| | 1 | 2 | 6 | 1 |
| | | | | |



$$w_0^2 = w_0^1 - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el}) = 0 - 0, 5 \times 1 = -0, 5$$

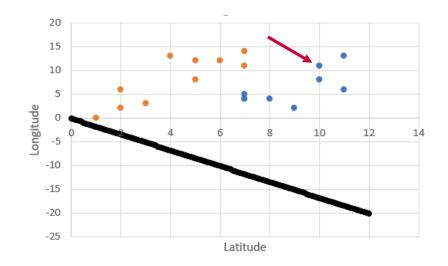
$$w_1^2 = w_1^1 - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el})x_1^1 = 0 - 0, 5 \times 10 = -5$$

$$w_2^2 = w_2^1 - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el})x_2^1 = 1 - 0, 5 \times 8 = -3$$

PROBLÉMATIQUE

• Etape 3 : Mise à jour des poids w_0 , w_1 , w_2

| Latitude | Longitude | Pollution |
|----------|---|--|
| 10 | 8 | 0 |
| 10 | 11 | 0 |
| 11 | 13 | 0 |
| 7 | 4 | 0 |
| 7 | 4 | 0 |
| 7 | 5 | 0 |
| 11 | 6 | 0 |
| 7 | 4 | 0 |
| 9 | 2 | 0 |
| 8 | 4 | 0 |
| 6 | 12 | 1 |
| 4 | 13 | 1 |
| 5 | 8 | 1 |
| 5 | 12 | 1 |
| 7 | 11 | 1 |
| 1 | 0 | 1 |
| 3 | 3 | 1 |
| 7 | 14 | 1 |
| 2 | 2 | 1 |
| 2 | 6 | 1 |
| | 10 10 11 7 7 7 11 7 9 8 6 4 5 5 5 7 1 3 7 | 10 8 10 11 11 13 7 4 7 5 11 6 7 4 9 2 8 4 6 12 4 13 5 8 5 12 7 11 1 0 3 3 7 14 2 2 |



$$w_0^3 = w_0^2 - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el}) = -0, 5 - 0, 5 \times 0 = -0, 5$$

$$w_1^3 = w_1^2 - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el})x_1^2 = -5 - 0, 5 \times 0 = -5$$

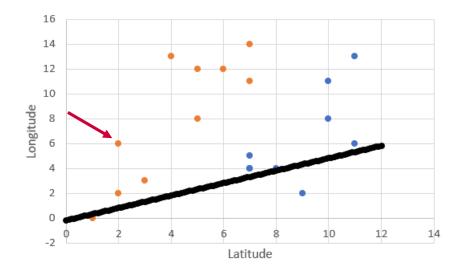
$$w_2^3 = w_2^2 - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el})x_2^2 = -3 - 0, 5 \times 0 = -3$$



PROBLÉMATIQUE

• Etape 21 : Mise à jour des poids w_0 , w_1 , w_2

| Sites n° | Latitude | Longitude | Pollution |
|----------|----------|-----------|-----------|
| 4 | 10 | 8 | 0 |
| 8 | 10 | 11 | 0 |
| 18 | 11 | 13 | 0 |
| 17 | 7 | 4 | 0 |
| 3 | 7 | 4 | 0 |
| 6 | 7 | 5 | 0 |
| 9 | 11 | 6 | 0 |
| 11 | 7 | 4 | 0 |
| 13 | 9 | 2 | 0 |
| 19 | 8 | 4 | 0 |
| 7 | 6 | 12 | 1 |
| 10 | 4 | 13 | 1 |
| 14 | 5 | 8 | 1 |
| 16 | 5 | 12 | 1 |
| 2 | 7 | 11 | 1 |
| 5 | 1 | 0 | 1 |
| 12 | 3 | 3 | 1 |
| 15 | 7 | 14 | 1 |
| 20 | 2 | 2 | 1 |
| 1 | 2 | 6 | 1 |



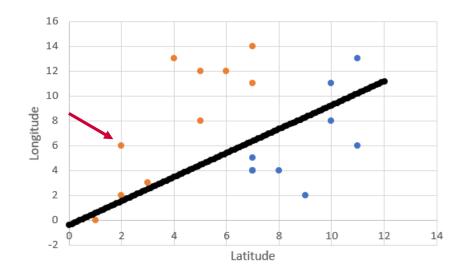
$$w_0^{21} = w_0^{20} - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el}) = 0,5$$
 $w_1^{21} = w_1^{20} - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el})x_1^{20} = -1,5$
 $w_2^{21} = w_2^{20} - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el})x_2^{20} = 3$



PROBLÉMATIQUE

• Etape 201 : Mise à jour des poids w_0 , w_1 , w_2

| Sites n° | Latitude | Longitude | Pollution |
|----------|----------|-----------|-----------|
| 4 | 10 | 8 | 0 |
| 8 | 10 | 11 | 0 |
| 18 | 11 | 13 | 0 |
| 17 | 7 | 4 | 0 |
| 3 | 7 | 4 | 0 |
| 6 | 7 | 5 | 0 |
| 9 | 11 | 6 | 0 |
| 11 | 7 | 4 | 0 |
| 13 | 9 | 2 | 0 |
| 19 | 8 | 4 | 0 |
| 7 | 6 | 12 | 1 |
| 10 | 4 | 13 | 1 |
| 14 | 5 | 8 | 1 |
| 16 | 5 | 12 | 1 |
| 2 | 7 | 11 | 1 |
| 5 | 1 | 0 | 1 |
| 12 | 3 | 3 | 1 |
| 15 | 7 | 14 | 1 |
| 20 | 2 | 2 | 1 |
| 1 | 2 | 6 | 1 |
| | | | |

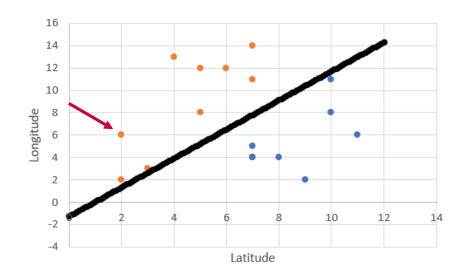


$$w_0^{201} = w_0^{200} - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el}) = 1$$
 $w_1^{201} = w_1^{200} - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el})x_1^{200} = 5,5$
 $w_2^{201} = w_2^{200} - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el})x_2^{200} = -14$

PROBLÉMATIQUE

• Etape 601 : Mise à jour des poids w_0 , w_1 , w_2

| Sites n° | Latitude | Longitude | Pollution |
|----------|----------|-----------|-----------|
| 4 | 10 | 8 | 0 |
| 8 | 10 | 11 | 0 |
| 18 | 11 | 13 | 0 |
| 17 | 7 | 4 | 0 |
| 3 | 7 | 4 | 0 |
| 6 | 7 | 5 | 0 |
| 9 | 11 | 6 | 0 |
| 11 | 7 | 4 | 0 |
| 13 | 9 | 2 | 0 |
| 19 | 8 | 4 | 0 |
| 7 | 6 | 12 | 1 |
| 10 | 4 | 13 | 1 |
| 14 | 5 | 8 | 1 |
| 16 | 5 | 12 | 1 |
| 2 | 7 | 11 | 1 |
| 5 | 1 | 0 | 1 |
| 12 | 3 | 3 | 1 |
| 15 | 7 | 14 | 1 |
| 20 | 2 | 2 | 1 |
| 1 | 2 | 6 | 1 |



$$w_0^{601} = w_0^{600} - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el}) = 23,5$$
 $w_1^{601} = w_1^{600} - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el})x_1^{600} = -24$
 $w_2^{601} = w_2^{600} - \alpha(y_{i\,estim\acute{e}} - y_{i\,r\acute{e}el})x_2^{600} = 18,5$



LE RÉSEAU MULTICOUCHE



LE PERCEPTRON MULTICOUCHE

PARAMÈTRES

- Nombre de couches (Layers) : dépend du contexte
- Couche d'entrée : nombre de neurones d'entrée dictée par les données

Exemple : 784 valeurs d'entrée pour une image 28x28



Exemple : 10 neurones de sortie pour une image qui représente un chiffre

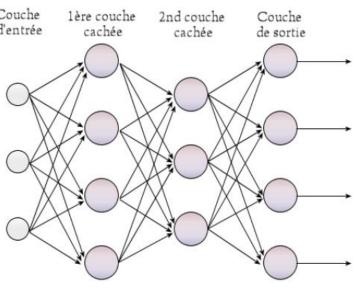


Nombre de neurones par couche : Définit généralement par l'expérience

Exemple : nombre compris entre le nombre de neurones d'entrée et de sortie

- D'autres éléments peuvent influencer les performances du réseau de neurones tels que :
 - Les poids, biais ;
 - Les fonctions d'activation ;
 - Les taux d'apprentissage ;

- La fonction LOSS;
- L'algorithme d'optimisation : classique, stochastique, ...;
- Les époques et taille de lot ;





DOMAINES D'APPLICATION



DOMAINES D'APPLICATION

DEEP LEARNING - APPLICATIONS

| Industrie | Application |
|------------------|---|
| Banque | Prêts et scoring |
| Cartes de crédit | Détection des fraudes |
| Finance | Analyse d'investissements et de fluctuations des taux de change |
| Assurance | Couverture assurantielle et estimation des réserves |
| Marketing | Ciblage des prospections, mesures et comparaisons des campagnes et des méthodes |

