## Université de Rouen Master 2 GIL

Matière: Machine Learning en Python

## TP 2 Numpy - SciPy

Les classes et fonctions de cette séance doivent être définies dans un module tp2.

## Question 1.- Définir une fonction exo1() permettant de :

- 1. Créer un tableau ndarray  $4 \times 5$  de réels sur 4 octets valant tous 1.
- 2. Créer un tableau  $4 \times 5$  de réels sur 4 octets avec quatres lignes dont les valeurs sont 1, 2, 3, 4, 5.
- 3. Concaténer horizontalement, puis verticalement, les deux derniers tableaux.
- 4. Créer un tableau  $4 \times 5$  de valeurs aléatoires suivant la loi normale avec une moyenne de 0 et un écart type de 3.
- 5. Afficher la dernière ligne, puis la dernière colonne de ce dernier tableau.
- 6. Redimensionner ce tableau en  $5 \times 4$ .
- 7. Créer à partir de tableau, un sous-tableau qui ne contient pas la première ligne, ni la première colonne.
- 8. Créer un tableau à une dimension qui contient les valeurs positives de ce tableau.
- 9. Créer un tableau qui contient les valeurs positives du dernier tableau et 0 si les valeurs sont négatives.

Question 2.- On veut créer une classe NDArray qui hérite de numpy.ndarray et posséde des fonctionnalités supplémentaires.

- Définir la NDArray qui hérite de numpy.ndarray. Comme numpy.ndarray est écrite en C il faut redéfinir la méthode \_\_new\_\_ et pas \_\_init\_\_, voir ce lien.
- 2. Remplissage des valeurs manquantes (imputation). Les valeurs manquantes (non définies ou infinies) peuvent perturber l'analyse des données. Une solution consiste à les remplacer par des valeurs comme la moyenne ou la médiane des données disponibles. Définir la méthode filled(self, strategy="mean") qui retourne le tableau avec remplacement des valeurs manquantes par la moyenne ou la médiane.
- 3. Normalisation des données. La normalisation des données consiste à mettre toutes les valeurs dans une plage donnée, souvent entre 0 et 1. La formule pour normaliser un vecteur x est :

$$x_{\text{norm}} = \frac{x - \min(x)}{\max(x) - \min(x)}$$

Définir la méthode normalized (self) qui retourne le tableau normalisé.

4. La normalisation standard, également appelée standardisation ou normalisation z-score, consiste à soustraire la moyenne et à la diviser par l'écart type. Dans ce cas, chaque valeur refléterait la distance par rapport à la moyenne en unités d'écart-type. La formule pour normaliser un vecteur x en utilisant sa moyenne  $\mu$  et son écart-type  $\sigma$  est :

$$x_{\text{norm}} = \frac{x - \mu}{\sigma}$$

Cette méthode permet d'obtenir des valeurs centrées autour de 0, avec un écart-type de 1. Définir la méthode std\_normalized(self) qui retourne le tableau normalisé de cette façon.

- 5. Test de Student. Ajouter une méthode ttest(self, other) qui retourne le résultat du test de Student de self avec other.
- 6. Surcharger les opérateurs arithmétiques pour pourvoir faire des opérations entre NDArray et une matrice Compressed Sparse Row (CSR). Le résultat doit être une CSR. Indication : si on ajoute un numpy.ndarray à une CSR on obtient une numpy.matrix qui n'est pas compressée.
- 7. On voudrais garder les informations sur la provenance d'un tableau NDArray quand il est créé par une opération d'indexation. On veut garder sous la forme de propriétés le tableau base, et un tableau indexed de booléens avec des valeurs à True si l'indice correspondant a été indexé dans l'opération. Par exemple si on fait :

```
a = NDArray(np.arange(6).reshape(2, 3) + 11)
b = a[1:, 1:]
print("b = a[1:, 1:] =", b)
print("b.base", b.base)
print("b.masked", b.indexed)

ça affichera:
b = a[1:, 1:] = [[15 16]]
b.base
  [[11 12 13]
  [14 15 16]]
b.indexed
  [[ False False False]
  [ False True True]]
```

Définir les propriétés base et indexed associées aux attributs \_base et \_indexed. Pour celà on redéfinit \_\_getitem\_\_(self, item) comme ceci :

- (a) on appelle obj = super().\_\_getitem\_\_(item),
- (b) on transforme obj en type NDArray
- (c) on rajoute obj.\_base = self
- (d) et on retourne obj

On fait pareillement pour créér obj.\_indexed avant de retourner obj. Remarques :

- (a) obj.\_indexed[item] = True va déclencher une exception dans un appel interne de Numpy, il faut juste la mettre dans un try... except pass.
- (b) Initialement (dans  $\_\_new\_\_$ ) on initialise  $\_base$  et  $\_indexed$  à None