

Apprentissage (superficie) → Régression linéaire

↳ DESCENTE DE GRADIENT

→ Résolution des équations des
équations normales

→ Regularisation (normes ℓ_1)

↳ Ridge ($\sum_{j=2}^n \beta_j^2$)

→ LASSO ($\sum_{j=1}^n |\beta_j|$)

→ Sélection de caractéristiques

→ Estimateurs Statistiques

→ Maximum de vraisemblance
(MLE)

↔ minimisation somme des
carres des résidus (OLS)

→ Maximum a Posteriori (MAP)

↳ dans le cas d'un a priori

→ A priori Gaussien \Rightarrow Ridge

→ A priori Laplace \Rightarrow LASSO

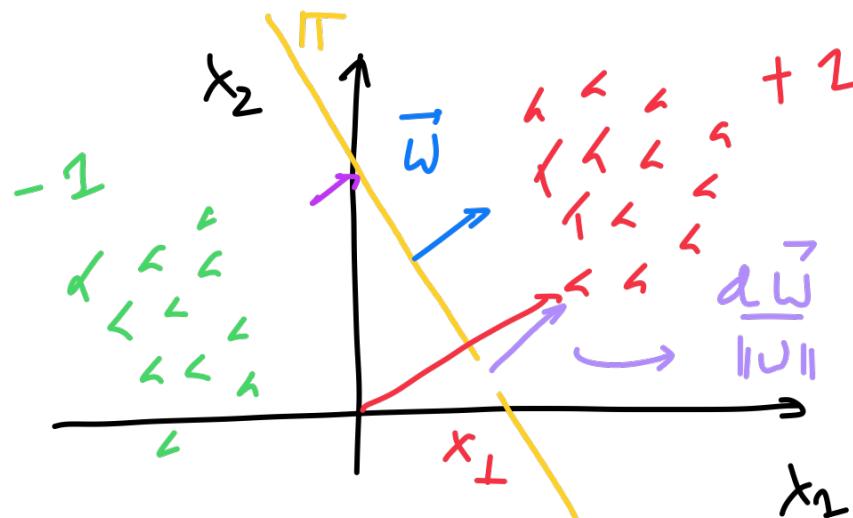
→ Equilibre Bias Variable

$$MSE = \text{bias}^2 + \text{variance}$$

Aujourd'hui → Classification linéaire

$$\vec{w} = (\beta_1, \beta_2)$$

vector
normal au
plan



$$y(x) = \beta_0 + \beta_1 x_1 + \beta_2 x_2$$

pour tout $x \in \mathbb{R}^2$ on a

$$x = x_\perp + \lambda \frac{\vec{w}}{\|\vec{w}\|}$$

$$x^\perp \in \Pi \Rightarrow \beta_0 + (\beta_1, \beta_2)^T x_\perp = 0$$

„0“

$$\beta_0 + (\beta_1, \beta_2)^T x = \underbrace{\beta_0 + (\beta_1, \beta_2)^T x_\perp}_{\text{„0“}} + \underbrace{(\beta_1, \beta_2)^T \frac{d\vec{w}}{\|\vec{w}\|}}_{\vec{w}}$$

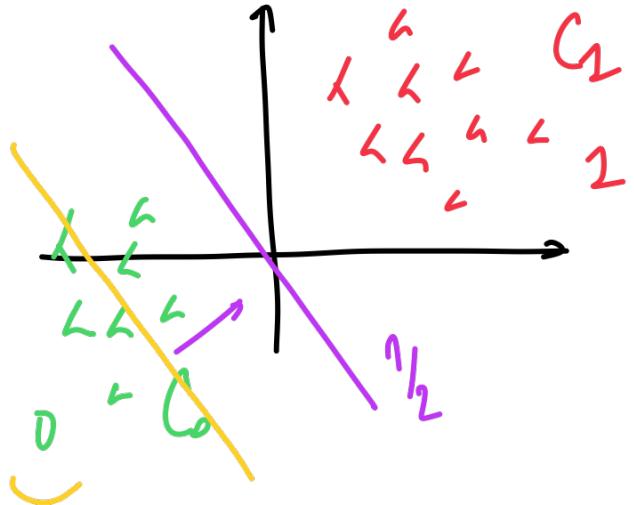
$$= \begin{cases} d \frac{\|\vec{w}\|^2}{\|\vec{w}\|} > 0 & \text{si } x \text{ est fini au} \\ & \text{dessus de } \Pi \\ & < 0 & \text{si } x \text{ est fini en dessous} \end{cases}$$

On peut donc utiliser le modèle linéaire pour séparer l'espace en deux classes C_1 et C_2 correspondant aux 2 demi-espaces (aux deux régions) $R_1 = \{x \in \mathbb{R}^2 \mid y(x) \geq 0\}$ $R_2 = \{x \in \mathbb{R}^2 \mid y(x) < 0\}$

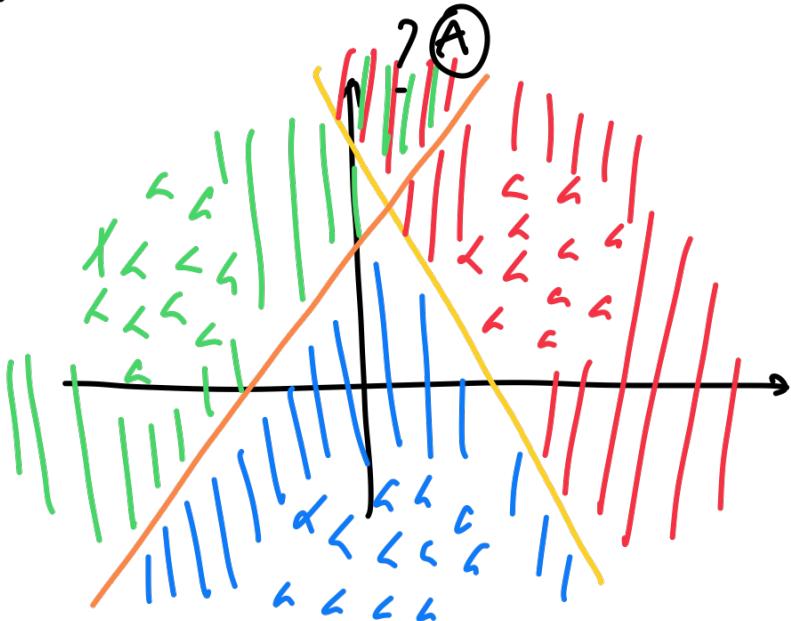
Comme pour la régression linéaire, on peut entraîner le modèle à l'aide de la méthode de least OLS

$$l(\beta) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N+1} (t^{(i)} - (\beta_0 + \beta_1 x_1^{(i)} + \beta_2 x_2^{(i)}))^2$$

+ 1 $x_1^{(i)}$ $x_2^{(i)}$
- 1 $x_1^{(i)}$ $x_2^{(i)}$

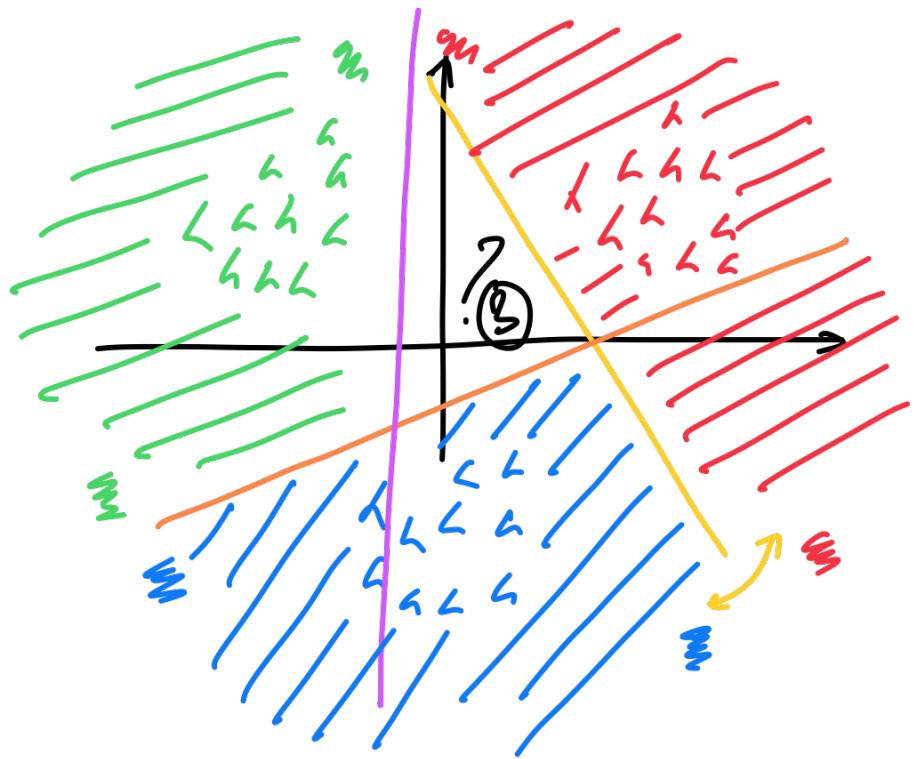


Question ? → multi-classes ?



pour k classes, le modèle
nécessite $K-1$ discriminants

→ Ambiguité au niveau de A



Extension #2 : 1 centre 1

→ indétermination ③

pour K classes : le module
nécessite

$$\frac{K(K-1)}{2}$$

De façon à lever les ambiguïtés on peut considérer K
discriminants qu'on entraîne simultanément

pour chaque point $x^{(i)}$ on introduit le vecteur cible $\vec{t}^{(i)}$

$$\vec{t}^{(i)} = [0, 0, \underbrace{1, 0 \dots 0}] \xrightarrow{\text{f. } x^{(i)} \in C_3}$$

On stocke des vecteurs cibles $\vec{t}^{(i)}$ dans la matrice \underline{T}

$$\underline{T} = \begin{bmatrix} \vec{t}^{(1)} \\ \vdots \\ \vec{t}^{(N)} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{N \times K} \quad \underline{\tilde{X}} = \begin{bmatrix} 1 & \vec{x}^{(1)} \\ \vdots & \vdots \\ 1 & \vec{x}^{(N)} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{N \times D+1}$$

On introduit une matrice de discriminants

$$\underline{W} = \begin{bmatrix} | & | & | \\ \vec{w}^{(1)} & \vec{w}^{(2)} & \dots & \vec{w}^{(K)} \\ | & | & & | \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{D+1 \times K} \quad l(\beta) = \sum_i \xi_i^2$$

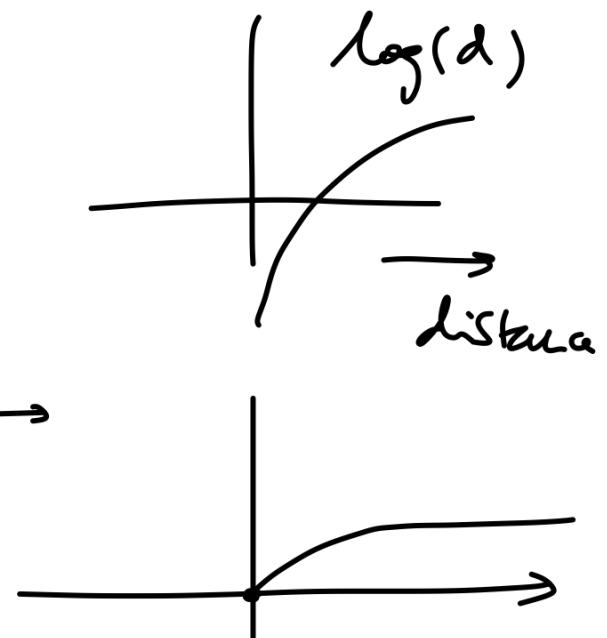
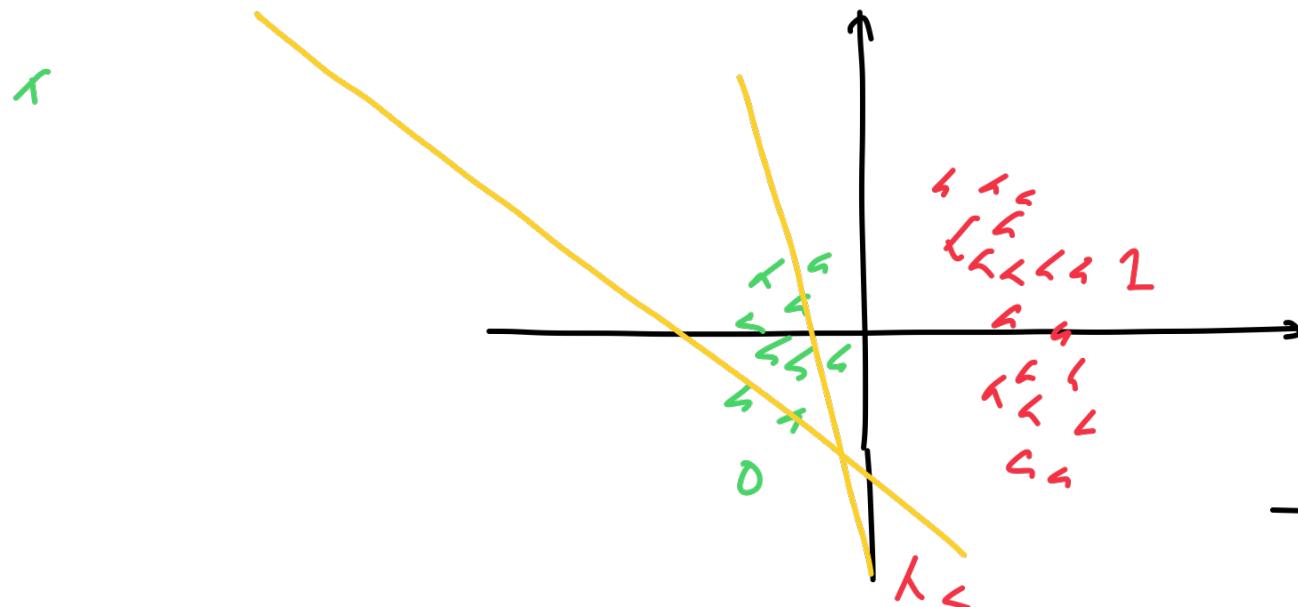
où $\vec{w}^{(k)}$ représente le discriminant associé à la classe C_k

$$E = (\underline{T} - \underline{\tilde{X}} \underline{W}) \rightarrow \text{matrice des résidus}$$

On peut définir la fonction de coût

$$l(\underline{\underline{w}}) = \frac{1}{KN} \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^K (T - \tilde{\underline{\underline{x}}}_{ij}^{\underline{\underline{w}}})^2$$

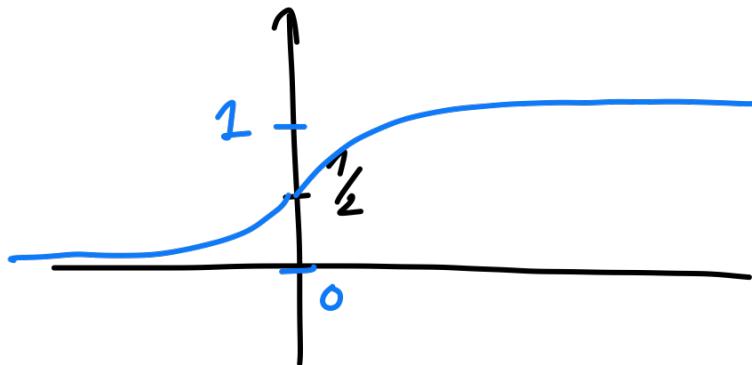
→ la minimisation de $l(\underline{\underline{w}})$ donne le modèle à K discriminateurs qui permet de lever les ambiguïtés des modèles 1 (centre 1 et 1 centre tous).



→ Idée: On utilise une fonction d'activation

$\sigma(x)$ et on va définir le modèle comme $\sigma(\beta_0 + \beta_1 x_1 + \beta_2 x_2)$

Choix #1 $\sigma(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$



→ Modèle correspondant est appelé Régression logistique

$$y(x) = \frac{1}{1 + e^{-(\beta_0 + \beta_1 x_1 + \beta_2 x_L)}}$$

$$\left. \begin{aligned} p(t^{(i)}=1 | x^{(i)}, \beta) &= \sigma(\beta_0 + \beta_1 x_1^{(i)} + \dots + \beta_D x_D^{(i)}) \\ p(t^{(i)}=0 | x^{(i)}, \beta) &= 1 - \sigma(\beta_0 + \beta_1 x_1^{(i)} + \dots + \beta_D x_D^{(i)}) \end{aligned} \right\}$$

→ Maximum de vraisemblance

$$\begin{aligned} p(t^{(i)}=t | x^{(i)}, \beta) &= \sigma(\beta_0 + \beta_1 x_1^{(i)} + \dots + \beta_D x_D^{(i)})^t \\ &\quad \times (1 - \sigma(\beta_0 + \beta_1 x_1^{(i)} + \dots + \beta_D x_D^{(i)}))^{1-t} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} p(\{t^{(i)}\}_{i=1}^N | \{x^{(i)}\}_{i=1}^N, \vec{\beta}) &= \prod_{i=1}^N \sigma(\beta_0 + \beta_1 x_1^{(i)} + \dots + \beta_D x_D^{(i)})^t \\ &\quad \times (1 - \sigma(\beta_0 + \beta_1 x_1^{(i)} + \dots + \beta_D x_D^{(i)}))^{1-t} \end{aligned}$$

On suppose l'indépendance

On considère la fonction de log masse blanche

$$l(\beta) = - \sum_{i=1}^N t \log (\sigma(\beta_0 + \beta_1 x_1^{(i)} + \dots + \beta_D x_D^{(i)})) + (1-t) \log (1 - \sigma(\beta_0 + \beta_1 x_1^{(i)} + \dots + \beta_D x_D^{(i)}))$$

Entropie binnaire croissante $h_\beta = \beta_0 + \beta_1 x_1 + \dots + \beta_D x_D$

$$\rightarrow t \log (\sigma(h_\beta(x))) + (1-t) \log (1 - \sigma(h_\beta(x)))$$

$$\sigma'(x) = \frac{d}{dx} \left(\frac{1}{1+e^{-x}} \right) = \frac{e^{-x}}{(1+e^{-x})^2} = \underbrace{\frac{\sigma(x)}{1-\sigma(x)}}_{\frac{1}{1+e^{-x}}} \left(1 - \frac{1}{1+e^{-x}} \right)$$

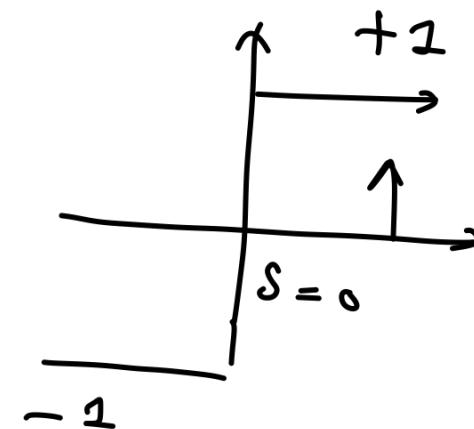
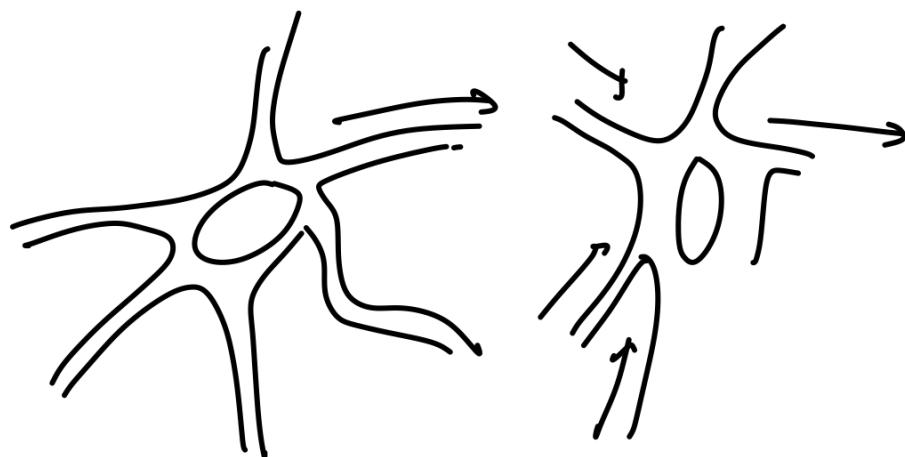
$$\sigma'(x) = \sigma(x)(1 - \sigma(x))$$

$$\frac{\partial l}{\partial \beta_j} = \frac{\partial l}{\partial h_\beta} \cdot \frac{\partial h_\beta}{\partial \beta_j} = \left(t \frac{\sigma'}{\sigma} + (1-t) \frac{(-\sigma')}{1-\sigma} \right) \cdot \tilde{x}_j$$

$$= (t(1-\sigma) - (1-t) \cdot \sigma) \tilde{x}_j$$

$$= (t - \sigma(\beta_0 + \beta_1 x_1^{(i)} + \dots + \beta_s x_s^{(i)})) \cdot \tilde{x}_j^{(i)}$$

Option #2



$$\text{Heaviside } H(x) = \begin{cases} +1 & x \geq 0 \\ -1 & x < 0 \end{cases}$$

→ Algorithmen der perzeptiven

$$\text{Min} - \sum_{i \in \text{Misclassified}} t^{(i)} \underbrace{\left(\beta_0 + \beta_1 x_1^{(i)} + \dots + \beta_d x_d^{(i)} \right)}_{>0 \text{ or } <0}.$$