### Linear Regression

By Dr. Nzamba Bignoumba



V= ax + b

Average training duration: 4 hours 00 minute

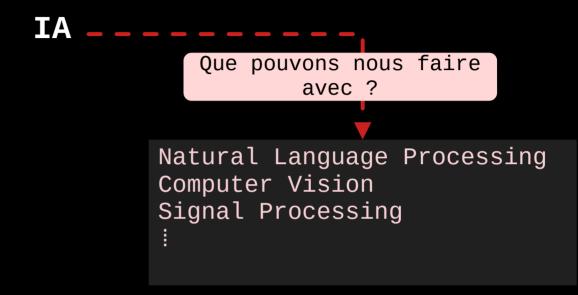
Linear regression

#### Outline

```
Machine learning overview → 15 min
Linear regression: theory → 45 min
Linear regression: use case → 01.30 h
Model deployment → 01.30 h
```

Linear regression

### Machine learning overview



Synthèse du contenu d'un ou plusieurs documents Traduction d'une langue à une autre Génération du code :

OpenAI-ChatGPT
DeepSeek
GitHub Copilot
Cursor | Codex

Génération de contenu visuel Classification d'images médicales Classification d'images agricoles Détection d'objet

Midjourney Canva Aidoc IA Agri AgriHyphen AI Natural Language Processing Computer Vision Signal Processing

Prévisions météorologiques Prévisions de maladies et de mortalité Prévisions boursières Prévisions de consommation d'électricité Détection d'anomalies (cybersécurité) AWS SageMaker – DeepAR Nixtla-TimeGPT Meta-Prophet Zindi Africa Amini

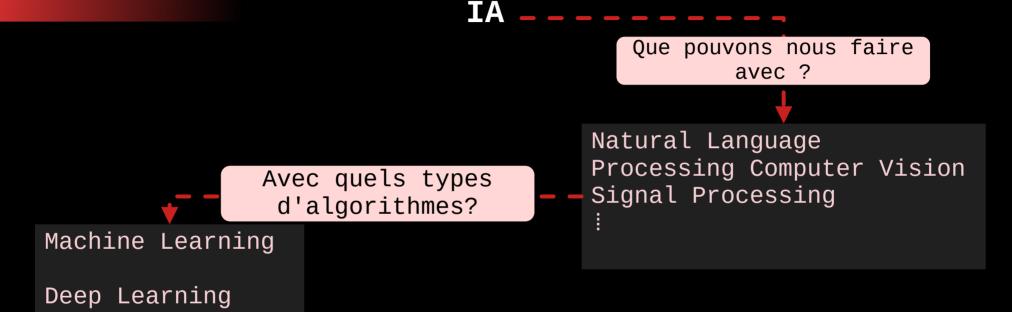
A. Vaswani, N. Shazeer, N. Parmar, J. Uszkoreit, L. Jones, A. N. Gomez,L. Kaiser, I. Polosukhin, Attention is all you need, Advances in neural information processing systems 30 (2017).

J. Redmon, S. Divvala, R. Girshick, A. Farhadi, You only look once: Unified, real-time object detection, in: Proceedings of the IEEE conference on computer vision and pattern recognition, 2016, pp. 779–788.

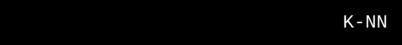
N. Bignoumba, N. Mellouli, S. B. Yahia, A new efficient alignment-driven neural network for mortality prediction from irregular multivariate time series data, Expert Systems with Applications 238 (2024) 122148.

Linear regression

### Machine learning overview







Regression Support Vector Machines

Logistic

K-Means

**Gradient Boosting Machines** 

Decision Trees

Random Forest

Machine Learning

Regression

Principal Component Analysis

Recurrent

Neural Network

Generative Adversarial

Varational

Deep Learning

Neural Network

Linear

Autoencoder

State Space Model

Word **Embeddings** 

Autoencoder

Graph Neural Network

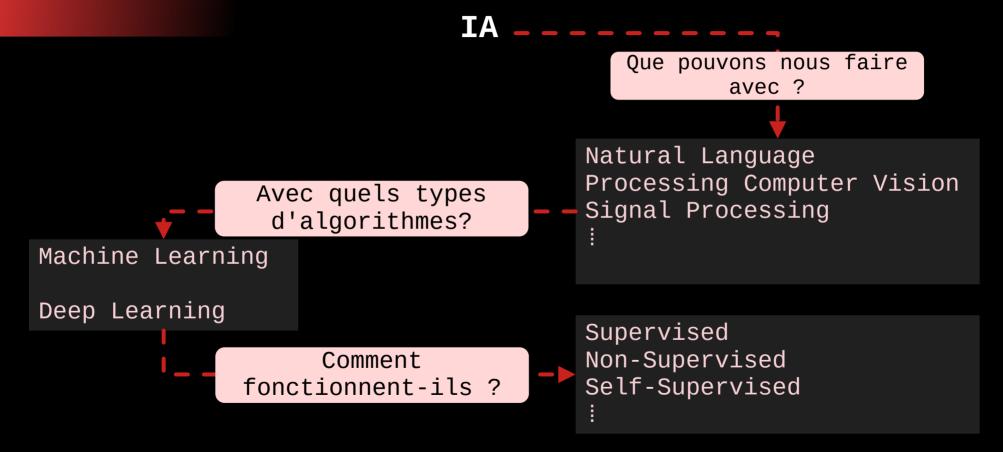
Neural Ordinary Differential Equations

Normalizing Flows

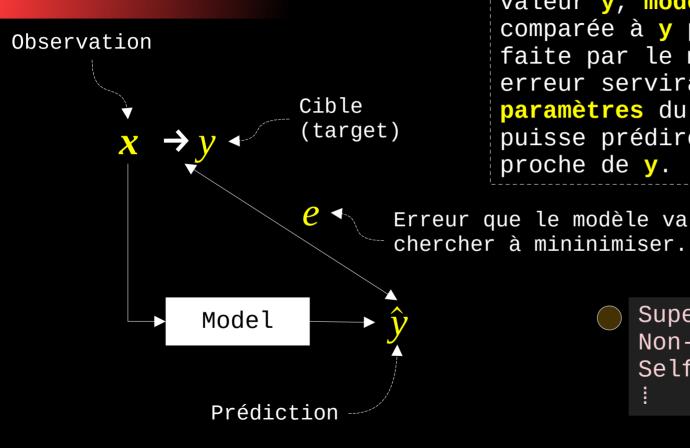
Diffusion Model Neural Radiance Field

Transformer

Feed Forward Neural Network



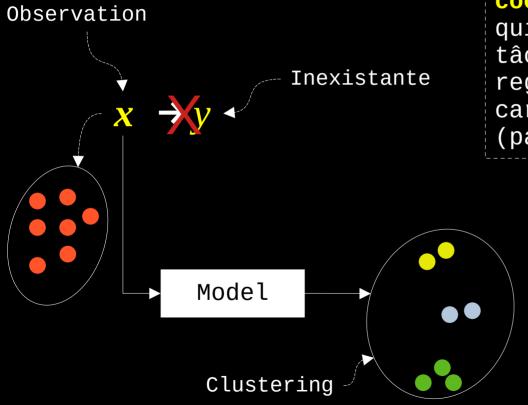




Nous disposons des données Xs et des des cibles correspondantes ys. Le modèle utilisera X pour prédire une valeur ŷ, modèle(X)=ŷ. ŷ sera ensuite comparée à y pour calculer l'erreur e faite par le modèle, |y-ŷ|=e. Cette erreur servira à ajuster les paramètres du modèle afin qu'il puisse prédire une valeur ŷ très proche de y.

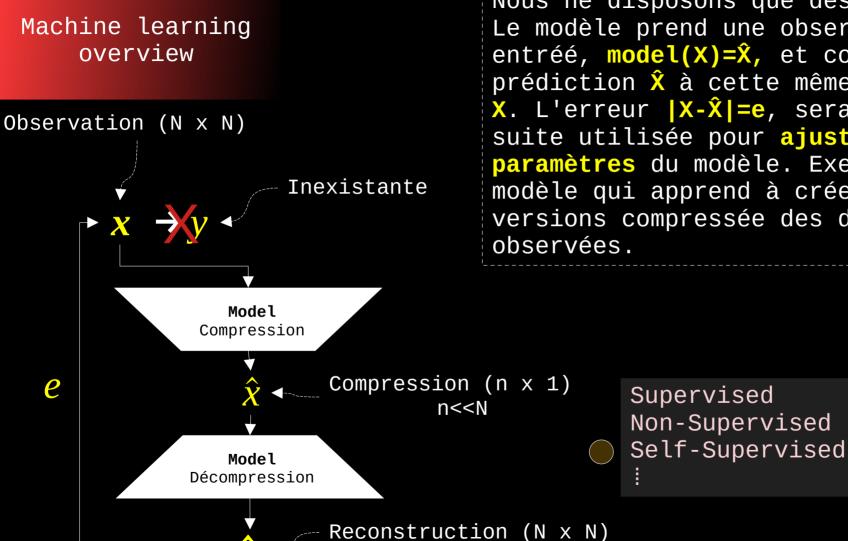
Supervised
Non-Supervised
Self-Supervised
:





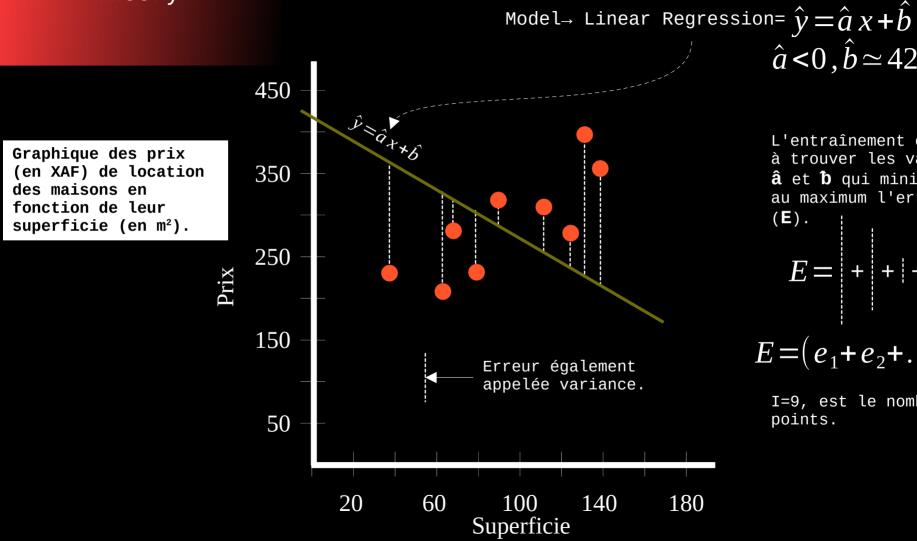
Nous ne disposons que des données Xs. Aucune cible y correspondante n'est disponible. Le modèle exploitera les similarités des données et leur cooccurrence pour effectuer la tâche qui lui est assignée. Par exemple, la tâche de clustering, qui consiste à regrouper des données présentant des caractéristiques similaires (patterns).

Supervised Non-Supervised Self-Supervised



Linear regression

Nous ne disposons que des données Xs. Le modèle prend une observation X en entréé,  $model(X)=\hat{X}$ , et compare sa prédiction  $\hat{\mathbf{x}}$  à cette même obervation X. L'erreur  $|X-\hat{X}|=e$ , sera par la suite utilisée pour ajuster les paramètres du modèle. Exemple : un modèle qui apprend à créer des versions compressée des données



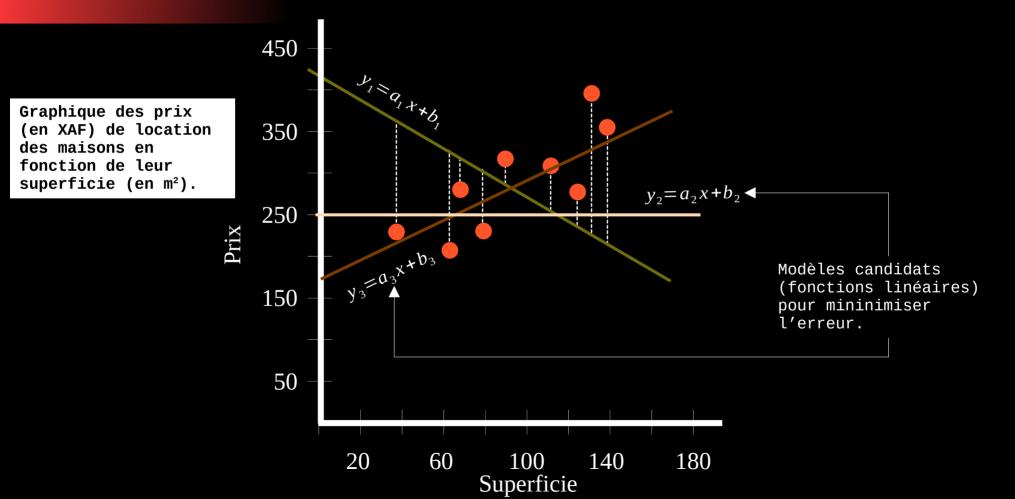
 $\hat{a} < 0, \hat{b} \simeq 425$ 

L'entraînement consiste à trouver les valeurs  $\hat{\mathbf{a}}$  et  $\hat{\mathbf{b}}$  qui minimisent au maximum l'erreur (E).

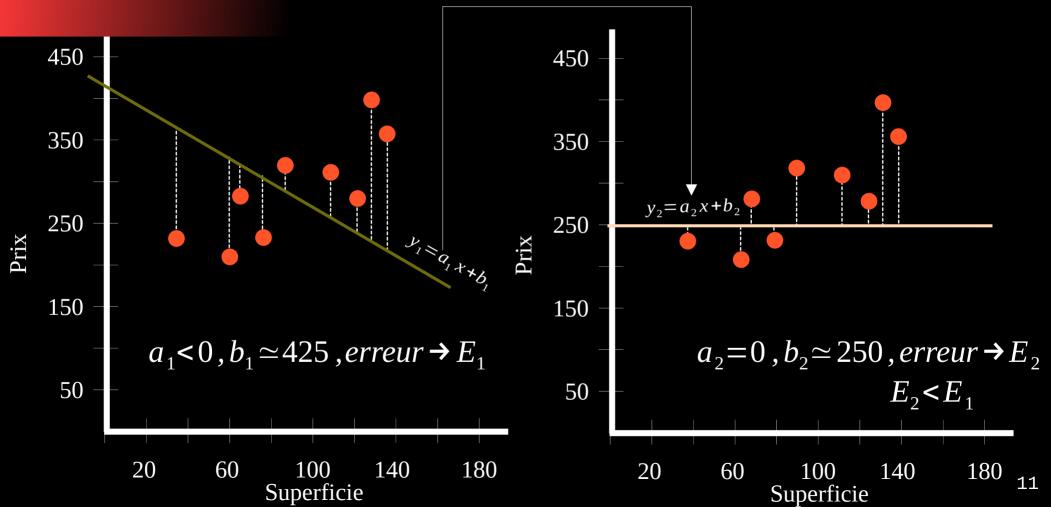
$$E = |+|+|+\cdots$$

$$E = (e_1 + e_2 + \dots + e_9)/I$$

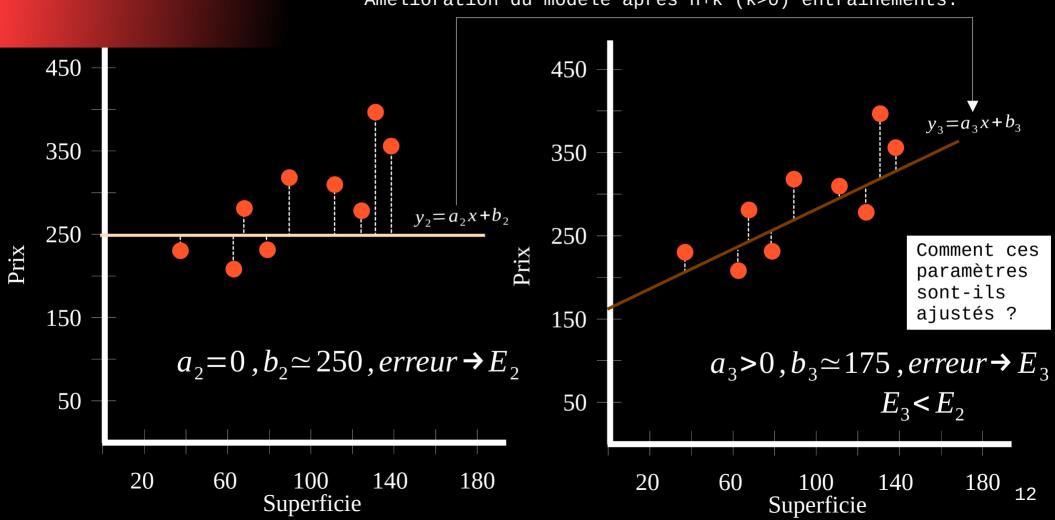
I=9, est le nombre de points.

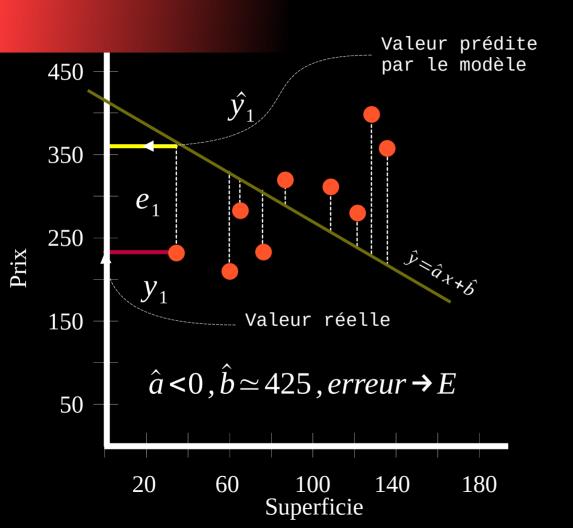


Amélioration du modèle après n entraînements.



Amélioration du modèle après n+k (k>0) entraînements.





$$e_1 = (y_1 - \hat{y}_1)^2 = [y_1 - (\hat{a}x_1 + \hat{b})]^2$$

$$E = (e_1 + e_2 + ... + e_9)/I = \frac{1}{I} \sum_{i=1}^{I} e_i$$

E est appellée Mean Squared Error (MSE) et I=9, est le nombre de points

$$E = \frac{1}{I} \sum_{i=1}^{I} [y_i - (\hat{a} x_i + \hat{b})]^2$$

Comment minimiser l'erreur E?

En trouvant les valeurs optimales de â et b qui minimise cette erreur.

Dérivons E pour trouver les paramètres optimaux.

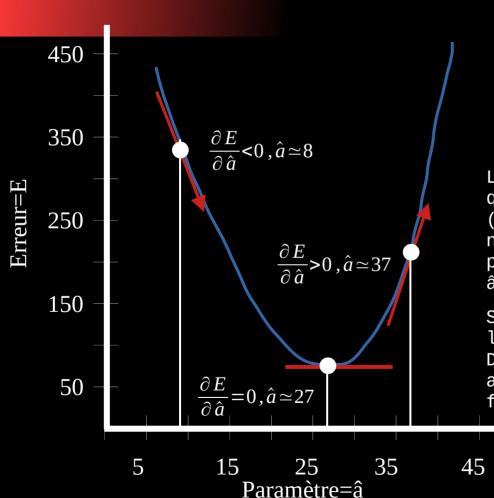
$$E = \frac{1}{I} \sum_{i=1}^{I} [y_i - (\hat{a} x_i + \hat{b})]^2$$

$$[(u - v)^2]' = 2(u - v)(u' - v'), u = y_i \text{ and } v = (\hat{a} x_i + \hat{b})$$

$$\frac{\partial E}{\partial \hat{a}} = \frac{1}{I} \sum_{i=1}^{I} 2[y_i - (\hat{a} x_i + \hat{b})](-x_i) = \frac{-2}{I} \sum_{i=1}^{I} [y_i - (\hat{a} x_i + \hat{b})](x_i)$$

$$\frac{\partial E}{\partial \hat{b}} = \frac{1}{I} \sum_{i=1}^{I} 2[y_i - (\hat{a} x_i + \hat{b})](-1) = \frac{-2}{I} \sum_{i=1}^{I} [y_i - (\hat{a} x_i + \hat{b})]$$

#### Rappel sur les dérivés des fonctions.



Supposons que nous voulons calculer la dérivé de E au point â=x, formellement on aura:

$$E'(\hat{a}=x) = \frac{\partial E}{\partial \hat{a}}$$

Littéralement, la fonction ci-dessus signifie: quelle est le taux de changement de E (diminution, augmentation, stagnation), lorsque nous sommes au point â. Ce taux est représenté par un vecteur tangent à la courbe de E au point â.

Si nous voulons minimiser E, nous devons trouver la valeur â qui conduit à cette minimisation. Dans notre exemple, cette valeur est approximativement égale à 27. Ceci doit aussi se faire pour b.

Calculons la dérivée de E en fonction de â et b.

#### Rappel algèbre linéaire.

Addition de vecteurs

$$\begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_k \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_k \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_1 + b_1 \\ a_2 + b_2 \\ \vdots \\ a_k + b_k \end{bmatrix}$$

Exemple → 18.0 : 7.5

Produit d'un nombre réel avec un vecteur

$$X \begin{vmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_k \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} Xa_1 \\ Xa_2 \\ \vdots \\ Xa_k \end{vmatrix}$$

Exemple  $\rightarrow 2 \begin{vmatrix} 3.9 \\ 8.1 \\ \vdots \\ 4.2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 7.8 \\ 16.2 \\ \vdots \\ 8.4 \end{vmatrix}$ 

#### Rappel algèbre linéaire.

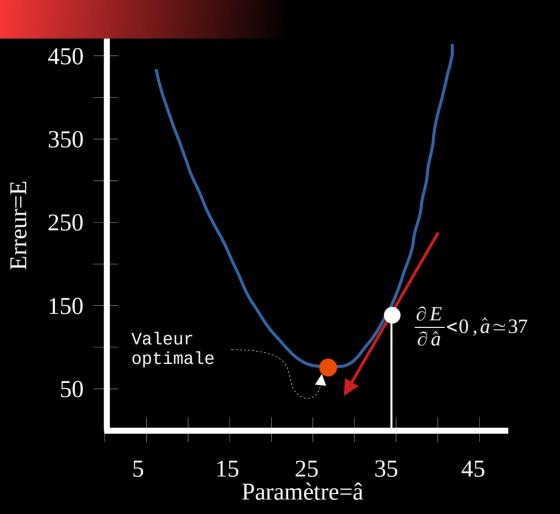
Pour multiplier deux matrices, le nombre de colonnes de la première matrice doit être égal au nombre de lignes de la seconde.

$$\begin{bmatrix} a_1^1 & a_2^1 \\ a_1^2 & a_2^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_1^1 & b_2^1 & b_3^1 \\ b_1^2 & b_2^2 & b_3^2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_1^1 b_1^1 + a_2^1 b_1^2 & a_1^1 b_2^1 + a_2^1 b_2^2 & a_1^1 b_3^1 + a_2^1 b_3^2 \\ a_1^1 b_1^1 + a_2^1 b_1^2 & a_1^1 b_2^1 + a_2^1 b_2^2 & a_1^1 b_3^1 + a_2^1 b_3^2 \end{bmatrix}$$

### Exemple

$$\begin{bmatrix} 2,1 & 4,3 \\ 1,7 & 7,0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2,5 & 10,0 & 13,2 \\ 5,4 & 4,4 & 6,5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2,1*2,5+4,3*5,4 & 2,1*10,0+4,3*4,4 & 2,1*13,2+4,3*6,5 \\ 1,7*2,5+7,0*5,4 & 1,7*10,0+7,0*4,4 & 1,7*13,2+7,0*6,5 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2,1 & 4,3 \\ 1,7 & 7,0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2,5 & 10,0 & 13,2 \\ 5,4 & 4,4 & 6,5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 28,47 & 39,92 & 55,67 \\ 42,05 & 47,8 & 67,94 \end{bmatrix}$$



La nouvelle valeur de â sera:

$$\hat{\mathbf{a}} = \hat{a} - 3 \frac{\partial E}{\partial \hat{a}}$$

Est appelée learning rate.
Elle est souvent égale à 0.001

Ce processus d'ajustement appelé descente de gradient est répété n fois jusqu'à ce que l'on trouve la valeur optimale de â (ansi que b) qui minimise E.

Que se passe-t'il si nous avons plusieurs valeurs observées ?

$$\hat{y} = \hat{a}_{1} x_{1} + \hat{a}_{2} x_{2} + \dots + \hat{a}_{k} + x_{k} + \hat{b} = \begin{bmatrix} x_{1}, x_{2}, \dots, x_{k} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{a}_{1} \\ \hat{a}_{2} \\ \vdots \\ \hat{a}_{k} \end{bmatrix} + \hat{b}$$

$$\hat{y} = X\theta + \hat{b} \mid X = \begin{bmatrix} x_{1}, x_{2}, \dots, x_{k} \end{bmatrix}, \theta = \begin{bmatrix} \hat{a}_{1} \\ \hat{a}_{2} \\ \vdots \\ \hat{a}_{k} \end{bmatrix}$$

$$E = \frac{1}{I} \sum_{i=1}^{I} \begin{bmatrix} y_{i} - (X_{i}\theta + \hat{b}) \end{bmatrix}^{2}$$

$$X = \begin{bmatrix} x_{1}, x_{2}, \dots, x_{k} \end{bmatrix} \Rightarrow X^{T} = \begin{bmatrix} x_{1} \\ x_{2} \\ \vdots \\ x_{k} \end{bmatrix}$$

$$1 \sum_{i=1}^{I} \sum_{j=1}^{I} (x_{1} + x_{2})^{T} = 2 \sum_{j=1}^{I} \begin{bmatrix} x_{1} + x_{2} + x_{3} \\ x_{2} \end{bmatrix} = 0$$

$$1 \sum_{j=1}^{I} \sum_{j=1}^{I} (x_{1} + x_{2})^{T} = 2 \sum_{j=1}^{I} \begin{bmatrix} x_{1} + x_{2} \\ x_{2} \end{bmatrix} = 0$$

$$\nabla_{\theta} E(\theta) = \frac{1}{I} \sum_{i=1}^{I} 2[y_i - (X_i \theta + \hat{b})](-X_i)^T = \frac{-2}{I} \sum_{i=1}^{I} [y_i - (X_i \theta + \hat{b})](X_i)^T$$

$$X = \begin{bmatrix} x_1, x_2, \dots, x_k \end{bmatrix} \rightarrow X^T = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_k \end{bmatrix}$$

$$\alpha_i = \begin{bmatrix} y_i - (X_i \theta + \hat{b}) \end{bmatrix}$$

$$\nabla_{\theta} E(\theta) = \frac{-2}{I} \sum_{i=1}^{I} [y_{i} - (X_{i}\theta + \hat{b})](X_{i})^{T} = \frac{-2}{I} \sum_{i=1}^{I} \alpha_{i} \begin{bmatrix} x_{1}^{i} \\ x_{2}^{i} \\ \vdots \\ x_{k}^{i} \end{bmatrix}$$

$$\boldsymbol{\theta} = \boldsymbol{\theta} - \boldsymbol{\vartheta} \nabla_{\boldsymbol{\theta}} E(\boldsymbol{\theta}) = \boldsymbol{\theta} - \boldsymbol{\vartheta} \frac{-2}{I} \sum_{i=1}^{I} \alpha_{i} \begin{bmatrix} x_{1} \\ x_{2} \\ \vdots \\ x_{k} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \hat{a}_{1} \\ \hat{a}_{2} \\ \vdots \\ \hat{a}_{k} \end{bmatrix} - \boldsymbol{\vartheta} \frac{-2}{I} \sum_{i=1}^{I} \alpha_{i} \begin{bmatrix} x_{1} \\ x_{2} \\ \vdots \\ \hat{a}_{k} \end{bmatrix}$$

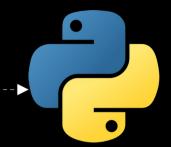






Configuration de l'environnement de travail avec du Bash Script.

Nous allons coder en Python.



Prédiction du prix de location en fonction de la dimension, le nombre de pièces, la position géographique etc.

Éditeurs de code : Visual Studio & Jupyter Notebook.



Versioning du modèle.



#### **Brève introduction à Python**

- Python est un langage de programmation codé en C;
- Langage impératif et interprété;
- Langage le plus utilisé en data science;
- Inclut diverses bibliothèques telles que Pandas pour la manipulation de données structurées, Numpy pour les calculs mathématiques, etc.

#### Use Case

```
observations=['pieds_carres','nombre_chambres','nombre_etages','distance_centre_ville','annee_construction','taille_garage','score_localisation','avec_piscine']
# observations=['pieds_carres','nombre_etages','distance_centre_ville','annee_construction']

X=data[observations].values#Observations

print('Example des observations/features avant la standardization.')
print(X[0])

scaler = StandardScaler()
X_ = scaler.fit_transform(X)
print('\n')
print('\n')
print(\n')
print(X_[0])

y=data[['prix']].values#Target (cible)
#2% des données (soit 100 échantillons/samples) seront utilisées pour le test.
#random_state permet de reproduire la distribution des données d'entrainement et de test.
X_train,X_test,y_train,y_test=train_test_split(X,y,test_size=0.2,random_state=1234)
X_train=scaler.fit_transform(X_train)#Standardiser les données d'entrainement.
```

# Codons

```
import pandas as pd
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import seaborn as sns
import mlflow
import numpy as np
from sklearn.metrics import mean_squared_error
from sklearn.linear_model import LinearRegression
from sklearn.model_selection import train_test_split
from datetime import time
from sklearn.preprocessing import StandardScaler
import random
```

#### Model deployment

