

Chapitre III : Analyse Prédictive : (Prédire une Catégorie : Classification)

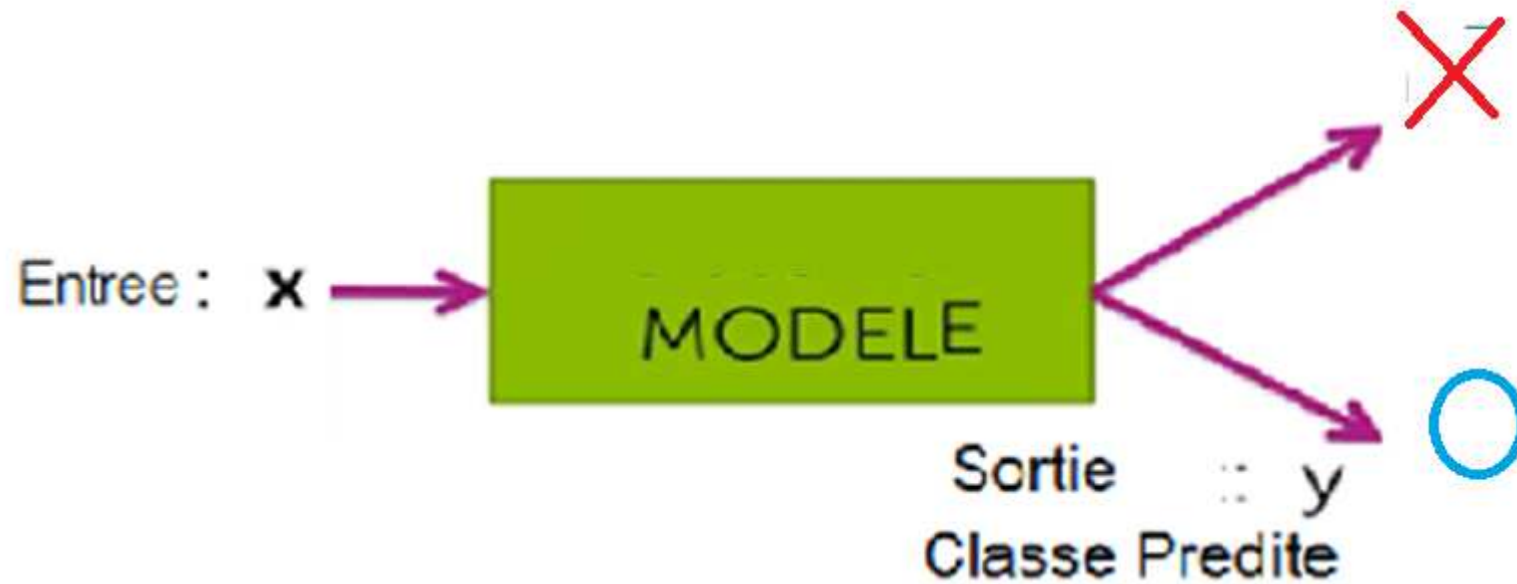
III- 3- Réseau de Neurone

PLAQUETE COMMERCIALE



Introduction :

Classifieur



Introduction:

Exemple 1:

Si on considère le problème de classification de logement:
avec les variables d'entrées suivantes:

x1=Superficie; x2=nbre SDB;

x3=nbre Chambres;

x4= age maison ;

x5=nbre niveaux....=>**n=100 vars**

➤ On veut créer un modèle de régression logistique pour prédire la classe d'un logement.

➤ Si features avec 2 vars → le nombre des features va augmenter en $O(n^2)$ et c en fait plus proche de $n^2/2$.

➔ DONC : nb features=5000.

Puisque on doit trouver $g(x_1x_2 + \dots x_1x_{100} + x_2x_3 + \dots x_2x_{100} + \dots)$



Introduction:

Exemple 1 suite:

- On peut considérer : $x_1^2, x_2^2 \dots x_{100}^2$
 - ✓ mais ceci ne va pas bien séparer les classes,.

- On peut aussi considérer les features avec 3 vars : $x_1 x_2 x_3, x_9 x_{10} x_{17} \dots$ donc n^3 features.
 - ✓ ceci va donner encore plus de features.

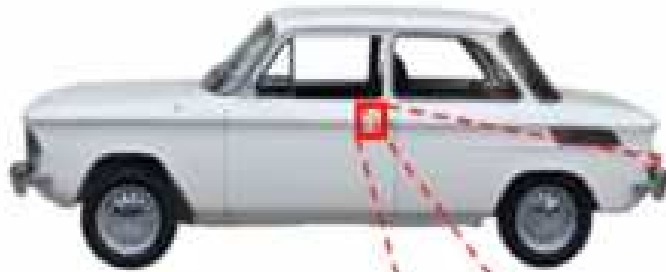
- ➔ Donc ce n'est pas une bonne idée d'augmenter le nombre de features.

- ➔ Ceci peut amener à un surapprentissage en plus que les calculs deviennent **très complexes**.

Introduction:

Exemple 2:

Problème plus complexe :
La vision par ordinateur

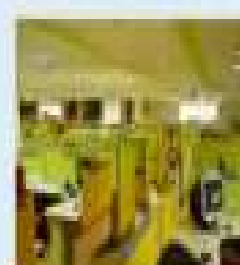
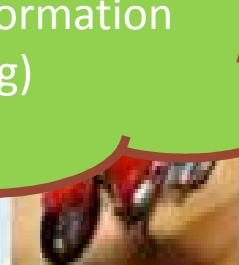
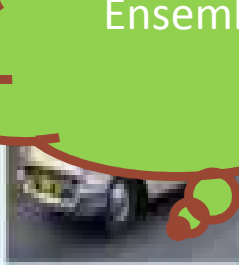
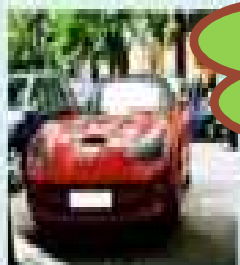
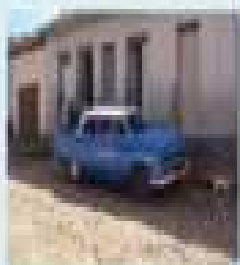


Matrice de valeurs 0-255 =
luminosité des pixels

L'ordinateur doit nous dire
qu'il s'agit de la poignée de
la porte

| | | | | | | | | | | |
|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|----|
| 194 | 210 | 201 | 212 | 199 | 210 | 191 | 170 | 106 | 78 | 88 |
| 180 | 189 | 190 | 221 | 209 | 205 | 191 | 170 | 106 | 78 | 88 |
| 114 | 126 | 140 | 188 | 176 | 165 | 152 | 170 | 106 | 78 | 88 |
| 87 | 103 | 115 | 154 | 143 | 142 | 149 | 153 | 173 | 101 | 57 |
| 102 | 112 | 106 | 131 | 122 | 138 | 152 | 147 | 128 | 84 | 58 |
| 94 | 95 | 79 | 104 | 105 | 124 | 129 | 113 | 107 | 87 | 69 |
| 68 | 71 | 69 | 98 | 89 | 92 | 98 | 95 | 89 | 88 | 76 |
| 41 | 56 | 68 | 99 | 63 | 45 | 60 | 62 | 58 | 76 | 75 |
| 20 | 43 | 69 | 75 | 56 | 41 | 51 | 73 | 55 | 70 | 63 |
| 50 | 50 | 57 | 69 | 75 | 75 | 73 | 74 | 53 | 68 | 59 |
| 72 | 59 | 53 | 66 | 84 | 92 | 84 | 74 | 57 | 72 | 63 |
| 67 | 61 | 58 | 65 | 75 | 78 | 76 | 73 | 59 | 75 | 69 |

Ensemble de Formation
(Training)



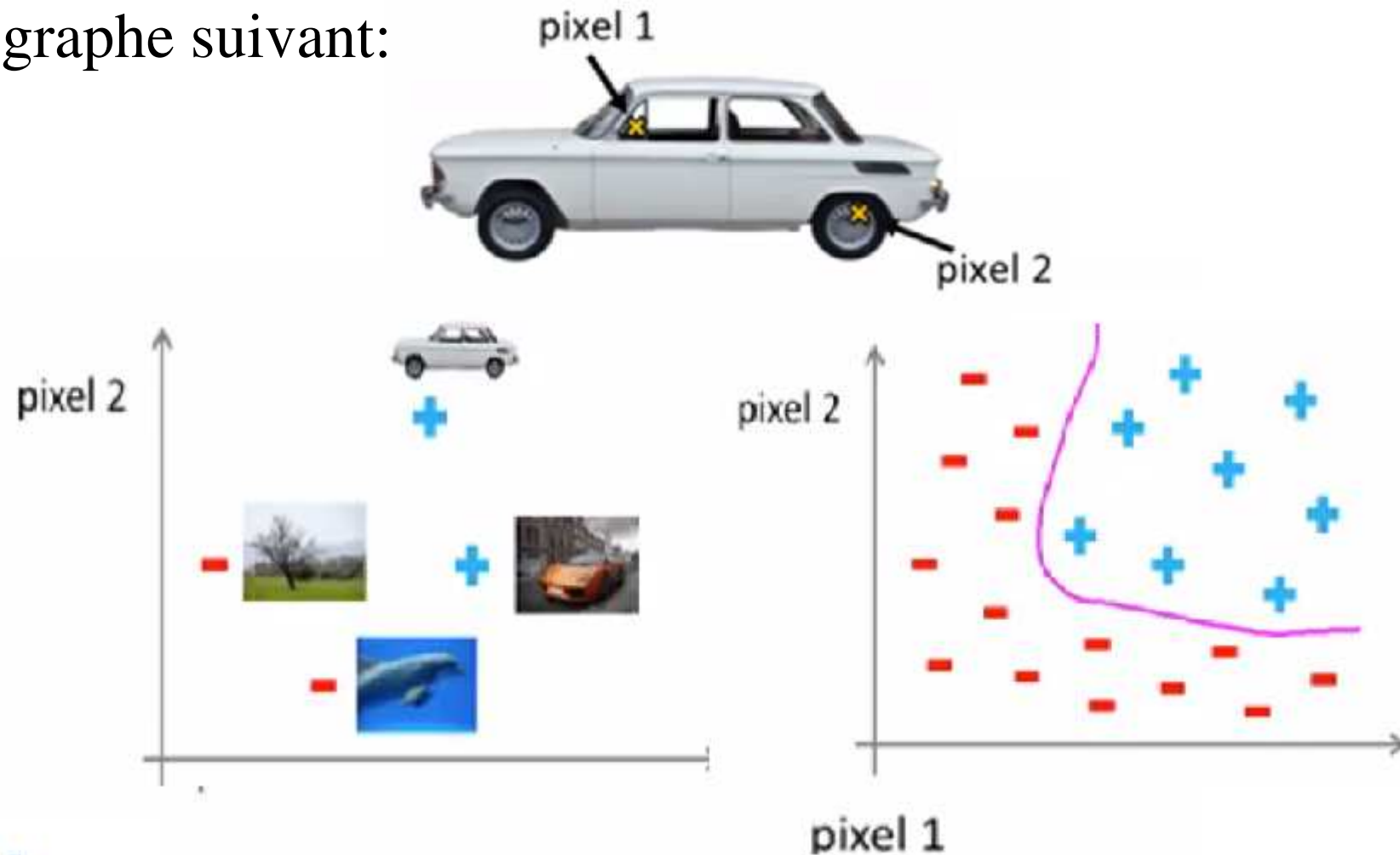
Voitures

Pas de Voitures

Test :



➤ on projette les images selon deux pixels on obtient le graphe suivant:



➤ on aura besoin d'une hypothèse non linéaire pour séparer entre les deux classes.

Explication:

Image = ensemble pixels chaque pixel a une intensité :

- si Niveau de gris = 0..255
- si Couleur = chaque pixel RVB.

Image Carrée NG de 50pixels → $n=2500$ vals

➤ Si on considère des features $(x_i x_j)$ quadratiques on aura 3millions de features ($n^2/2=2500^2/2$)

→ trop grand pour être raisonnable.

→ le calcul serait très coûteux.

→ Donc, la régression logistique avec ajout de features quadratiques ou cubiques n'est pas une bonne façon d'apprendre des hypothèses non linéaires complexes quand n est grand .

Déduction:

→ les Réseaux Neurones sont un bien meilleur moyen d'apprendre des hypothèses complexes, non linéaires, ET lorsque le nombre de features est grand.

Définition d'Un Réseau de Neurones :

C'Est un classifieur non linéaire utilisé pour apprendre des hypothèses complexes quand le nombre de features est très grand.

-Les réseaux de neurones sont un algorithme assez ancien qui était à l'origine motivé par le but d'avoir des machines qui peuvent imiter le cerveau.

Historique:

Les réseaux neuronaux ont été très largement utilisés tout au long des années 1980 et 1990 mais leur popularité diminuait à la fin des années 90.

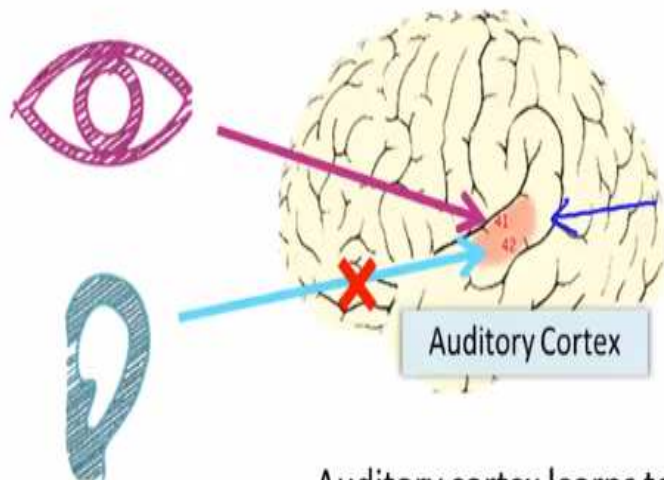
-Récemment les RN ont resurgi car les ordinateurs sont devenus assez rapides pour fonctionner vraiment à grande échelle

ORIGINE:

Un Réseau neuronal Artificiel est inspirée du fonctionnement des neurones biologiques. Par la suite s'est développé l'apprentissage statistique.

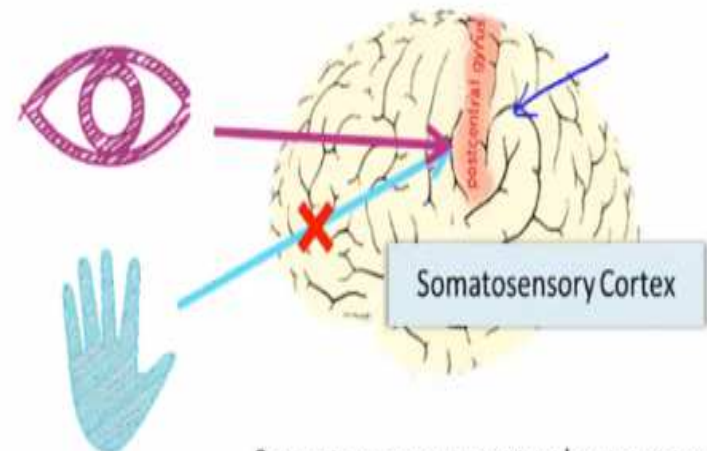
De la même façon on voudrait imiter le cerveau et écrire un seul algorithme d'apprentissage et non plusieurs

The "one learning algorithm" hypothesis



Auditory cortex learns to see

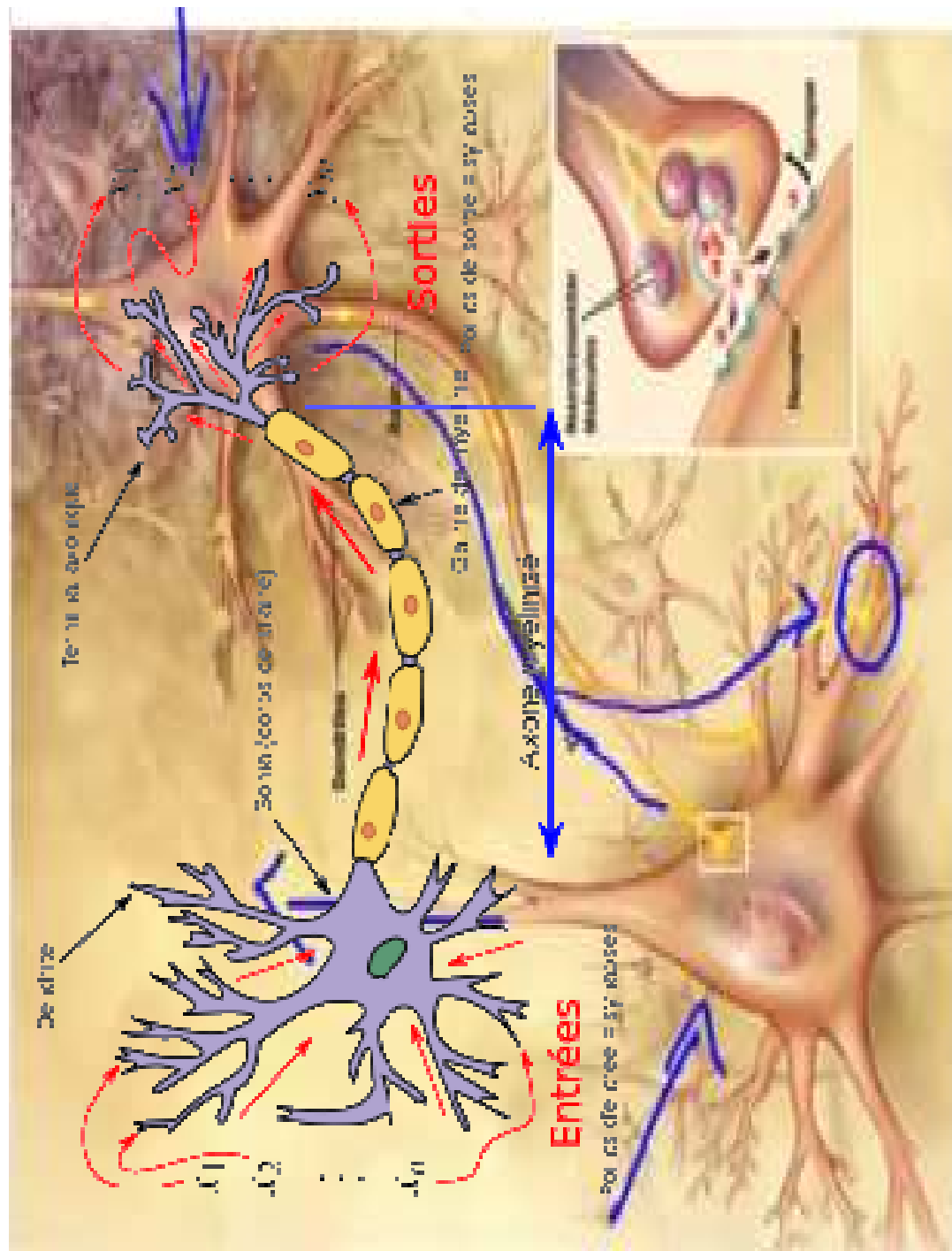
The "one learning algorithm" hypothesis



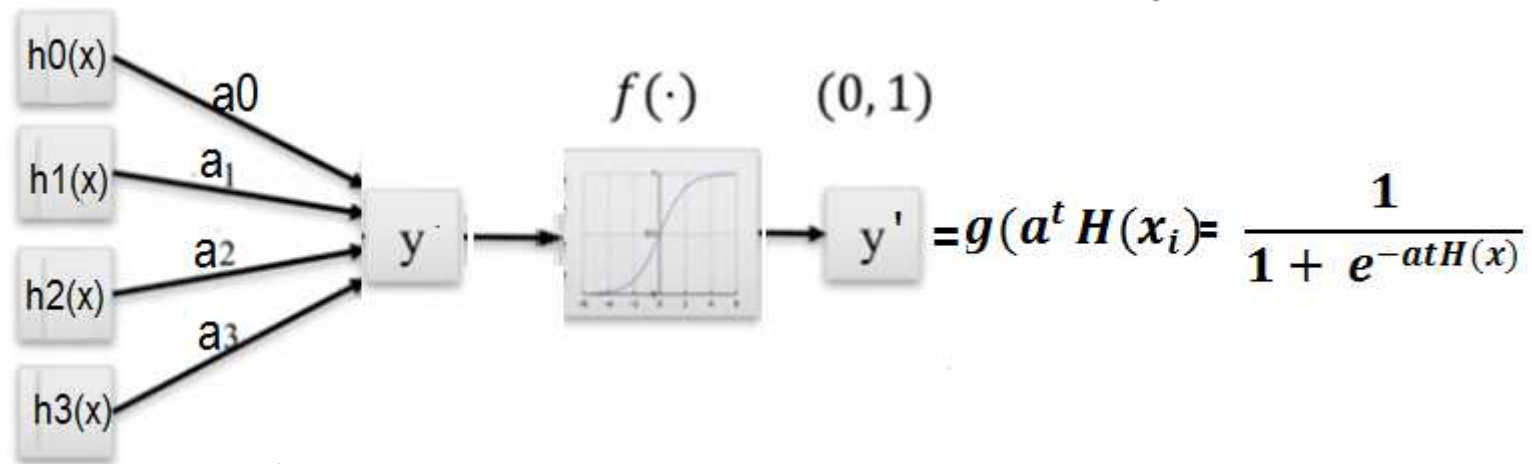
Somatosensory cortex learns to see

Neurone biologique:

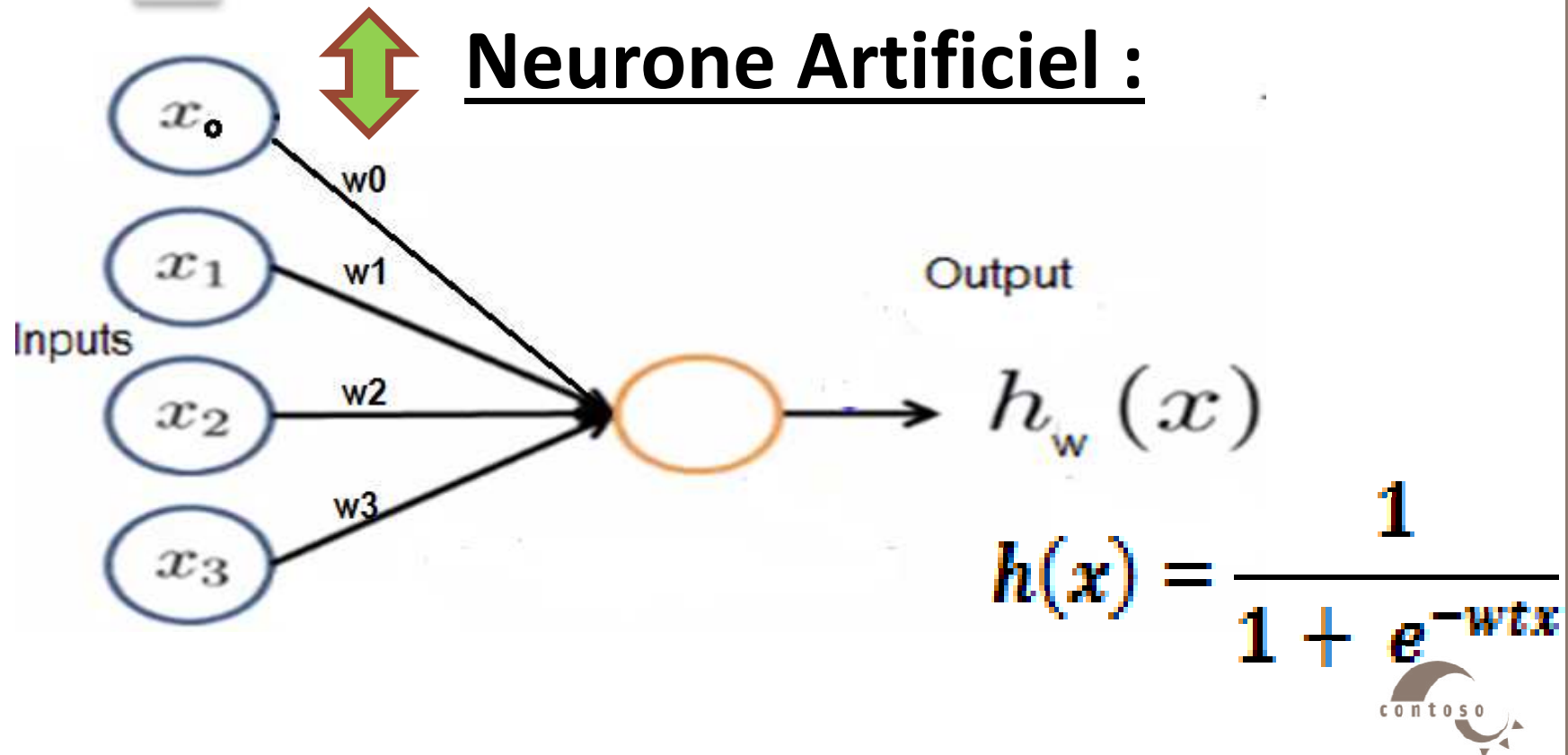
ANALYSE PREDICTIVE



Régression Logistique :

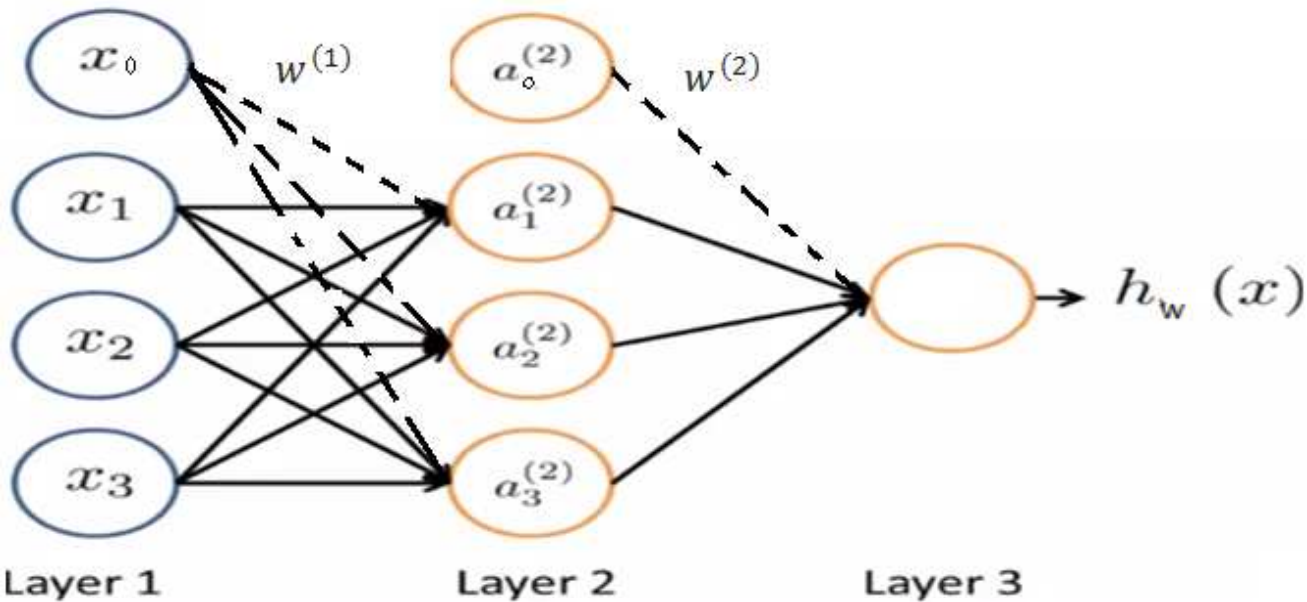


Neurone Artificiel :



Structure de RN Multicouche :

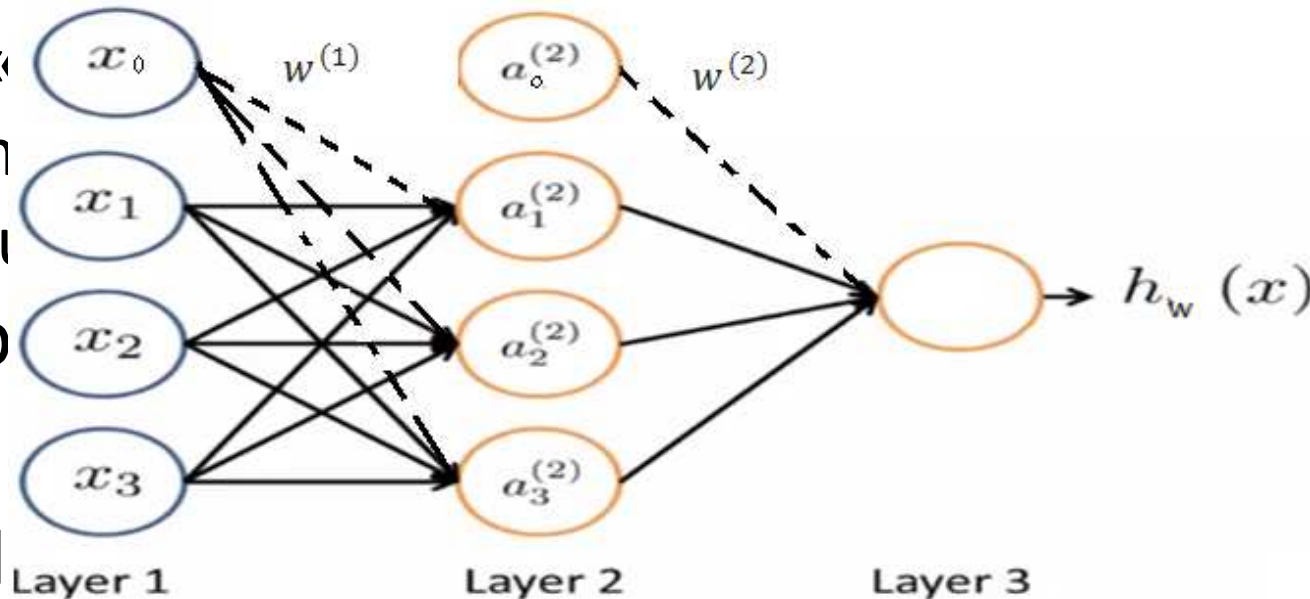
- Un RN
- Ses ne
- Ce typ
 - ✓ Un
 - ✓ Une
 - ✓ et



s;
ouche;
s :

- Chaque neurone de la couche précédente (si existe):

- $a_i^{(j)}$ = «
- $w(j)$ = n
- de la co
- w_{fg} : p
- « g »
- Chaq



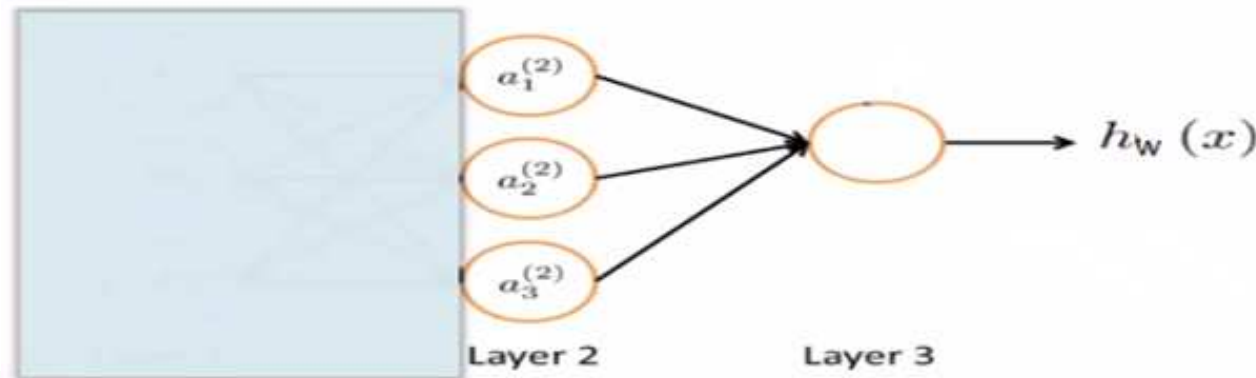
neurons

: mappage

neurone

é biais=1

Remarque: Le RN apprend ses propres features.



- ✓ Cette vue de propagation vers l'avant également nous aide à comprendre ce que les réseaux neuronaux pourraient faire et pourquoi ils pourraient nous aider à apprendre des hypothèses non-linéaires intéressantes.
- ✓ Considérez le réseau de neurones suivant et disons que je couvre le chemin de gauche de cette image pour l'instant. Si vous regardez ce qui reste dans cette image:
- ✓ Notez que dans cette dernière étape, entre la couche j et la couche $j+1$, nous faisons exactement la même chose que dans la régression logistique.
- ✓ L'ajout de toutes ces couches intermédiaires dans les réseaux de neurones nous permet de produire avec plus d'élégance des hypothèses non linéaires intéressantes et plus complexes.

Apprentissage d'un RN:

➤ Pour apprendre un réseau neurone il faut deux passes une passe Forward et une passe Backward;

I. Dans la ***passe Forward*** on calcule les « a » l'activation de chaque unité de chaque couche;

II. Dans la ***passe Backward*** on calcule les erreurs de chaque unité entre les couches;

➤ Le modèle RN doit minimiser l'erreur entre la classe prédite et la classe réelle pour tous les exemples d'apprentissage → on doit calculer cette fonction du cout à minimiser.

➤ Principe de Descente de Gradient



Apprentissage d'un RN:

I- Forward Propagation: Propagation vers l'avant :

Dans cette passe on doit calculer les $a(j)$

«Activation» des neurones.

Implémentation Vectorisée:

$$\begin{aligned} a_1^{(2)} &= g(w_{10}^{(1)}x_0 + w_{11}^{(1)}x_1 + w_{12}^{(1)}x_2 + w_{13}^{(1)}x_3) = g(z_1^{(2)}) \\ a_2^{(2)} &= g(w_{20}^{(1)}x_0 + w_{21}^{(1)}x_1 + w_{22}^{(1)}x_2 + w_{23}^{(1)}x_3) = g(z_2^{(2)}) \\ a_3^{(2)} &= g(w_{30}^{(1)}x_0 + w_{31}^{(1)}x_1 + w_{32}^{(1)}x_2 + w_{33}^{(1)}x_3) = g(z_3^{(2)}) \end{aligned}$$

$$a_1^{(3)} = \underline{\mathbf{h_w}}(\mathbf{x}) = g(w_{10}^{(2)}a_0^{(2)} + w_{11}^{(2)}a_1^{(2)} + w_{12}^{(2)}a_2^{(2)} + w_{13}^{(2)}a_3^{(2)})$$

$x_0=1$ EST LE BIAIS

TOUS RESEAU NEURONE
ENGENDRE UN BIAIS

$a_0^{(2)}=1 =1$ EST LE BIAIS

$$w^{(1)} = \begin{bmatrix} w_{10}^{(1)} & w_{11}^{(1)} & w_{12}^{(1)} & w_{13}^{(1)} \\ w_{20}^{(1)} & w_{21}^{(1)} & w_{22}^{(1)} & w_{23}^{(1)} \\ w_{30}^{(1)} & w_{31}^{(1)} & w_{32}^{(1)} & w_{33}^{(1)} \end{bmatrix} \quad w^{(2)} = \begin{bmatrix} w_{10}^{(2)} & w_{11}^{(2)} & w_{12}^{(1)} & w_{13}^{(1)} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} a_1^{(2)} \\ a_2^{(2)} \\ a_3^{(2)} \end{bmatrix} = g \left(\begin{bmatrix} w_{10}^{(1)} & w_{11}^{(1)} & w_{12}^{(1)} & w_{13}^{(1)} \\ w_{20}^{(1)} & w_{21}^{(1)} & w_{22}^{(1)} & w_{23}^{(1)} \\ w_{30}^{(1)} & w_{31}^{(1)} & w_{32}^{(1)} & w_{33}^{(1)} \end{bmatrix} X \begin{bmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \right) = g \left(\begin{bmatrix} z_1^{(2)} \\ z_2^{(2)} \\ z_3^{(2)} \end{bmatrix} \right)$$

$$a^{(2)} = g(w^{(1)} X a^{(1)}) = g(z^{(2)})$$

$$a^{(3)} = g(w^{(2)} X a^{(2)}) = g(z^{(3)}) = \text{hw}(x)$$

✓ x_0 : est l'unité ou neurone biais elle est égale =1

$$a^{(2)} = g(w^{(1)} X a^{(1)}) = g(z^{(2)})$$

$$a^{(3)} = g(w^{(2)} X a^{(2)}) = g(z^{(3)}) = h(w(x))$$

$a_0^{(2)}=1$ =1 EST LE BIAIS

✓ Pour calculer $w^{(2)} X a^{(2)}$, on ajoute le biais :

$$a_0^{(2)}=1 \rightarrow a^{(2)} \in \mathbb{R}^4$$

Si nous implémentons ses équations on trouve la valeur $h(x)$.

Fonction du cout a mini

Puisque la dernière couche est simple, on utilise l'Entropie croisée.

L'Entropie croisée sert à mesurer la quantité d'erreur dans la prédiction par rapport à la vérité.

$(h_w(x))_k$ est la k ème sortie prédite par l'unité k
 Y_k : est la classe réelle pour l'exemple i

$$J(w) = -\frac{1}{m} \left[\sum_{i=1}^m \sum_{k=1}^K y_k^{(i)} \log \left((h_w(x^{(i)}))_k \right) + \left(1 - y_k^{(i)} \right) \log \left(1 - (h_w(x^{(i)}))_k \right) \right]$$

$$+ \frac{\lambda}{2m} \sum_{l=1}^{L-1} \sum_i^{s_l} \sum_j^{s_{l+1}} (w_{ji}^l)^2$$

Partie Estimation

La triple somme additionne simplement le carré de tous les w s dans tout le réseau.

Partie Régularisation

Pour minimiser cette fonction de cout on utilise

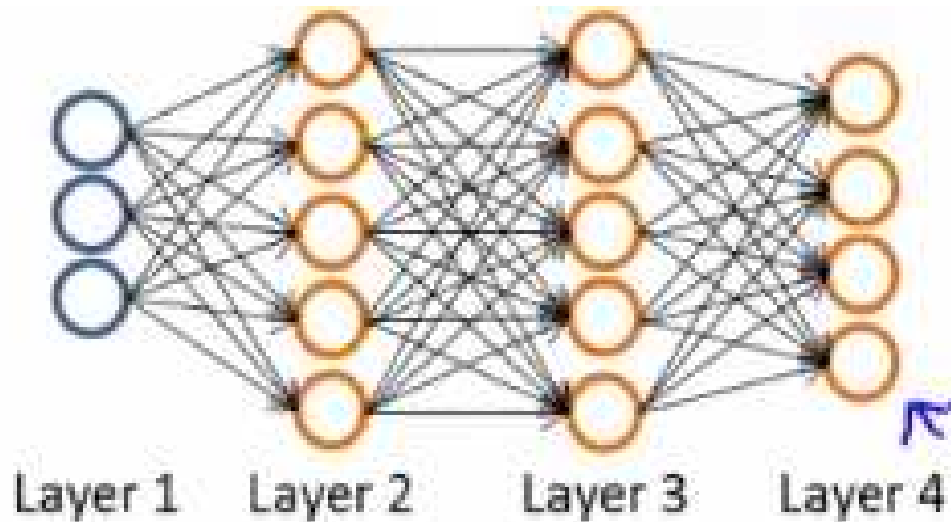
l'Algorithme de Backpropagation :

II- Backpropagation :

Dans cette deuxième passe d'apprentissage du réseau de neurone, on utilise l'algorithme Backpropagation suivant. Cet algorithme est utilisé pour estimer la fonction du coût à minimiser.

Pour dérouler cet algorithme, nous allons utiliser un réseau avec plus de couches et qui produit plus de classes.

Backpropagation:



- $\{(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_m, y_m)\}$ un ensemble de points
- On note L le nombre de couche du RN $L=4$;
- $S_1 = \text{nb Unité de la couche 1}$: $S_1=3$; $S_2=5$; $S_3=5$; $S_4=4$
- K nombre de classes ou nb Unités de la couche sortie
- Si Classification binaire $\rightarrow y=0,1$
- $k = \text{nombre unité (neurones) de couche de sortie} = 1$
- Si multi class Classification (K Classes) $\rightarrow S_1=K$

Algorithme Backpropagation :

Début :

$\{(x^{(1)}, y^{(1)}), (x^{(2)}, y^{(2)}), \dots, (x^{(m)}, y^{(m)})\}$ Les $x^{(i)}$ sont des vecteurs d'entrée et les $y^{(i)}$ sont des scalaires (réels ou complexes)

Initialiser : $\Delta_{ij}^{(l)} = 0$ (pour $i=1, \dots, n$ et $j=1, \dots, m$)

For $i=1$ to m / (Parcourir les exemples)

1- Définir $a^{(0)}$

2- Appliquer

3- Utilisant $y^{(i)}$

4- Calculer : δ^{l-1}

5- $\Delta_{ij}^{(l)} := \Delta_{ij}^{(l)} + a_j^{(l)} \delta_i^{(l)}$

$$D_{ij}^{(l)} := \frac{1}{m} \Delta_{ij}^{(l)} + \lambda w_{ij}^{(l)} \quad \text{If } j < 0;$$

$$D_{ij}^{(l)} := \frac{1}{m} \Delta_{ij}^{(l)} \quad \text{If } j = 0;$$

$$/ D_{ij}^{(l)} = \frac{\partial J(w)}{\partial w_{ij}^l}$$

Fin.

On multiplie ensuite par élément avec une fonction appelée g' , ou g' , qui est la dérivée de la fonction g .
D est utilisé comme un accumulateur pour additionner nos valeurs au fur et à mesure

$$a^{(1)} = x$$

$$z^{(2)} = w_1 a^{(1)}$$

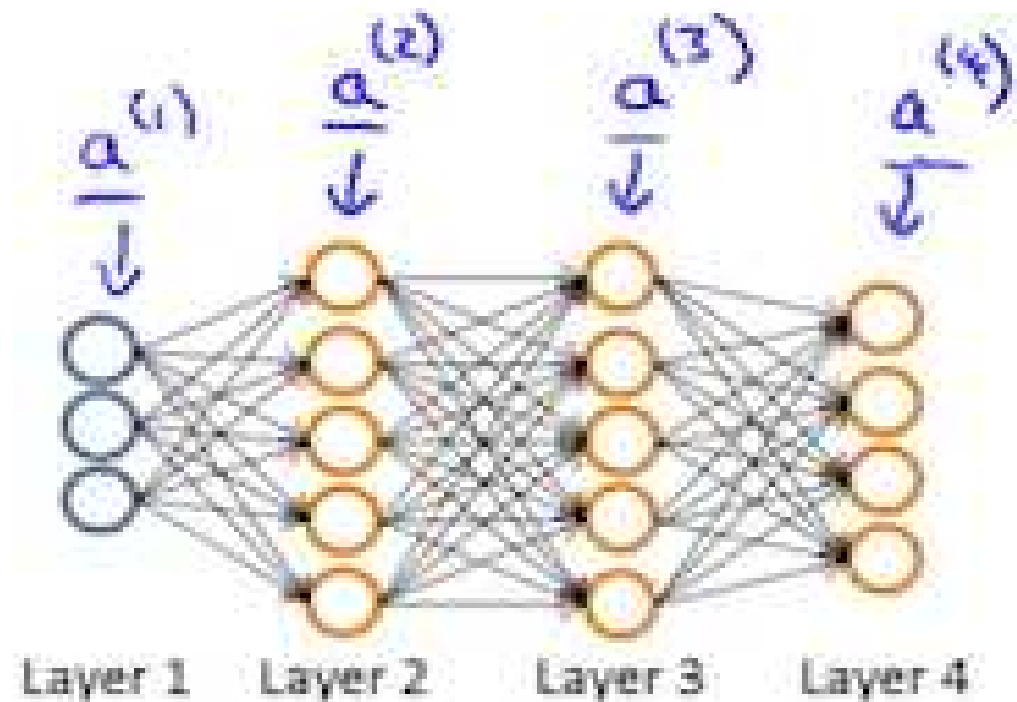
$$a^{(2)} = g(z^{(2)}) \quad \text{ajouter } a_0^{(2)} \text{ biais}$$

$$z^{(3)} = w_2 a^{(2)}$$

$$a^{(3)} = g(z^{(3)}) \quad \text{ajouter } a_0^{(3)} \text{ biais}$$

$$z^{(4)} = w_3 a^{(3)}$$

$$a^{(4)} = g(z^{(4)})$$



Réseau Neurone: Multi classe Classification :

- Pour classer les données en plusieurs classes, nous laissons notre fonction d'hypothèse retourner un vecteur de valeurs.
- Disons que nous voulions classer nos données dans l'une des quatre catégories, Nous utiliserons l'exemple suivant pour voir comment cette classification est faite.
- Cet algorithme prend en entrée une image et la classe en conséquence:



Piéton



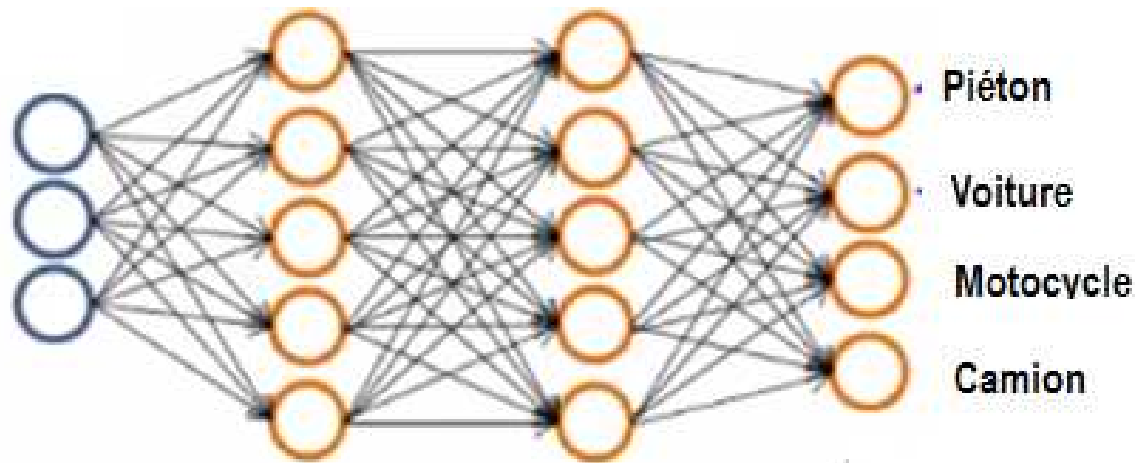
voiture



motocycle



camion



$$h_w(x) \in R^4$$

On veut : $h_w(x) \approx \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$; $h_w(x) \approx \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$; $h_w(x) \approx \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$; etc

Quand Piéton

Qd Voiture

Qd motorcycle

Base d'apprentissage : $(x^{(1)}, y^{(1)}) ; (x^{(2)}, y^{(2)}) ; \dots (x^{(m)}, y^{(m)})$

$$y^{(i)} \text{ est un de : } \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

- Chaque $y^{(i)}$ représente une image différente correspondante à une voiture, un piéton, un camion ou une motorcycle.
- Les couches internes nous fournissent chacune de nouvelles informations qui conduisent à notre fonction d'hypothèse finale:

$$\begin{bmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_0^{(1)} \\ a_1^{(1)} \\ a_2^{(1)} \\ \vdots \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} a_0^{(2)} \\ a_1^{(2)} \\ a_2^{(2)} \\ \vdots \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} a_0^{(3)} \\ a_1^{(3)} \\ a_2^{(3)} \\ \vdots \end{bmatrix} \rightarrow \dots \rightarrow \begin{bmatrix} h_w(x)_1 \\ h_w(x)_2 \\ h_w(x)_3 \\ h_w(x)_4 \end{bmatrix}$$

Résumé :

- Nous avons montré l'intérêt et la nécessité d'utiliser un autre classifieur que la régression logistique dans le cas où nous avons des limites non linéaires et n est grand
- Nous avons défini le lien entre neurone biologique et neurone artificiel
- Un réseau de neurones est une connexion entre plusieurs neurones
- Pour apprendre un réseau neurone il faut deux passes une passe Forward et une autre passe backward

Résumé :

- Dans la passe forward on calcule les « a » l'activation de chaque unité » de chaque couche
- Dans la passe backward on calcule les erreurs de chaque unité entre les couches
- Nous avons définis la multi classification pour un RN.