



UNIVERSITÉ DE SHERBROOKE

TP2

IFT 712 Technique d'apprentissage

Eliott THOMAS — 21 164 874
thoe2303@usherbrooke.ca

Lilian FAVRE GARCIA — 21 153 421
favl2301@usherbrooke.ca

Tsiory Razafindramisa — 21 145 627
raza3902@usherbrooke.ca

Travail présenté à
Martin Vallières

Université de Sherbrooke
Département d'informatique
Date de remise : 10 mars 2022

Table des matières

1	Introduction	1
2	Question 1	1
3	Question 2	1
4	Question 3	2
5	Question 4	3

1 Introduction

On s'intéresse dans ce second TP à des démonstrations ainsi qu'à la mise en place d'un programme informatique permettant une classification linéaire sur des données. Nous avons le choix entre trois algorithmes : un modèle génératif, le modèle du Perceptron codé par nous-même et enfin un modèle d'un Perceptron mais codé à l'aide de Sklearn.

2 Question 1

$$\begin{aligned}
 E(\vec{w}) &= \sum_{n=1}^N \left(t_n - \vec{w}^T \vec{\phi}(\vec{x}_n) \right)^2 + \lambda \vec{w}^T \vec{w} \\
 &= \sum_{n=1}^N \left(\vec{w}^T \vec{\phi}(\vec{x}_n) - t_n \right)^2 + \lambda \vec{w}^T \vec{w} \\
 \Leftrightarrow 0 &= \nabla_{\vec{w}} E_D(\vec{w}) \\
 \Leftrightarrow 0 &= \sum 2\phi(x_n) * (\phi^T(x_n)w - t_n^T) + 2\lambda w \\
 \Leftrightarrow 0 &= \sum \phi(x_n) * (\phi^T(x_n)w - t_n^T) + \lambda w \\
 \Leftrightarrow 0 &= \left(\sum \phi(x_n) \phi^T(x_n) \right) w - \left(\sum \phi(x_n) t_n^T \right) + (\lambda I)w \\
 \Leftrightarrow (\phi^T \phi + \lambda I) \vec{w} &= \sum \phi(x_n) t_n^T \\
 \Leftrightarrow (\phi^T \phi + \lambda I) \vec{w} &= \phi^T t \\
 \Leftrightarrow \vec{w} &= (\phi^T \phi + \lambda I)^{-1} \phi^T t
 \end{aligned}$$

3 Question 2

On sait que

$$\begin{aligned}
 (f \circ g)' &= (f' \circ g) * g' \\
 \frac{\partial \sigma(X)}{\partial x} &= \sigma(X) * (1 - \sigma(X))
 \end{aligned}$$

Ainsi,

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial \sigma(w^T \phi)}{\partial w} &= \sigma(w^T \phi) * (1 - \sigma(w^T \phi)) * \frac{\partial (w^T \phi)}{\partial w} \\
 &= \sigma(w^T \phi) * (1 - \sigma(w^T \phi)) * \phi
 \end{aligned}$$

On note également pour simplifier la lecture

$$\sigma(w^T \phi(x_n)) = y_n$$

On part donc de la formule de l'entropie croisée

$$\sum_{n=1}^N t_n * \ln(y_n) + (1 - t_n) * \ln(1 - y_n)$$

Que l'on dérive

$$\begin{aligned} \nabla_{\vec{w}} E_D(\vec{w}) &= - \sum_{n=1}^N t_n (1 - y_n) * \phi(x_n) + (1 - t_n) * (-y_n) * \phi(x_n) \\ \nabla_{\vec{w}} E_D(\vec{w}) &= - \sum_{n=1}^N (t_n - t_n * y_n + t_n * y_n - y_n) * \phi(x_n) \\ \nabla_{\vec{w}} E_D(\vec{w}) &= - \sum_{n=1}^N (t_n - y_n) * \phi(x_n) \\ \nabla_{\vec{w}} E_D(\vec{w}) &= \sum_{n=1}^N (y_n - t_n) * \phi(x_n) \end{aligned}$$

4 Question 3

On a $\mathcal{L} = -p_1 \cdot \log_2(p_1) - p_2 \cdot \log_2(p_2) - p_3 \cdot \log_2(p_3) - \lambda \cdot (p_1 + p_2 + p_3 - 1) - \mu \cdot (p_1 - 2 \cdot p_2)$

On veut dériver par rapport à p_1, p_2, p_3 . Et mettre les gradients à 0.

- (1) $\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial p_1} = -\log_2(p_1) - \log_2(e) - \lambda - \mu = 0$
- (2) $\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial p_2} = -\log_2(p_2) - \log_2(e) - \lambda + 2 \cdot \mu = 0$
- (3) $\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial p_3} = -\log_2(p_3) - \log_2(e) - \lambda = 0$

Par ailleurs on a les contraintes suivantes :

- (4) $p_1 + p_2 + p_3 = 1$
- (5) $p_1 = 2 * p_2$

On commence par (1) - (2) :

$$\begin{aligned} & -\log_2(2 \cdot p_2) - \log_2(e) - \lambda - \mu + \log_2(p_2) + \log_2(e) + \lambda - 2 \cdot \mu = 0 \\ \Leftrightarrow & -\log_2(2) - \log_2(p_2) - 3 \cdot \mu + \log_2(p_2) = 0 \\ \Leftrightarrow & -1 - 3 \cdot \mu = 0 \\ \Leftrightarrow & \mu = -\frac{1}{3} \end{aligned}$$

En utilisant (4) et (5) on obtient (6) : $p_3 = 1 - 3 \cdot p_2$

On rentre (6) dans (3) pour obtenir (3').

Puis on fait (2) - (3') :

$$-\log_2(p_2) - \log_2(e) - \lambda + 2 \cdot \mu + \log_2(1 - 3p_2) + \log_2(e) + \lambda = 0$$

$$\Leftrightarrow -\log_2(p_2) + 2 \cdot \left(-\frac{1}{3}\right) + \log_2(1 - 3p_2) = 0$$

$$\Leftrightarrow \frac{2}{3} = \log_2\left(\frac{1-3p_2}{p_2}\right)$$

$$\Leftrightarrow 2^{\frac{2}{3}} = \frac{1-3p_2}{p_2}$$

$$\Leftrightarrow 2^{\frac{2}{3}} \cdot p_2 = 1 - 3p_2$$

$$\Leftrightarrow 2^{\frac{2}{3}} \cdot p_2 + 3 \cdot p_2 = 1$$

$$\Leftrightarrow p_2(2^{\frac{2}{3}} + 3) = 1$$

$$\Leftrightarrow p_2 = \frac{1}{2^{\frac{2}{3}} + 3}$$

En utilisant (5) : $p_1 = 2 * p_2 = \frac{2}{2^{\frac{2}{3}} + 3}$

En utilisant (6) : $p_3 = 1 - 3 \cdot p_2 = 1 - 3 \cdot \frac{1}{2^{\frac{2}{3}} + 3} = \frac{3 + 2^{\frac{2}{3}} - 3}{2^{\frac{2}{3}} + 3} = \frac{2^{\frac{2}{3}}}{2^{\frac{2}{3}} + 3}$

Finalement on a bien :

$$p_1 = \frac{2}{2^{\frac{2}{3}} + 3}$$

$$p_2 = \frac{1}{2^{\frac{2}{3}} + 3}$$

$$p_3 = \frac{2^{\frac{2}{3}}}{2^{\frac{2}{3}} + 3}$$

5 Question 4

Voir code remis. Le lien Github est ici