# Apprentissage Automatique (5/10): Apprentissage non supervisé

S. Herbin, B. Le Saux, A. Chan Hon Tong

bls@ieee.org

28 janvier 2020

### Introduction



ONERA

### Apprentissage non-supervisé : pourquoi ?

#### Problèmes de l'analyse de données:

#### Données de grande dimension:

- ► Ex : image = qq MPixels
- ▶ Info redondante, non-pertinente
- ► Fléau de la dimension : espace vide (exemple : 50 dimensions, 20 niveaux par dimensions ⇒ 20<sup>50</sup> cellules...)

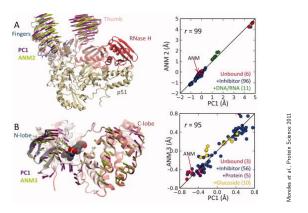
#### Grand volume de données:

- ► Ex: 1 minute de données produites par le collisionneur de particules du CERN = 100 POctets...
- ► Temps de traitement extrêmement longs



# Apprentissage non-supervisé : pourquoi ?

#### Exemple : visualiser et analyser la structure de protéines



# Apprentissage non-supervisé : objectif

#### Définition:

Trouver des structures sous-jacentes à partir de données non étiquetées

#### Motivations:

- La plupart des données ne sont pas étiquetées !
- Réduire la dimension des données (en enlevant l'information non pertinente, pour réduire les temps de calcul)
- Catégoriser, classifier (mais sans guide!)
- Avoir un modèle simple des données, humainement compréhensible



### Apprentissage non-supervisé : plan

#### Réduction de dimensionalité

Analyse en Composantes Principales Analyse Discriminante Linéaire (travail personnel) Pour aller plus loin: t-SNE

#### Catégorisation

K-means

Approches spectrales, DBSCAN

Pour aller plus loin : apprentissage de dictionnaire

#### Conclusion



#### Réduction de dimensionalité



Dessinez un poisson...



ONERA





#### Dessinez un poisson...

Les poissons vivent en 3D...



- Les poissons vivent en 3D...
- Comment les représenter sur une feuille 2D ?

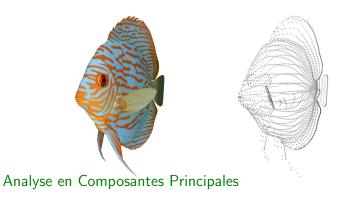


- Les poissons vivent en 3D...
- Comment les représenter sur une feuille 2D ?
- En choisissant le meilleur point de vue



- Les poissons vivent en 3D...
- Comment les représenter sur une feuille 2D ?
- En choisissant le meilleur point de vue
- ► Encore mieux : en perspective (Giotto, 1420)





L'ACP (ou PCA - Principal Component Analysis) est une méthode de projection qui permet de représenter au mieux les données d'origine en réduisant le nombre de dimensions.

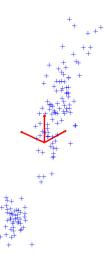


### Algèbre Linéaire (Rappel)

Espace vectoriel E: structure permettant des combinaisons linéaires de vecteurs

$$\mathbf{x_k} = (x_k^1, \dots, x_k^n)$$

▶ Base B : famille de vecteurs libre et génératrice



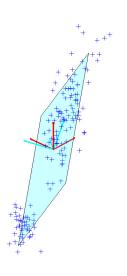


### Algèbre Linéaire (Rappel)

 Espace vectoriel E: structure permettant des combinaisons linéaires de vecteurs

$$\mathbf{x_k} = (x_k^1, \dots, x_k^n)$$

- ▶ Base B : famille de vecteurs libre et génératrice
- ► Changement de base : endomorphisme  $E \rightarrow E$ ,  $B \mapsto B'$ .
- Projection : Application linéaire de E → F. ss-EV de E.



#### Objectif géométrique de l'ACP

L'ACP est la recherche du sous-espace de projection qui permet la représentation la plus fidèle des variables dans un sous-espace de dimension réduite.



#### Statistiques (Rappel)

Soient X, Y 2 Variables Aléatoires

- ▶ Moyenne  $\bar{x} = \frac{1}{N} \sum x$
- ▶ Variance  $\sigma_X^2 = \frac{1}{N-1} \sum (x \bar{x})^2$  : mesure de la dispersion
- ► Covariance  $\sigma_{X,Y} = \frac{1}{N-1} \sum (x \bar{x})(y \bar{y})$ : mesure prop. à la corrélation

Soit  $\mathbf{X} = (X^1, \dots, X^n)$  un vecteur aléatoire :

Matrice de Variance-Covariance

$$Var(\mathbf{X}) = \begin{pmatrix} \sigma_{X^1}^2 & \sigma_{X^1X^2} & \cdots & \sigma_{X^1X_n} \\ \sigma_{X^1X^2} & \sigma_{X^2}^2 & \cdots & \sigma_{X^2X^n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \sigma_{X^1X^n} & \sigma_{X^2X^n} & \cdots & \sigma_{X^n}^2 \end{pmatrix}$$

#### Objectif statistique de l'ACP

$$\begin{pmatrix} \sigma_{X^1}^2 & \sigma_{X^1X^2} & \cdots & \sigma_{X^1X^n} \\ \sigma_{X^1X^2} & \sigma_{X^2}^2 & \cdots & \sigma_{X^2X^n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \sigma_{X^1X^n} & \sigma_{X^2X^n} & \cdots & \sigma_{X^n}^2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \sigma_{X^1}^2 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \sigma_{X^2}^2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \sigma_{X^n}^2 \end{pmatrix}$$

#### L'ACP cherche à :

- ▶ Maximiser la dispersion sur les 1ères dimensions de la nouvelle base :  $\sigma_{X^i} \gg 0$  et  $\sigma_{X^i} > \sigma_{X^j} \ \forall i > j$
- ▶ Décorréler chaque dimension :  $\sigma_{X^iX^j} \rightarrow 0$



# Analyse en Composantes Principales : Algorithme

#### Algorithme

Échantillon  $\{\mathbf{x_k}=(x_k^1,\ldots,x_k^n)_{1\leq k\leq p}\}$ , réalisations d'un vecteur aléatoire  $\mathbf{X}=(X^1,\ldots,X^n)$ . M matrice  $n\times p$  des vecteurs en lignes.

- 1. Centrer l'échantillon  $\forall i X^i \mapsto X^i \bar{X}^i$ , tq :  $B = M \bar{M}$
- 2. Construire la matrice de variance-covariance  $Var(\mathbf{X}) = \frac{1}{p-1}B^TB$
- 3. Diagonaliser la matrice de variance-covariance 1:

$$Var(\mathbf{X}) = P\Delta P^T$$

- 4. Trier les valeurs propres par ordre décroissant (et les vecteurs propres de *P*)
- $\Rightarrow$  On obtient la matrice de passage P et les valeurs propres  $\Delta_i$

<sup>1</sup>Symétrique donc diagonalisable par ich. de Weierstass...

# Analyse en Composantes Principales : Propriétés

#### Propriétés

▶ Matrice de passage  $P = (\mathbf{u^1}, \dots, \mathbf{u^n})$  composée des vecteurs de la nouvelle base (même dimension) :

$$T = PM$$

Matrice de projection dans la base d'un sous-espace vectoriel optimal pour la représentation  $P_{1 \to l} = \left(\mathbf{u^1}, \dots, \mathbf{u^n}\right)$  pour l < n:

$$T = P_{1\rightarrow I}M$$





### Analyse en Composantes Principales : Propriétés

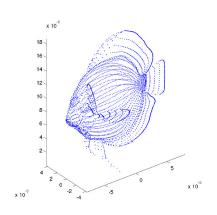
#### Propriétés

- ▶ Vecteurs propres  $P = (\mathbf{u^1}, \dots, \mathbf{u^n})$  associés aux valeurs propres  $\Delta_i \propto \sigma_{\mathbf{x}^i}^2$  triées par ordre décroissant.
- ightharpoonup Variance  $\propto$  information statistique portée par la dimension. Lien avec la théorie du signal :
  - les composantes principales avec une large dynamique représentent le signal,
  - celles avec une faible variance constituent le bruit.



#### Revenons à nos poissons

Points  $\in \mathbb{R}^3$  répartis sur la surface du Discus Alenquer



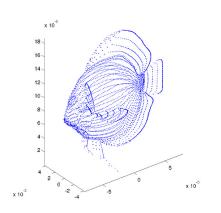
Variances:

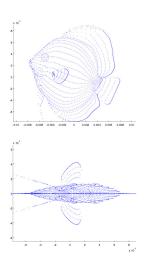
$$\Delta \propto \left( egin{array}{ccc} 0.17 & 0 & 0 \ 0 & 0.15 & 0 \ 0 & 0 & 0.01 \end{array} 
ight)$$

Base des vecteurs propres:

#### Revenons à nos poissons

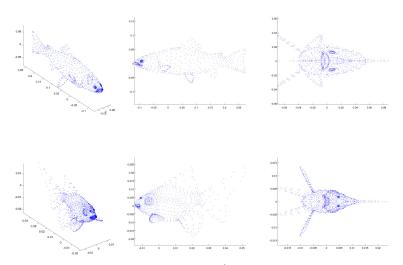
Projections sur les 2 premières (ou dernières) composantes





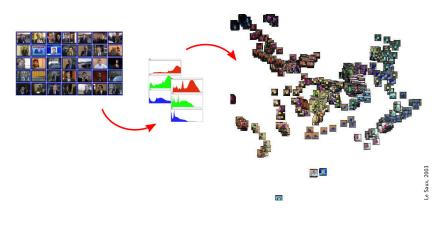
Plus de poissons...

3D vs. 1ères CP (= représentation canonique) vs. dernières CP



#### Plus complexe : analyse de vidéos

Images vidéos caractérisées par des histogrammes de couleurs et visualisées selon les 2 premières composantes issues de l'ACP



### Analyse en Composantes Principales : Résumé

#### Points clés de l'ACP

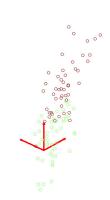
- Représenter des données de grande dimension
- Réduire la dimension
- Décorréler les variables
- Basé sur la diagonalisation de la matrice de variance-covariance des données (vecteurs)

#### **Utilisations**

- Pré-traitement pour l'analyse de données (cf. cours 1, 2, 3)
- Visualisation



- L'ACP optimise la variance globale d'un ensemble de données  $X = \{\mathbf{x_k} \in \mathbb{R}^n\}_{1 \le k \le p}$
- ▶ Peut-on faire mieux quand les données appartiennent à des sous-groupes connus?
- Données étiquetées (ou labellisées - une couleur par groupe)







- Données étiquetées (ou labellisées)
- Ensemble de couples de données avec leur groupe respectif noté  $(X, Y) = \{(\mathbf{x_k}, y_k), \mathbf{x_k} \in \mathbb{R}^n, y_k \in \{1, ..., C\}\}_{1 \le k \le p}$

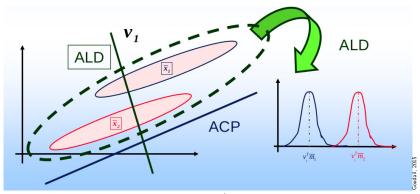
#### **Objectifs**

- ► En classification on vise la **séparabilité** des données
- Mettre en évidence les différences entre classes.



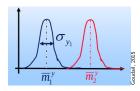
#### Cas à 2 classes

- ► Recherche du vecteur unitaire **u** de la droite ALD tel que les 2 groupes sont séparés au mieux après projection
- ▶ Après projection en 1D,  $\mathbf{x}'_{\mathbf{k}} = \mathbf{u}^T \mathbf{x}_{\mathbf{k}}$



#### Cas à 2 classes

- ▶ Après projection en 1D,  $\mathbf{x}'_{\mathbf{k}} = \mathbf{u}^T \mathbf{x}_{\mathbf{k}}$
- La séparabilité des données est quantifiée par le critère de Fisher :  $f(\mathbf{u}) = \frac{(m_1' m_2')^2}{\sigma_1^2 + \sigma_2^2}$

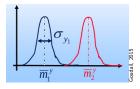


▶ Recherche de **u** tel que  $f(\mathbf{u})$  est maximisée.



#### Cas à 2 classes

► Critère de Fisher :  $f(\mathbf{u}) = \frac{(m_1' - m_2')^2}{\sigma_1^2 + \sigma_2^2}$ 

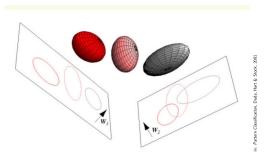


- Matrice de covariance inter-classe  $\Gamma_B$  à maximiser:  $(m'_1 m'_2)^2 = \mathbf{u}^T \Gamma_B \mathbf{u}$
- Matrices de covariance intra-classe  $\Gamma_c$ , c=1,2 à minimiser:  $\Gamma_c = \frac{1}{N} (\mathbf{x} \mathbf{m_c}) (\mathbf{x} \mathbf{m_c})^T$



#### Cas multiclasse

- Projection dans un sous-espace  $\mathbf{x_k}' = V\mathbf{x_k}$
- Soient:
  - $\triangleright$  p<sup>i</sup> le nombre d'exemples de la classe i,
  - $ar{x}^i = rac{1}{p^i} \sum_{\mathbf{x} \in classei} \mathbf{x}^i_k$  la moyenne de la classe i,
  - et  $\bar{x} = \frac{1}{p} \sum_{\mathbf{x_k}} \mathbf{x}_k^i$  la moyenne globale.



#### Cas multiclasse

- Fonction objective à minimiser de l'Analyse Discriminante Multiple:  $j(V) = \frac{det(V^t S_B V)}{det(V^t S_W V)}$
- Avec la matrice de variance intra-classe :  $S_W = \sum_{i=1}^{c} \sum_{\mathbf{x} \in classei} (\mathbf{x_k} \bar{x}^i) (\mathbf{x_k} \bar{x}^i)^t$
- ► Et la matrice de variance inter-classes :  $S_B = \sum_{i=1}^{c} n^i (\bar{x}^i - \bar{x}) (\bar{x}^i - \bar{x})^t$



#### Algorithme

- 1. Calcul des moyennes de classe  $\bar{x}^i$  (dimension n)
- 2. Calcul des matrices de variance intra-classe  $S_W$  et inter-classes  $S_B$
- 3. Calcul des vecteurs propres  $\mathbf{v_1}, \dots, \mathbf{v_n}$  et valeurs propres  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  pour les matrices de variance
- 4. Tri des vecteurs propres par ordre décroissant des valeurs propres
- 5. Sélection des f vecteurs propres associés aux plus grandes  $\lambda_k$   $\rightarrow$  matrice de passage V (dimension d\*f) où chaque colonne est un vecteur propre  $v_k$ .
- 6. Projection dans le sous-espace :  $\mathbf{x_k}' = V\mathbf{x_k}$



#### **Propriétés**

- ▶ Matrice de passage  $V_n = (\mathbf{v}^1, \dots, \mathbf{v}^n)$  composée des vecteurs de la nouvelle base (même dimension) : T = PM
- Matrice de projection dans la base d'un sous-espace vectoriel optimal pour la classification  $V_{1\rightarrow f}=(\mathbf{v^1},\ldots,\mathbf{v^f})$  pour  $f\leq n$  $T = P_1 \cup M$
- L'Analyse Discrminante Linéaire est une ACP sur les vecteurs moyens de chaque classe, normalisée par la variance intra-classe



### Analyse Discriminante Linéaire : Résumé

#### Points clés de l'ADL

- Représenter des données labelisées de grande dimension
- Optimiser la séparabilité des données projetées
- Basé sur la variance intra-classe (à minimiser) et de la variance inter-classes (à maximiser)

#### Utilisations

- Pré-traitement pour l'analyse de données (cf. cours 1, 2, 3)
- Classification sommaire
- Visualisation



#### Définition

- t-SNE = t-distributed stochastic neighbor embedding
- Approche non-linéaire de réduction de dimension, proposée par [Van Der Maaten & Hinton, 2008]

### Objectifs

► Trouver un mapping en faible dimension qui réflète au mieux les **similarités** entre les observations dans l'espace de départ.



### Algorithme (1/2)

Soient N observations  $(x_1, ..., x_N)$  en grande dimension.

1. Calcul des probabilités de similarité des observations:

$$p_{j|i} = \frac{e \times p(-||x_i - x_j||^2 / 2\sigma_i^2)}{\sum_{k \neq i} e \times p(-||x_i - x_k||^2 / 2\sigma_i^2)}$$
 et  $p_{ij} = \frac{p_{j|i} + p_{i|j}}{2N}$ 

2. ...

### Objectifs

t-SNE cherche à apprendre une représentation d-dimensionnelle  $\mathbf{y}_1,\ldots,\mathbf{y}_N$  (avec  $\mathbf{y}_i\in\mathbb{R}^d$ ) qui réflète au mieux les similarités  $p_{ij}$ .



### Algorithme (2/2)

Soient N observations  $(x_1, ..., x_N)$  en grande dimension.

1. Calcul des probabilités de **similarité** des observations:

$$p_{j|i} = \frac{exp(-||x_i - x_j||^2/2\sigma_i^2)}{\sum_{k \neq i} exp(-||x_i - x_k||^2/2\sigma_i^2)}$$
 et  $p_{ij} = \frac{p_{j|i} + p_{i|j}}{2N}$ 

2. Définition des probabilités de **similarité** des représentations cibles selon une distribution de Student :  $q_{ij} = \frac{(1+||y_i-y_j||^2)^{-1}}{\sum_{k,m,k\neq m}(1+||y_k-y_m||^2)^{-1}}$ 

$$q_{ij} = \frac{(1+||y_i-y_j||^2)^{-1}}{\sum_{k,m,k\neq m} (1+||y_k-y_m||^2)^{-1}}$$

- 3. Minimisation de la divergence de Kullback-Leibler de Q par rapport à P :  $KL(P||Q) = \sum_{i \neq i} p_{ij} \log \frac{p_{ij}}{q_{ii}}$
- Distrib. de Student force les individus dissimilaires à être éloignés
- KL(P||Q) facilement dérivable, donc optimisation par descente de gradient







### t-SNE: Résumé

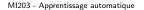
#### Points clés de t-SNE

- Approche non-linéaire de réduction de données
- Optimiser la distrib. des similarités entre observations et projections
- Dans l'espace de proj., la distrib. de Student éloigne les individus dissimilaires
- Optimisation par descente de gradient (cf. cours réseaux de neurones 5, 6)

### Utilisations / liens

- Pré-traitement pour l'analyse de données (cf. cours 1, 2, 3)
- Visualisation
- Autre approche pour apprendre un espace de représentation : les auto-encodeurs (cf. cours 6)





ONERA

#### Définition

- Trouver des catégories d'objets proches ou similaires
- Synonymes : partitionnement, clustering...
- ▶ ... classification non-supervisée : des données  $\{x_i|i\in\{1..N\}\}$  dans  $\mathbb{R}^n$  mais pas de labels

### **Objectifs**

- ▶ Trouver les groupes de données *proches* dans  $\mathbb{R}^n$  (notion de distance)
- Mettre en évidence des catégories ("Qui se ressemble s'assemble")



### Catégorisation : K-means

#### K-means

- ▶ Soit *K* le nombre de groupe cherchés.
- ▶ Un groupe (d'indice  $j \in \{1 \cdots K\}$ ) = un ensemble de points.
- ▶ Soit  $u_{ji} \in \{0,1\}$  l'appartenance de chaque  $x_i$  au groupe j
- ▶ Soient  $B = \{\beta_j | j \in \{1 \cdots K\}\}$  les prototypes qui caractérisent ces groupes.

#### L'algorithme K-means minimise :

$$J_{B,U}(X) = \sum_{j=1}^{K} \sum_{i=1}^{N} (u_{ji})^m d^2(x_i, \beta_j)$$



### Catégorisation : K-means

### Algorithme

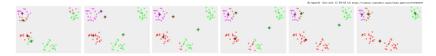
Initialiser les  $\beta_i$ , puis itérer :

- 1. Assigner chaque donnée  $x_i$  au plus proche  $\beta_i$
- 2. Recalculer les prototypes selon:  $\beta_j = \frac{\sum_{i=1}^N u_{ji}*x_i}{\sum_{i=1}^N u_{ji}}$  (moyenne des observations du groupe)

## Catégorisation : K-means

#### Propriétés

- L'algorithme fait diminuer la fonction de coût  $J_{B,U}(X)$  à chaque itération.
- ▶ If y a un nombre fini de K partitions possible, donc l'algorithme converge.
- ► Mais la solution peut ne pas être optimale (minimum local) !



- ► importance de l'initialisation
- ▶ Par exemple: choisir  $\beta_j$  parmi les observations  $x_i$ ...

### Variante statistique :

- ▶ Paramètres d'un *Modèle de Mélange de Gaussiennes (GMM)* estimé par l'algorithme Expectation-Maximisation
- ▶ xi réalisation d'un V.A. modélisée par un Mélange de Gaussiennes :  $p(x_i) = \sum_{i=1}^{K} p(x_i|k)P(k)$
- $\rightarrow d(x_i, \mu_k) \longrightarrow p(x_i|k) \propto \exp(-||x_i \mu_k||^2/2\sigma_k^2)$  (Gaussienne simplifiée)
- ▶ Paramètres à estimer :  $\forall k : P(k), \mu_k, \sigma_k$

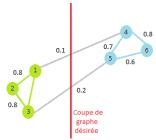


#### Variantes et trucs :

- lacktriangle Fuzzy C-means : appartenance  $u_i^j \in [0,1]$
- Formes variées : distance de Mahalanobis (FCM) / Matrice de covariance complète (GMM)
- ▶ Données aberrantes :  $si \forall k \ d(x_i, \mu_k), x_i \mapsto \text{categorie bruit}$
- Critères pour estimer le nombre de catégorie :
- Initialisation des  $\mu_k$ : uniformément dispersés parmi les données



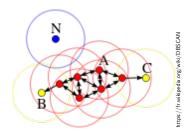
- Matrice de similarité,
- Réduction de dimension. (1ers vecteurs propres)
- K-means



⇒ objets complexes, non vectoriels

https://fr.wikipedia.org/wiki/Partitionnement\_spectral

## Catégorisation : catalogue de méthodes alternatives



#### **DBSCAN:**

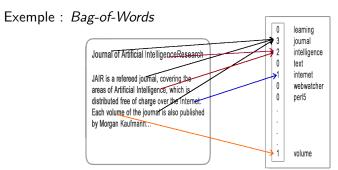
- ightharpoonup Partionnement des données en catégories de  $\mathit{MinPts}$  points se trouvant dans un rayon  $\epsilon$
- Parcours de proche en proche de tous les points pour ajouter des points à la catégorie courante
- ⇒ estime automatiquement le nombre catégories,
- ⇒ gère les données aberrantes



### Catégorisation : pour aller plus loin

### Apprentissage de dictionnaire:

- Estime un dictionnaire (=ensemble d'éléments de base) qui représente un ensemble de données
- Encode chaque donnée en fonction du dictionnaire (sparse encoding)







52

## Catégorisation : pour aller plus loin

#### Apprentissage de dictionnaire:

- Estime un dictionnaire (=ensemble d'éléments de base) qui représente un ensemble de données
- Encode chaque donnée en fonction du dictionnaire (sparse encoding)
- ▶ Notion-clé : parcimonie (sparsity); une donnée est représentée par seulement quelques éléments du dictionnaire

Exemple: Bag-of-Words pour les images









## Catégorisation : Résumé

### Points clés du clustering

- Regrouper des données non-labelisées en catégories
- Notion de distance ou de similarité entre échantillons
- Comme l'ADL, idée de variance intra-classe (à minimiser) et de variance inter-classes (à maximiser)

#### **Utilisations**

- Pré-traitement pour l'analyse de données (cf. cours 1, 2, 3): Bag-of-words, superpixels, etc.
- Classification non-supervisée
- Visualisation



### Conclusion



ONERA

## Cours n°5: Apprentissage non supervisé

#### Notions phares du jour

- ACP, t-SNE
- Catégorisation, classification non-supervisée
- Préparation des données (pre-processing)

### Concepts généraux

- Grande dimension / Big data (curse of dimensionality)
- Caractéristiques, espace de représentation (projection et mapping, linéaire et non-linéaire)
- Similarité intra-classe, variance inter-classes

