

## 1 Régression logistique

Nous considérons ici un problème de classification binaire en dimension  $p$  : nous disposons d'un jeu d'apprentissage  $\mathcal{D} = \{(\vec{x}^i, y^i)\}_{i=1, \dots, n}$  composé de  $n$  individus étiquetés  $(\vec{x}^i, y^i) \in \mathbb{R}^{p+1} \times \{0, 1\}$ .

Nous considérons ici  $\vec{x} \in \mathbb{R}^{p+1}$ , après avoir ajouté un 1 à gauche d'un vecteur  $p$ -dimensionnel, afin de simplifier les notations vectorielles et matricielles comme dans la section 7.6.2 du poly :  $\beta_0 + \sum_{j=1}^p \beta_j x_j$  peut alors être noté  $\langle \vec{\beta}, \vec{x} \rangle$ .

On appelle **fonction logistique** (à ne pas confondre avec la *fonction de coût logistique* de la section 7.4.2 du poly) la fonction

$$\sigma : \mathbb{R} \rightarrow [0, 1]$$

$$u \mapsto \frac{1}{1 + e^{-u}}.$$

Son graphe est représenté sur la figure 1. Cette fonction est dérivable et sa dérivée vérifie :

$$\sigma'(u) = \sigma(u)(1 - \sigma(u)) \text{ en tout point } u \in \mathbb{R}. \quad (1)$$

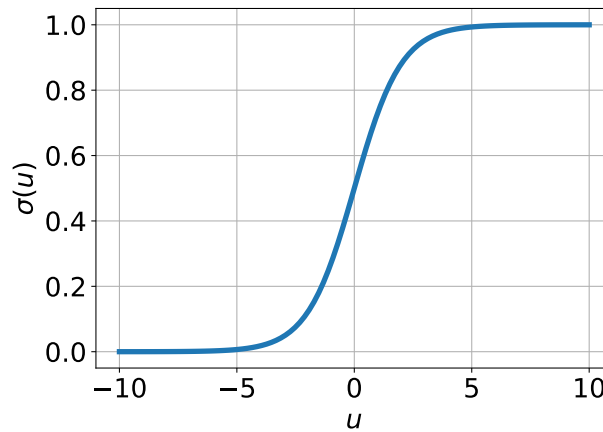


FIGURE 1 – Graphe de la fonction logistique

### 1.1 Minimisation du risque empirique

1. Pourquoi un modèle paramétrique linéaire, c'est-à-dire de la forme  $f : \vec{x} \mapsto \langle \vec{\beta}, \vec{x} \rangle$ , n'est-il pas approprié pour un problème de classification binaire ?

On pourrait utiliser un modèle linéaire comme *fonction de décision* :  $f(\vec{x}) \geq 0$  conduit à prédire une étiquette positive, et  $f(\vec{x}) < 0$  conduit à prédire une étiquette négative.

Dans le cas de la **régression logistique**, on préfère utiliser comme fonction de décision la composition d'une fonction linéaire et de la fonction logistique :

$$f(\vec{x}) = \sigma(\langle \vec{\beta}, \vec{x} \rangle). \quad (2)$$

2. Comment peut-on alors interpréter  $f(\vec{x})$ ? Prêtez attention à l'espace d'arrivée de  $\sigma$ .
3. Utiliser cet espace des hypothèses et l'entropie croisée (définie à la section 7.4.2 du poly) comme fonction de coût pour poser l'apprentissage d'un classifieur binaire sous la forme de la minimisation d'un risque empirique.
4. Montrer ou admettre que le risque empirique est convexe. Admet-il un minimum global?
5. Comment minimiser le risque empirique? On pourra montrer ou admettre que le gradient du risque empirique en  $\vec{\beta}$  vaut

$$\nabla_{\vec{\beta}} R_n(\vec{\beta}) = -\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \left( y^i - \frac{1}{1 + e^{-\langle \vec{\beta}, \vec{x}^i \rangle}} \right) \vec{x}^i.$$

Astuce : poser  $\sigma_i = \sigma(\langle \vec{\beta}, \vec{x}^i \rangle)$  et commencer par exprimer  $\nabla_{\vec{\beta}} \sigma_i$  en fonction de  $\vec{x}^i$  et  $\sigma_i$ .

## 1.2 Formulation probabiliste

Nous considérons maintenant que notre jeu d'apprentissage est la réalisation de l'échantillon aléatoire  $((X_1, Y_1), (X_2, Y_2), \dots, (X_n, Y_n))$ , constitué de  $n$  copies i.i.d. de  $(X, Y)$ . Ici  $X$  est un vecteur aléatoire à valeurs dans  $\mathbb{R}^{p+1}$  et  $Y$  une variable aléatoire discrète à valeurs dans  $\{0, 1\}$ .  $\vec{\beta} \in \mathbb{R}^{p+1}$  est maintenant un paramètre à estimer.

**Vraisemblance** Nous avons défini (section 3.5 du poly) la vraisemblance dans le cadre de l'estimation ponctuelle. Ici, nous allons nous intéresser, comme dans le contexte des régressions paramétriques (sections 7.5.3 et 7.5.4), à l'estimation du vecteur  $\vec{\beta} \in \mathbb{R}^{p+1}$ , à partir d'un échantillon d'un vecteur aléatoire  $Z$  dont certaines composantes, notées  $U$ , sont à densité et les autres, notées  $V$ , sont discrètes. Pour calculer la vraisemblance d'un échantillon de  $Z$  paramétré par  $\vec{\beta}$ , il faut pouvoir exprimer la loi de  $Z$  sous la forme  $\mathbb{P}_Z = f_{\vec{\beta}} \mu$ , avec  $\mu$  une mesure et  $f_{\vec{\beta}}$   $\mu$ -mesurable. On y arrive en exprimant  $\mathbb{P}_{Z; \vec{\beta}} = \mathbb{P}_{V|U} \mathbb{P}_U$  et en exprimant  $\mathbb{P}_{V|U}$  grâce à la fonction de masse de  $V|U$  et  $\mathbb{P}_U$  grâce à la densité de  $U$ .

1. Posons  $g_X$  la densité de  $X$ . Écrire la log-vraisemblance du jeu d'apprentissage  $\mathcal{D}$  en fonction de  $\mathbb{P}(Y = 1 | X = \vec{x}^i)$ .
2. Dans cette log-vraisemblance, remplacer  $\mathbb{P}(Y = 1 | X = \vec{x}^i)$  par sa valeur telle que modélisée dans la section 1.1. Qu'en conclure sur l'estimateur par maximum de vraisemblance?

## 1.3 Régularisation

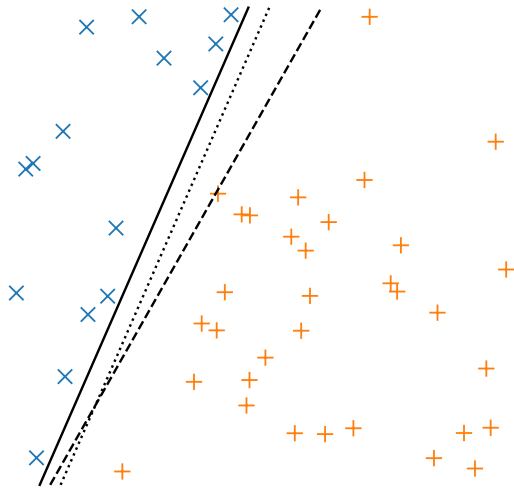
1. Écrire la version régularisée  $\ell_2$  de la minimisation du risque empirique proposée plus haut. Quel est l'effet de ce régulariseur sur le modèle appris?
2. Même question pour la régularisation  $\ell_1$ .

## 2 [BONUS] Machine à vecteurs de support

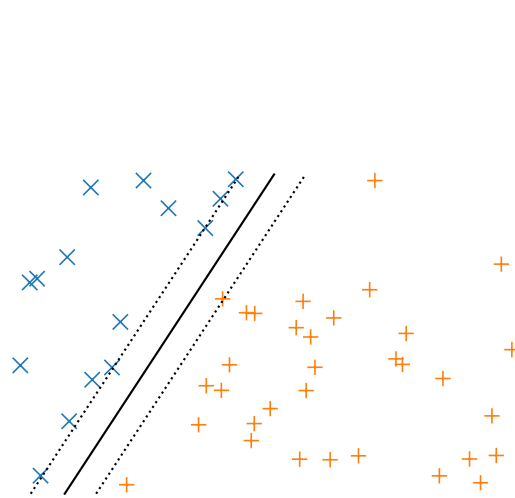
Nous considérons ici toujours un problème de classification binaire en dimension  $p$ , mais allons utiliser  $\{-1, 1\}$  pour les étiquettes. Nous disposons d'un jeu d'apprentissage  $\mathcal{D} = \{(\vec{x}^i, y^i)\}_{i=1, \dots, n}$  composé de  $n$  individus étiquetés  $(\vec{x}^i, y^i) \in \mathbb{R}^p \times \{-1, 1\}$ .

### 2.1 SVM à marge rigide

Nous supposons ici que les données sont linéairement séparables : il existe un hyperplan de  $\mathbb{R}^p$  tel que tous les individus de la classe positive (étiquetés  $+1$ ) soient d'un côté de cet hyperplan et tous les individus de la classe négative (étiquetés  $-1$ ) de l'autre. Un tel exemple est illustré sur la figure 2a.



(A) Données linéairement séparables ( $p = 2$ ) et 3 exemples d'hyperplan séparateur.



(B) Les droites en pointillés représentent les hyperplans parallèles à l'hyperplan séparateur, d'équations  $\langle \vec{w}, \vec{x} \rangle + b = \pm 1$ .

1. Si nous posons  $\vec{w} \in \mathbb{R}^p$ ,  $b \in \mathbb{R}$  tels que  $\langle \vec{w}, \vec{x} \rangle + b = 0$  soit l'équation d'un tel hyperplan, quel est le signe de  $y^i$  ( $\langle \vec{w}, \vec{x}^i \rangle + b$ ) pour  $i = 1, \dots, n$ ?
2. Cet hyperplan fait donc office de modèle de classification. Quelle est l'équation de la fonction de décision du modèle? Quel est le modèle de classification binaire correspondant?
3. Nous allons maintenant définir la **marge** d'un tel classifieur : c'est la distance entre l'hyperplan  $H$  d'équation  $\langle \vec{w}, \vec{x} \rangle + b = 0$  et le point de  $\mathcal{D}$  qui en est le plus proche. Comparez les 3 hyperplans de la figure 2a : lequel a la plus petite marge? La plus grande marge?
4. Le principe des classifieurs à vaste marge (*large margin classifiers* en anglais) est de choisir, parmi plusieurs classifieurs possibles, celui qui a la plus grande marge. Voyez-vous pourquoi?

Nous allons maintenant chercher à déterminer  $\vec{w} \in \mathbb{R}^p$  et  $b \in \mathbb{R}$  tels que l'hyperplan  $H$  d'équation  $\langle \vec{w}, \vec{x} \rangle + b = 0$  ait la plus grande marge possible.

Pour cela, nous allons poser définir deux hyperplans parallèles à  $H$  :

$$\begin{cases} H_- : \langle \vec{w}, \vec{x} \rangle + b = -1 \\ H_+ : \langle \vec{w}, \vec{x} \rangle + b = +1, \end{cases}$$

de sorte à ce que le(s) point(s) positif(s) le(s) plus proche(s) de  $H$  soit sur  $H_+$  et que le(s) point(s) négatif(s) le(s) plus proche(s) de  $H$  soit sur  $H_-$ . Les valeurs  $\pm 1$  sont choisies sans perte de généralité, utiliser une

constante  $c > 0$  à la place de 1 reviendrait à diviser  $\vec{w}$  et  $b$  par  $c$ . Ces hyperplans sont représentés en pointillés sur la figure 2b.

5. Cela signifie que  $H_-$  et  $H_+$  sont à la même distance de  $H$ . Pourquoi cela est-il compatible avec l'idée de chercher un hyperplan  $H$  de marge maximale?
6. La zone entre  $H_+$  et  $H_-$  est parfois appelée « zone d'indécision ». Pourquoi?
7. Les points situés sur  $H_+$  et  $H_-$  sont appelés **vecteurs de support** et donnent leur nom à cette méthode : **machine à vecteurs de support** en français, **support vector machine (SVM)** en anglais. Voyez-vous d'où vient leur nom? Pour comprendre, supposez que vous déplacez un tel point d'une distance  $\epsilon$  faible; comment cela affecterait-il  $H$ ,  $H_+$  et  $H_-$ ? Même question pour un point situé loin de  $H_+$  (ou  $H_-$ ).
8. Quelle est la valeur de la marge?
9. Les observations  $\vec{x}^i$  étant situées à l'extérieur de la zone d'indécision, quelle est l'inégalité vérifiée par  $y^i (\langle \vec{w}, \vec{x}^i \rangle + b)$  pour  $i = 1, \dots, n$ ?
10. Poser le problème d'optimisation sous contraintes correspondant à maximiser la marge tout en assurant que l'inégalité de la question précédente est vraie pour  $i = 1, \dots, n$ . Montrer qu'il est équivalent à

$$\arg \min_{\vec{w} \in \mathbb{R}^p, b \in \mathbb{R}} \frac{1}{2} \|\vec{w}\|_2^2 \text{ t.q. } y^i (\langle \vec{w}, \vec{x}^i \rangle + b) \geq 1, i = 1, \dots, n. \quad (3)$$

11. Identifier la formulation (3) avec la minimisation d'un risque empirique régularisé : quel est l'espace des hypothèses? Quelle est la fonction de perte? Quel est le régulariseur?
12. Montrer (ou admettre) que cette formulation est équivalente à

$$\begin{aligned} \max_{\vec{\alpha} \in \mathbb{R}^n} \quad & \sum_{i=1}^n \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{l=1}^n \alpha_i \alpha_l y^i y^l \langle \vec{x}^i, \vec{x}^l \rangle \\ \text{t. q.} \quad & \sum_{i=1}^n \alpha_i y^i = 0; \alpha_i \geq 0, i = 1, \dots, n, \end{aligned}$$

et que si on appelle  $(\vec{w}^*, b^*)$  un minimiseur du problème d'optimisation posé à la question précédente, et  $\alpha^*$  un maximiseur du problème ci-dessus, alors :

$$\begin{cases} \vec{w}^* = \sum_{i=1}^n \alpha_i^* y^i \vec{x}^i \\ \alpha_i^* (y^i (\langle \vec{w}^*, \vec{x}^i \rangle + b^*) - 1) = 0 \quad \text{pour tout } i = 1, \dots, n. \end{cases}$$

13. Que dire de la valeur de  $\alpha_i^*$  pour un vecteur de support, par opposition à un autre point du jeu d'entraînement? On partira de

$$\alpha_i^* (y^i (\langle \vec{w}^*, \vec{x}^i \rangle + b^*) - 1) = 0 \text{ pour tout } i = 1, \dots, n.$$

## 2.2 SVM à marge souple

Dans le cas non-séparable, on utilise la fonction de perte dite *hinge*, définie par

$$\begin{aligned} L_{\text{hinge}} : \{-1, 1\} \times \mathbb{R} &\rightarrow \mathbb{R} \\ y, f(\vec{x}) &\mapsto \begin{cases} 0 & \text{si } yf(\vec{x}) \geq 1 \\ 1 - yf(\vec{x}) & \text{sinon.} \end{cases} \end{aligned}$$

De manière plus compacte, la perte hinge peut aussi s'écrire

$$L_{\text{hinge}}(f(\vec{x}), y) = \max(0, 1 - yf(\vec{x})) = [1 - yf(\vec{x})]_+.$$

La perte hinge est positive quand un point est situé du mauvais côté non pas de l'hyperplan séparateur  $H$ , mais de  $H_+$  pour un point d'étiquette positive (respectivement, de  $H_-$  pour un point d'étiquette négative).

La SVM à marge souple est la solution du problème d'optimisation

$$\arg \min_{\vec{w} \in \mathbb{R}^p, b \in \mathbb{R}} \frac{1}{2} \|\vec{w}\|_2^2 + C \sum_{i=1}^n [1 - y^i (\langle \vec{w}, \vec{x}^i \rangle + b)]_+. \quad (4)$$

1. Identifier la formulation (4) avec la minimisation d'un risque empirique régularisé.
2. En introduisant une variable d'ajustement (ou variable d'écart; on parle de *slack variable* en anglais)  $\xi_i = [1 - y^i f(\vec{x}^i)]_+$  pour chaque observation du jeu d'entraînement, le problème d'optimisation 4 est équivalent à

$$\arg \min_{\vec{w} \in \mathbb{R}^p, b \in \mathbb{R}, \vec{\xi} \in \mathbb{R}^n} \frac{1}{2} \|\vec{w}\|_2^2 + C \sum_{i=1}^n \xi_i \quad (5)$$

$$\text{t. q. } \begin{cases} y^i (\langle \vec{w}, \vec{x}^i \rangle + b) \geq 1 - \xi_i, \\ \xi_i \geq 0 \end{cases} \quad \text{pour tout } i = 1, \dots, n \quad (6)$$

Montrer en suivant la même démarche que pour la question 12 de la section précédente que le problème (5) est équivalent à :

$$\begin{aligned} \max_{\vec{\alpha} \in \mathbb{R}^n} \sum_{i=1}^n \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{l=1}^n \alpha_i \alpha_l y^i y^l \langle \vec{x}^i, \vec{x}^l \rangle \\ \text{t. q. } \sum_{i=1}^n \alpha_i y^i = 0 \text{ et } 0 \leq \alpha_i \leq C, \text{ pour tout } i = 1, \dots, n. \end{aligned} \quad (7)$$

et que si on appelle  $(\vec{w}^*, b^*)$  un minimiseur du problème (5), et  $\alpha^*$  un maximiseur du problème ci-dessus, alors :

$$\begin{cases} \vec{w}^* = \sum_{i=1}^n \alpha_i^* y^i \vec{x}^i \\ \alpha_i^* (y^i (\langle \vec{w}^*, \vec{x}^i \rangle + b^*) - 1) = 0 \\ (C - \alpha_i^*) [1 - y^i (\langle \vec{w}^*, \vec{x}^i \rangle + b^*)]_+ = 0 \end{cases} \quad \text{pour tout } i = 1, \dots, n.$$

3. Que dire maintenant de la valeur de  $\alpha_i^*$  pour un vecteur de support, par opposition à un autre point du jeu d'entraînement ? On partira de

$$\begin{cases} \alpha_i^* (y^i (\langle \vec{w}^*, \vec{x}^i \rangle + b^*) - 1) = 0 \\ (C - \alpha_i^*) [1 - y^i (\langle \vec{w}^*, \vec{x}^i \rangle + b^*)]_+ = 0 \end{cases} \quad \text{pour tout } i = 1, \dots, n.$$