# Estimation distribuée d'une espérance conditionnelle

Igor Colin

30 juin 2014

#### Rappels

Estimation de fonction

#### Objectif et formulation

- Objectif : regrouper les utilisateurs par centres d'intérêts communs
- Notations :
  - ▶  $(X_i)_{1 \le i \le n}$  : caractéristiques des utilisateurs (musiques, historique des conversations, etc.)
  - ▶  $D:(X,Y)\mapsto D(X,Y)$ : fonction de dissimilarité entre deux vecteurs de caractéristiques
  - ▶ P : partition des utilisateurs
  - $ightharpoonup \Phi_P$ : fonction d'appartenance au même *cluster*

#### Problème

Nouvel objectif : trouver la solution du problème

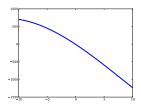
$$\min_{P} w(P) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} D(X_i, X_j) \Phi_P(X_i, X_j)$$

- ▶ Idée : estimer  $f: x \mapsto \mathbb{E}[D(x, X)\Phi_P(x, X)]$
- ► Contrainte : les  $(X_i)_{1 \le i \le n}$  ne sont pas simultanément accessibles

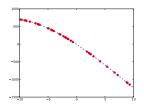
Rappels

Estimation de fonction

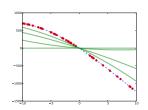
- ► Notations :
  - ▶ *f* : fonction à estimer



- ▶ Notations :
  - ▶ *f* : fonction à estimer
  - $\{(x_i, f(x_i))\}_{1 \le i \le n}$ : observations

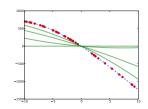


- Notations :
  - f : fonction à estimer
  - $\{(x_i, f(x_i))\}_{1 \le i \le n}$ : observations  $\hat{f}: (x; \theta) \mapsto \hat{f}(x; \theta)$ : estimateur



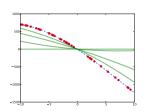
- Notations:
  - f : fonction à estimer

  - $\{(x_i, f(x_i))\}_{1 \le i \le n}$ : observations  $\hat{f}: (x; \theta) \mapsto \hat{f}(x; \theta)$ : estimateur
  - $\hat{R}: \theta \mapsto \hat{R}(\theta)$  : risque empirique



- ▶ Notations :
  - ▶ *f* : fonction à estimer
  - $\{(x_i, f(x_i))\}_{1 \le i \le n}$ : observations
  - $\hat{f}:(x;\theta)\mapsto \hat{f}(x;\theta)$  : estimateur
  - $\hat{R}: \theta \mapsto \hat{R}(\theta)$ : risque empirique
  - ▶ Objectif : trouver  $\theta^*$  solution de





#### Exemple

- ► Exemple : estimation polynomiale
  - $\hat{f}:(x;\theta)\mapsto\theta_0+\theta_1x+\theta_2x^2,$
  - $\hat{R}(\theta) = \sum_{i=1}^{n} \left( \hat{f}(x_i) f(x_i) \right)^2$
- lackbox Qualité dépendante du choix de  $\hat{f}$

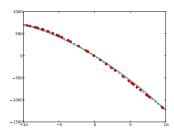


FIGURE:  $\hat{f}$  adaptée.

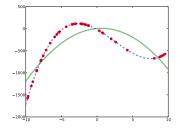


FIGURE:  $\hat{f}$  non adaptée.

# Application au problème initial

- ▶ Fonction à estimer :  $f: x \mapsto \mathbb{E}[D(x, X)\Phi_P(x, X)]$
- Risque empirique : moindres carrés
- Estimateur à noyaux :

$$\hat{f}(x; \theta, \mathbf{w}) = \sum_{k=1}^{K} w_k h(x - \theta_k)$$

où h est un noyau gaussien.

Ajout figures noyaux 1D/2D