

IA et science des données

Cours 8 – mardi 18 mars 2025
Arbres (suite et fin). Apprentissage non supervisé

Christophe Marsala

Sorbonne Université

LU3IN026 - 2024-2025

Plan du cours

Apprentissage par arbres de décision (suite)

construction
critère d'arrêt
discrétisation
frontière
conclusion

Apprentissage non-supervisé

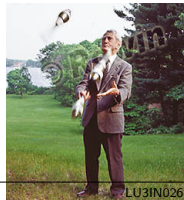
1 – Apprentissage par arbres de décision (suite) – construction

Mesure de désordre moyen

- Utilisation de la forme conditionnelle de l'entropie de Shannon :
 - soit \mathbf{X}_j un attribut ayant pour valeurs v_{j1}, \dots, v_{jr}
 - et soit \mathbf{Y} la classe ayant pour valeurs y_1, \dots, y_q

$$H_S(\mathbf{Y}|\mathbf{X}_j) = - \sum_{l=1}^r p(v_{jl}) \sum_{k=1}^q p(y_k|v_{jl}) \log(p(y_k|v_{jl}))$$

- $H_S(\mathbf{Y}|\mathbf{X}_j)$: pouvoir de discrimination de l'attribut \mathbf{X}_j envers la classe \mathbf{Y}
 - \mathbf{X}_j est discriminant pour \mathbf{Y} si pour toute valeur v de \mathbf{X}_j , la connaissance de la valeur v permet d'en déduire une valeur unique y de \mathbf{Y}



Chr. Marsala – 2025

LU3IN026 – cours 8 – 3

1 – Apprentissage par arbres de décision (suite) – critère d'arrêt

Critère d'arrêt de la construction de l'arbre

- Quelques exemples de critères d'arrêt
 - tous les exemples de la base d'apprentissage ont la même classe
 - utilisation d'une tolérance : la plupart des exemples ont la même classe
 - utilisation d'un seuil $\varepsilon \in [0, 1]$
→ arrêt si $H(\mathbf{Y}) \leq \varepsilon$
 - le gain d'information est nul ou négatif : $I_S(\mathbf{X}_j, \mathbf{Y}) \leq 0$
 - trop peu d'exemples dans l'ensemble traité
 - cas catégoriel : tous les attributs ont été utilisés une fois
- Création d'une feuille de l'arbre de décision
 - la classe majoritaire est utilisée pour étiqueter la feuille

Chr. Marsala – 2025

LU3IN026 – cours 8 – 5

1 – Apprentissage par arbres de décision (suite) – construction

Construction de l'arbre : algorithme classique (catégoriel)

- Créer une pile \mathcal{P} et y stocker la base d'apprentissage
- Tant que \mathcal{P} n'est pas vide : prendre l'ensemble \mathcal{E} en haut de \mathcal{P}
 - calculer $H(\mathbf{Y})$ pour \mathcal{E}
 - si le critère d'arrêt est atteint alors créer une feuille
 - sinon, pour les exemples de \mathcal{E}
 1. calculer $H(\mathbf{Y}|\mathbf{X}_j)$ pour tous les attributs \mathbf{X}_j
 2. choisir l'attribut \mathbf{X}_j qui maximise $I_S(\mathbf{X}_j, \mathbf{Y})$
si aucun attribut n'apporte un gain → critère d'arrêt
 3. créer un nœud dans l'arbre de décision avec \mathbf{X}_j
 4. partitionner \mathcal{E} en sous-ensembles avec les valeurs de \mathbf{X}_j
 5. mettre les sous-ensembles obtenus dans \mathcal{P}

Chr. Marsala – 2025

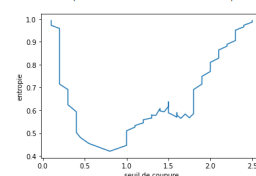
LU3IN026 – cours 8 – 4

1 – Apprentissage par arbres de décision (suite) – critère d'arrêt

Traitement des attributs numériques

- X_j , attribut numérique
 - utilisation d'une valeur de coupure v_j
 - construction de 2 intervalles : $] -\infty, v_j[$ et $[v_j, +\infty[$
 - on note : $\{\mathbf{X}_j, v_j\}$ cette décomposition
- On détermine la valeur v_j qui minimise $H(\mathbf{Y}|\{\mathbf{X}_j, v_j\})$
 - phase de discrétisation : recherche exhaustive
 - on ensuite traite l'attribut comme un attribut catégoriel

Seuil de coupure trouvé: 0.8 et son entropie: 0.42861983571438495



Un même attribut numérique peut intervenir plusieurs fois dans l'arbre final avec des seuils de coupure différents

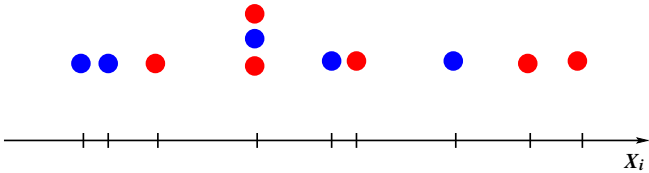
Chr. Marsala – 2025

LU3IN026 – cours 8 – 6

Arbres de décision et données numériques

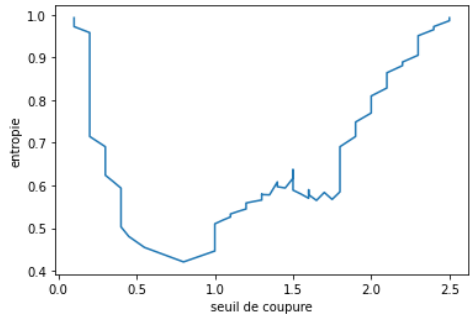
- Si X_j est un attribut numérique :
 - **discrétiser** X_j : le transformer en attribut **catégoriel**
 - le plus simple : discrétiser en 2 valeurs catégorielles
 - **Idée** : trouver une valeur de coupure v_j pour X_j
 - construction de 2 intervalles : $] - \infty, v_j[$ et $[v_j, +\infty[$
 - on note : $\{X_j, v_j\}$ cette décomposition
 - trouver v_j qui minimise $H(C|\{X_j, v_j\})$
 - essayer toutes les valeurs possibles pour l'attribut
- Modification de l'algorithme de construction d'arbre
 1. phase de **discrétisation** de X_j
 2. traiter X_j comme un attribut catégoriel : $\{X_j, v_j\}$
- Deux possibilités
 - la discrétisation est faite avant la construction de l'arbre
 - la **discrétisation est faite localement**

Arbres de décision et données numériques (2)



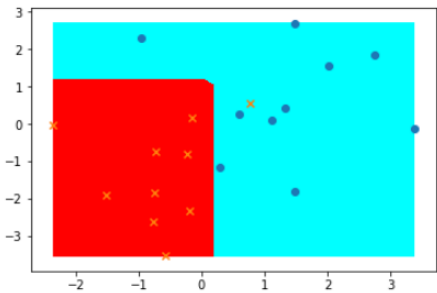
Arbres de décision et données numériques (3)

Seuil de coupure trouvé: 0.8 et son entropie: 0.42061983571430495



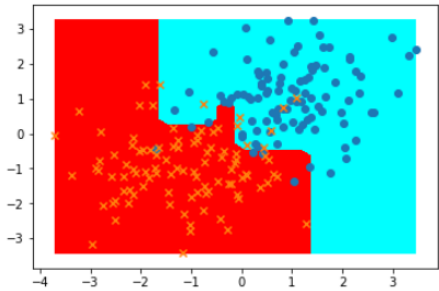
Arbres de décision : frontière de décision (1)

► Exemple simple



Arbres de décision : frontière de décision (2)

► Exemple un peu moins simple



Conclusion sur les arbres de décision

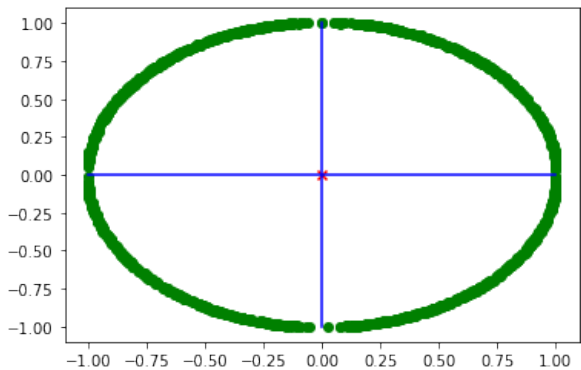
- Avantages
 - modèle d'apprentissage **interprétable**
 - mécanismes simples de construction
 - hiérarchie des attributs simple à comprendre
 - utilisation en classification
- Inconvénients
 - frontière construite par coupures perpendiculaires aux axes
 - pas de prise en compte de combinaisons d'attributs possibles
 - sous-apprentissage possible si le critère d'arrêt est trop lâche
 - sur-apprentissage si le critère d'arrêt est trop fort
 - lors de la construction
 - optimisation **locale** pour le choix d'un attribut

Le clustering hiérarchique

- **But** : obtenir des groupes d'exemples
- **Idée** : grouper petit à petit les exemples qui **se ressemblent**
- **Question** : Comment mesurer la ressemblance entre 2 exemples ?
- On possède un espace de représentation des exemples
 - calculer des distances entre les exemples
 - **deux exemples se ressemblent d'autant plus qu'ils sont proches**
- Mesurer une distance : fonction $d: \mathbf{X}^d \times \mathbf{X}^d \rightarrow \mathbb{R}^+$
 - séparation : $\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbf{X}^d, d(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = 0$ ssi $\mathbf{x} = \mathbf{y}$
 - symétrie : $\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbf{X}^d, d(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = d(\mathbf{y}, \mathbf{x})$
 - inégalité triangulaire : $\forall \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} \in \mathbf{X}^d, d(\mathbf{x}, \mathbf{y}) + d(\mathbf{y}, \mathbf{z}) \geq d(\mathbf{x}, \mathbf{z})$
- À connaître : **distance ultramétrique**
 - on remplace l'inégalité triangulaire par $\forall \mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} \in \mathbf{X}^d, \max(d(\mathbf{x}, \mathbf{y}), d(\mathbf{y}, \mathbf{z})) \geq d(\mathbf{x}, \mathbf{z})$

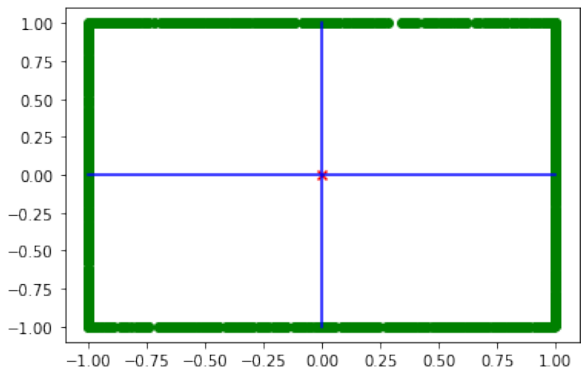
Distances et géométrie

- Distance euclidienne



Distances et géométrie

- Distance infinie

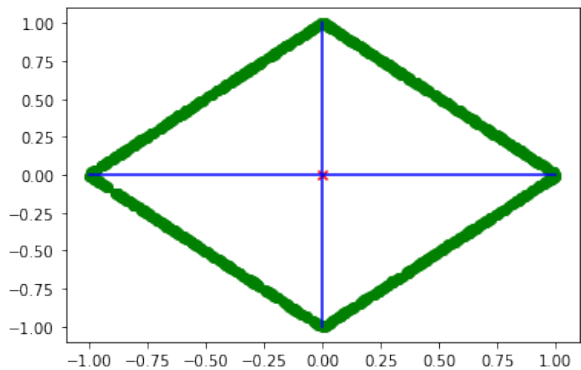


Mesurer la distance entre 2 clusters

- Utiliser une distance entre 2 exemples : $d(\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2)$
 - Euclidienne, Manhattan, Minkowski, "infinie", ...

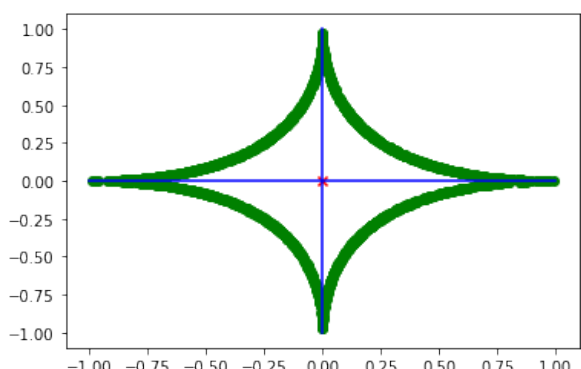
Distances et géométrie

- Distance de Manhattan



Distances et géométrie

- Distance de Minkowski ($p = 0.5$)



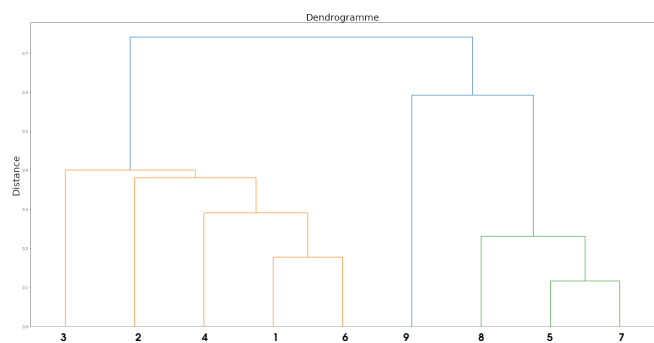
Mesurer la distance entre 2 clusters

- Utiliser une distance entre 2 exemples : $d(\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2)$
 - Euclidienne, Manhattan, Minkowski, "infinie", ...
 - étape de normalisation nécessaire
- Distances entre 2 clusters A et B : $dist(A, B)$
 $A = \{\mathbf{x}_1^A, \mathbf{x}_2^A, \dots, \mathbf{x}_{n_A}^A\}$ et $B = \{\mathbf{x}_1^B, \mathbf{x}_2^B, \dots, \mathbf{x}_{n_B}^B\}$
 - A) complete linkage
 - B) average linkage
 - C) simple linkage
 - D) centroid linkage
- Centre de gravité (centroid) d'un cluster

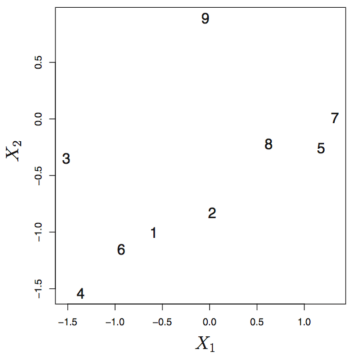
Algorithme : clustering hiérarchique (version ascendante)

- Soit \mathbb{E} un ensemble d'éléments (exemple ou groupe d'exemples)
 1. calculer les distances entre chaque élément de l'ensemble
 2. fusionner en un seul groupe les 2 éléments les plus proches : ce groupe remplace les 2 éléments dans l'ensemble \mathbb{E}
 3. recommencer en 1) jusqu'à ce qu'il ne reste qu'un seul groupe unique dans \mathbb{E}
- Au départ : \mathbb{E} est initialisé avec $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{n \times d}$
 - chaque exemple forme un groupe à lui tout seul
- Au final : \mathbb{E} contient un groupe avec tous les exemples de \mathbf{X}
- Cet algorithme permet de construire un **dendrogramme**

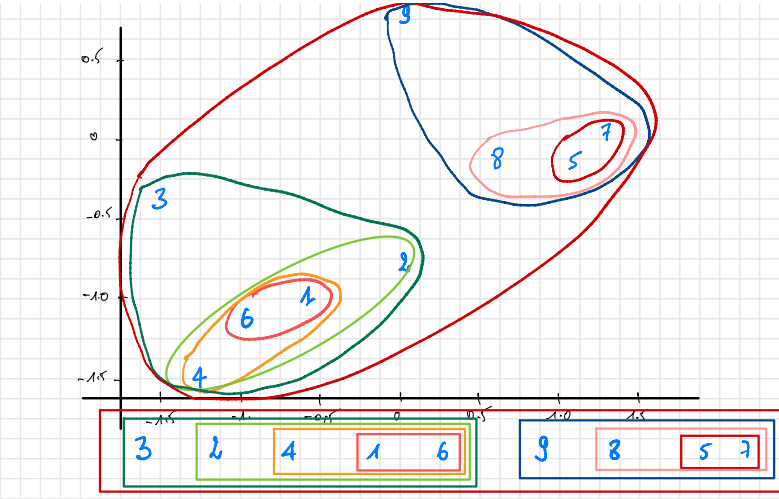
Exemple de dendrogramme final



Exemple : méthode par agglomération



(source : "An introduction to statistical learning", G. James, D. Witten, T. Hastie, R. Tibshirani)



Conclusion sur le clustering hiérarchique

- Algorithme très efficace sur des jeux de données assez réduits, sinon ça devient vite peu lisible
- Le nombre de classes à trouver n'est pas défini : il est estimé par l'étude du dendrogramme
- Les calculs sont très coûteux ! ($\geq o(n^2)$)