CHAPITRE V RÉGULARISATION

Cycle pluridisciplinaire d'études supérieures Université Paris sciences et lettres

*5

Le compromis entre biais et complexité a été présenté dans le chapitre précédent. L'ajustement de ce compromis s'effectue souvent à l'aide d'un ou de plusieurs hyperparamètres. On présente dans ce chapitre un exemple fondamental, la minimisation du risque empirique régularisé, où un coefficient de régularisation est un hyperparamètre avec lequel la complexité décroît.

I. CADRE

Soit $d\geqslant 1$ un entier. On considère l'ensemble d'entrées $\mathscr{X}=\mathbb{R}^d$ (qui correspond à d variables explicatives quantitatives), et un ensemble de sorties \mathscr{Y} quelconque.

On va considérer une classe de *prédicteurs linéaires*. Pour $(w,b) \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}$, on rappelle qu'on note $g_{w,b}: x \mapsto \langle w, x \rangle + b$. On se donne une application $\phi: \mathbb{R} \to \mathcal{Y}$ et pour tout $(w,b) \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}$, on note $f_{w,b} = \phi \circ g_{w,b}$. Enfin, on note \mathscr{F} la classe de tous les prédicteurs $f_{w,b}$:

$$\mathscr{F} = \{f_{w,b}\}_{\substack{w \in \mathbb{R}^d \\ b \in \mathbb{R}}}.$$

Pour $(w, b) \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}$, les coefficients w_1, \dots, w_d de w ainsi que b sont appelés paramètres du prédicteur $f_{w,b}$.

REMARQUE. — Paramètres et importance accordée aux variables explicatives. — Soit $(w,b) \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}$. Pour $1 \leqslant j \leqslant d$, le paramètre w_j peut être interprété comme l'importance accordée par le prédicteur $f_{w,b}$ à la j-ème variable explicative. En effet, si w_j est grand en valeur absolue, alors il découle de la définition de $f_{w,b}$ que la prédiction $f_{w,b}(x)$ dépendra fortement de la variable x_j . À l'inverse, si $w_j = 0$, la prédiction $f_{w,b}(x)$ ne dépendra pas de la variable x_j .

REMARQUE. — Grandeur des paramètres et complexité. — Un algorithme ayant tendance à donner des prédicteurs $f_{\hat{w},\hat{b}}$ avec des paramètres $\hat{w}_1,\ldots,\hat{w}_d,\hat{b}$ grands en valeur absolue sera considéré comme ayant une grande complexité.

Soit $n \geqslant 1$ un entier, $S = (x_i, y_i)_{i \in [n]} \in \mathcal{S}(\mathcal{X}, \mathcal{Y})$ un échantillon, et $\ell : \mathcal{Y} \times \mathcal{Y} \to \mathbb{R}$ une fonction. On rappelle que l'algorithme de *minimisation du risque empirique* (ERM) utilisant la fonction de perte ℓ donne, avec S pour échantillon d'apprentissage, le prédicteur $f_{\hat{w},\hat{b}}$ où :

$$(\hat{w}, \hat{b}) = \underset{\substack{w \in \mathbb{R}^d \\ b \in \mathbb{R}}}{\operatorname{arg\,min}} \left\{ \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \ell(y_i, f_{w,b}(x_i)) \right\}.$$

Les cas particuliers importants déjà rencontrés sont la régression linéaire aux moindres carrés et la régression logistique. La minimisation du risque empirique présentée ci-après est une modification de la minimisation du risque empirique.

2. MINIMISATION DU RISQUE EMPIRIQUE RÉGULARISÉ

On introduit les objets suivants. Soit $\rho : \mathbb{R}^d \times \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ une fonction appelée régularisatrice et $\lambda \geqslant 0$ un réel appelé hyperparamètre de régularisation.

DÉFINITION. — Minimisation du risque empirique régularisé. — L'algorithme de la minimisation du risque empirique régularisé avec ℓ pour fonction de perte, ρ pour fonction régularisatrice, λ pour hyperparamètre de régularisation et S pour échantillon d'apprentissage donne le prédicteur $f_{\hat{w},\hat{b}}$ où :

$$(\hat{w}, \hat{b}) = \underset{\substack{w \in \mathbb{R}^d \\ b \in \mathbb{R}}}{\min} \left\{ \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \ell(y_i, f_{w,b}(x_i)) + \lambda \rho(w, b) \right\}.$$

REMARQUE. — L'expression qui est minimisée ci-dessus comporte à présent deux termes : le risque empirique d'une part, et le terme de régularisation d'autre part. Le prédicteur obtenu $f_{\hat{w},\hat{b}}$ résulte d'un compromis entre les deux termes. Si $\lambda=0$, il n'y a pas de régularisation et on retrouve la minimisation du risque empirique. Si λ est grand, le biais est important.

REMARQUE. — Choix de la fonction régularisatice ρ . — Typiquement, on choisit ρ une fonction croissante en les valeurs absolues des paramètres w_1, \ldots, w_d, b . Des exemples sont présentés dans les paragraphes suivants. On a alors les conséquences suivantes. D'une part, la régularisation a tendance à diminuer les valeurs absolues des paramètres obtenus $\hat{w}_1, \ldots, \hat{w}_d, \hat{b}$, ce qu'on interprète comme une diminution de la complexité. D'autre part, augmenter la valeur de λ réduit le sur-apprentissage 1.

REMARQUE. — Choix de l'hyperparamètre de régularisation λ . — Pour choisir une valeur de λ , on considère en pratique plusieurs valeurs pour ensuite choisir celle qui semble la meilleure par validation (éventuellement *croisée*).

3. LASSO: RÉGULARISATION ℓ_1

Un exemple important de fonction régularisatrice est celle de la norme ℓ_1 (ici ℓ_1 n'a aucun rapport à la fonction de perte, mais désigne la norme $\|\cdot\|_1$), définie par :

$$orall (w,b) \in \mathbb{R}^d imes \mathbb{R}, \quad \left.
ho_{\mathrm{lasso}}(w,b) = \left\| w
ight\|_1 + \left| b
ight| = \sum_{j=1}^d \left| w_j
ight| + \left| b
ight|.$$

L'algorithme correspondant est appelé LASSO (Least Absolute Shrinkage and Selection Operator) et donne donc le prédicteur $f_{\hat{w}\hat{b}}$ où :

$$(\hat{w}, \hat{b}) = \underset{(w,b) \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}}{\operatorname{arg\,min}} \left\{ \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \ell(y_i, f_{w,b}(x_i)) + \lambda \left(\|w\|_1 + |b| \right) \right\}.$$

Remarque. — La fonction régularisatrice ρ_{lasso} est bien croissante en les valeurs absolues des paramètres w_1, \ldots, w_d, b . Par conséquent, augmenter la valeur de l'hyperparamètre λ réduit la complexité de l'algorithme et donc le sur-apprentissage.

^{1.} Si toutefois $n\gg d$, le grand nombre d'exemples d'apprentissage empêche alors déjà le sur-apprentissage.

REMARQUE. — Tendance à donner peu de paramètres non nuls. — Augmenter la valeur de λ permet non seulement d'obtenir des paramètres $\hat{w}_1, \ldots, \hat{w}_d, \hat{b}$ plus petits en valeur absolue, mais permet également de rendre nuls un grand nombre de ces paramètres (cela est dû a la spécificité de la régularisatrice ℓ_1 , et ne sera pas le cas pour la régularisatrice ℓ_2 présentée au paragraphe suivant). Alors, les prédictions du prédicteur obtenu ne dépendront que d'un petit nombre de variables explicatives (celles correspondant aux paramètres \hat{w}_j non nuls). Cette tendance est une des raisons principales pour lesquelles on a recours à l'algorithme LASSO : en effet, lorsqu'on soupçonne, ou qu'on sait, qu'un grand nombre de variables explicatives n'a pas de corrélation significative avec la variable à prédire, on peut souhaiter obtenir des prédicteurs qui ignorent un grand nombre de variables explicatives.

4. RIDGE: RÉGULARISATION ℓ_2

L'autre exemple fondamental de fonction régularisatrice est celle donnée par le carré de la norme ℓ_2 , et parfois appelée régularisation de *Tikhonov* :

$$\forall (w,b) \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}, \quad \rho_{\mathrm{ridge}}(w,b) = \frac{1}{2} \left(\left\| w \right\|_2^2 + b^2 \right) = \frac{1}{2} \left(\sum_{j=1}^d w_j^2 + b^2 \right).$$

L'algorithme correspondant est appelé Ridge et s'écrit donc :

$$(\hat{w}, \hat{b}) = \underset{(w,b) \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}}{\operatorname{arg\,min}} \left\{ \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \ell(y_i, f_{w,b}(x_i)) + \lambda \left(\left\| w \right\|_2^2 + b^2 \right) \right\}.$$

REMARQUE. — La fonction régularisatrice ρ_{ridge} est également croissante en les valeurs absolues des paramètres w_1, \ldots, w_b, b . Par conséquent, augmenter la valeur de l'hyperparamètre λ réduit la complexité de l'algorithme et donc le surapprentissage.

REMARQUE. — Plus la valeur de λ est grande, et plus les paramètres obtenus $\hat{w}_1, \dots, w_d, \hat{b}$ sont petits en valeurs absolue, mais contrairement à l'algorithme LASSO, ils ne sont en pratique jamais nuls.