31026 - INTRODUCTION À L'INTELLIGENCE ARTIFICIELLE ET AUX DATA SCIENCES

Vincent Guigue Christophe Marsala

Sorbonne Université







[Retour] Chaine de traitements, évaluation : les bons réflexes d'implémentation



- 1 Acquisition des données
- 2 Pré-traitements
- 3 Algorithmes d'apprentissage
- 4 Evaluation des performances

 \Rightarrow 1 étape = une fonction / un objet...

... Et des paramètres!

ATTENTION aux limites des notebooks

[Retour] Chaine de traitements, évaluation : les bons réflexes d'implémentation



- Acquisition des données
 - Plus ou moins de données
 - Switcher entre les bases (jouets / réelles)
- Pré-traitements
 - Activer / désactiver des fonctions de transformations
 - Sauvegarder les résultats intermédiaires (pickle)
- 3 Algorithmes d'apprentissage
 - Choix des algos (PObj = passer d'un classifieur à l'autre)
- 4 Evaluation des performances
 - Boucle grid-search : détermination des paramètres optimaux
- \Rightarrow 1 étape = une fonction / un objet...

... Et des paramètres!

ATTENTION aux limites des notebooks

Fonction linéaire



$$\mathbf{x} = [x_1, \dots, x_d]$$
$$f(\mathbf{x}) = \alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_d x_d \ (+\alpha_0)$$

■ Je formule une fonction de coût... un écart entre les étiquettes à prédire et la sortie de notre prédicteur :

$$\mathcal{L} = \Delta(f(\mathbf{x}), y), \text{ Pour l'ensemble des données}: \sum_{i} \Delta(f(\mathbf{x}_i), y_i)$$



$$\mathbf{x} = [x_1, \dots, x_d]$$
$$f(\mathbf{x}) = \alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_d x_d \ (+\alpha_0)$$

■ Je formule une fonction de coût... un écart entre les étiquettes à prédire et la sortie de notre prédicteur :

$$\mathcal{L} = \Delta(f(\mathbf{x}), y)$$
, Pour l'ensemble des données : $\sum_{i} \Delta(f(\mathbf{x}_i), y_i)$

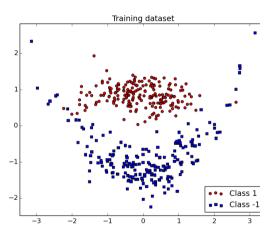
- Dérivation (=calcul du gradient)
 - Réflexion sur la dimension du gradient
- Annulation du gradient
 - ... Ou minimisation du gradient
- Signification de la dérivée d'une fonction
- Min *vs* ArgMin

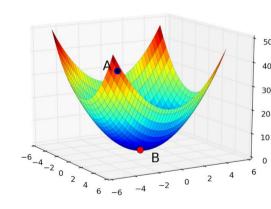
Cas 1D





■ Ne pas confondre les points et les paramètres

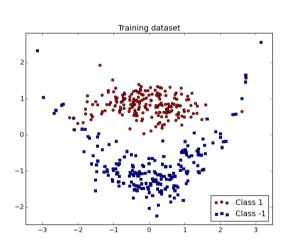


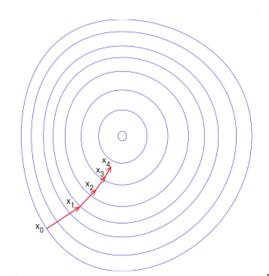


Espace des points vs espace des paramètres



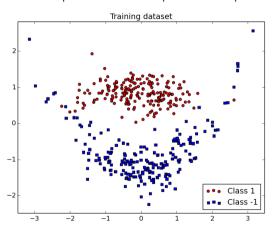
■ Ne pas confondre les points et les paramètres

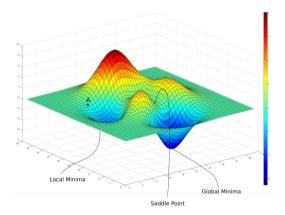






■ Ne pas confondre les points et les paramètres





Différentes fonctions de coût

Coût au sens des moindres carrés



- Définition
- Calcul du gradient
- Résolution analytique
- Algorithme de la descente de gradient
- Algorithme de la descente de gradient stochastique

Limites des moindres carrés



■ Des coûts de classification mal maitrisés

hinge = charnière



- Formulation
- Calcul du gradient
- Algorithme du perceptron
- Ajout d'une marge... Et d'une régularisation

Régularisation

Régularisation



Principe du rasoir d'Ockham

Application sur le perceptron

- En théorie (résultat attendu)
- En pratique (implémentation)

Trucs et astuces usuels



- Normalisation du gradient
- lacktriangle Réduction du pas d'apprentissage ϵ
- Ajout d'une marge sur le perceptron