### Pratique de l'apprentissage statistique

1. Apprentissage statistique

V. Lefieux



#### Plan

Introduction

Formalisation du problème

Pertes et risques

Biais et variance

Validation croisée

#### Plan

#### Introduction

Formalisation du problème

Pertes et risques

Biais et variance

Validation croisée

### Apprentissages supervisé et non-supervisé

- Apprentissage supervisé: Inférer (prédire) une fonction ou une relation à partir de données d'apprentissage labellisées (ex : classification supervisée, régression).
- Apprentissage non-supervisé :
   Trouver une « structure » dans des données non-labellisées (ex : clustering).

Même s'il est plus « subjectif » que l'apprentissage supervisé, il peut être utile comme étape de pré-traitement pour l'apprentissage supervisé.

### Quelques méthodes d'apprentissage supervisé

- Statistique « classique » : régression linéaire, régression paramétrique non-linéaire, régression logistique, méthodes de régularisation (Ridge, Lasso, Lars), PLS.
- Méthodes bayésiennes.
- Méthodes de moyennage local : plus proches voisins, noyau de lissage, CART.
- ▶ Méthodes à bases de splines : régression spline, GAM.
- Méthodes à directions révélatrices : SIM, SIR, etc.
- Agrégation : bagging, boosting.
- Méthodes à noyau : SVM.
- Réseaux de neurones.

### Exemples d'apprentissage supervisé

#### Régression :

- Pollution.
- Vente de produits.
- Prix de marché.

#### Classification supervisée :

- Médecine.
- Credit scoring.
- Reconnaissance de texte.
- Reconnaissance d'images.

### Modélisation et/ou prévision

- ► On peut distinguer modélisation et prévision, par exemple compression d'image vs reconnaissance d'images.
- ► Un modèle s'appuie sur la régularité des phénomènes sous-jacents.
- La prévision consiste à généraliser un modèle.

### Un exemple

► Source: http://yann.lecun.com/exdb/mnist/.

► Modéliser :

1111111111111 2224222222222222222 **53333333333**3333333333333 4444**4444444444444444** フフつファスアフォ**フ**リコ**フ**キノネコア 248784888888P12888 9999999999999999999999

Prévoir :

### Quelques enjeux en prévision

- Compromis entre la qualité de la prévision et l'interprétabilité (notion de « boîte noire »).
- ► Privilégier des modèles parcimonieux (« sparse ») qui éviteront le sur-apprentissage : less is more.

#### Plan

Introduction

#### Formalisation du problème

Pertes et risques

Biais et variance

Validation croisée

#### Données

▶ On dispose d'un échantillon de (X, Y):

$$\mathcal{D}_n = (X_i, Y_i)_{i \in \{1, \dots, n\}}$$

où 
$$X \in \mathcal{X}$$
 et  $Y \in \mathcal{Y}$ .

On note:

$$d_n = (x_i, y_i)_{i \in \{1, ..., n\}}$$
.

# Objectif

On se placera dans le cadre de la prévision : on souhaite prévoir y pour une nouvelle valeur x.

#### Covariables

On considèrera très souvent dans la suite que :

$$X \in \mathbb{R}^p$$
.

Par défaut les covariables seront considérées comme quantitatives mais on indiquera régulièrement comme traiter les variables qualitatives.

### Régression et classification supervisée

- Régression : la variable Y est quantitative.
   Dans la suite on considèrera que Y ∈ ℝ.
   Mais il est possible de considérer plus généralement Y ∈ ℝ<sup>d</sup>.
- Classification supervisée : la variable Y est qualitative. Dans la suite on considèrera que Y ∈ {-1,1}. Par défaut la classification supervisée sera considérée binaire mais on indiquera régulièrement comme traiter plus de 2 modalités.

#### Prévision

- ► On suppose que (x<sub>i</sub>, y<sub>i</sub>) est la réalisation d'une v.a.r (X<sub>i</sub>, Y<sub>i</sub>) de loi de probabilité inconnue P<sub>X,Y</sub> (modèle statistique non-paramétrique).
- ▶ La fonction de prévision de Y est une fonction  $f: \mathcal{X} \to \mathcal{Y}$ .
- ▶ On suppose que  $f \in \mathcal{F}$ .
- ▶ Dans la suite, de manière plus spécifique que f, on désignera la fonction de lien par :
  - Cas de la classification supervisée : g .
  - ► Cas de la régression : *m* .
- On cherche à estimer f par  $\hat{f}$ .

#### Plan

Introduction

Formalisation du problème

Pertes et risques

Biais et variance

Validation croisée

### Qualité d'un prédicteur

- La qualité d'un prédicteur  $\hat{f}$  est évaluée par le risque R (ou encore erreur de généralisation) qui :
  - permet de sélectionner un modèle,
  - fournit un indice de la confiance qu'on peut avoir en une prévision.
- Le risque est définie à partir d'une fonction de coût (ou encore fonction de perte).

### Fonctions de perte

- ▶ On appelle fonction de perte une fonction  $\ell: \mathcal{Y} \times \mathcal{Y} \to \mathbb{R}^+$  telle que :
  - $\ell(y,y) = 0 ,$
  - $\forall y \neq y' : \ell(y, y') > 0 .$
- ► Exemples de fonctions de perte :
  - ► Cas de la classification supervisée binaire :

$$\ell(y,y') = \mathbb{1}_{y\neq y'} = \frac{|y-y'|}{2} = \frac{(y-y')^2}{4}$$
.

Cas de la régression :

$$\ell(y, y') = |y - y'|^q$$

avec  $q \in \mathbb{R}^+$ .

# Risque (erreur de généralisation)

Le risque (ou erreur de généralisation) d'un predicteur  $\widehat{f}$  est défini par :

$$R\left(\widehat{f}\right) = \mathbb{E}\left[\ell\left(\widehat{f}(X), Y\right)\right].$$

#### Oracle

Si on connaissait  $P_{X,Y}$ , on pourrait déterminer le prédicteur optimal, appelé oracle :

$$f^{\star} = \arg\min_{f \in \mathcal{F}} R(f)$$
.

### Exemples d'oracles

► Cas de la classification supervisée binaire : Si  $\ell(y, y') = \mathbb{1}_{\{y \neq y'\}}$  alors :

$$g^{\star}(x) = \begin{cases} 1 & \text{si } \mathbb{P}(Y = 1/X = x) \ge \mathbb{P}(Y = -1/X = x) \\ -1 & \text{sinon} \end{cases}$$

- ► Cas de la régression :
  - Si  $\ell(y, y') = |y y'|$  alors :

$$m^{\star}(x) = \operatorname{Med}(Y/X = x)$$
.

► Si  $\ell(y, y') = (y - y')^2$  alors :

$$m^{\star}(x) = \mathbb{E}(Y/X = x)$$
.

### Enjeu

L'objectif du data scientist est de déterminer une estimation  $\widehat{f}$  de f, à partir de l'échantillon, telle que :

$$R\left(\widehat{f}\right)\approx R\left(f^{\star}\right)$$
.

- ▶ En pratique, pour estimer  $f \in \mathcal{F}$  :
  - 1. On restreint  $\mathcal{F}$  à  $\mathcal{S}$ .
  - 2. On considère le risque empirique  $R_n$  (et non le risque).

D'où:

$$\widehat{f} = \arg\min_{f \in \mathcal{S}} R_n(f)$$
.

### Risque empirique

Le risque empirique est défini par :

$$R_n\left(\widehat{f}\right) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \ell\left(\widehat{f}\left(X_i\right), Y_i\right).$$

C'est un estimateur de  $R(\widehat{f})$ .

#### Plan

Introduction

Formalisation du problème

Pertes et risques

Biais et variance

Validation croisée

#### Biais et variance d'un estimateur I

▶ Dans le cas général  $(\mathcal{F})$ , on cherche :

$$f^{\star} = \arg\min_{f \in \mathcal{F}} R(f)$$
.

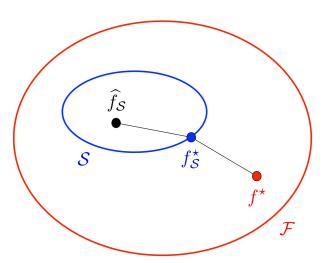
▶ Dans le cas restreint  $(S \subset \mathcal{F})$ , on cherche :

$$f_{\mathcal{S}}^{\star} = \arg\min_{f \in \mathcal{S}} R(f)$$
.

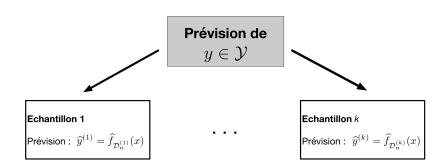
La décomposition biais (erreur d'approximation)-variance (erreur d'estimation) s'écrit :

$$R\left(\widehat{f}_{\mathcal{S}}\right) - R\left(f^{\star}\right) = \underbrace{R\left(f_{\mathcal{S}}^{\star}\right) - R\left(f^{\star}\right)}_{\text{erreur d'approximation}} + \underbrace{R\left(\widehat{f}_{\mathcal{S}}\right) - R\left(f_{\mathcal{S}}^{\star}\right)}_{\text{erreur d'estimation}}.$$

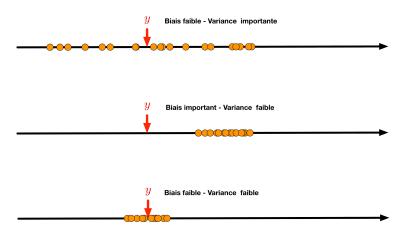
# Biais et variance d'un estimateur II



#### Biais et variance d'un estimateur III

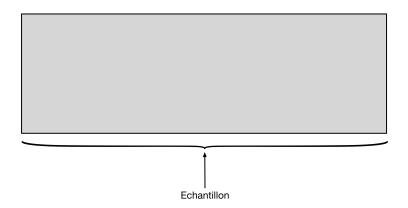


#### Biais et variance d'un estimateur IV

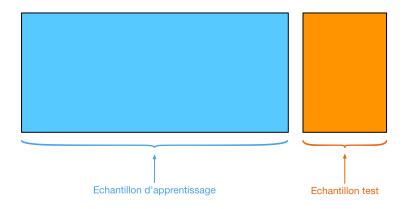


En orange :  $\widehat{y}^{(1)}, \dots, \widehat{y}^{(k)}$ 

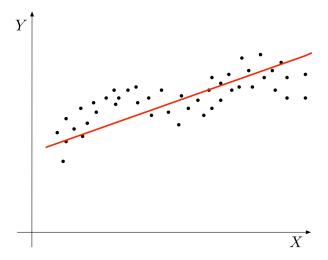
# Echantillons d'apprentissage et de test I



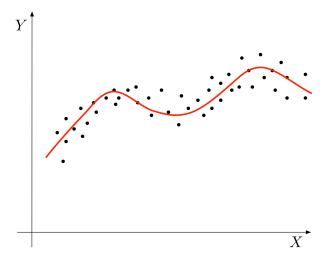
## Echantillons d'apprentissage et de test II



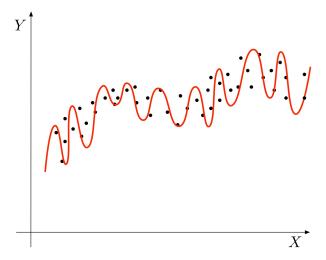
# Complexité I



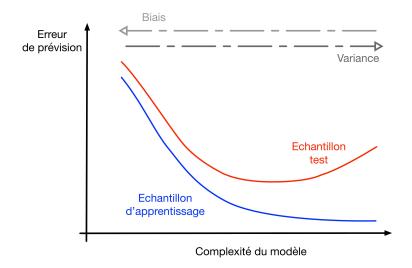
# Complexité II



### Complexité III



# Erreurs de prévision & complexité



#### Plan

Introduction

Formalisation du problème

Pertes et risques

Biais et variance

Validation croisée

### Retour sur le risque empirique

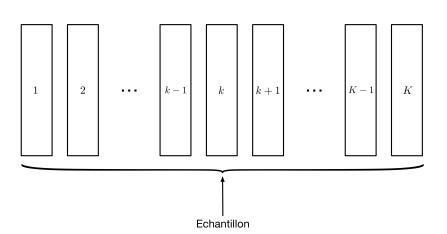
- Le risque empirique sous-estime le risque.
- Cela peut conduire à du sur-apprentissage.
- Il existe plusieurs parades pour obtenir un estimateur non-biaisé du risque :
  - ▶ Utilisation de critères tels que l'AIC, le BIC, le  $C_p$  de Mallows.
  - Méthodes de rééchantillonage : validation croisée ou bootstrap.

#### Principe

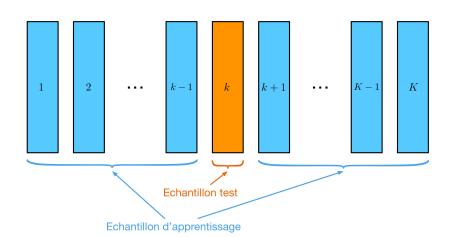
- 1. Diviser aléatoirement les données en K blocs (égaux ou équivalents).
  - Le bloc k contient  $n_k$  observations :  $n_k = \frac{n}{K}$  si n est un multiple de K.
- 2. Pour  $k \in \{1, ..., K\}$ :
  - 2.1 Retirer le bloc k de la base d'apprentissage.
  - 2.2 Estimer la fonction de prévision sur la base d'apprentissage.
  - 2.3 Calculer un critère d'erreur de prévision sur le bloc  $k : CV_k$  (ex : MSE pour la régression).
- 3. Calculer le critère de validation croisée :

$$\mathsf{CV} = \sum_{k=1}^K \frac{n_k}{n} \, \mathsf{CV}_k \; .$$

### Illustration I



### Illustration II



### Remarques

- ▶ Usuellement : K = 5 ou K = 10.
- ▶ Lorsque K = n : on parle d'estimateur « leave one out » (LOO)

#### Références

Hastie, T., R. Tibshirani et J. H. Friedman. 2009, *The elements of statistical learning. Data Mining, inference, and prediction*, 2<sup>e</sup> éd., Springer Series in Statistics, Springer.

James, G., D. Witten, T. Hastie et R. Tibshirani. 2015, *An introduction to statistical learning with applications in R*, Springer Texts in Statistics, Springer.