Introduction didactique

DÉMARRER PRESENTATION



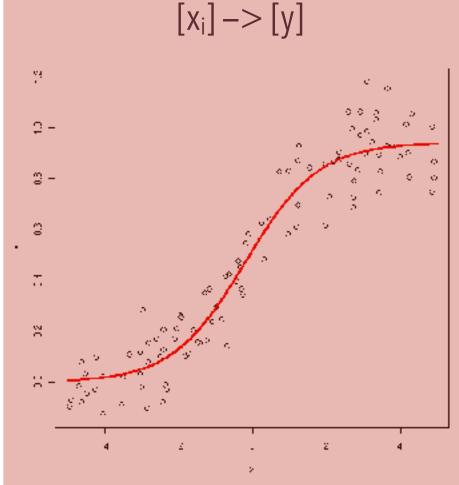
#### LES MODÈLES DE MACHINE LEARNING

LES ALGORITHMES NE SONT PAS TOUS DESTINÉS AUX MÊMES USAGES. ON LES CLASSE USUELLEMENT SELON PLUSIEURS COMPOSANTES.

#### supervisé

#### données numériques

Régression



Prévision de marché Prévision météorologiques Estimation de durée de vie Prédiction de popularité (pubs)

#### Classification

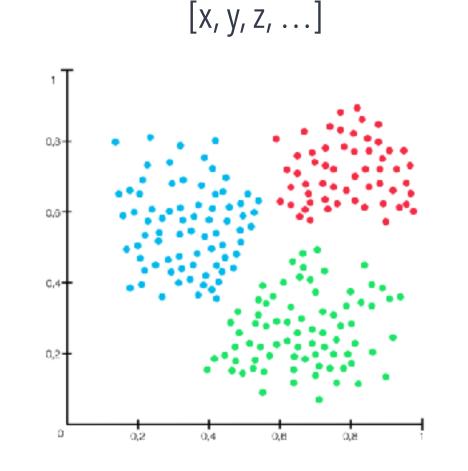
#### données labellisées [pixels] -> [label]

> Classification d'images Fidélisation de clients Détection de fraudes Diagnostiques

#### non supervisé

#### Clustering

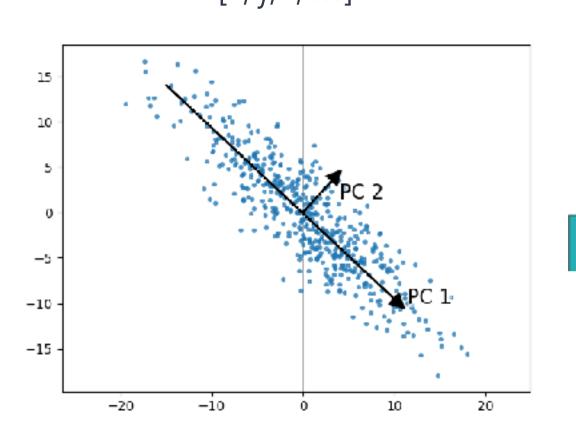
#### données non labellisées



Système de recommandation Marketing ciblé Segmentation de clientèle

#### Réduction dimension

#### données non labellisées $[x, y, z, \ldots]$

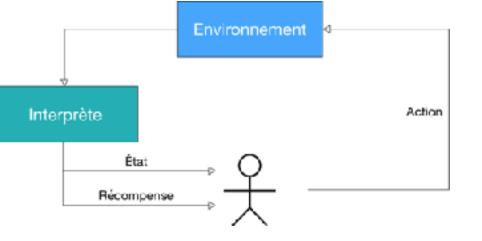


Visualisation de Big Data Compression des données Découverte de structures

#### renforcement

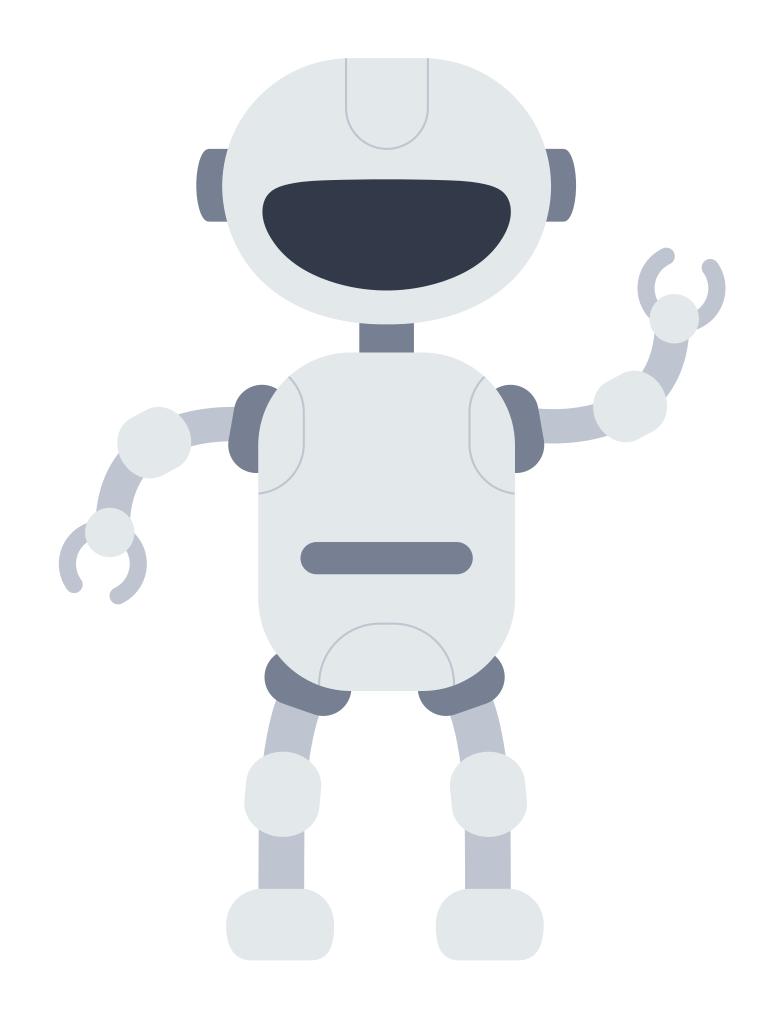
#### Ajustement - Action

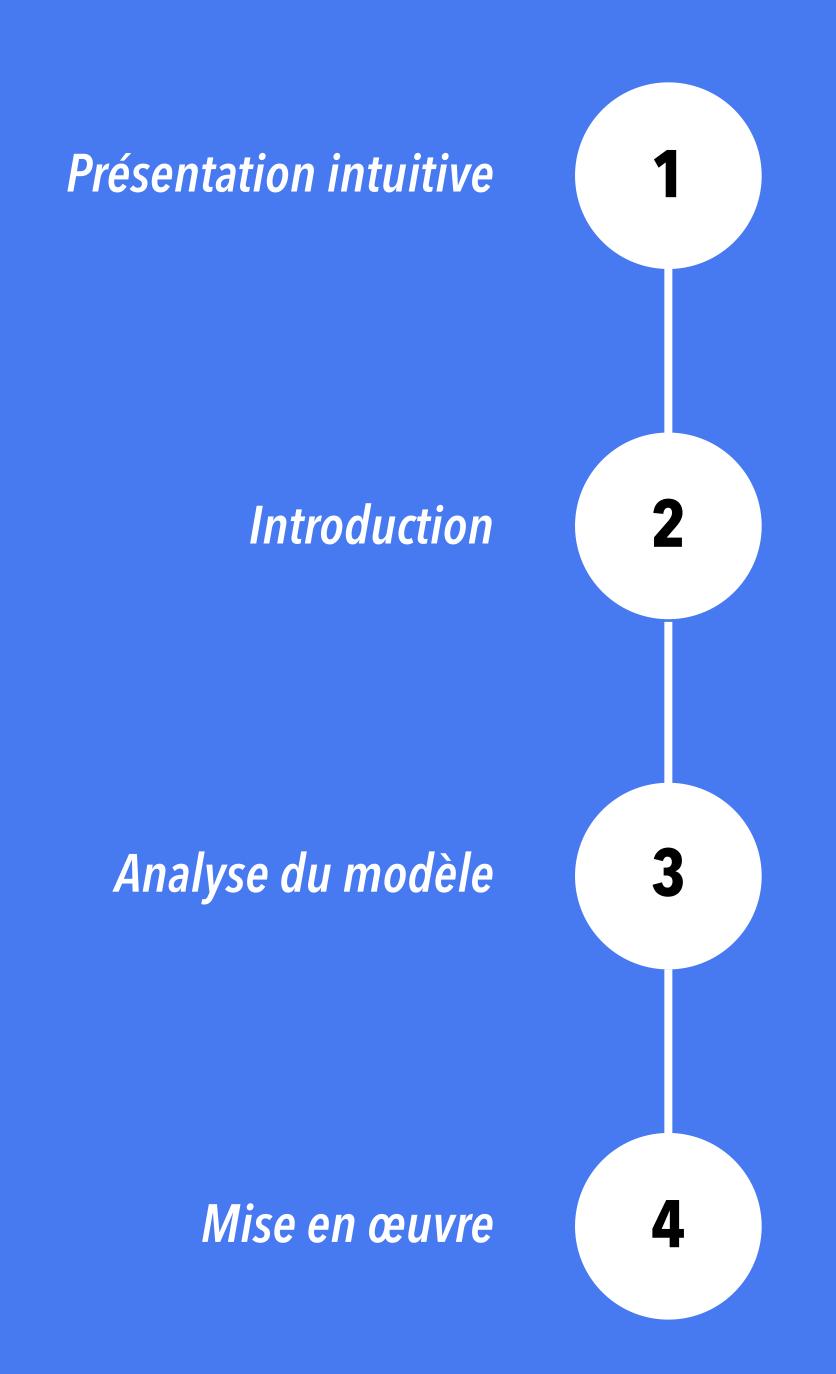
toutes données [env.] -> [action]



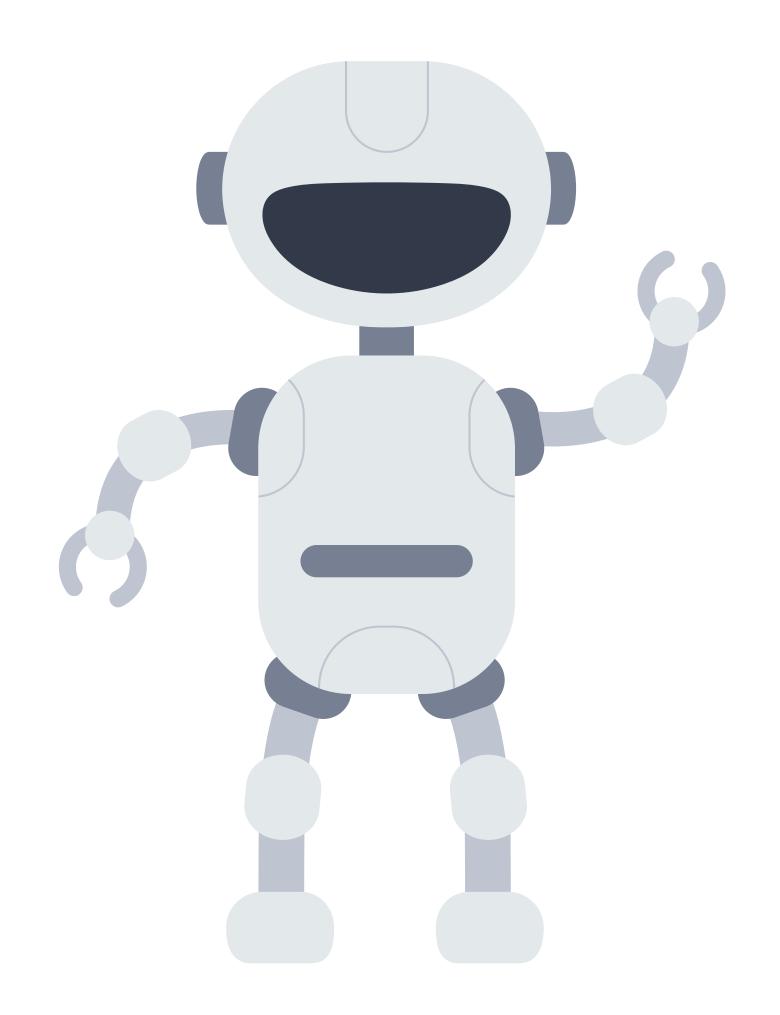
Décisions en temps réel Navigation robotique Apprentissage de tâches Acquisition de compétences

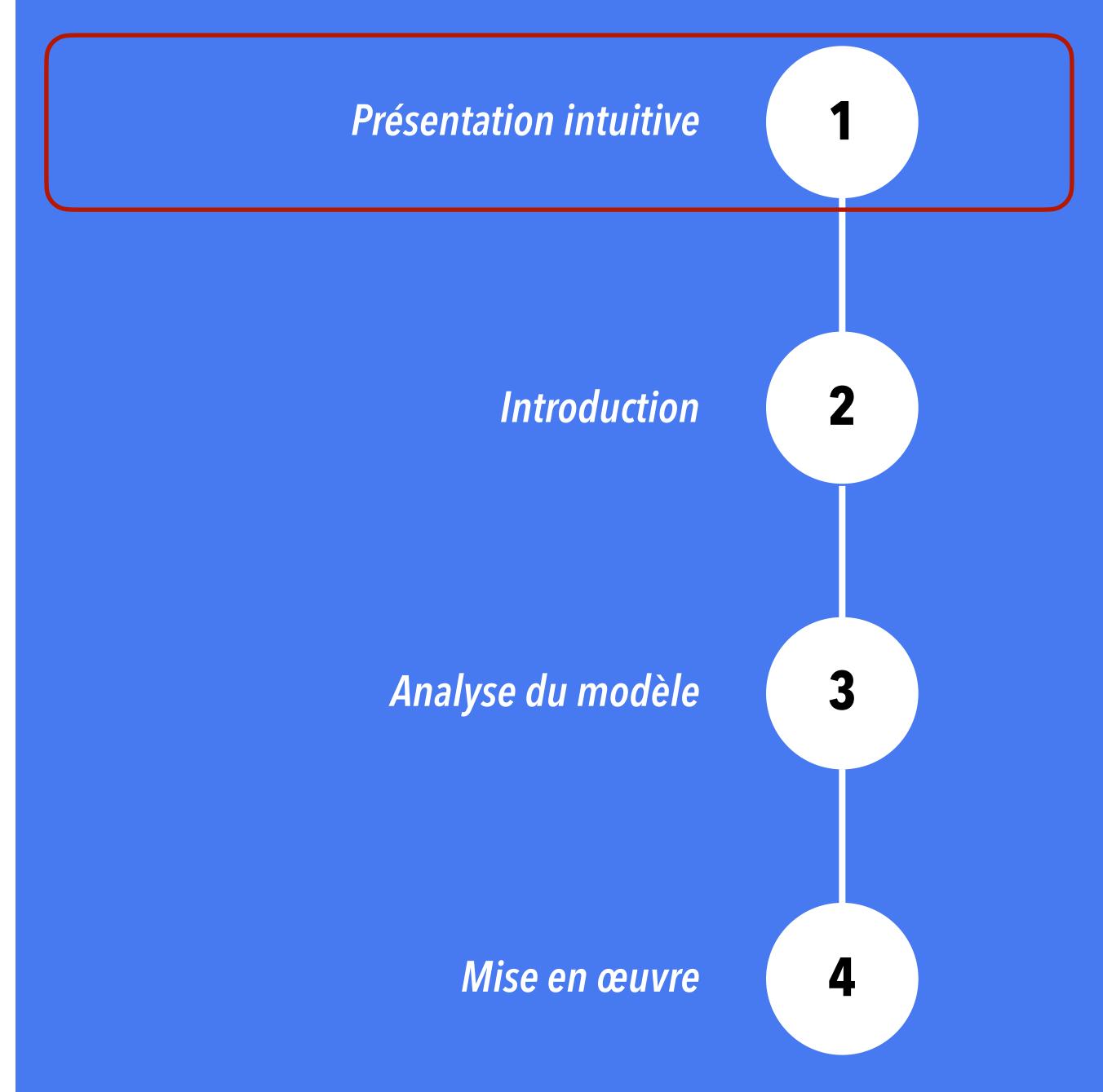
#### SOMMAIRE





#### SOMMAIRE

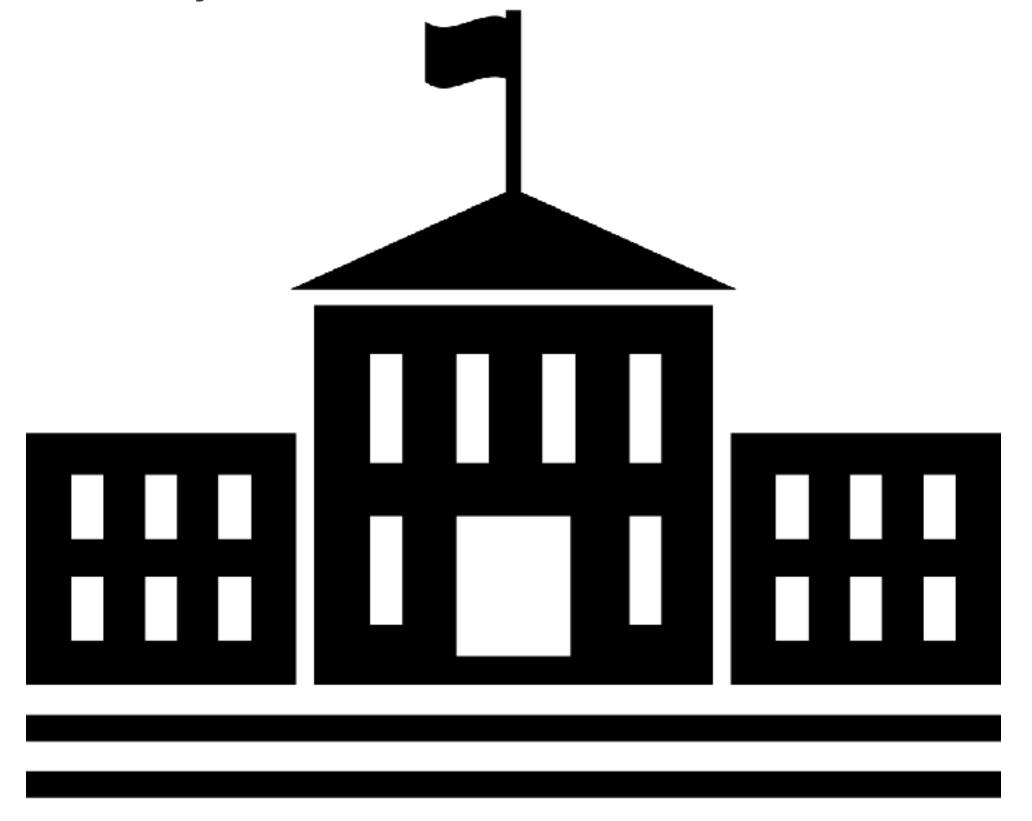




EN FONCTION DES TESTS D'ENTRÉE ET DES NOTES DU LYCÉE

#### Description

- On veut prédire si un étudiant va être accepté à l'université en fonction des deux critères suivants :
  - Les notes obtenues aux contrôles d'entrée.
  - Les notes obtenues au lycée.







EN FONCTION DES TESTS D'ENTRÉE ET DES NOTES DU LYCÉE





#### Étudiant 1

Notes contrôle : 9/10 
Notes lycée : 8/10



#### Étudiant 2

• Notes contrôle : 3/10

Notes lycée



#### Étudiant 3

● Notes contrôle : 7/10

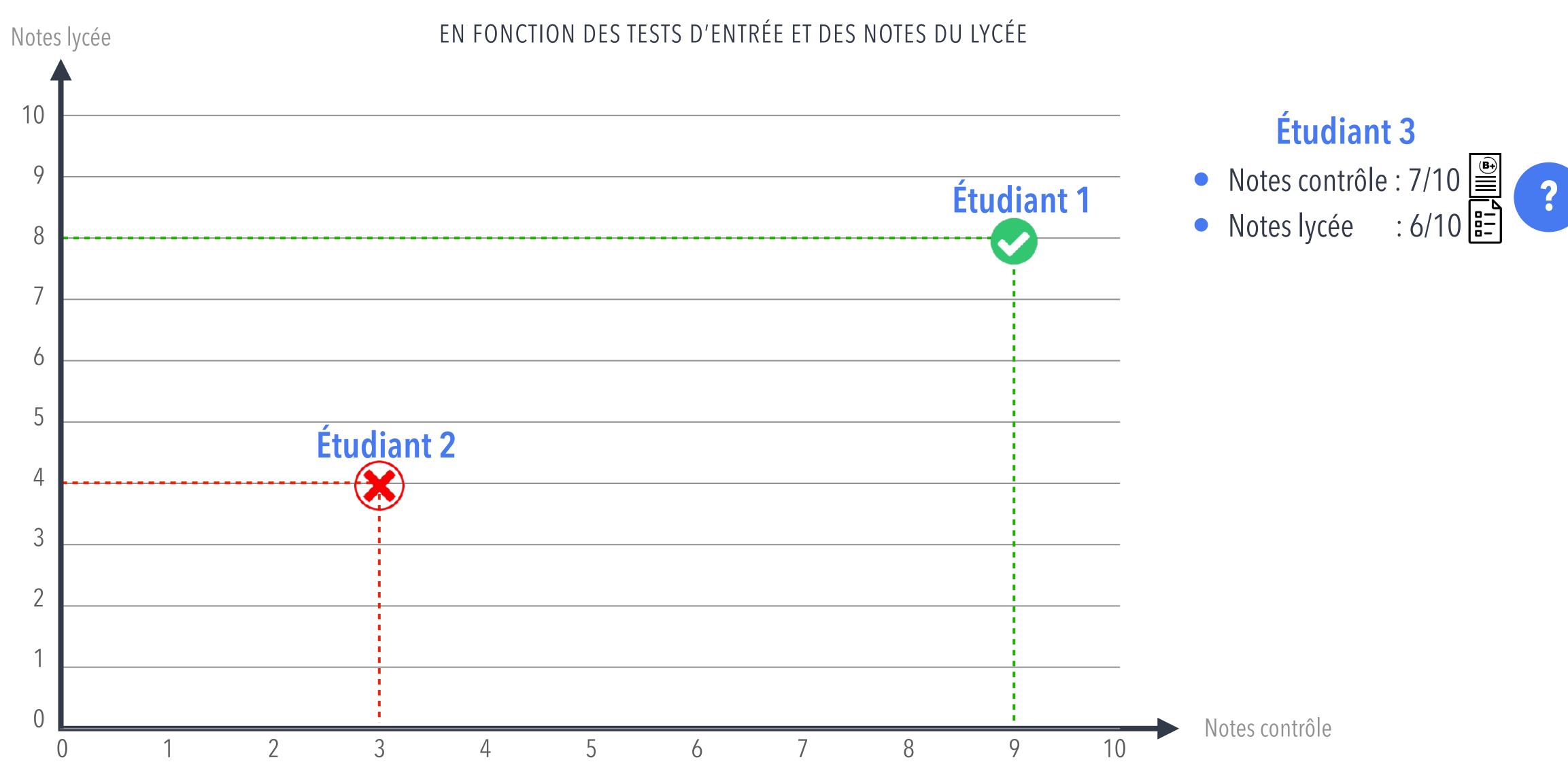
Notes lycée



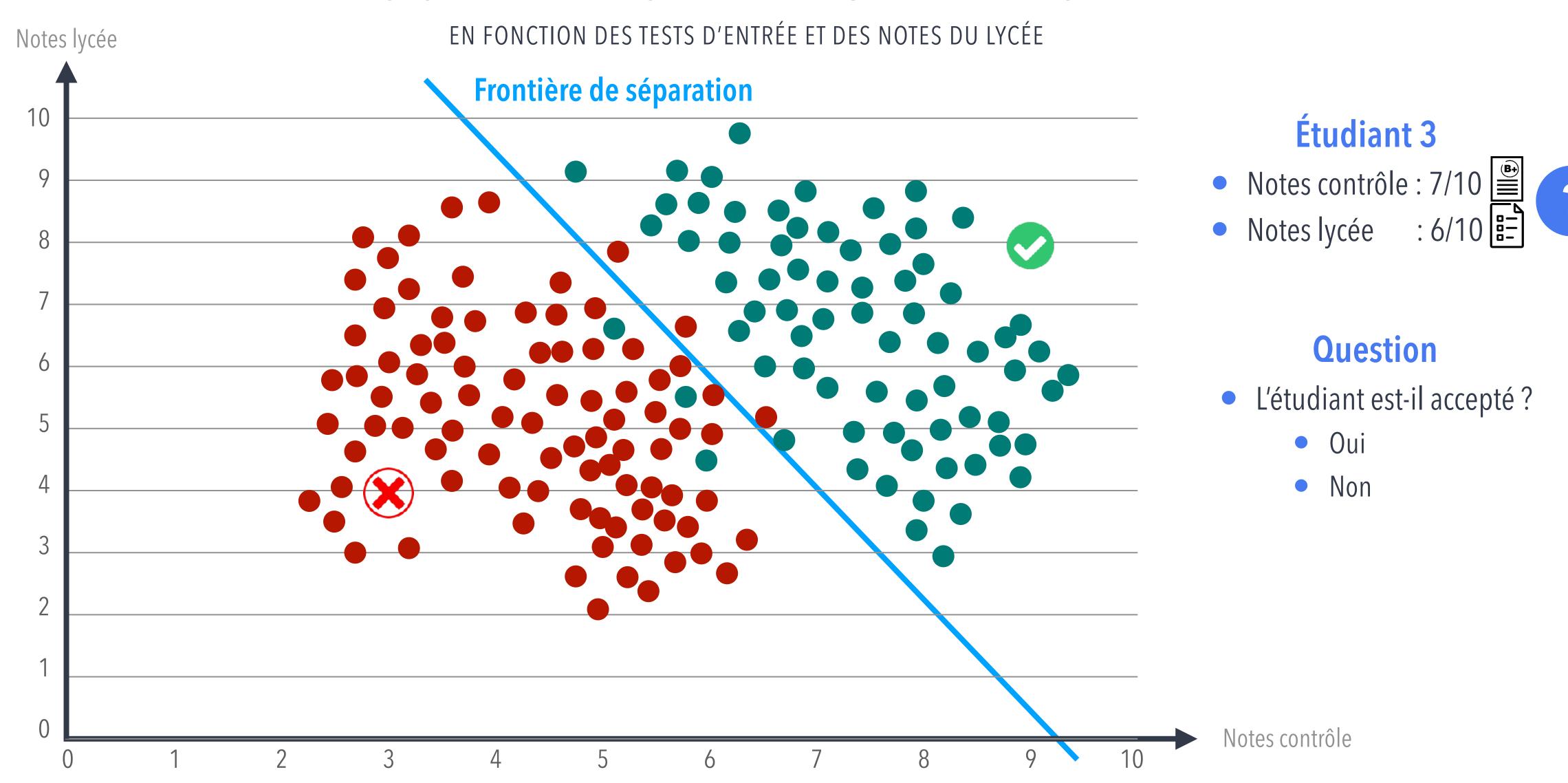


Prenons trois étudiants.

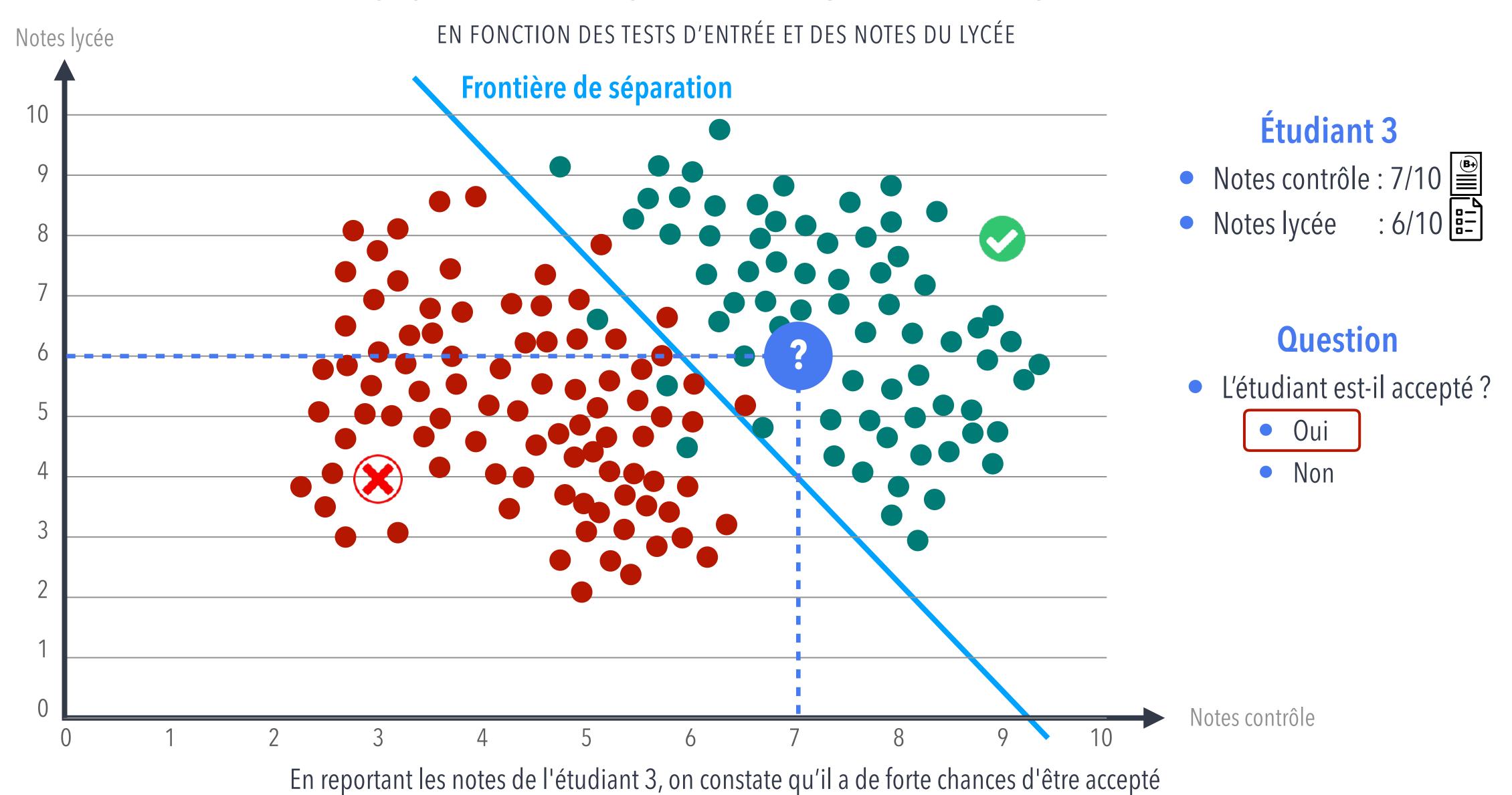
Nous connaissons les résultats des deux premiers et non voulons déterminer si le troisième a des chances d'être accepté ou pas



On reporte dans un plan les deux premiers étudiants en fonction de leurs notes au contrôle et au lycée



Nous représentons plusieurs dizaines d'étudiants dont le résultat d'admission est connu. Ceux de couleur rouge ne sont pas admis et ceux en vert sont admis Nous indiquons la frontière de séparation qui sera être obtenue par apprentissage comme nous allons l'expliquer.

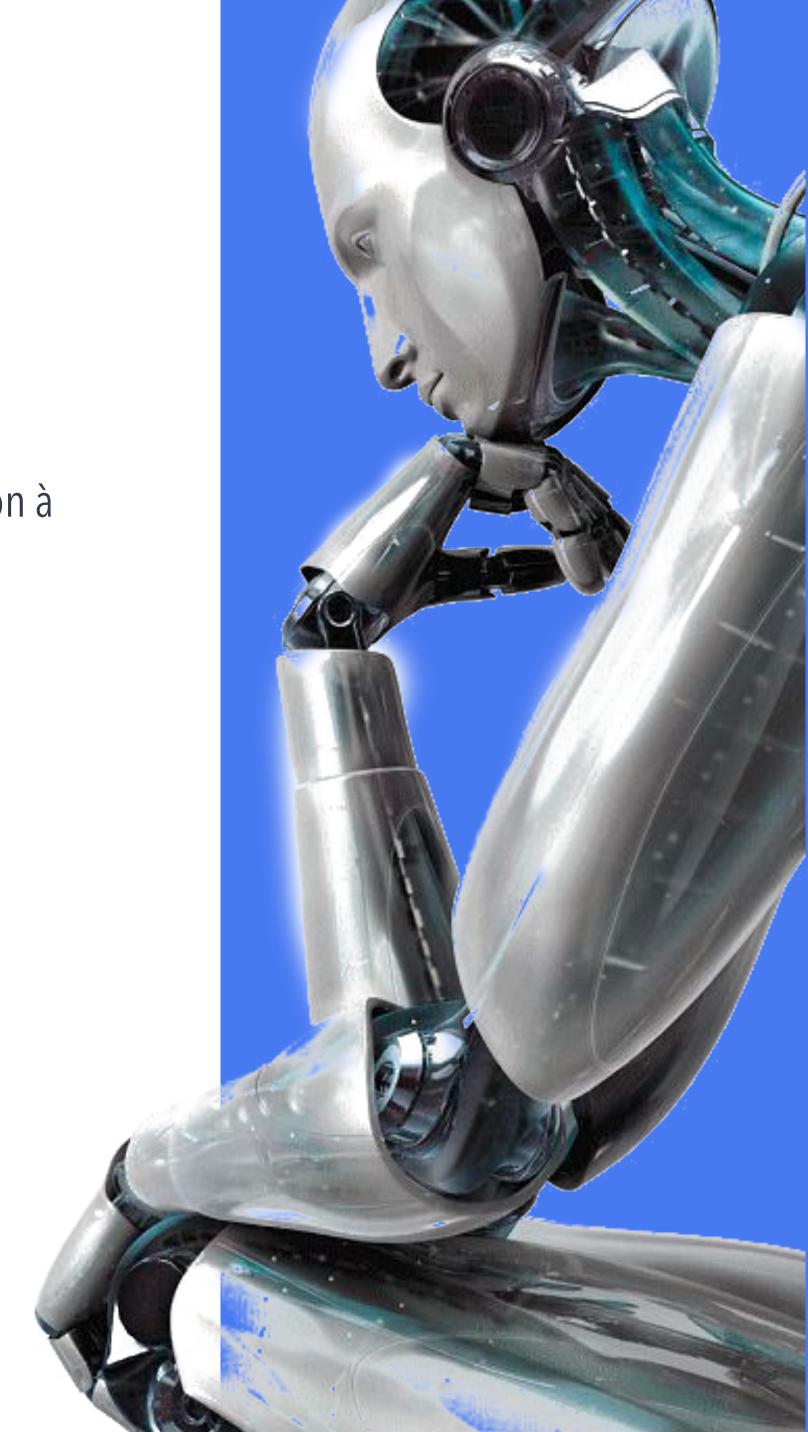


LA MÉTHODE DE CLASSIFICATION QUE NOUS AVONS DÉCRITE REPOSE EST UNE RÉGRESSION LOGISTIQUE

#### La question à résoudre

• Comme pour la régression linéaire pour laquelle on devait déterminer la droite optimale, la question à laquelle on doit s'atteler maintenant est la suivante :

Comment obtient-on la frontière optimale de séparation des données ?



LA FRONTIÈRE OPTIMALE DE SÉPARATION DES DONNÉES

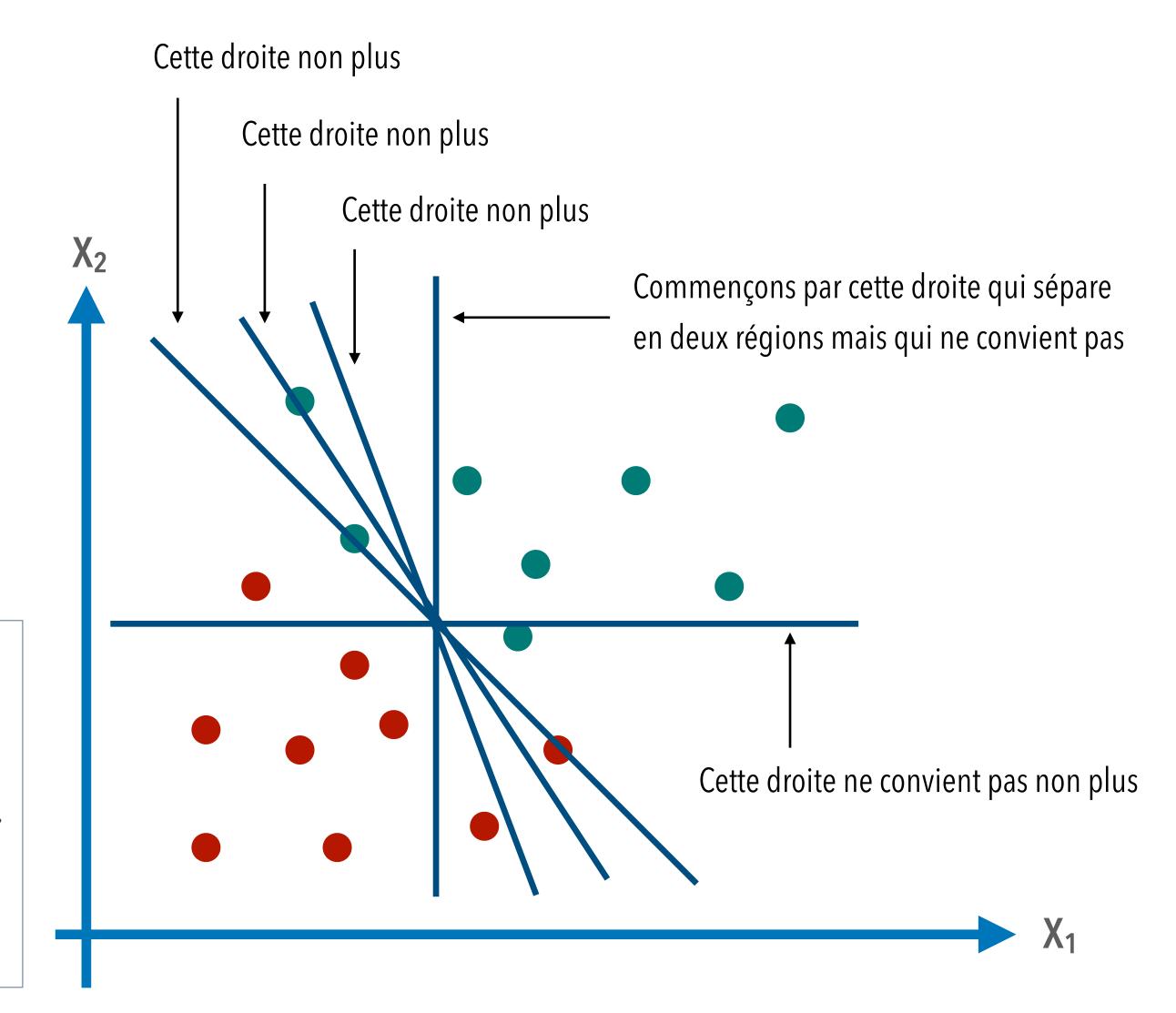
#### La question est :

Quelle est la droite qui sépare les deux régions de points ?

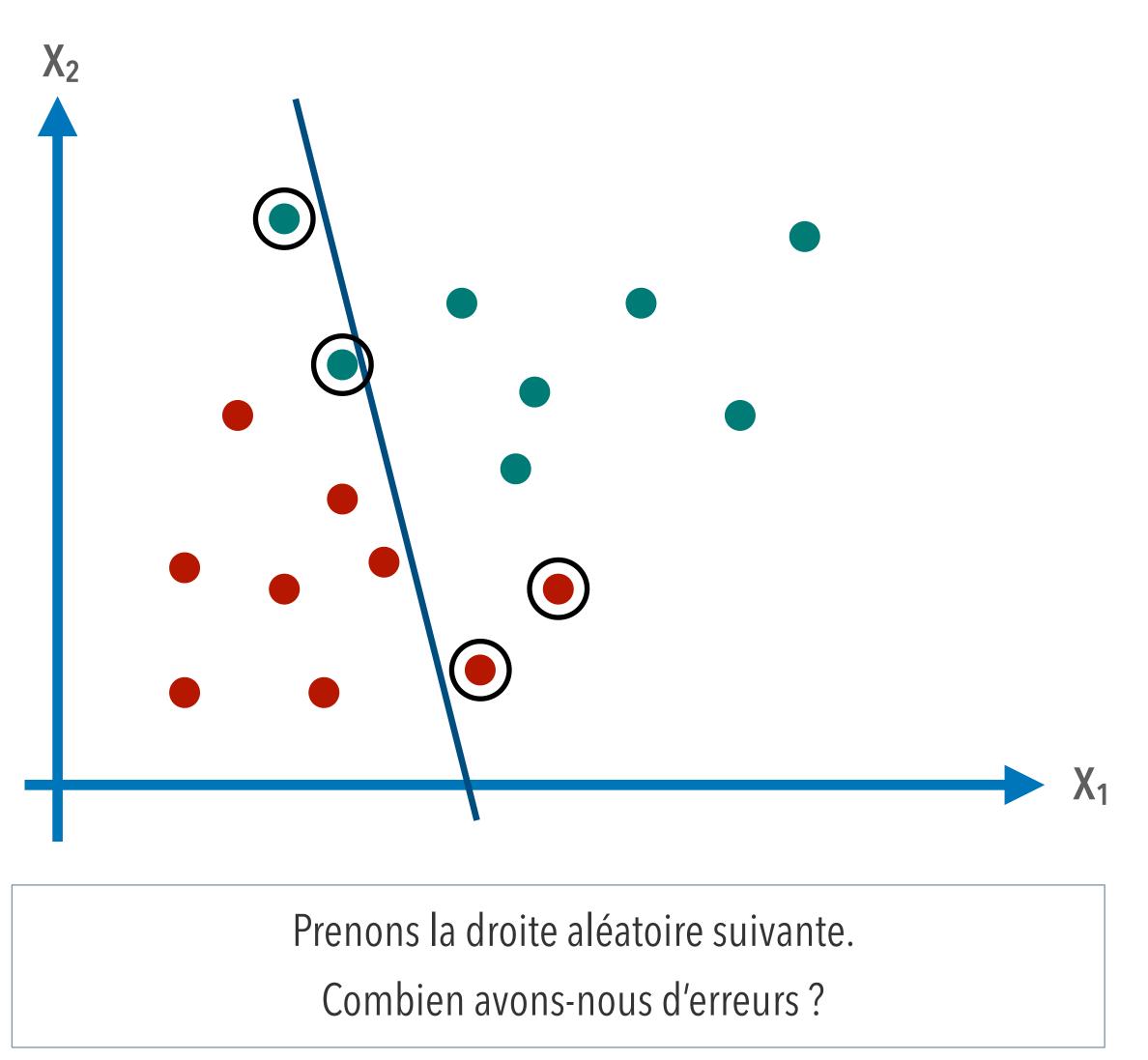
Une droite de séparation choisie, la procédure consiste à :

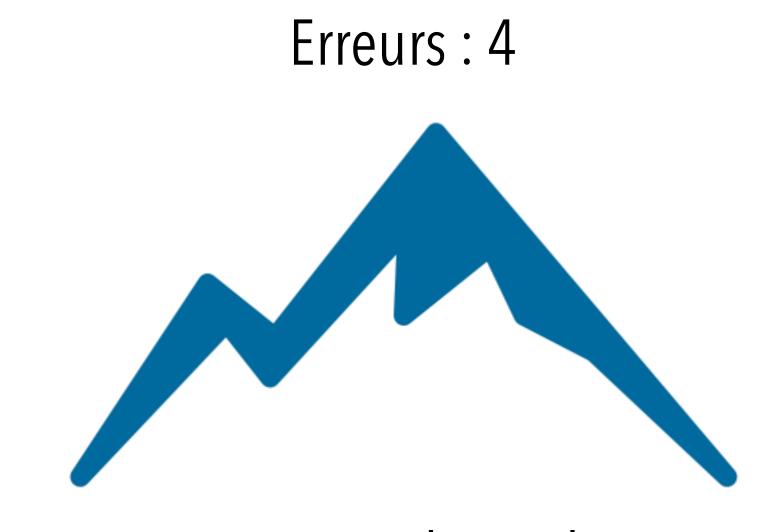
- calculer le nombre de points qui ne sont pas dans la bonne zone et,
- à diminuer ce nombre d'erreurs à chaque nouvelle droite de séparation.

Examinons ensemble cette procédure.



LA FRONTIÈRE OPTIMALE DE SÉPARATION DES DONNÉES



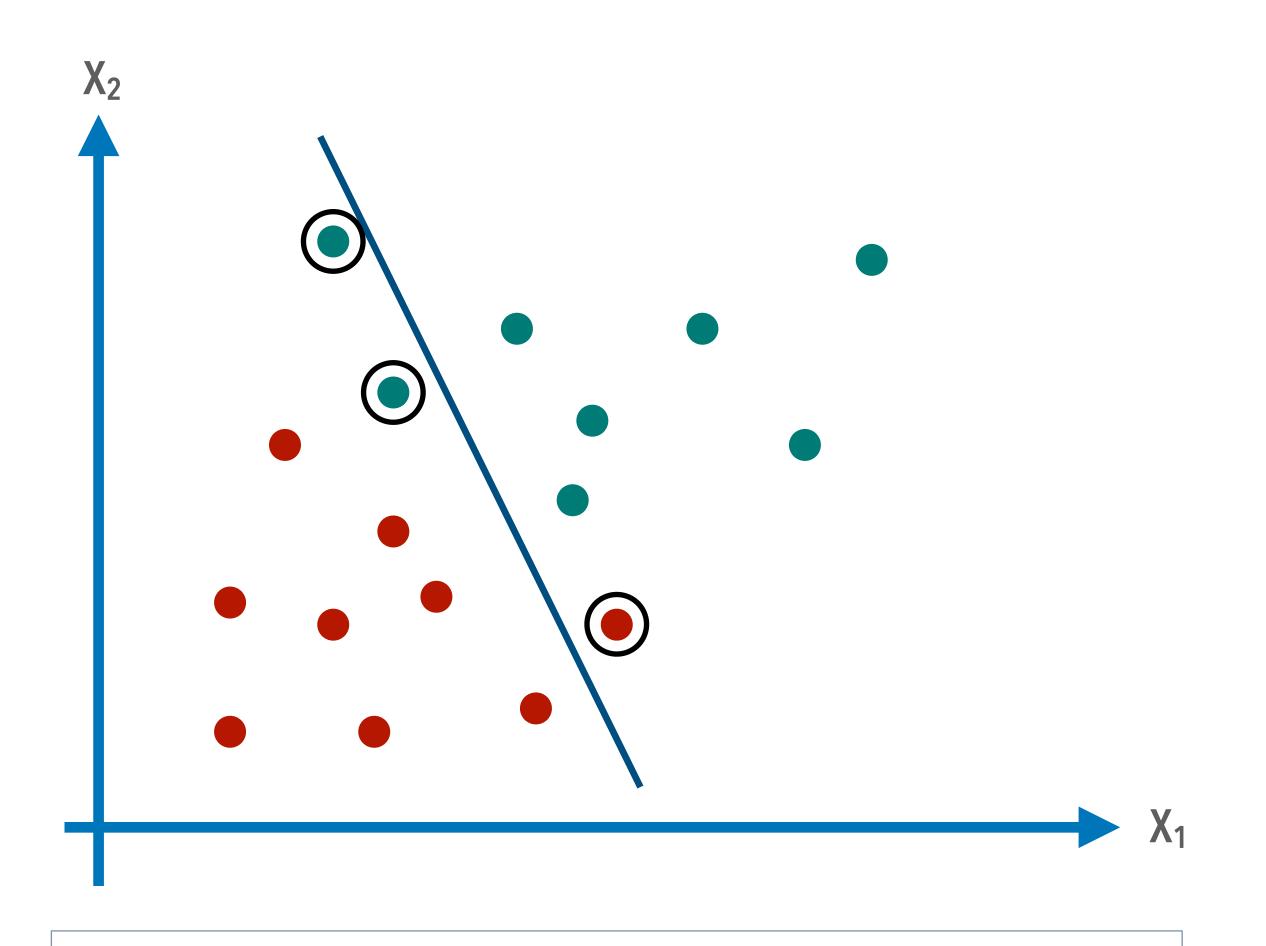


Descente de gradient\*

Comme pour la régression linéaire, pour diminuer le nombre d'erreurs à chaque tentative, on va utiliser la descente de gradient

<sup>\*</sup> En réalité, on utilise la méthode « Log-Loss Function » qui ne calcule pas le nombre d'erreurs, mais un taux d'erreur en associant des valeurs élevées aux points mal placés et des valeurs faibles aux points bien positionnés.

LA FRONTIÈRE OPTIMALE DE SÉPARATION DES DONNÉES



Erreurs: 3



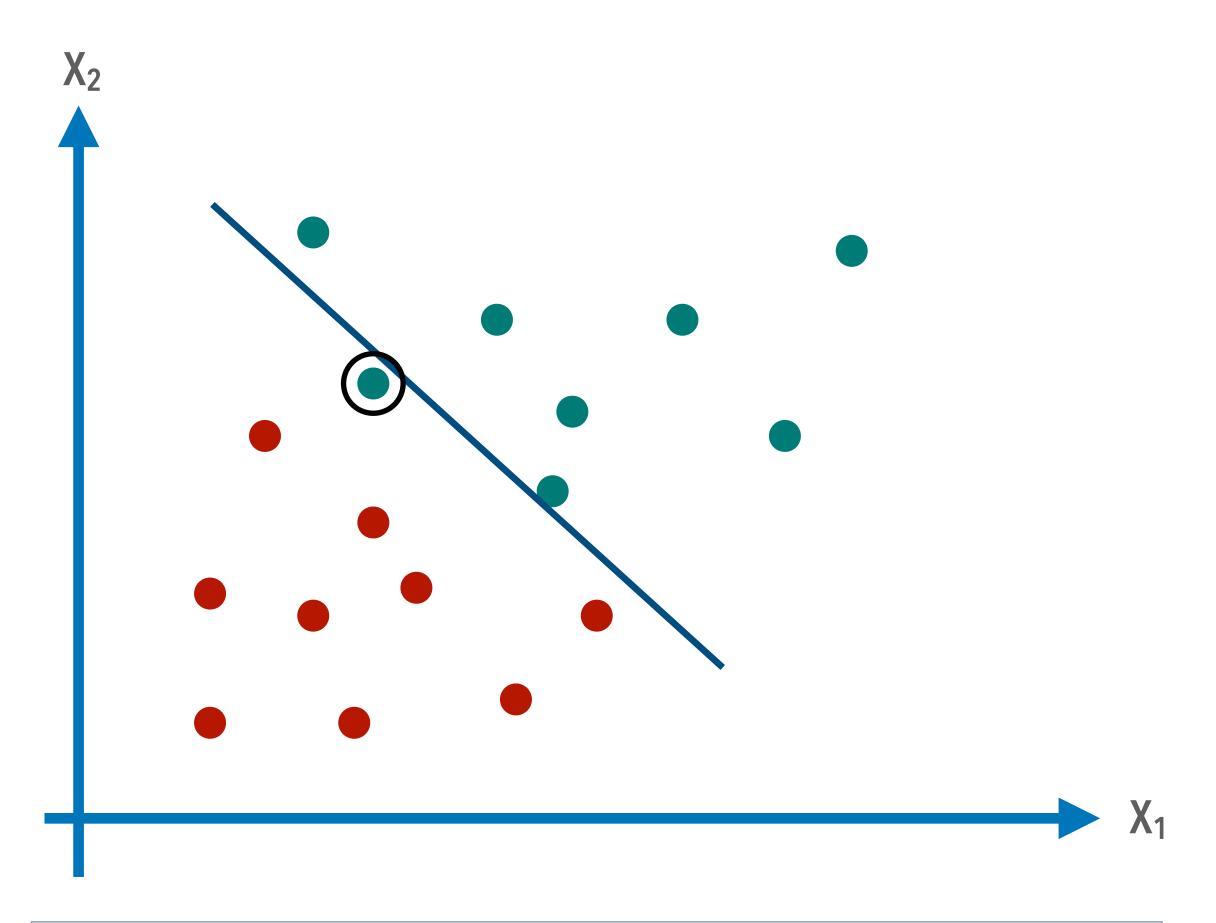
Descente de gradient\*

Comme pour la régression linéaire, pour diminuer le nombre d'erreurs à chaque tentative, on va utiliser la descente de gradient

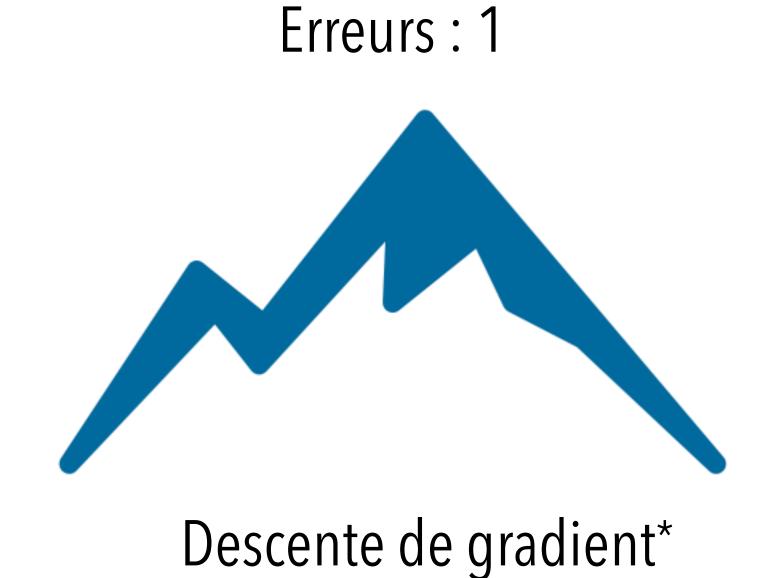
La descente de gradient donne la droite suivante. Combien avons-nous d'erreurs?

<sup>\*</sup> En réalité, on utilise la méthode « Log-Loss Function » qui ne calcule pas le nombre d'erreurs, mais un taux d'erreur en associant des valeurs élevées aux points mal placés et des valeurs faibles aux points bien positionnés.

LA FRONTIÈRE OPTIMALE DE SÉPARATION DES DONNÉES



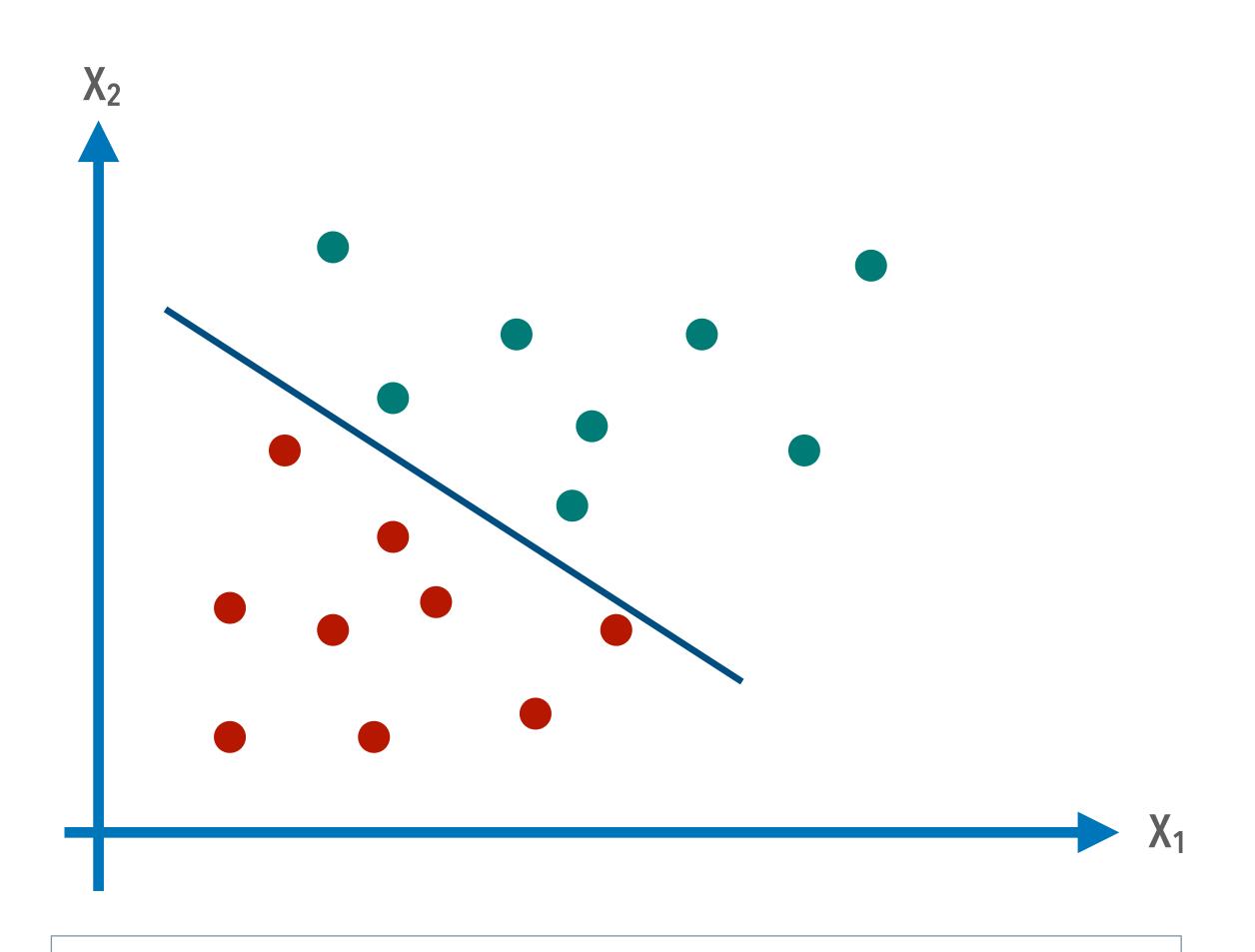
La descente de gradient donne la droite suivante. Combien avons-nous d'erreurs?



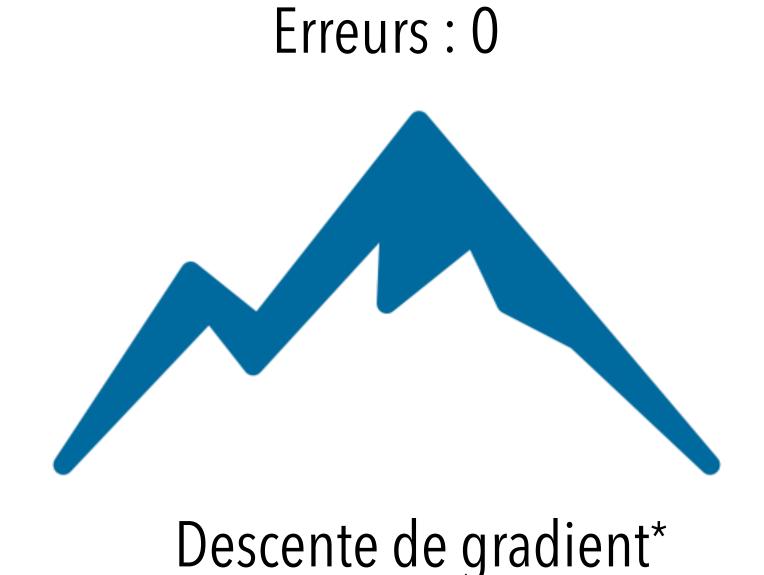
Comme pour la régression linéaire, pour diminuer le nombre d'erreurs à chaque tentative, on va utiliser la descente de gradient

<sup>\*</sup> En réalité, on utilise la méthode « Log-Loss Function » qui ne calcule pas le nombre d'erreurs, mais un taux d'erreur en associant des valeurs élevées aux points mal placés et des valeurs faibles aux points bien positionnés.

LA FRONTIÈRE OPTIMALE DE SÉPARATION DES DONNÉES



La descente de gradient donne la droite suivante. Combien avons-nous d'erreurs?

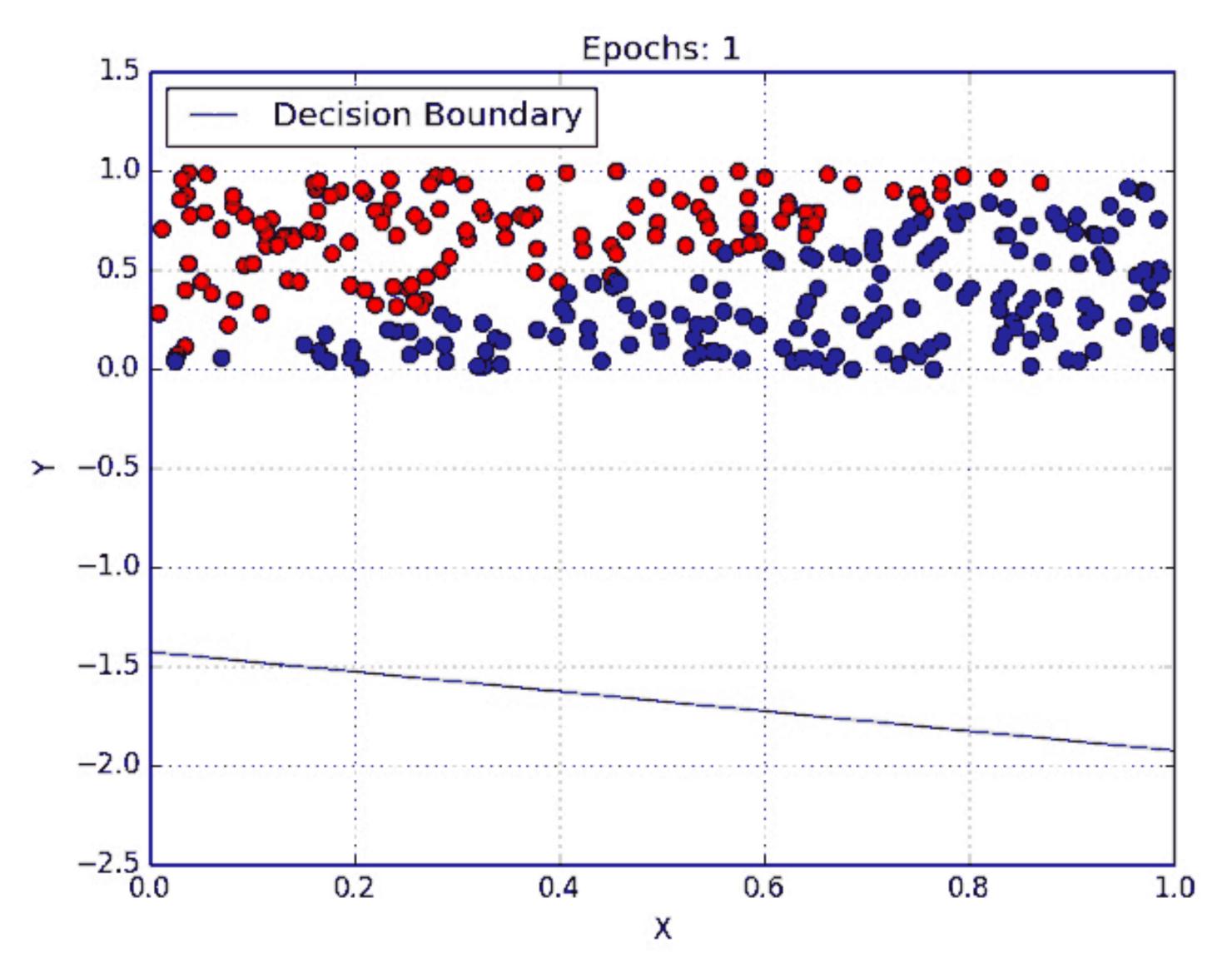


Comme pour la régression linéaire, pour diminuer le nombre d'erreurs à chaque tentative, on va utiliser la descente de gradient

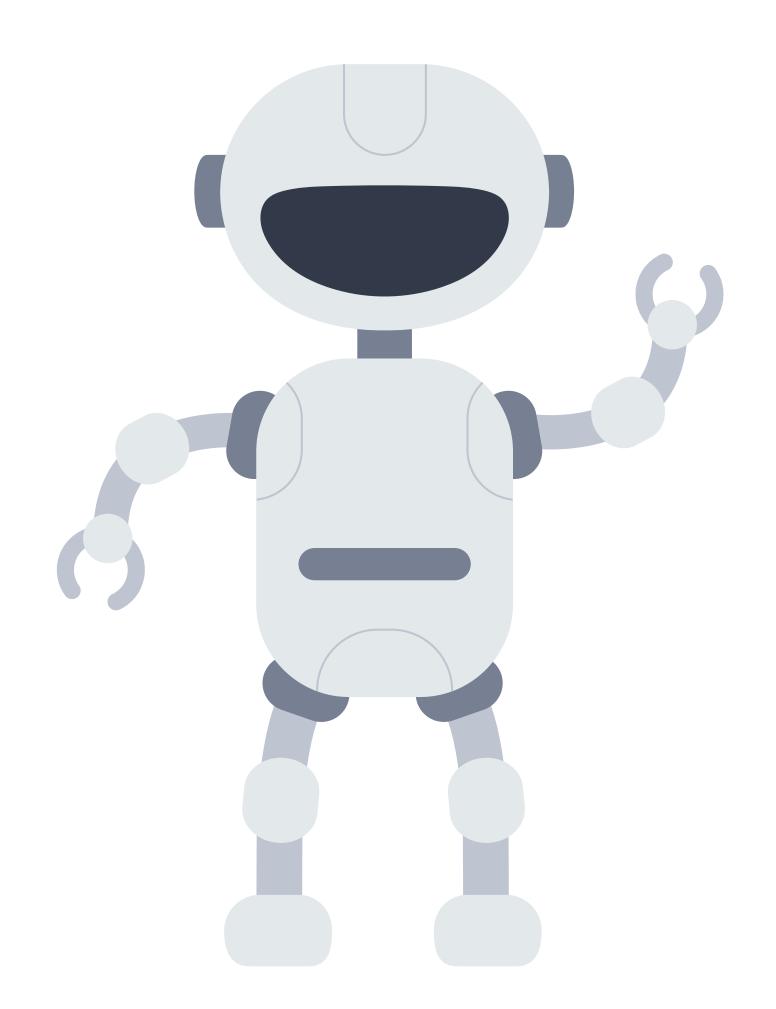
Il n'y a plus d'erreurs, la droite de séparation en deux régions a été trouvée. Le processus est interrompu.

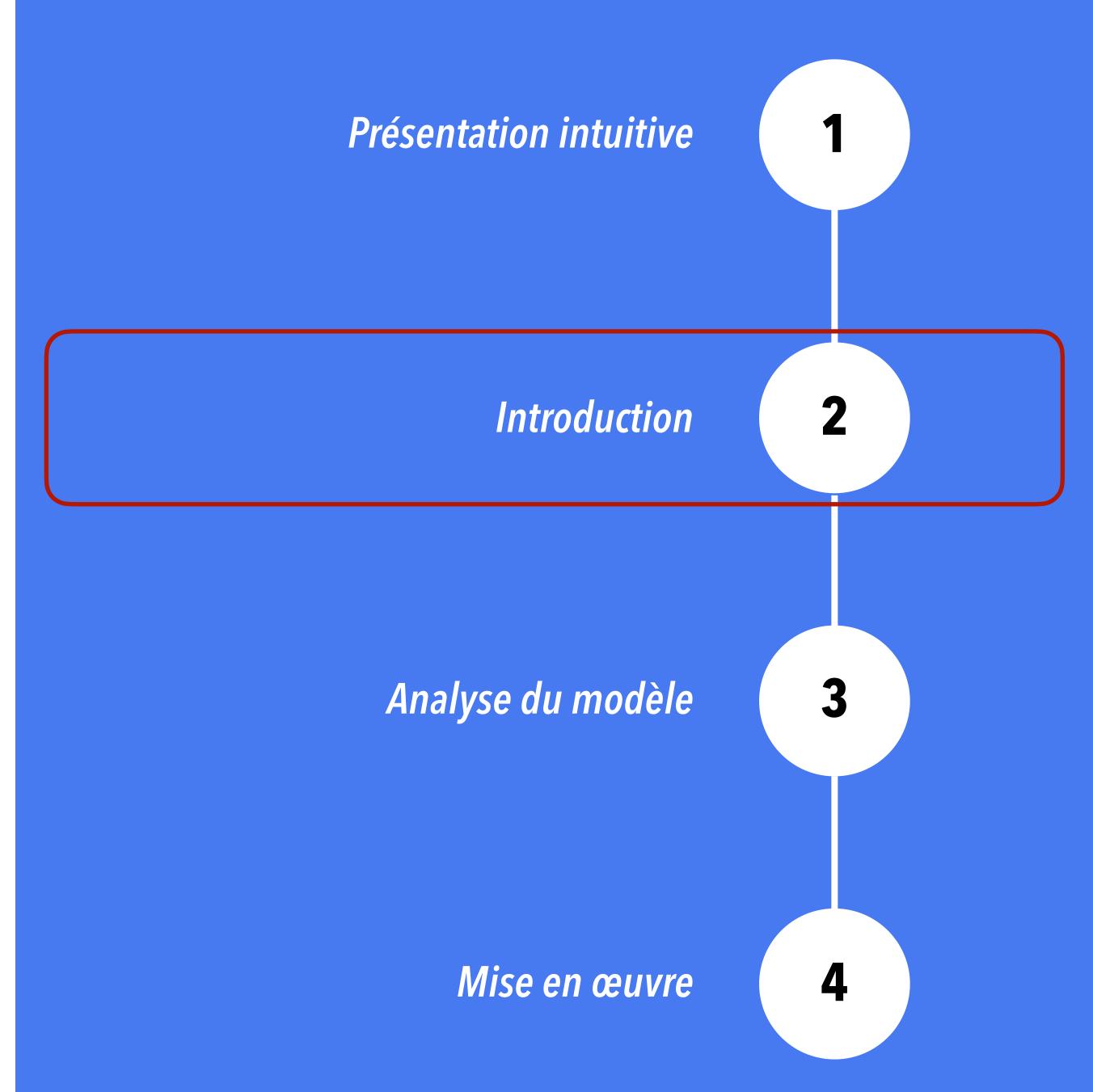
<sup>\*</sup> En réalité, on utilise la méthode « Log-Loss Function » qui ne calcule pas le nombre d'erreurs, mais un taux d'erreur en associant des valeurs élevées aux points mal placés et des valeurs faibles aux points bien positionnés.

LA FRONTIÈRE OPTIMALE DE SÉPARATION DES DONNÉES



#### SOMMAIRE





#### INTRODUCTION

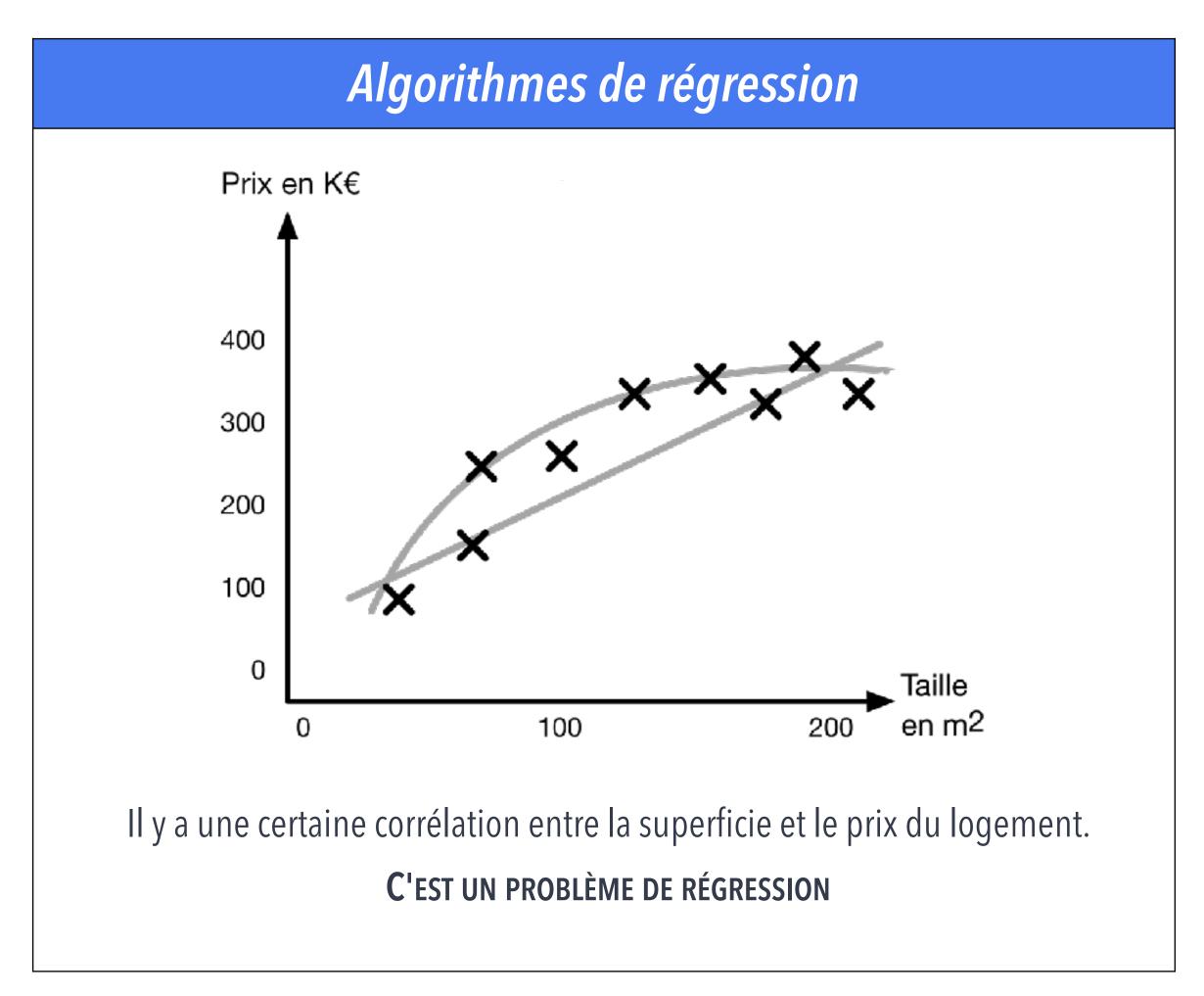
#### Classification binaire

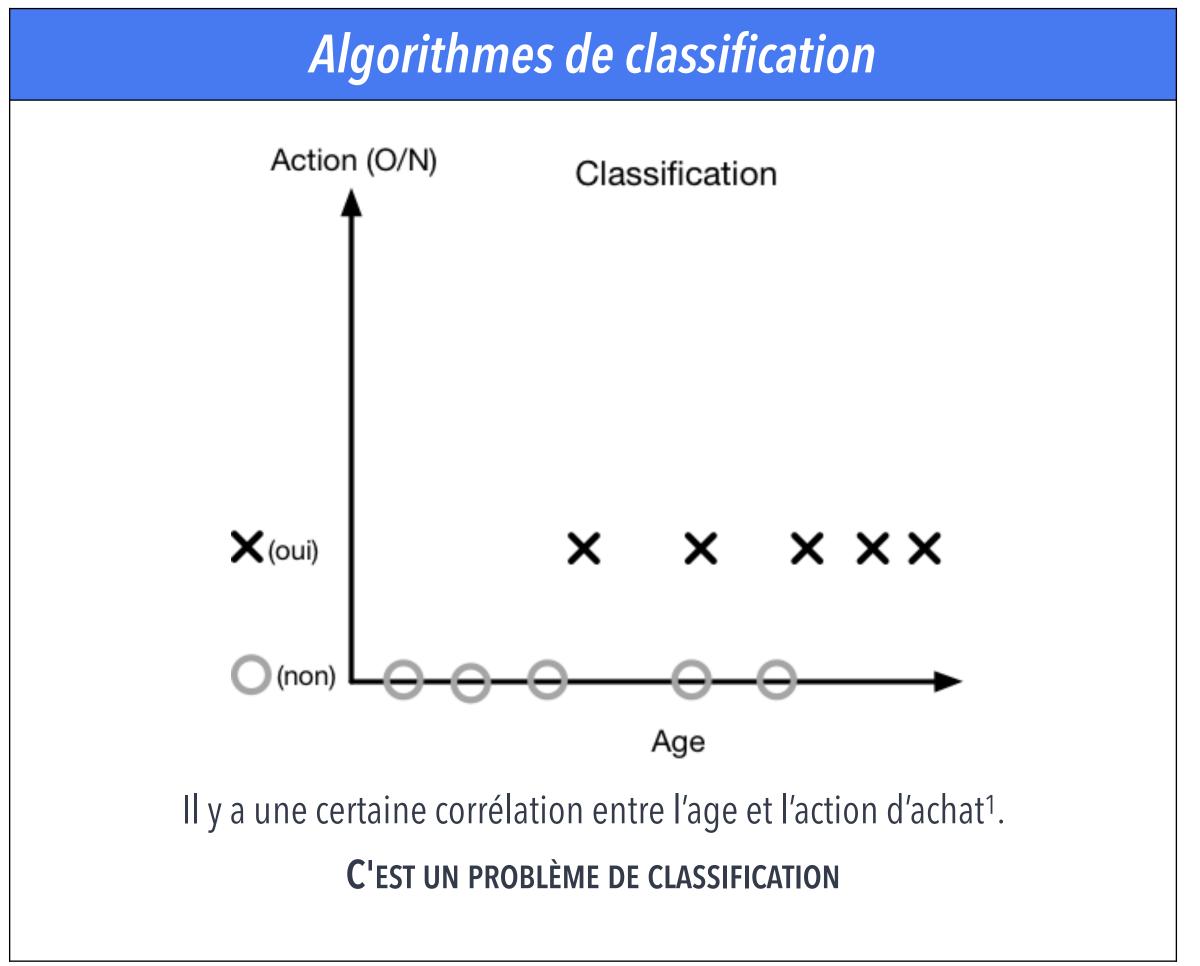
- La régression logistique est un grand classique de la classification. C'est le modèle certainement le plus répandu dans le monde des banques et des assureurs.
- Le modèle offre un bon compromis entre performance et pouvoir explicatif.
- Par **souci didactique**, nous décrivons les principes de la régression logistique sur un problème de classification binaire ; sorties sont {0,1}.
- Nous **généraliserons** ensuite à des problèmes de classification **multiclasses**, c'est-à-dire lorsque les valeurs de sortie ne sont plus binaires.

### RETOUR SUR LA RÉGRESSION LINÉAIRE

#### Modèle de classification

Désormais, on passe d'un modèle de régression à un modèle de classification.





### RETOUR SUR LA RÉGRESSION LINÉAIRE

#### Régressions linéaire univariées

La recherche du meilleur modèle de régression linéaire (univarié ou pas) ou polynomiale repose sur **trois étapes** essentielles :

- La définition d'une fonction hypothèse
- La construction d'une fonction de coût
- La minimisation de la fonction de coût

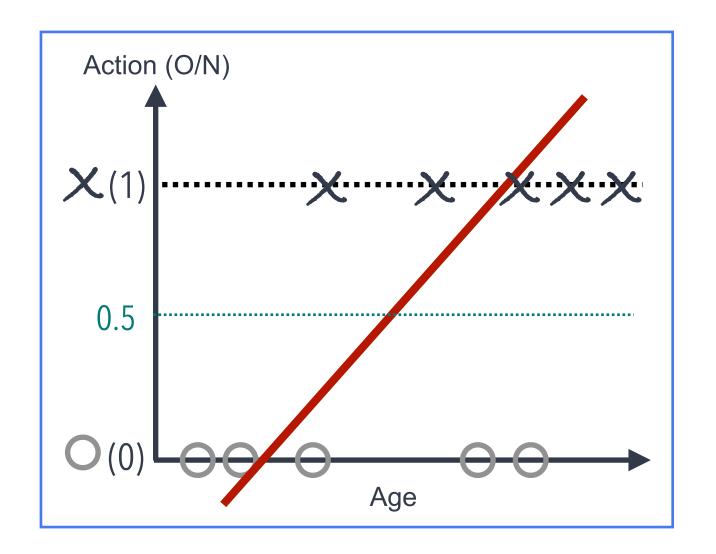
#### Régression Logistique

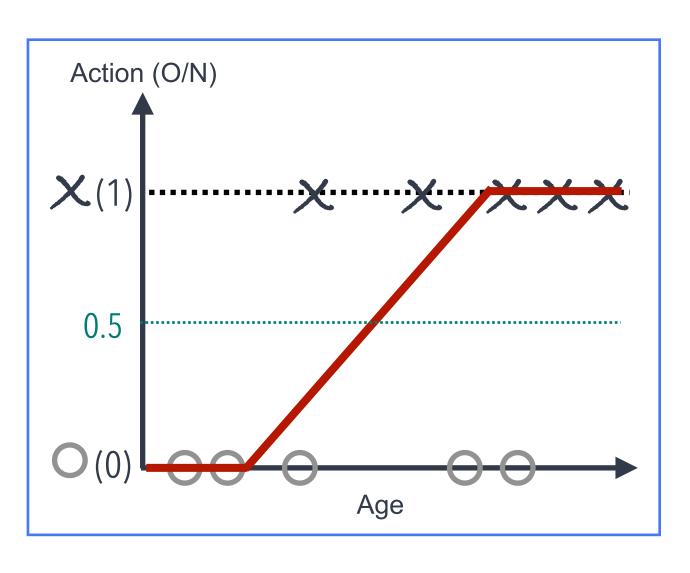
En théorie on pourrait reprendre la même fonction hypothèse que pour les régressions linéaires. Il suffit d'écrire :

$$logistic\_regression(x) = \begin{cases} 0, & h(x) < 0.5\\ 1, & h(x) \ge 0.5 \end{cases}$$

- Mais ce traitement est loin d'être optimal pour la classification. En particulier, on préférerait que h représente une **probabilité** alors que, dans le cas de la régression linéaire, h représente directement des valeurs continues.
- La fonction h pour la classification doit respecter la condition suivante :

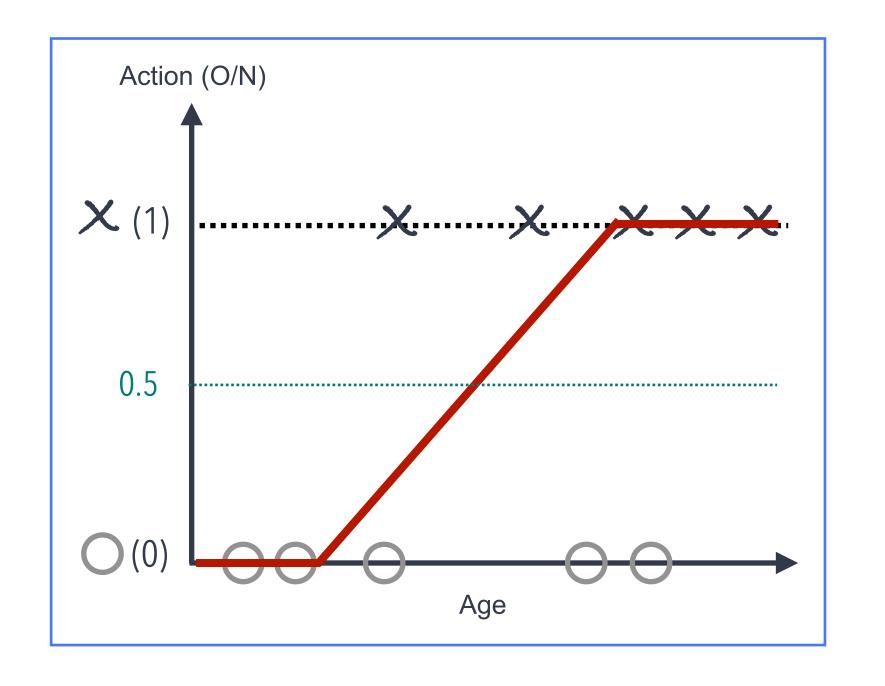
$$0 \le h(x) \le 1$$
$$h(x) = P(y = 1 \mid x, w)$$

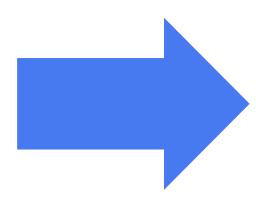


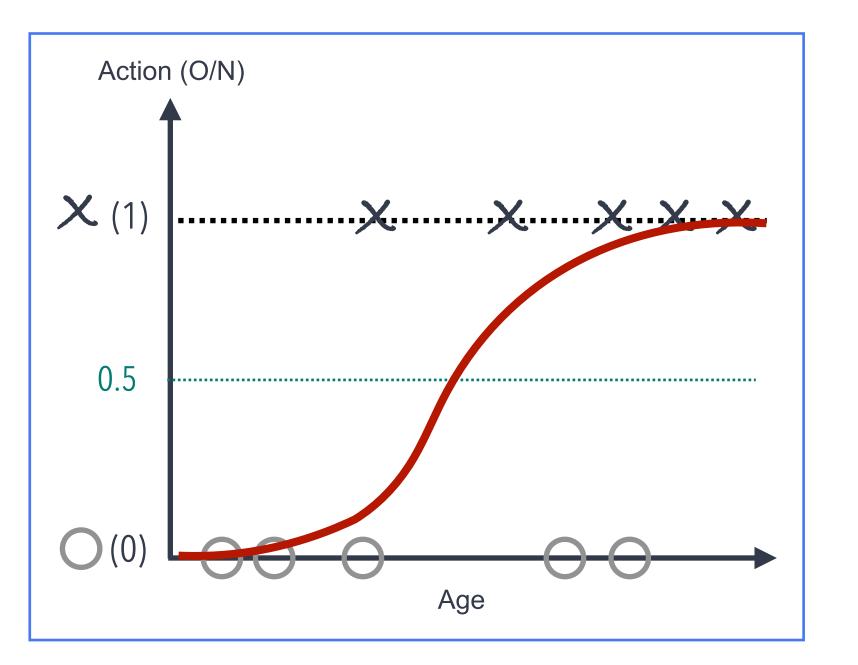


#### Régression Logistique

- On ne prend pas l'équation linéaire pour déterminer les probabilités.
- On utilise la fonction « **Sigmoïde** ».

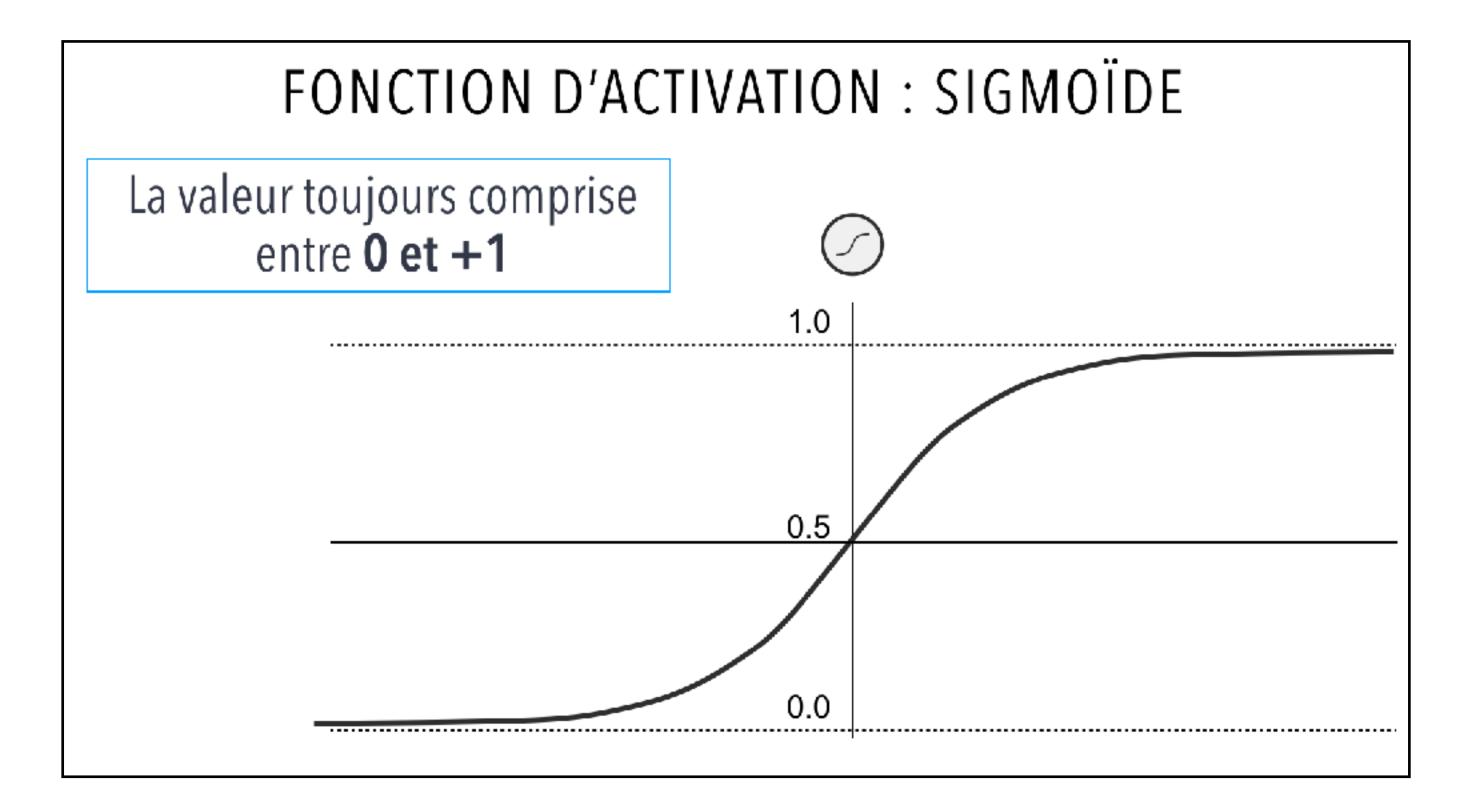


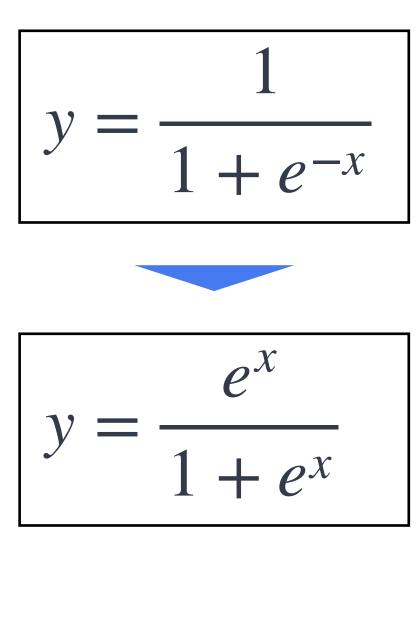




#### Régression Logistique

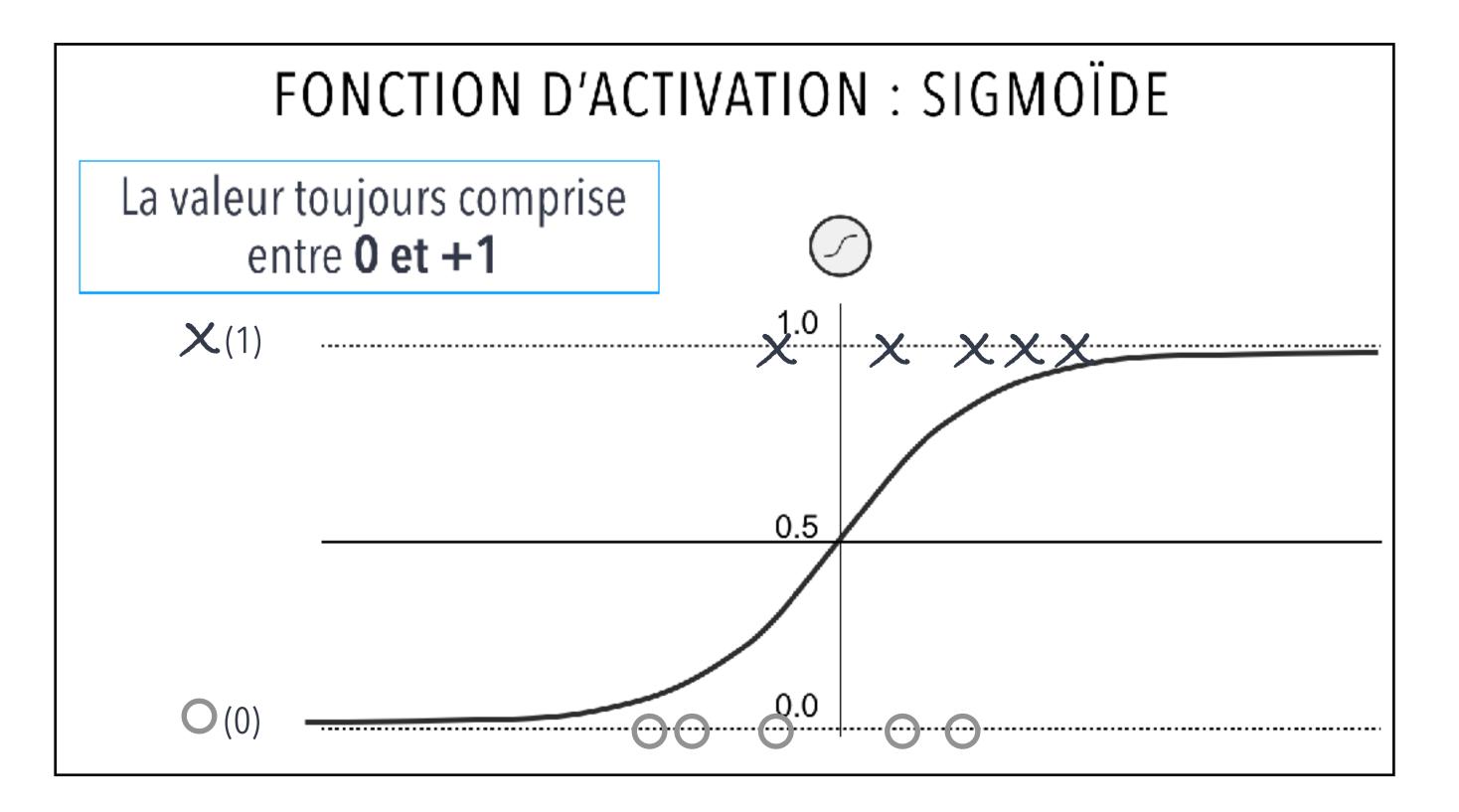
- Les points de la fonction « Sigmoïde » se rapproche beaucoup mieux des points d'observation que les points de la fonction linéaire.
- On l'appelle **fonction sigmoïde** de la régression logistique.





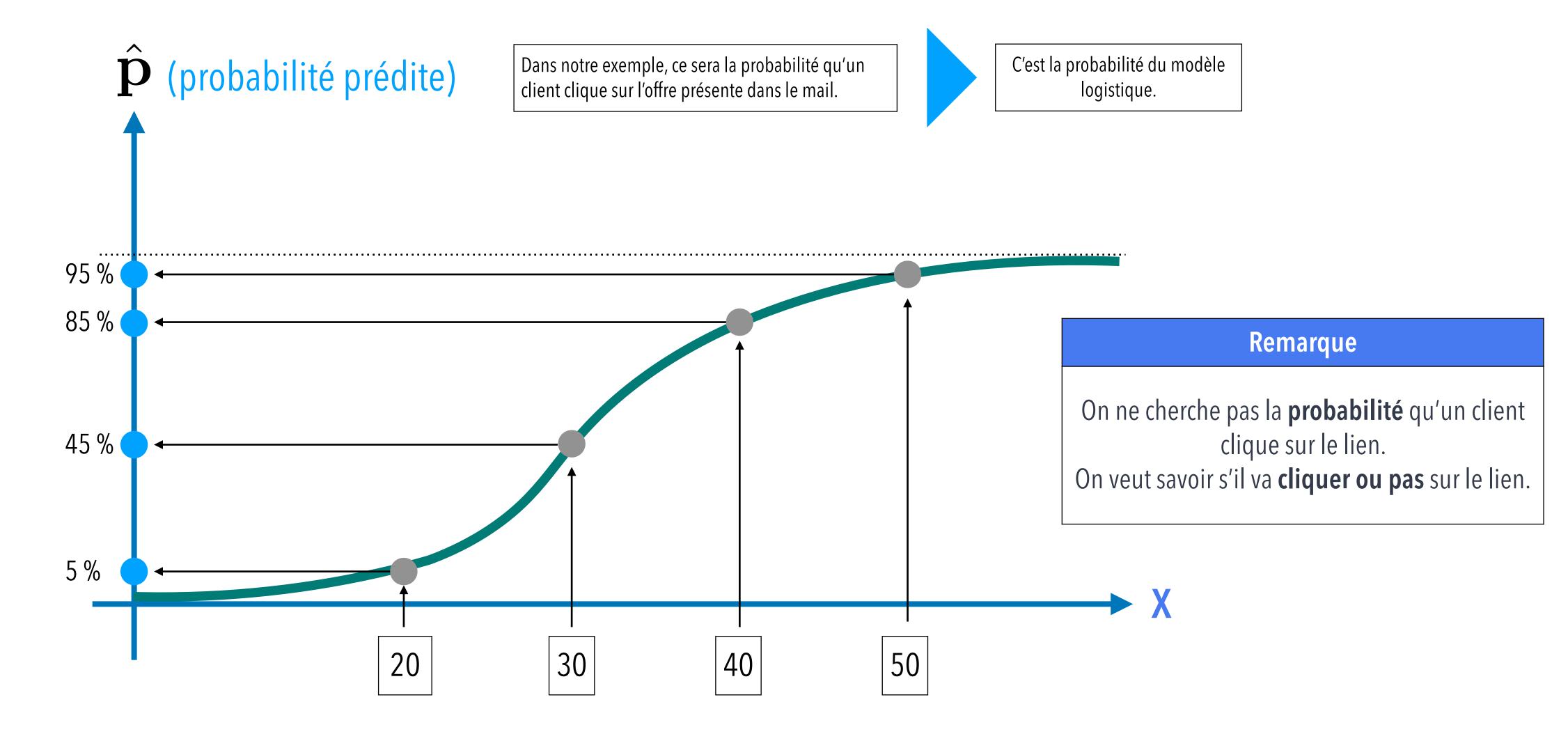
#### Régression Logistique

- Les points de la fonction « Sigmoïde » se rapprochent beaucoup mieux des points d'observation que les points de la fonction linéaire.
- On l'appelle fonction sigmoïde de la régression logistique.

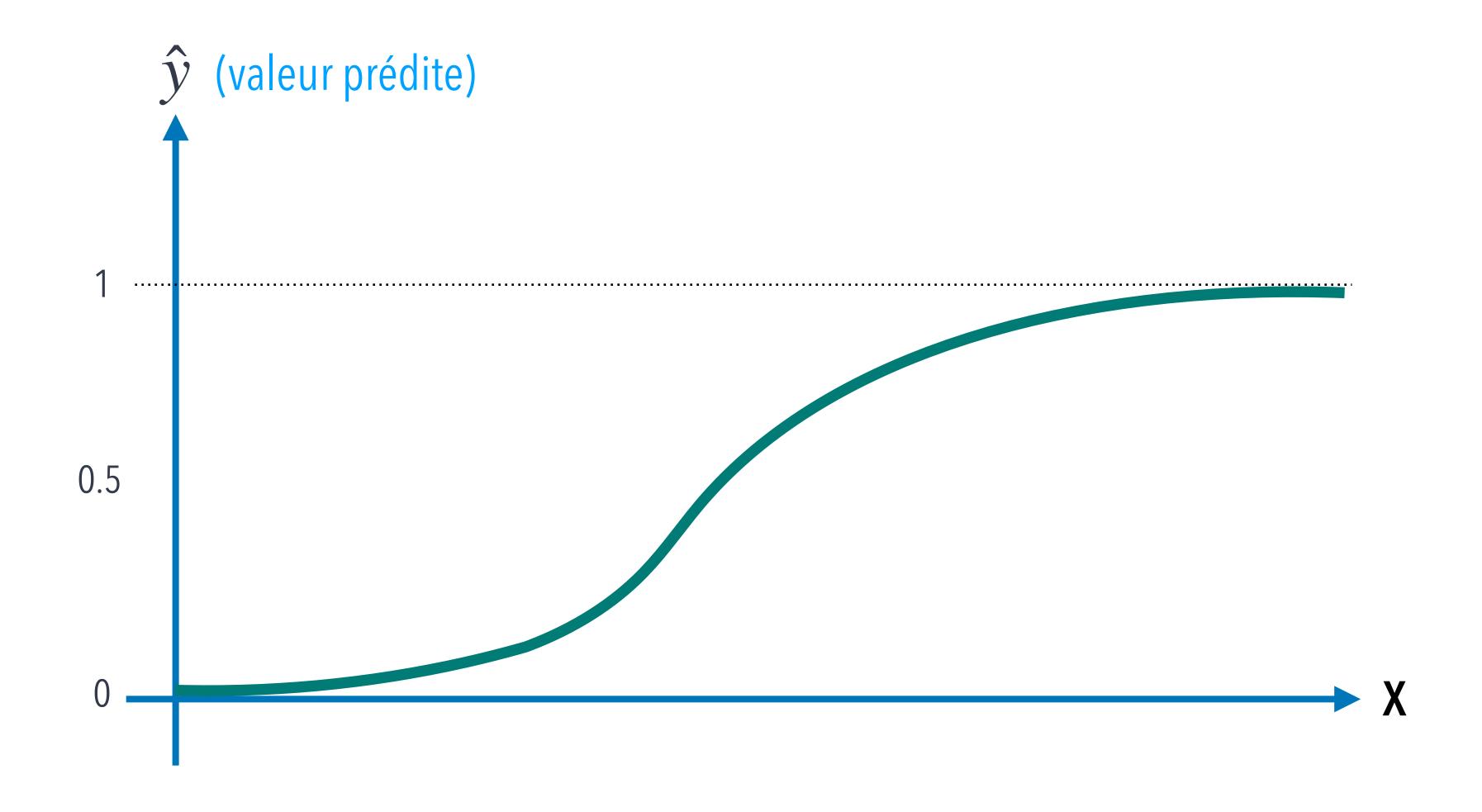


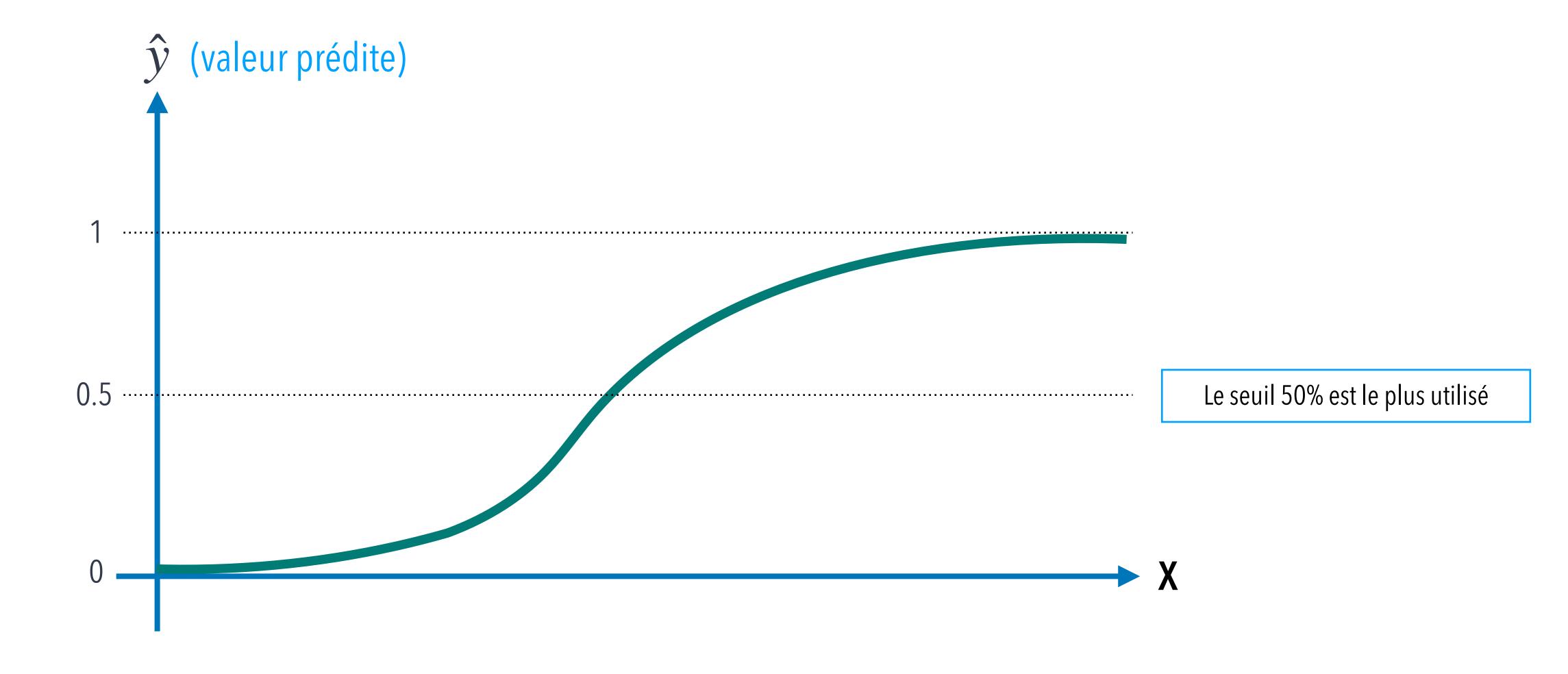
$$y = \frac{1}{1 + e^{-x}}$$

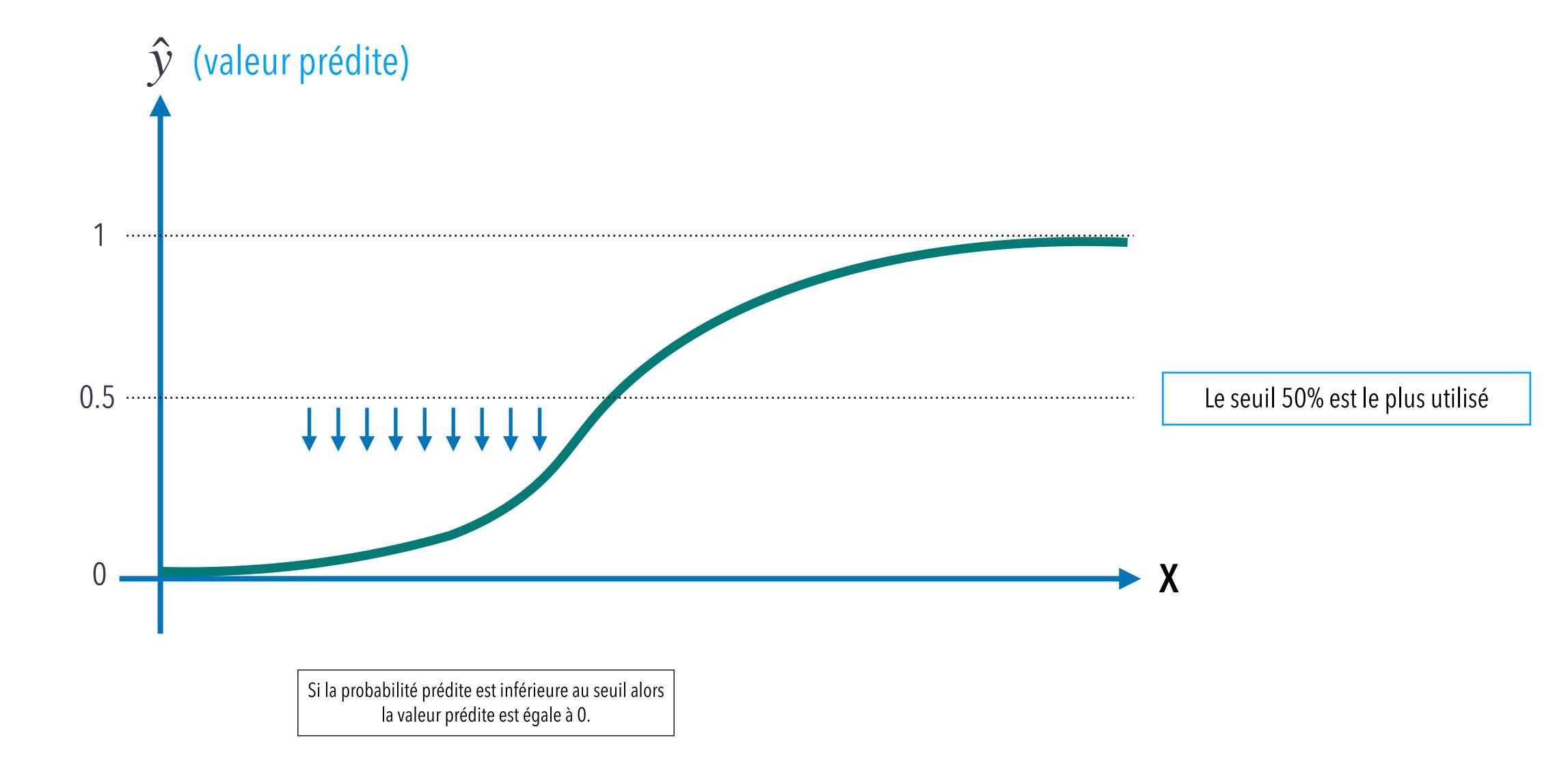
$$y = \frac{e^x}{1 + e^x}$$

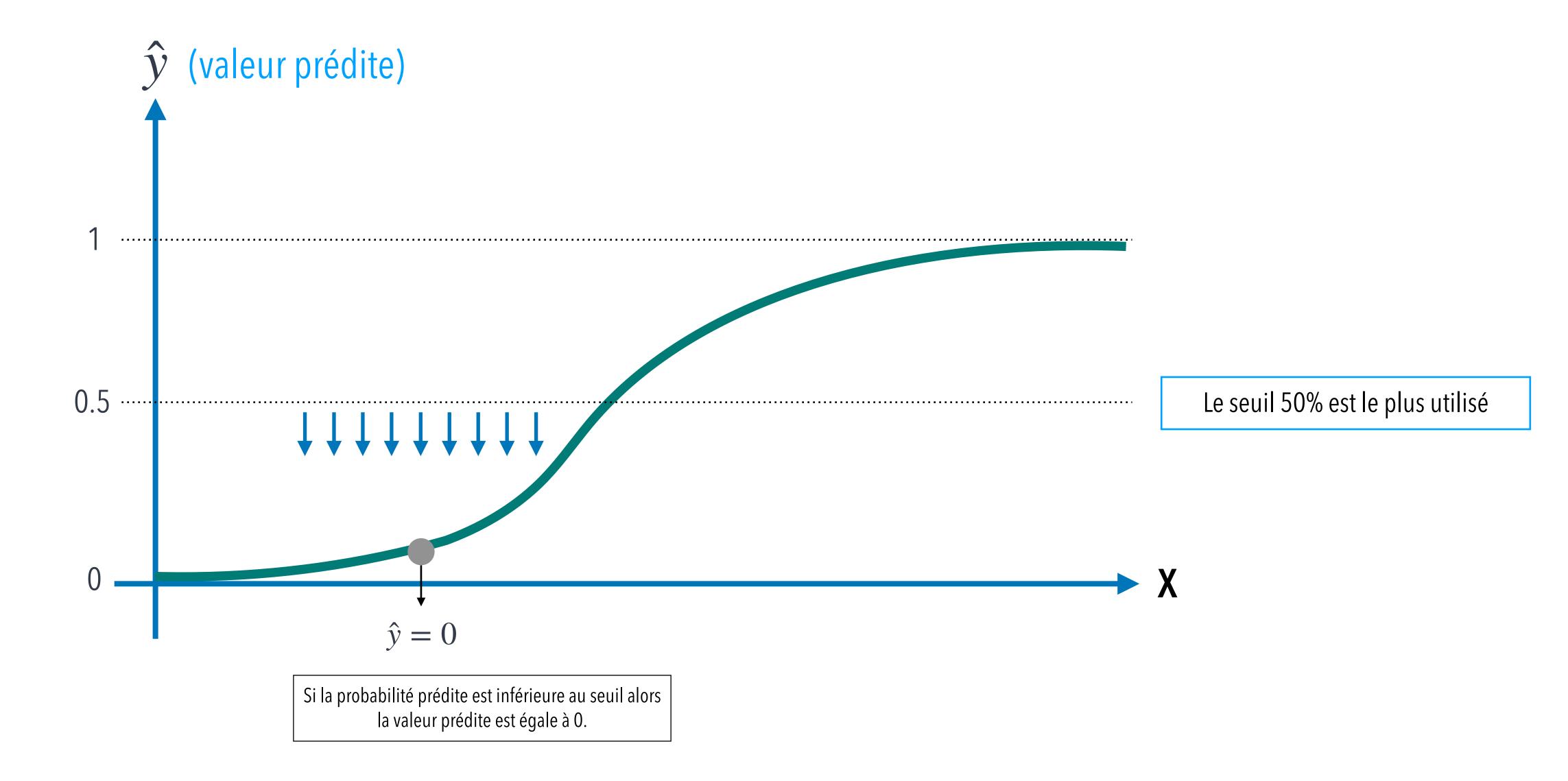


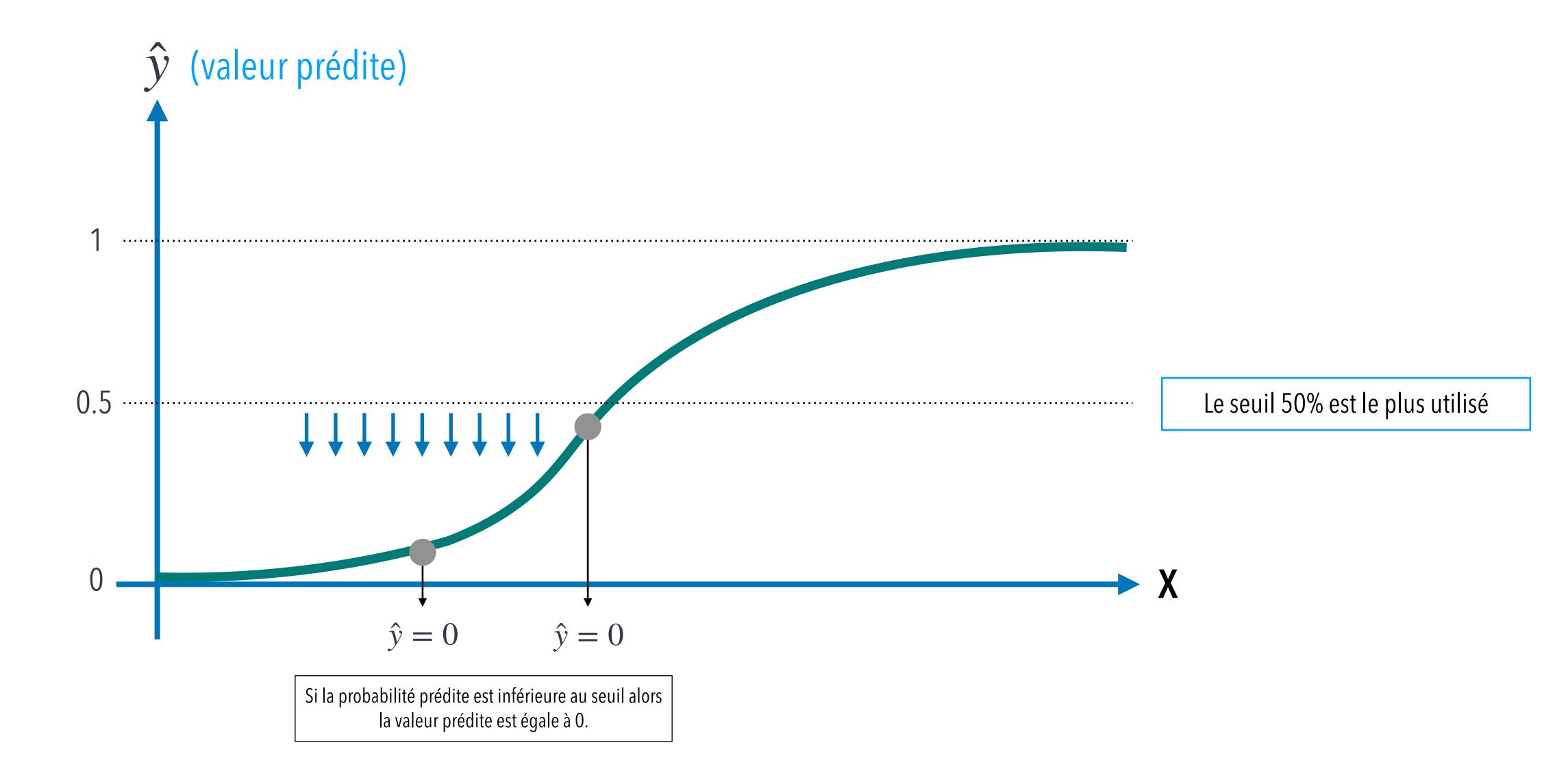
Ce modèle est très utilisé pour les classements suivant les probabilités prédites (images, médecine, ...). Par exemple, suivant les probabilités d'une tumeur, on classera les patients par ordre de priorité.

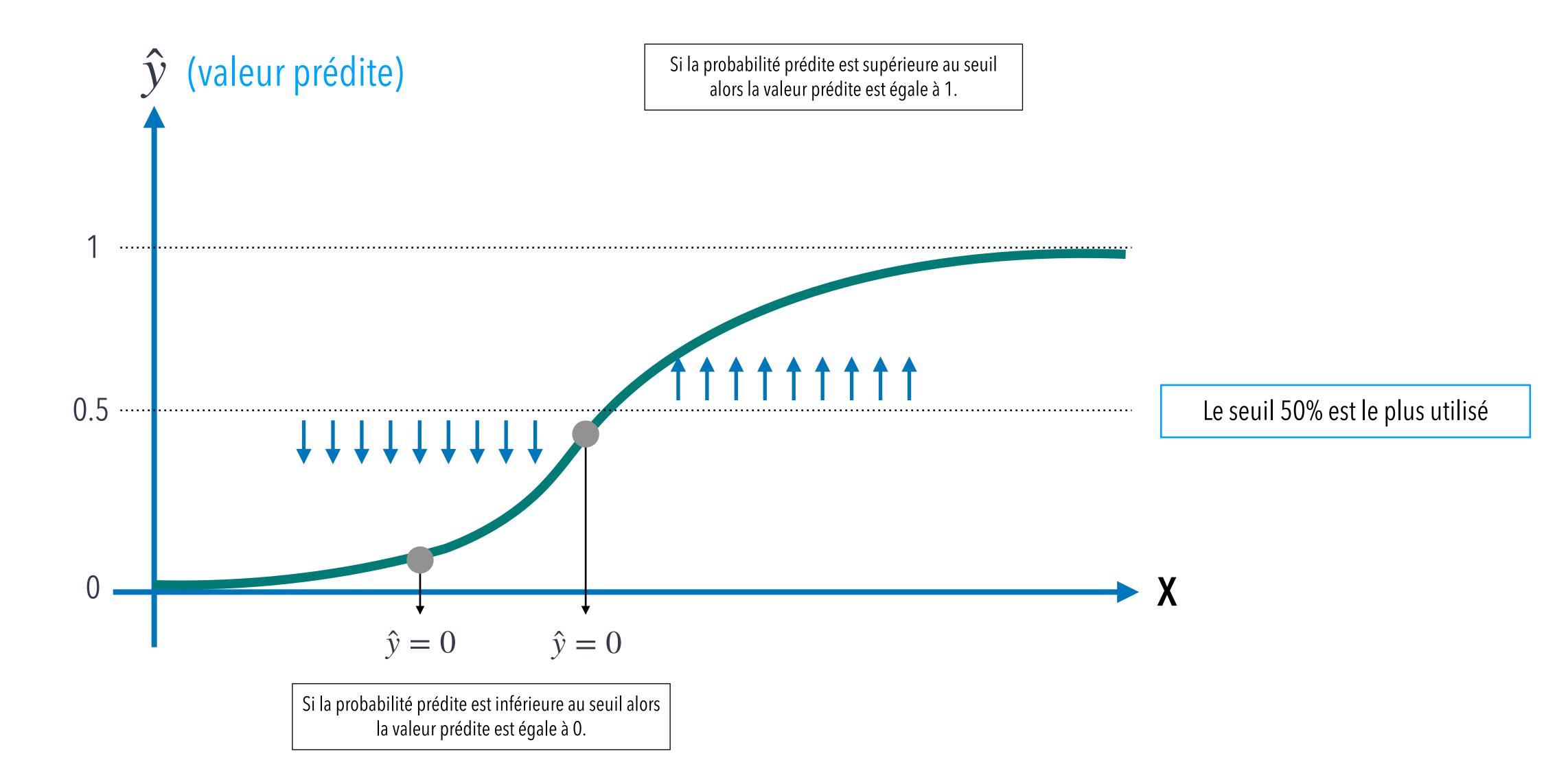


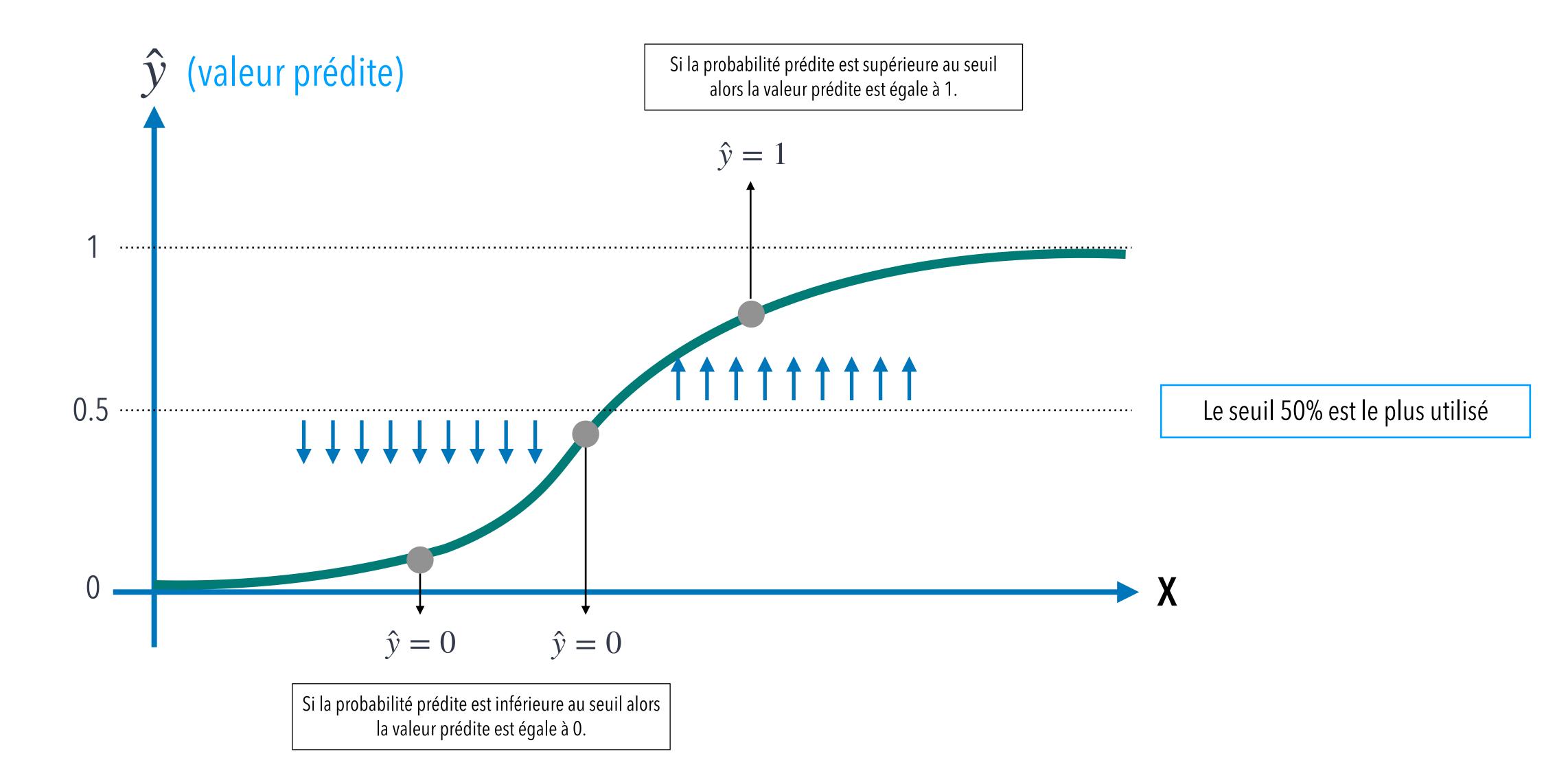


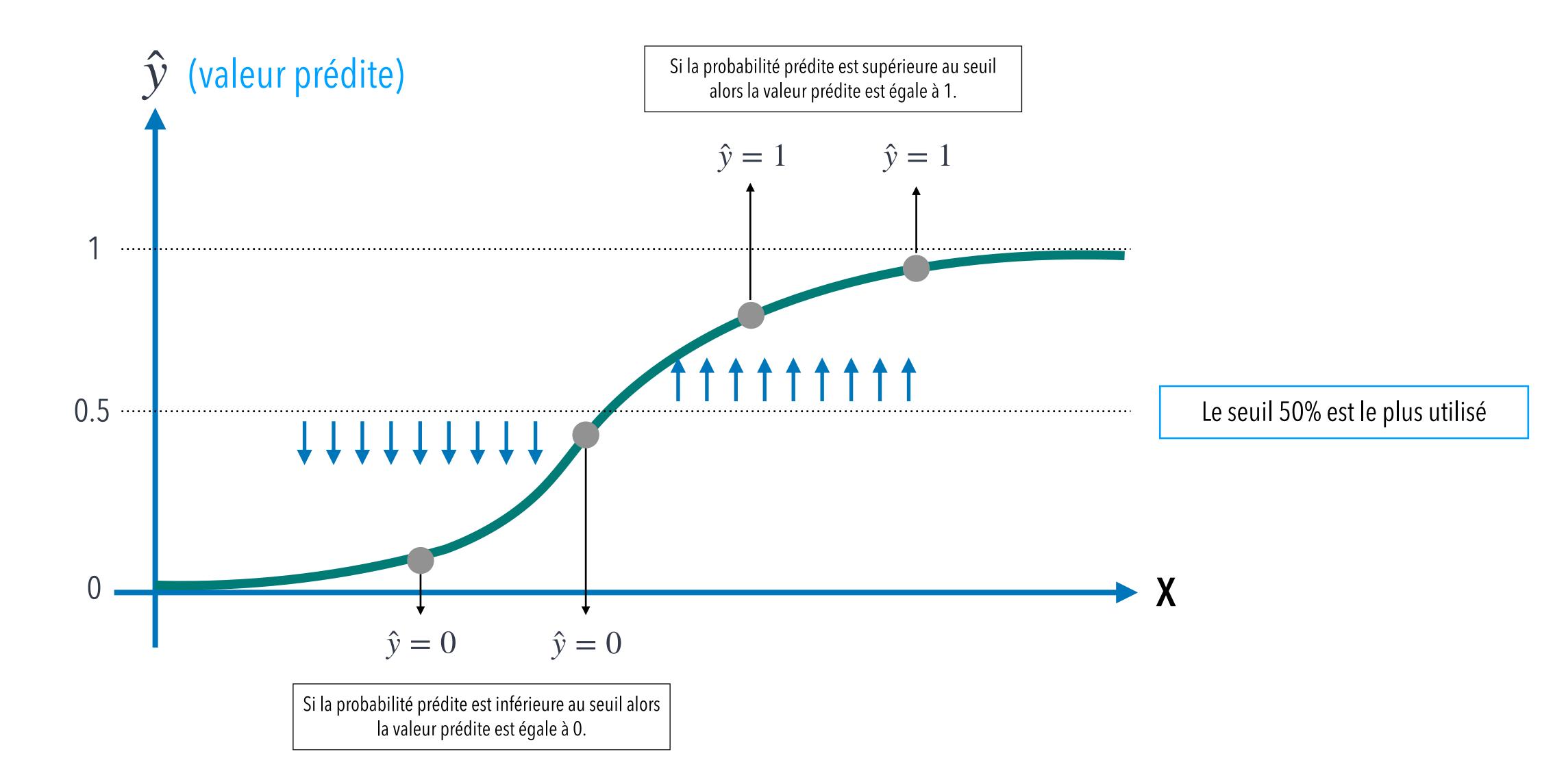




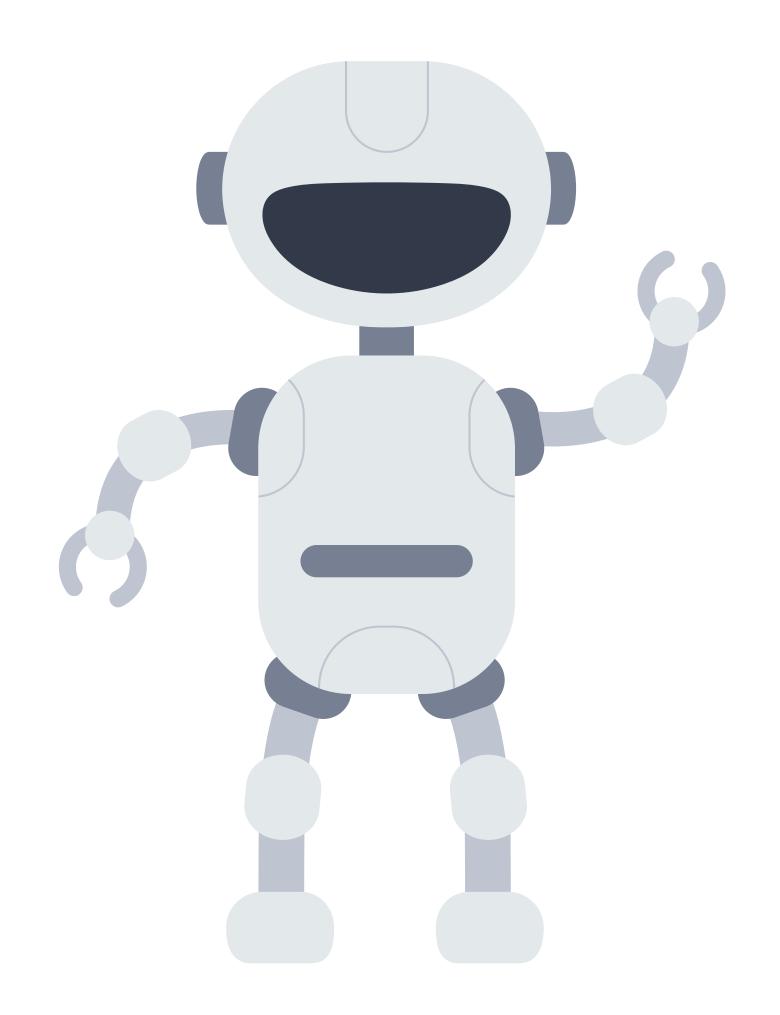


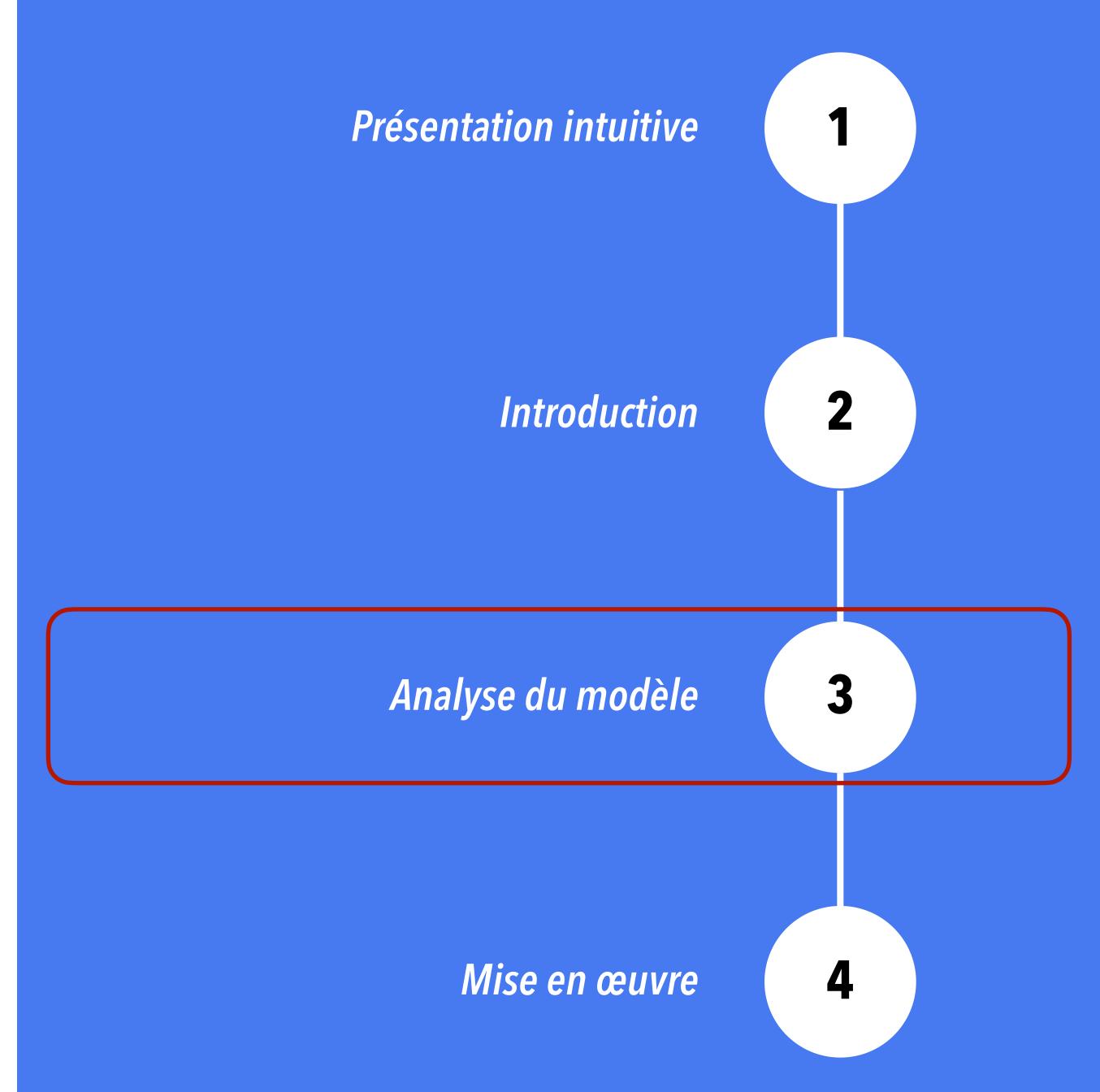






#### SOMMAIRE

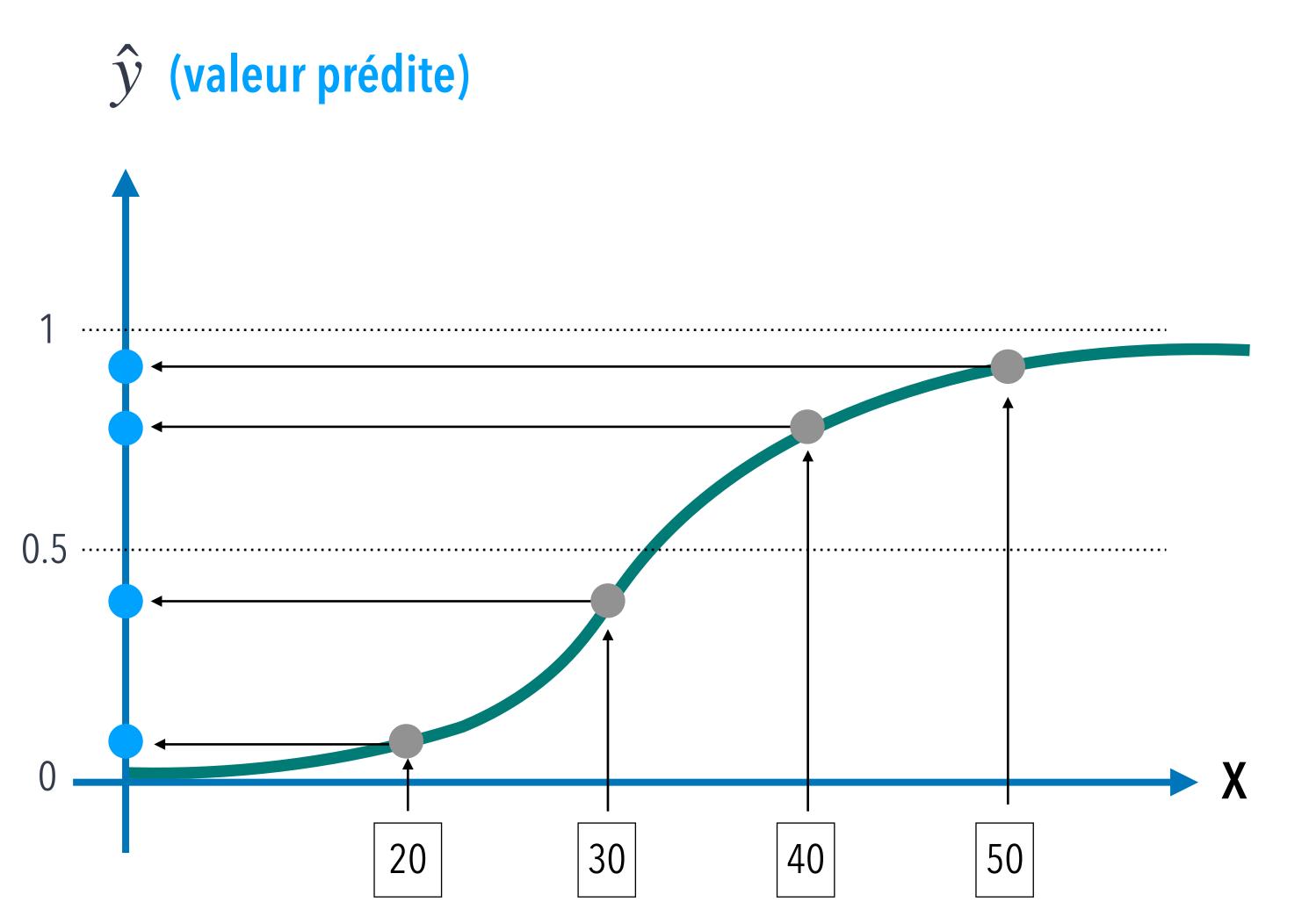


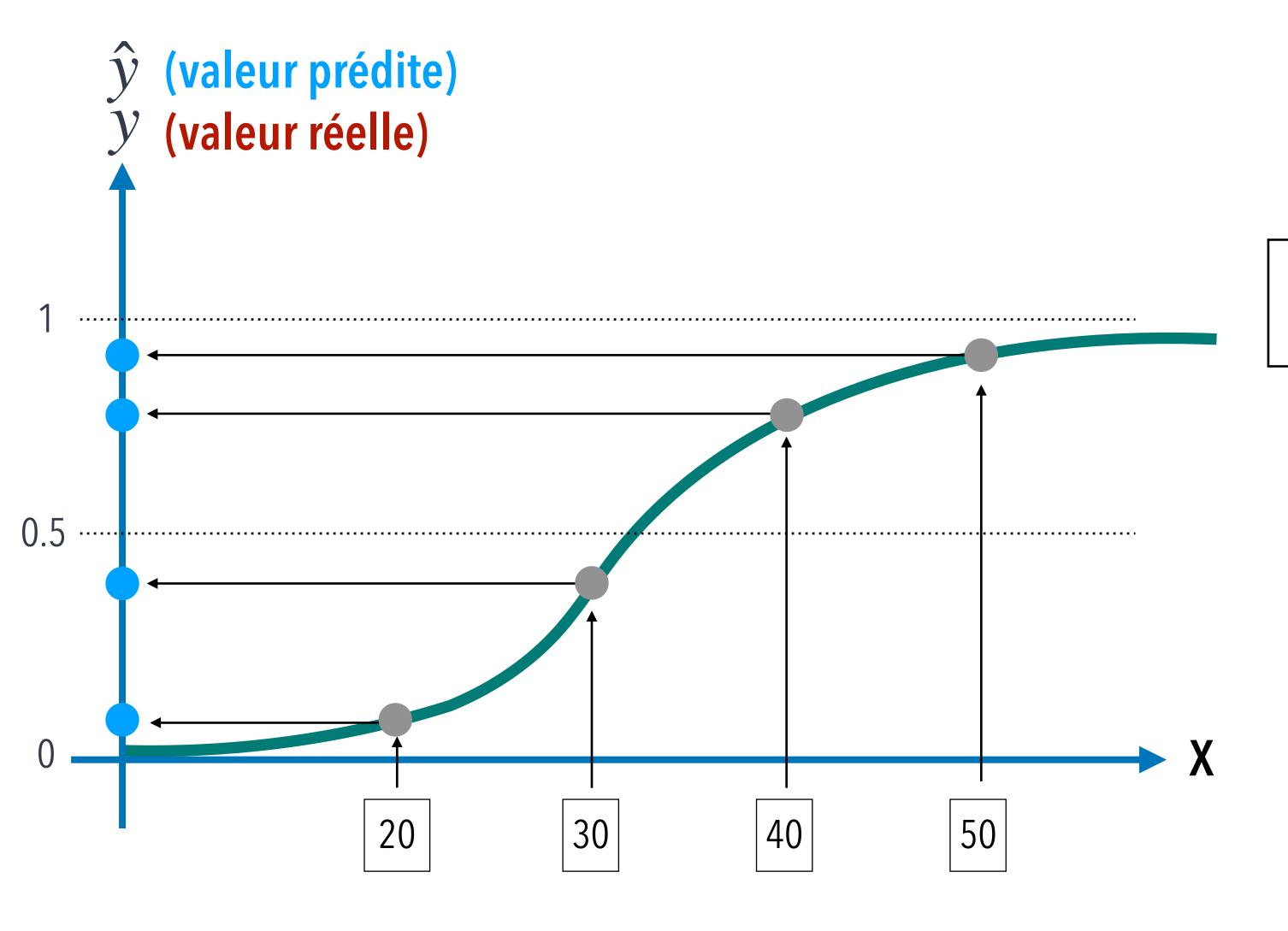


## ANALYSE DU MODÈLE

### False Positives • False Negatives

#### FALSE POSITIVE • FALSE NEGATIVE

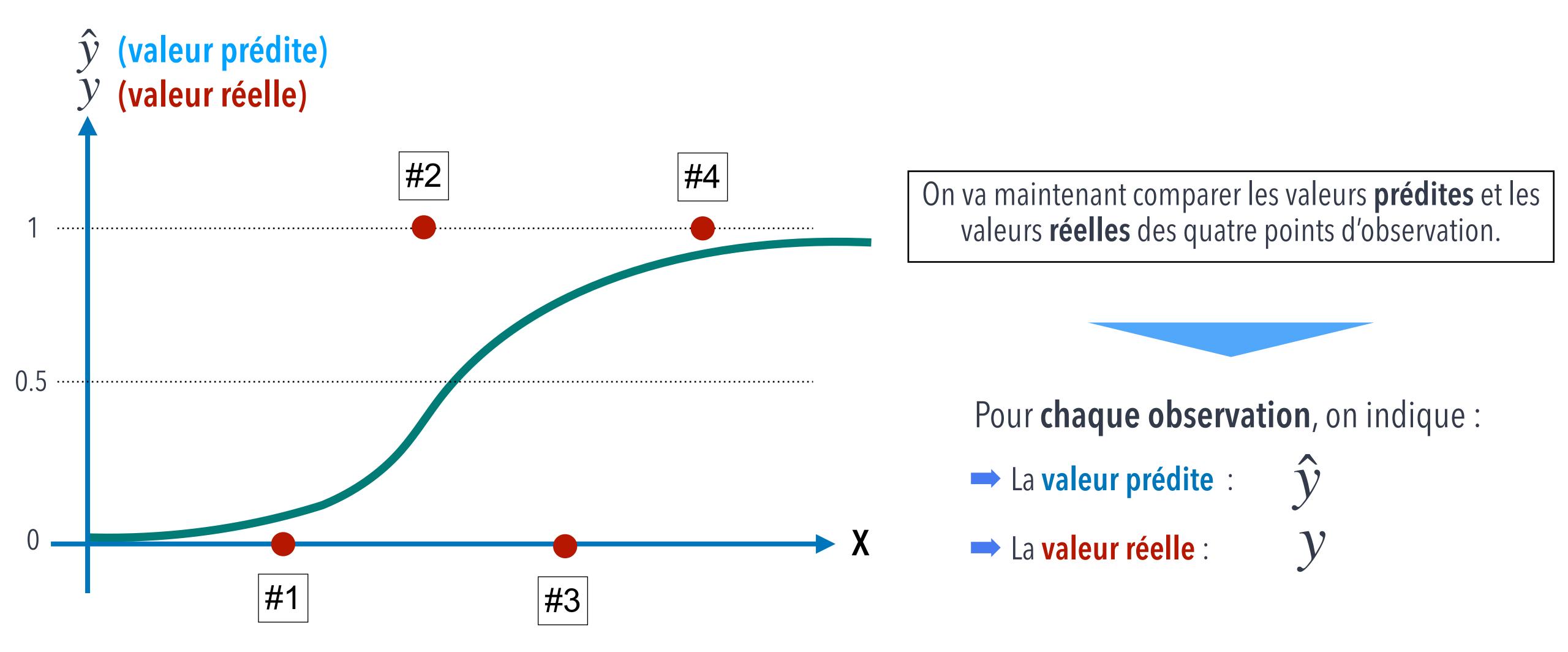


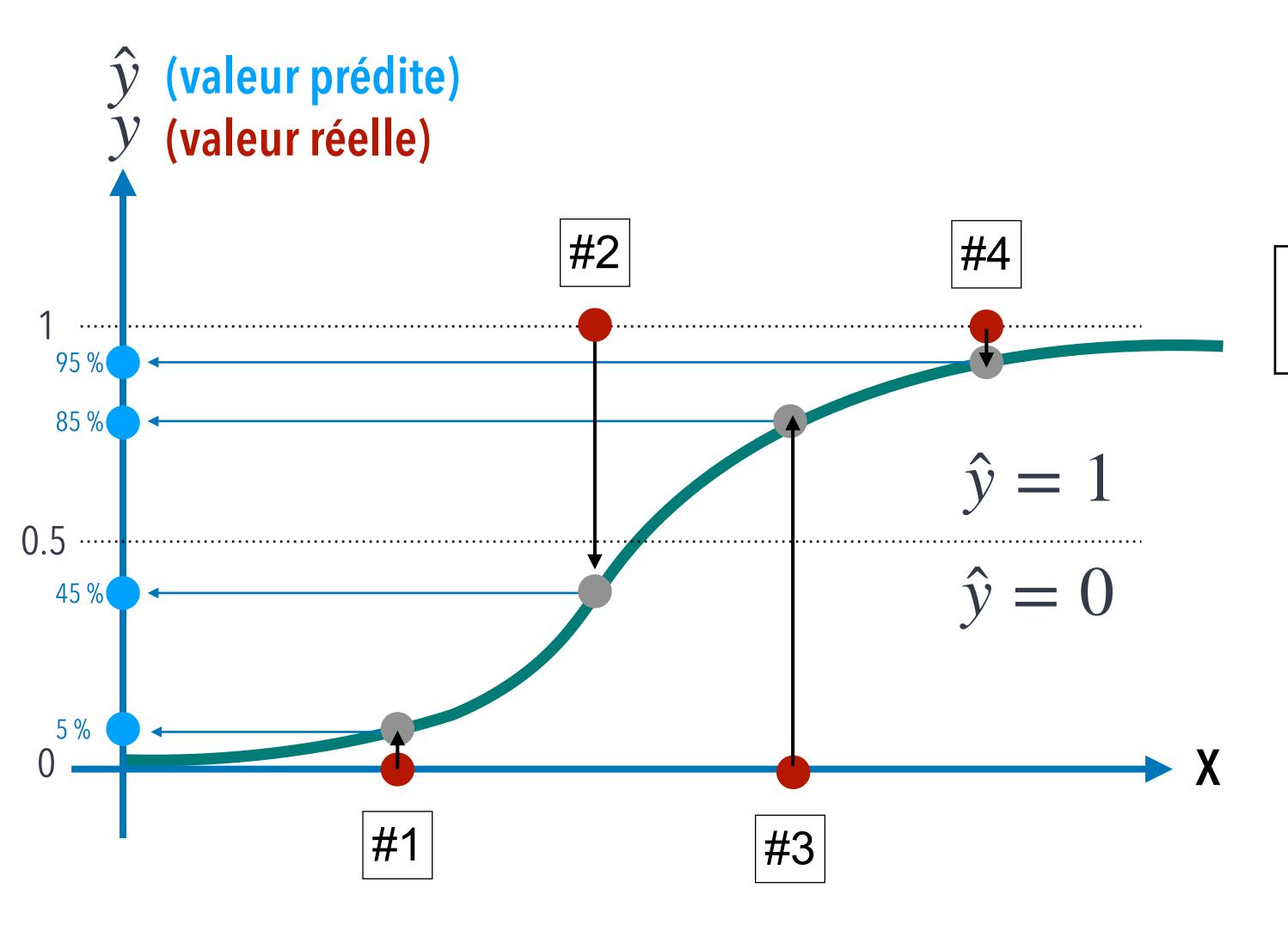


On va maintenant comparer les valeurs **prédites** et les valeurs réelles des quatre points d'observation.

Pour chaque observation, on indique:

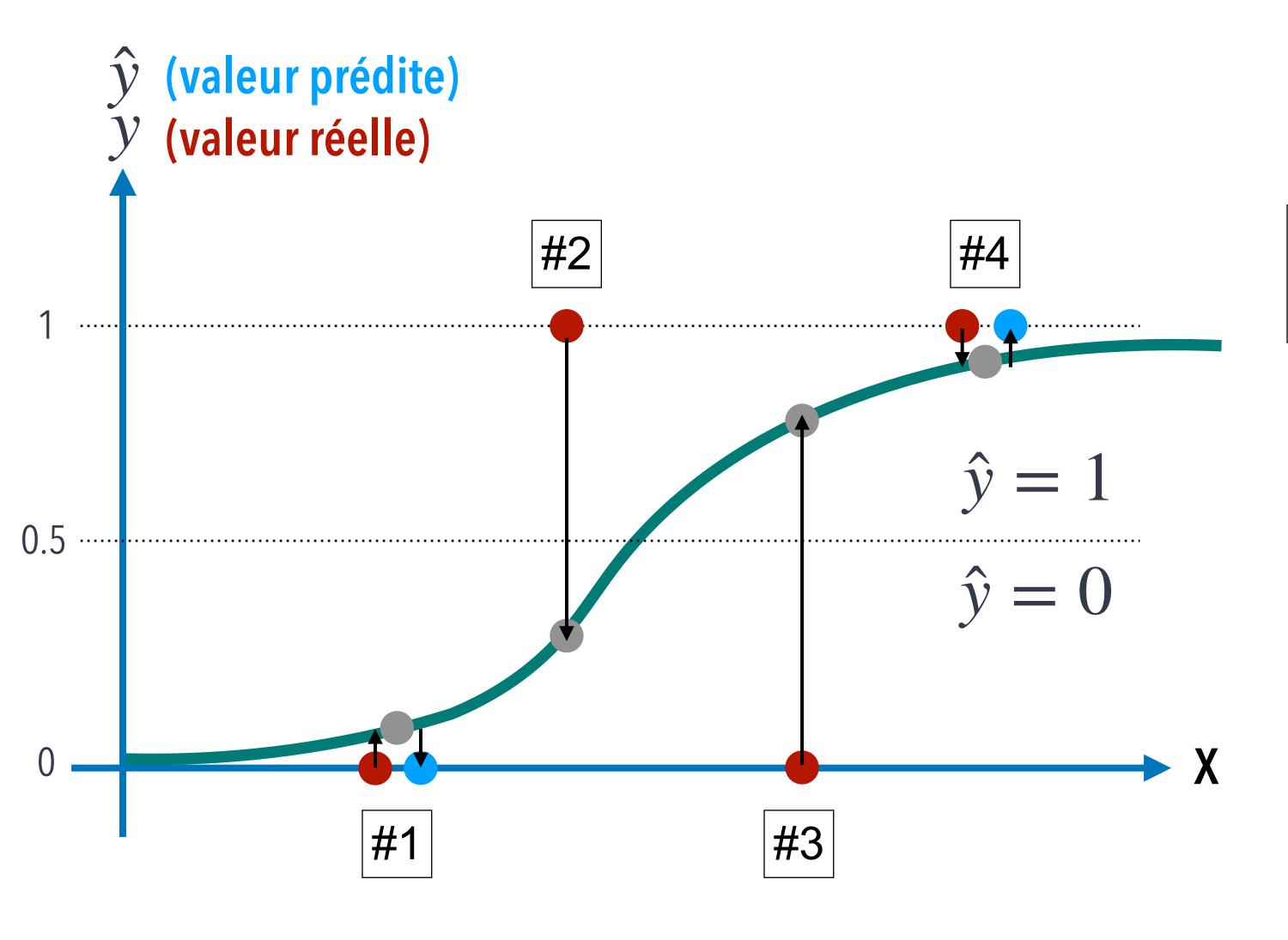
- → La valeur prédite :
- → La valeur réelle :



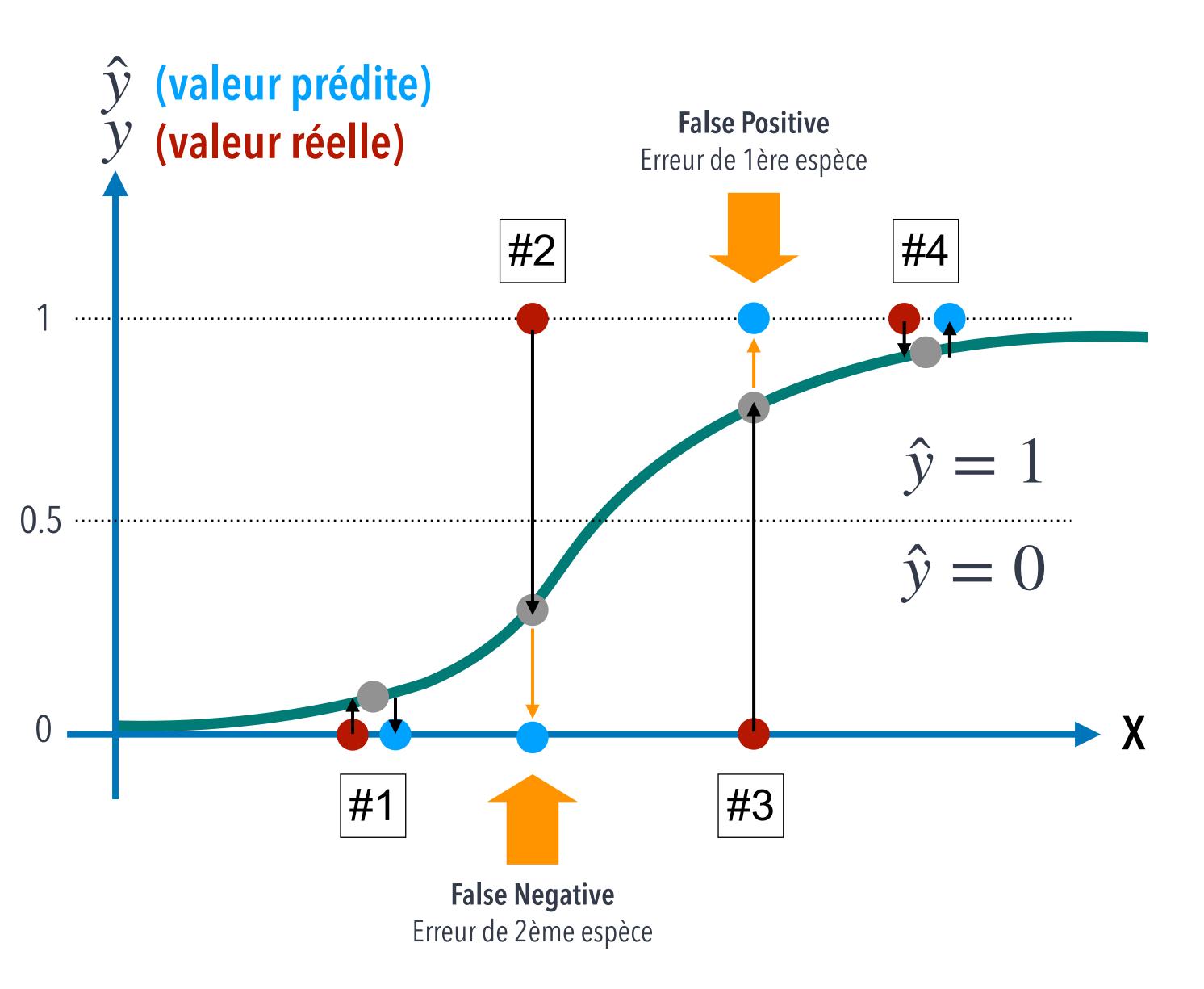


On va maintenant comparer les valeurs **prédites** et les valeurs réelles des quatre points d'observation.

- Pour cela, on comptabilise ce qu'on appelle :
  - Les **False Positives** : Erreurs Positives
  - Les **False Negatives** : Erreurs Négatives



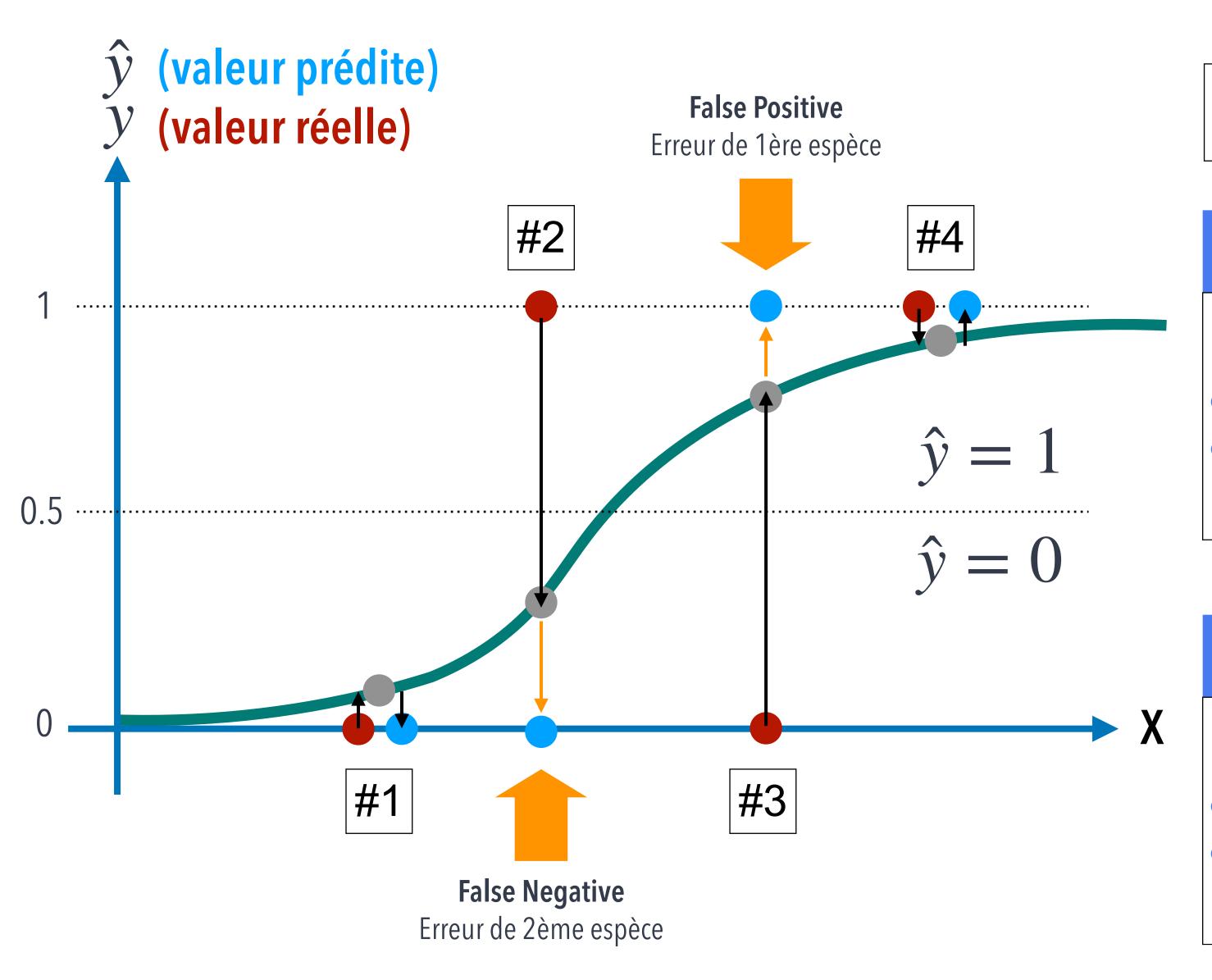
Les prédictions des points #1 et #4 sont en accord avec les observations.



Les prédictions des points #1 et #4 sont en accord avec les observations.

Les prédictions des points #2 et #3 sont en désaccord avec les observations.

- Le modèle a prévu que #2 ne clique pas ( $\hat{y} = 0$ ) alors qu'il a cliqué (y=1). On dit qu'il a fait une erreur (False) et que l'erreur est négative (en dessous du seuil).
- Le modèle a prévu que #3 clique ( $\hat{y} = 1$ ) alors qu'il n'a pas cliqué (y=0). On dit qu'il a fait une erreur (False) et que l'erreur est positive (au dessus du seuil).



Différences entre les deux types d'erreurs

#### **False Positive**

False Positive est de nature « **Avertissement** »

- On prévoit un évènement qui n'a pas lieu (ici un clic d'achat).
- On prévoit qu'il va y avoir un tremblement de terre qui n'aura pas lieu.

#### **False Negative**

False Positive est de nature « plus grave »

- On ne prévoit pas un évènement qui a lieu (clic d'achat).
- Pas grave dans le cas d'un clic, mais ne pas prévoir un tremblement de terre qui va avoir lieu, c'est très grave.

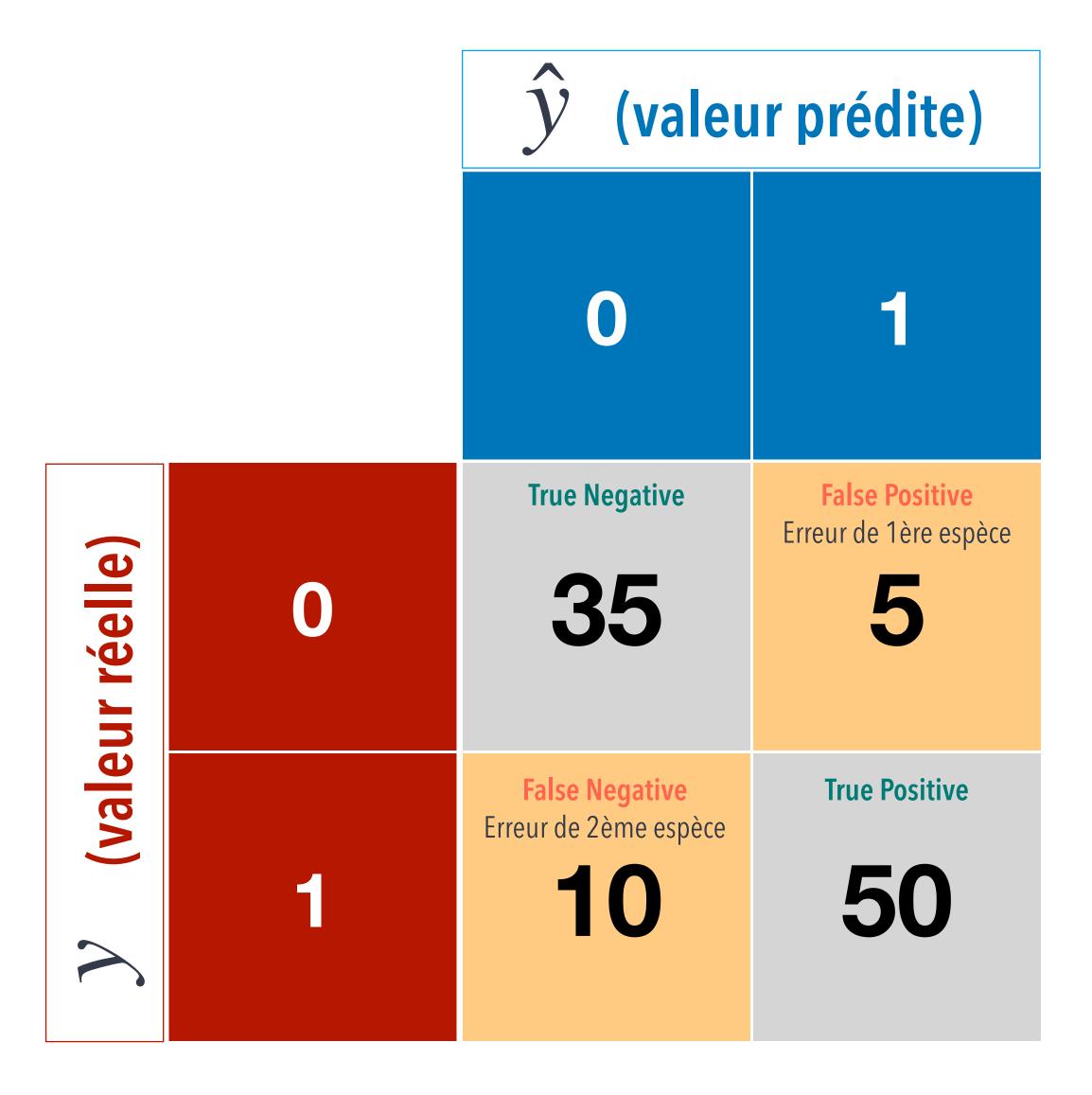
#### FALSE POSITIVES INDÉSIRABLES

#### L'accident mortel de la voiture autonome d'Uber<sup>1</sup>

- Les faits remontent à mars 2018 où une voiture autonome de la firme Uber a heurté mortellement une femme dans la ville de Tempe dans l'Arizona alors qu'elle traversait en dehors d'un passage piéton. Bien qu'un conducteur humain soit toujours au volant de la voiture, celle-ci était en mode autonome au moment de l'impact.
- Pendant les six secondes qui ont précédé l'impact, le système de conduite autonome a classé le piéton en tant qu'objet inconnu, puis en tant que véhicule, puis en tant que bicyclette. Bien que le système ait identifié la nécessité d'une manœuvre de freinage d'urgence pour atténuer une collision, le système a été configuré pour ne pas activer systématiquement (dans tous les cas) le freinage d'urgence lorsqu'il est piloté par l'ordinateur.
- En fait, le système de la voiture est conçu de manière à ce que les manœuvres d'urgence soient plutôt (toujours) à la charge de l'opérateur humain. De ce fait, quel est le véritable degré d'autonomie d'une voiture incapable de prendre des décisions d'une telle importance en temps réel?
- Mettre en place une voiture autonome sur laquelle le freinage d'urgence n'est pas systématiquement activé (apparemment parce que cela crée trop de false positives<sup>2</sup>) est un risque injustifiable. Le freinage d'urgence devrait être la première des nécessités dans l'autonomie des véhicules, d'où la possible responsabilité de Über.
- La responsabilité pénale d'Uber n'a **pas été engagée**, seule la conductrice a été mise en cause.

<sup>1.</sup> Source : La responsabilité pénale d'Uber

## MATRICE DE CONFUSION



#### Résultats avec

- Nombre total de prédictions : 35 + 5 + 10 + 50 = 100.
- Nombre total de prédictions correctes : 35 + 50 = 85.
- Nombre total de prédictions incorrectes : 5 + 10 = 15.

#### Calcul de deux TAUX

1. Accuracy Rate (taux de réussite)

$$AR = 851/100 = 85 \%$$

2. Error Rate (taux d'erreur)

$$AR = 152/100 = 15 \%$$

## ANALYSE DU MODÈLE

## Les trois étapes

## RETOUR SUR LA RÉGRESSION LINÉAIRE

#### Régressions linéaire univariées

La recherche du meilleur modèle de régression linéaire (univarié ou pas) ou polynomiale repose sur **trois étapes** essentielles :

- La définition d'une fonction hypothèse
- La construction d'une fonction de coût
- La minimisation de la fonction de coût

## LA FONCTION HYPOTHÈSE

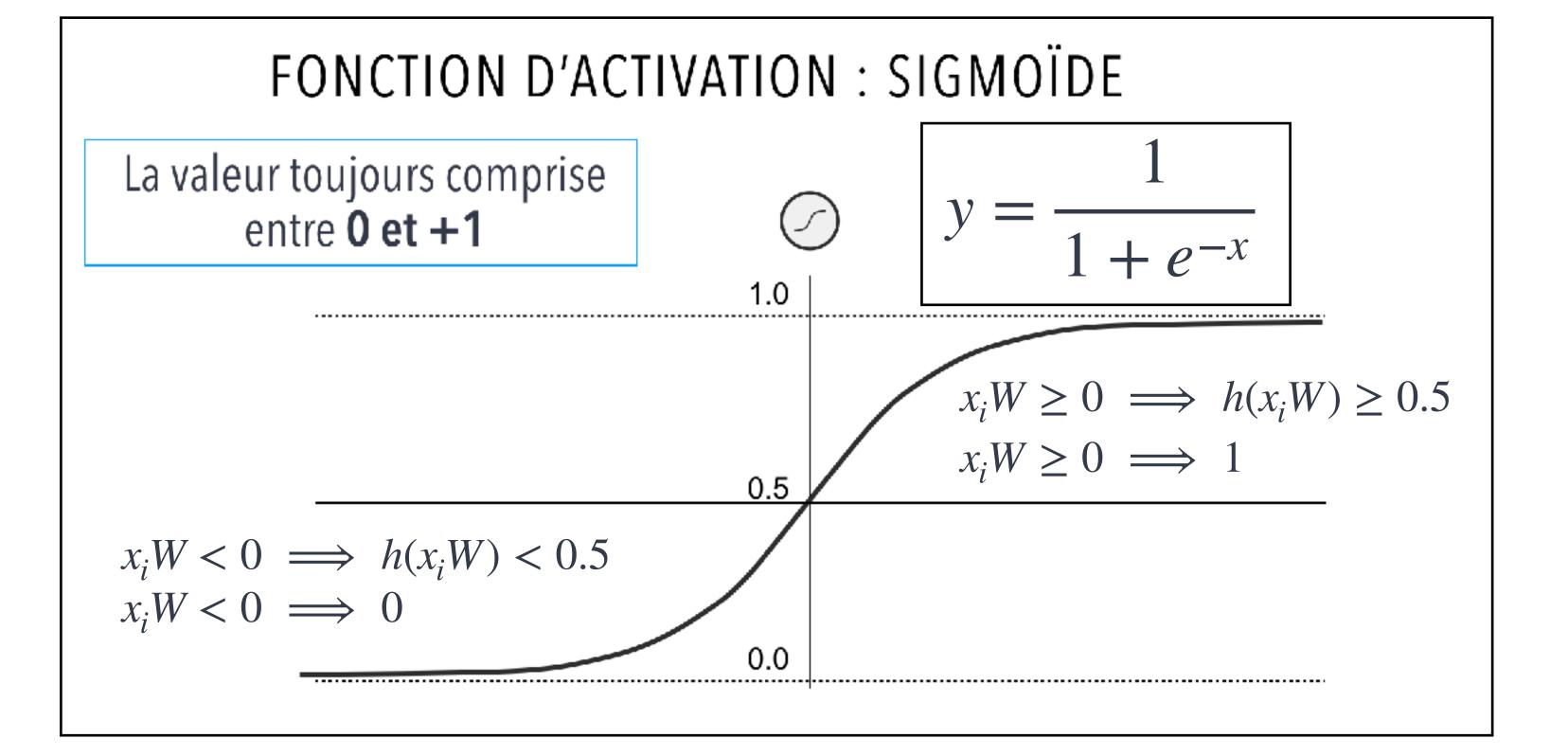
#### La définition d'une fonction hypothèse

**Régression linéaire**: pour l'observation x<sub>i</sub>, la prédiction de la valeur continue étant donnée x<sub>i</sub> et W est donnée par :

$$h_{li}(x_iW) = x_iW = w_0 + w_1x_{i1} + w_2x_{i2} + \dots + w_nx_{in}$$

**Régression logistique** : pour l'observation x<sub>i</sub>, la probabilité de prédire un 1 étant donnée x<sub>i</sub> et W est donnée par :

$$h_{lo}(x_iW) = \text{Sigmoid}(w_0 + w_1x_{i1} + w_2x_{i2} + \dots + w_nx_{in})$$



• Le résultat, d'après  $h_{lo}$ , est :

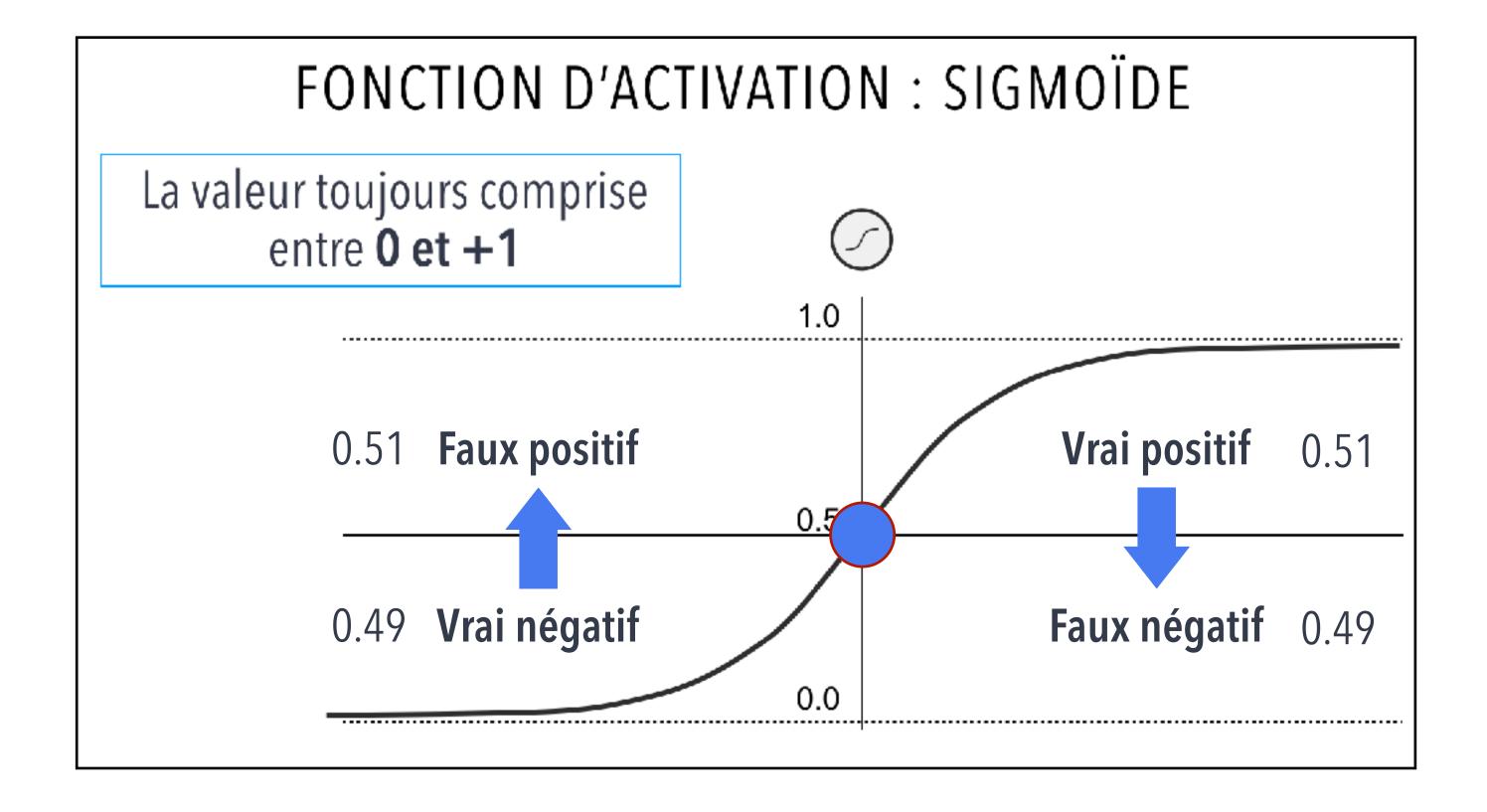
$$\begin{cases} 0, & sigmoid(x_iW) < 0.5 \\ 1, & sigmoid(x_iW) \ge 0.5 \end{cases}$$

Ce qui est équivalent à :

$$\begin{cases} 0, & x_i W < 0 \\ 1, & x_i W \ge 0 \end{cases}$$

## LA FONCTION HYPOTHÈSE

- La définition d'une fonction hypothèse
- Les prédictions **proches de la frontière** de décision sont **imprécises**.
- Il suffit de modifier quelque peu les hyper-paramètres ou les données d'entrainement pour passer d'une probabilité de 0.49 à 0.51.
- Ou à l'inverse, passer d'une probabilité de **0.51 à 0.49**.

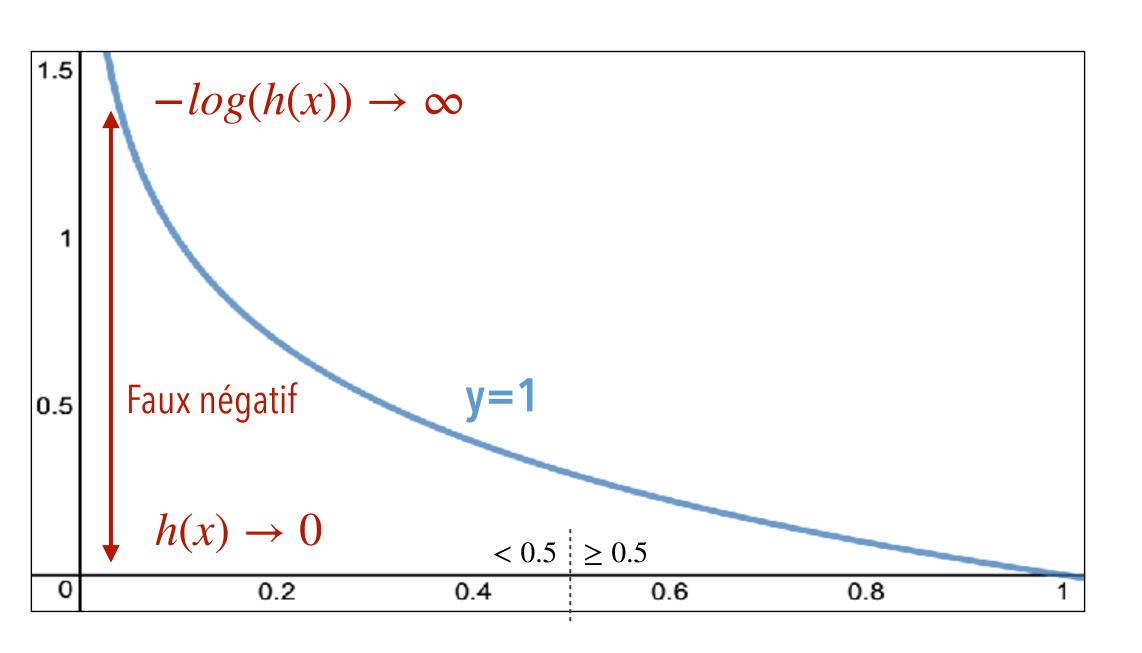


## LA FONCTION DE COÛT

#### La construction d'une fonction de coût

- Pour la classification, on souhaite une fonction de coût qui **pénalise très fortement** les **faux positifs** et les **faux négatifs**.
- C'est le cas de la fonction par morceau suivante :

$$C(h(x), y) = \begin{cases} -log(h(x)), & y = 1 \\ -log(1 - h(x)), & y = 0 \end{cases}$$



#### Faux négatif

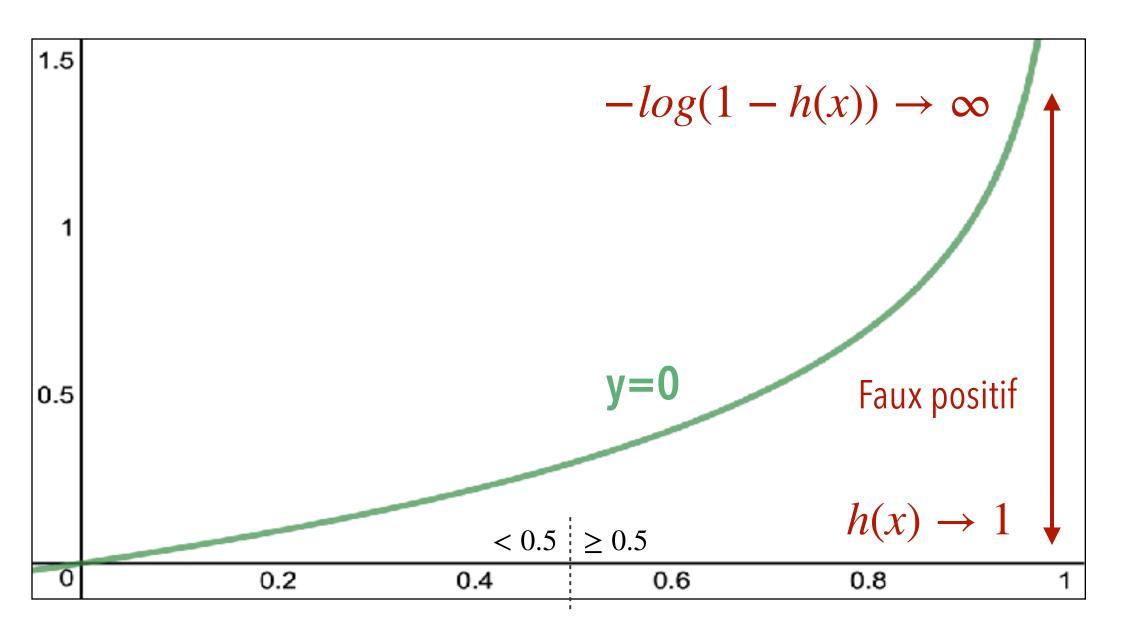
- Faux négatif :  $\hat{y}=0$  alors que y=1.
- Valeur réelle y=1 la fonction de coût est : C=-log(h(x))
- Prédiction  $\hat{y}=0$  implique h (x) <0.5 donc possiblement proche de 0
- La fonction de coût C remplit son rôle puisqu'elle tend vers l'infini<sup>1</sup>: log (0)<sup>2</sup>
- 1. Les prédictions sont bornées pour éviter les trop fortes pénalités sur les faux positifs/négatifs.
- 2. Puisque pour y=1, la fonction de coût  $C=-\log(h(x))$ . Avec h(x) qui tend vers 0, C tend vers  $\log(0)$ .

## LA FONCTION DE COÛT

#### La construction d'une fonction de coût

- Pour la classification, on souhaite une fonction de coût qui **pénalise très fortement** les **faux positifs** et les **faux négatifs**.
- C'est le cas de la fonction par morceau suivante :

$$C(h(x), y) = \begin{cases} -log(h(x)), & y = 1\\ -log(1 - h(x)), & y = 0 \end{cases}$$



#### Faux négatif

- Faux négatif :  $\hat{y}=0$  alors que y=1.
- Valeur réelle y=1 la fonction de coût est : C=-log(h(x))
- Prédiction  $\hat{y}=0$  implique h (x) <0.5 donc possiblement proche de 0
- La fonction de coût C remplit son rôle puisqu'elle tend vers l'infini<sup>1</sup>: log (0)<sup>2</sup>
- 1. Les prédictions sont bornées pour éviter les trop fortes pénalités sur les faux positifs/négatifs.
- 2. Puisque pour y=1, la fonction de coût  $C=-\log(h(x))$ . Avec h(x) qui tend vers 0, C tend vers  $\log(0)$ .

#### Faux positif

- Faux positif:  $\hat{y}=1$  alors que y=0.
- Valeur réelle y=0 la fonction de coût est : C=-log(1-h(x))
- Prédiction  $\hat{y}=1$  implique h (x) >=0.5 donc possiblement proche de 1
- La fonction de coût C remplit son rôle puisqu'elle tend vers l'infini : 109 (0)3

3. Puisque pour y=0, la fonction de coût  $C=-\log(1-h(x))$ . Avec h(x) qui tend vers 1, C tend vers  $\log(0)$ .

## LA FONCTION DE COÛT

#### La minimisation de la fonction de coût

- $C(h(x), y) = \begin{cases} -log(h(x)), & y = 1\\ -log(1 h(x)), & y = 0 \end{cases}$ La **fonction de coût** par morceau :
- Puisque y est toujours égal à 0 ou 1, on peut plus simplement **réécrire la fonction de coût** pour l'apprentissage :

$$\begin{split} C(h(x),y) &= -ylog(h(x)) - (1-y)log(1-h(x)) \\ &= \left\{ \begin{array}{ll} -1log(h(x)) - (1-1)log(1-h(x)) = -log(h(x)), & y = 1 \\ -0log(h(x)) - (1-0)log(1-h(x)) = -log(1-h(x)), & y = 0 \end{array} \right. \end{split}$$

L'estimation d'erreur globale est, comme précédemment, la somme des erreurs unitaires :

$$C(W) = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} C(h(y_i), y_i)$$

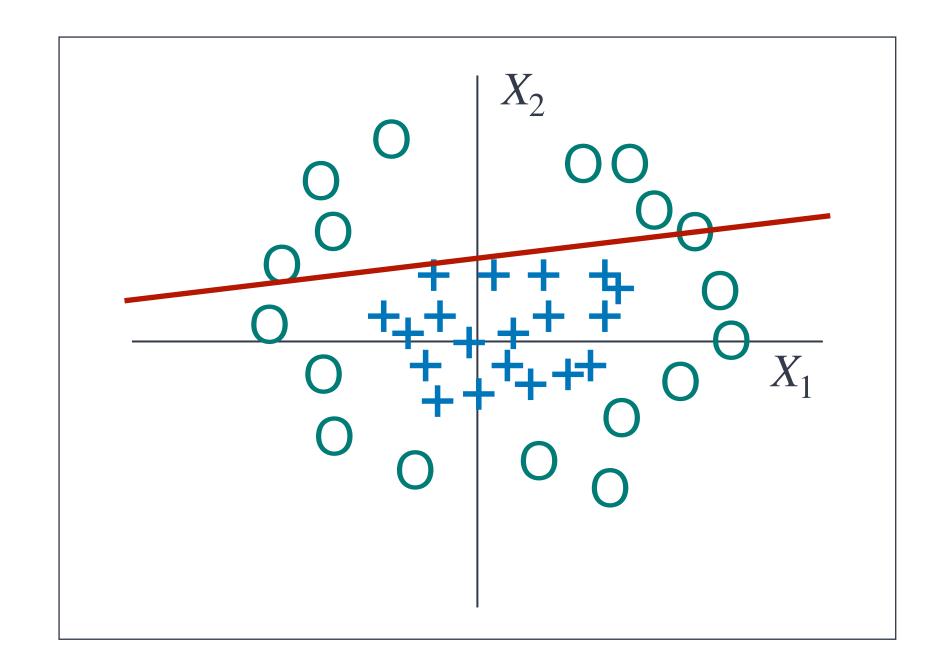
La **minimisation** de la fonction de coût, par la **descente de gradient**, permet de trouver le meilleur vecteur de paramètres.

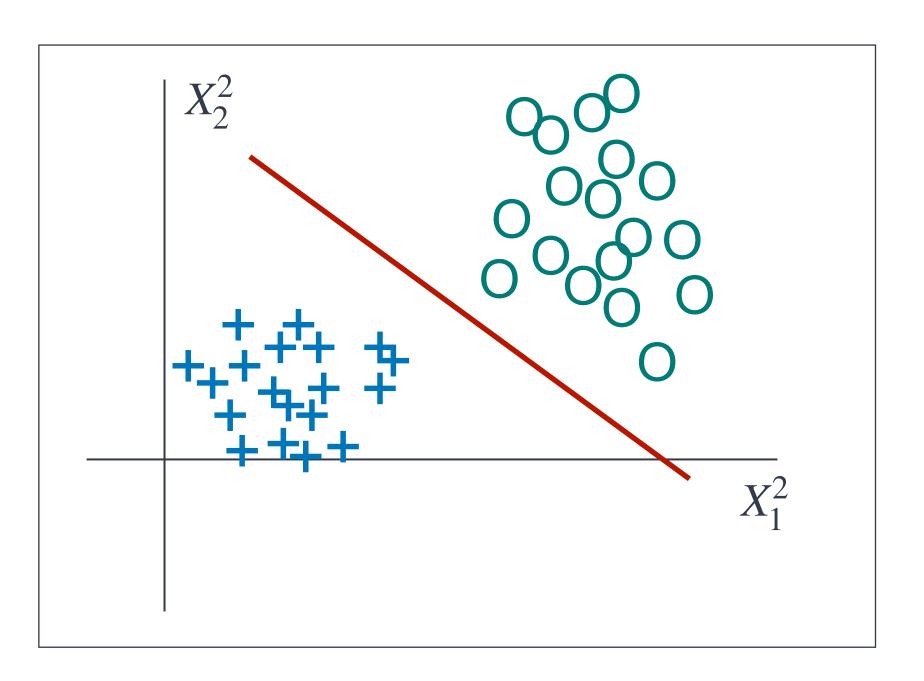
$$W_{t+1} = W_t - \alpha \nabla C_t$$

## RÉGRESSION LOGISTIQUE ET LINÉARITÉ

#### Qu'appelle-t-on linéarité en Machine Learning?

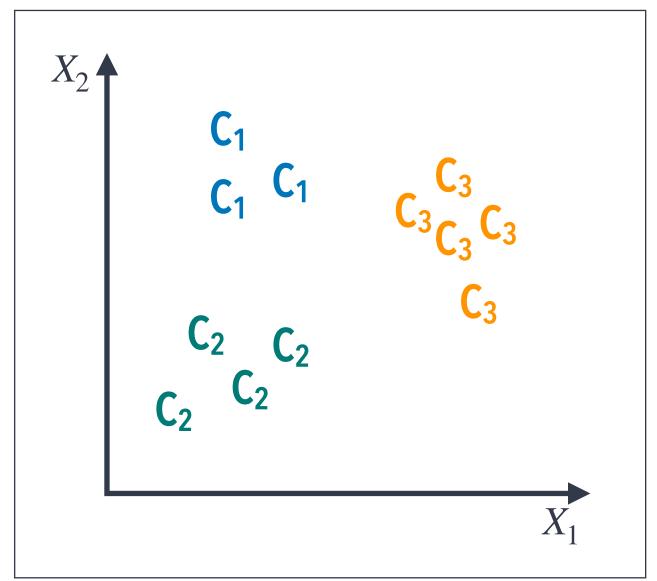
- On voit bien qu'aucune droite (plus généralement hyperplan) ne permet de séparer correctement les cas positifs (+) et les cas négatifs (0).
- Mais rien ne nous interdit de nous positionner dans un autre espace de variables. Un choix judicieux ici est d'élever au carré les variables  $X_1$  et  $X_2$ . Dans ce nouvel espace, les observations deviendraient linéairement séparables!
- Même si la transformation appliquée aux variables est non linéaire, le modèle reste linéaire en ce sens que ce sont toujours les mêmes poids de la régression logistique qui s'appliqueront sur  $X_1^2$  et  $X_2^2$  .





#### Classification multiclasses

- La régression logistique pose une contrainte forte : la classification doit être supervisée par un vecteur contenant des valeurs binaires : oui/non, sain/malade, blanc/noir, etc.
- Cette contrainte peut être levée, puisqu'il existe une variante de la régression logistique, dite multiclasses, qui permet d'entraîner un modèle à partir d'un vecteur Y à i modalités (ou classes), avec i > 2.
- Dès lors, la variante de la régression logistique doit permettre de détecter les trois classes de l'exemple ci-après.



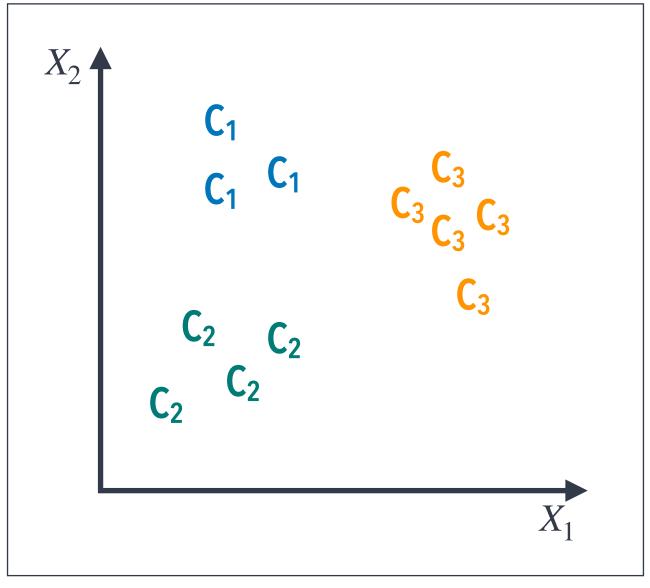
Classification multiclasses (i = 3)

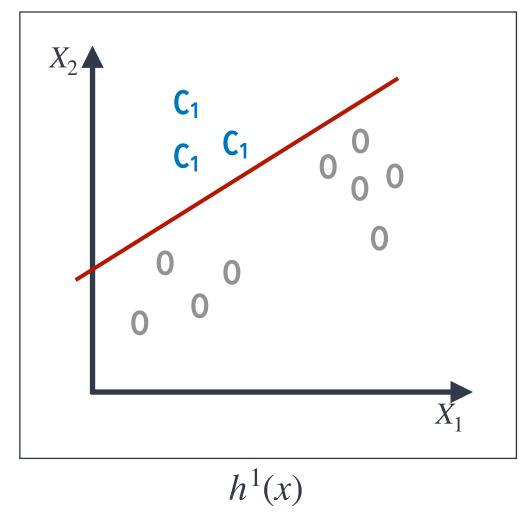
- Pour cela, l'algorithme le plus utilisé en machine learning¹ est l'algorithme one-versus-all (ou one-versus-rest).
- Son principe est simple : il consiste à transformer le problème multiclasses en plusieurs problèmes binaires.
- Pour cela, il attribue un **index de classe** allant de 1 à *i* à chaque modalité pouvant être prise par Y.
- Prenons l'exemple de la figure ci-contre : C<sub>1</sub> va correspondre à la classe 1, C<sub>2</sub> à la classe 2 et C<sub>3</sub> à la classe 3.

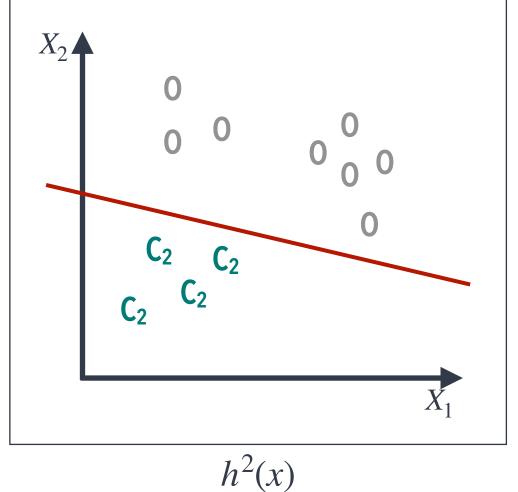
<sup>1.</sup> En statistique classique, on parlera plutôt de régression logistique polytomique et on emploiera des méthodes de modélisation un peu différentes.

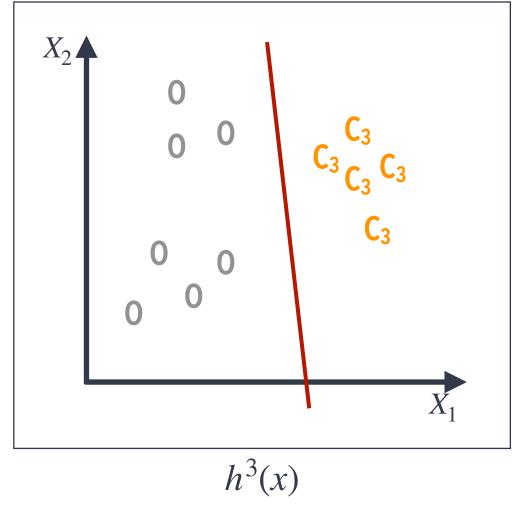
#### Classification multiclasses

- Étape 1 : on considère que les  $C_1$  représentent des cas positifs et  $C_2$  et  $C_3$  des cas négatifs. On entraîne un classifieur  $h^1(x)$  pour cette représentation des données, qui saura reconnaître tous les  $C_1$  de tout ce qui n'est pas  $C_1$ .
- Étape 2 : les  $C_2$  deviennent les cas positifs,  $C_1$  et  $C_3$  des cas négatifs. On entraîne un classifieur  $h^2(x)$  qui sera spécialisé dans la reconnaissance des  $C_2$  par rapport à tout ce qui n'est pas  $C_2$ .
- Étape 3 : même principe avec  $C_3$  pour cas positifs, et  $C_1$  et  $C_2$  pour cas négatifs, afin d'entraîner  $h^3(x)$ , expert en reconnaissance des  $C_3$ .









Classification multiclasses (i = 3)

#### Classification multiclasses

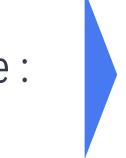
- Dans le cas général, on va donc entraîner un classifieur classique de régression logistique  $h^i(x)$  pour chacune des i valeurs pouvant être prise par le vecteur Y, afin de prédire la probabilité que Y = i.
- On peut écrire :



$$0 \le h^{i}(x) \le 1$$

$$h^{i}(x) = P(y = i \mid x, w)(i = 1, ..., I)$$

- Ensuite, pour utiliser ce modèle afin d'effectuer des prédictions, on applique chacun des i classifieurs aux nouvelles observations.
- On obtiendra ainsi *i* **probabilités de classification**.
- La probabilité la plus élevée indiquera la classe à laquelle la nouvelle observation est la plus susceptible d'appartenir.
- Autrement dit, on cherche:



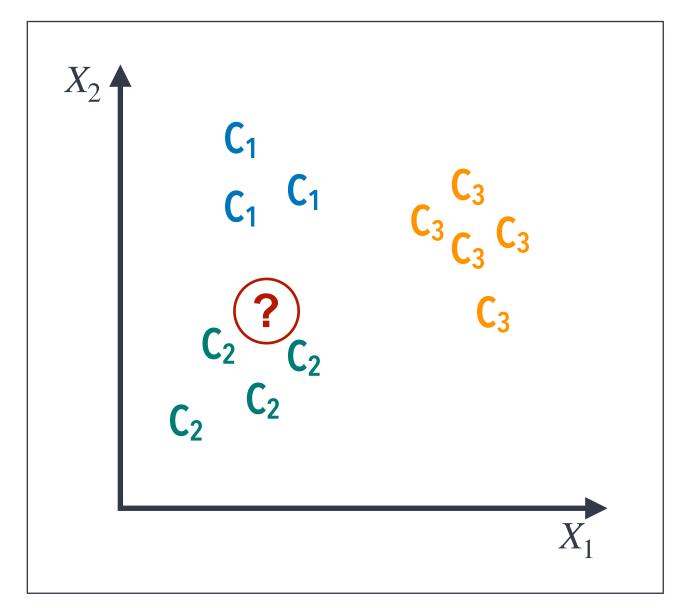
$$\max_{a} h^{i}(x)$$

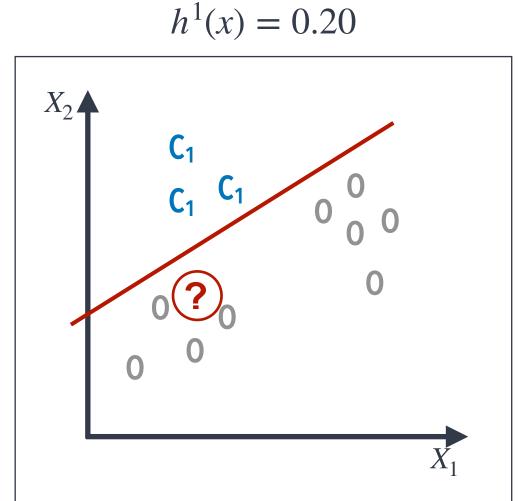
#### Classification multiclasses

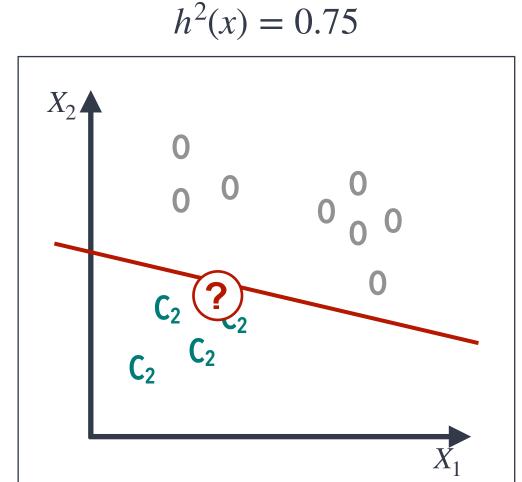
- Reprenons notre exemple constitué de trois classes afin d'effectuer une prédiction pour une nouvelle observation ; ici représentée par «?».
- $h^1(x)$  indique que la probabilité que l'observation soit un  $C_1$  est de  $0.20^1$ .
- $h^2(x)$  indique que la probabilité que l'observation soit un  $\mathbb{C}_2$  est de 0.75.
- $h^3(x)$  indique que la probabilité que l'observation soit un  $C_3$  est de 0.05.

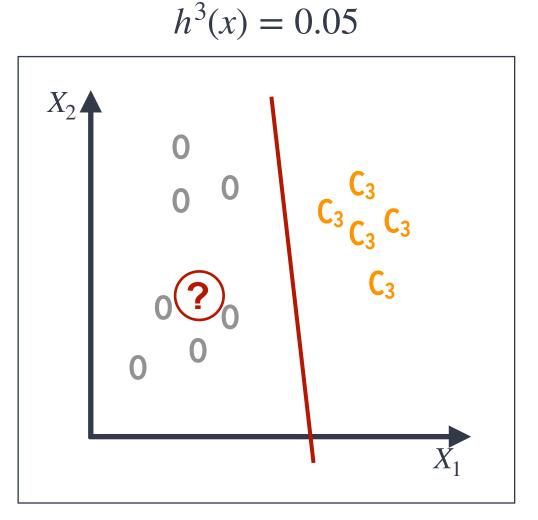


La nouvelle observation est vraisemblablement<sup>2</sup> un C<sub>2</sub>.









Classification multiclasses (i = 3)

<sup>1.</sup> On ne se préoccupe pas de savoir si c'est un C2 ou un C3

<sup>2.</sup> La somme des probabilités des différents classements doit être égale à 1 pour que la sortie de la régression logistique soit bien une loi de probabilité. Source : Data science : fondamentaux et études de cas. Eyrolles, 2015.

#### Alternative au classificateur one-versus-all : classificateur multinomial

- Le classificateur multinomial est une alternative au classificateur one-versus-all (ou one-versus-rest) que nous venons de présenter.
- Le classificateur multinomial ne classe pas chaque classe séparément, mais il utilise la fonction softmax pour prédire si un point de données unique appartient à l'une des classes N.
- La plupart du temps, on ne voit pas de différence significative dans les résultats, mais l'un des avantages du classificateur multinomial est qu'il modélise une **distribution entière** plutôt que les distributions individuelles  $P(y = i \mid x, w)$ .

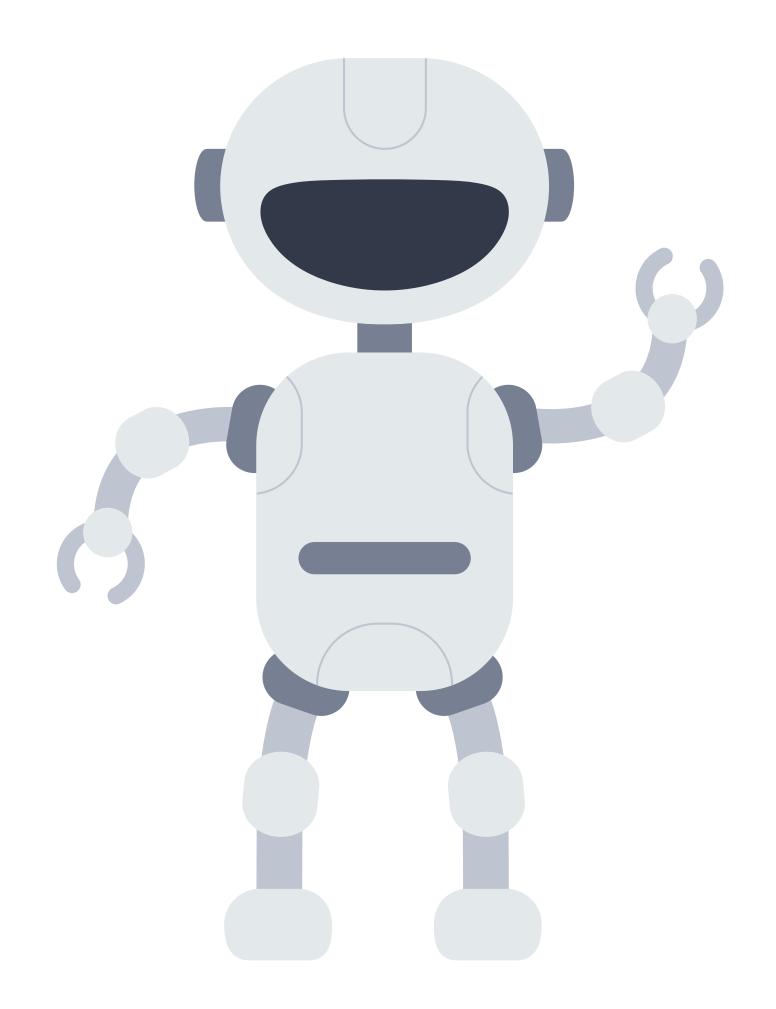
$$0 \le h^{i}(x) \le 1$$
$$h^{i}(x) = P(y = i \mid x, w)(i = 1, ..., I)$$

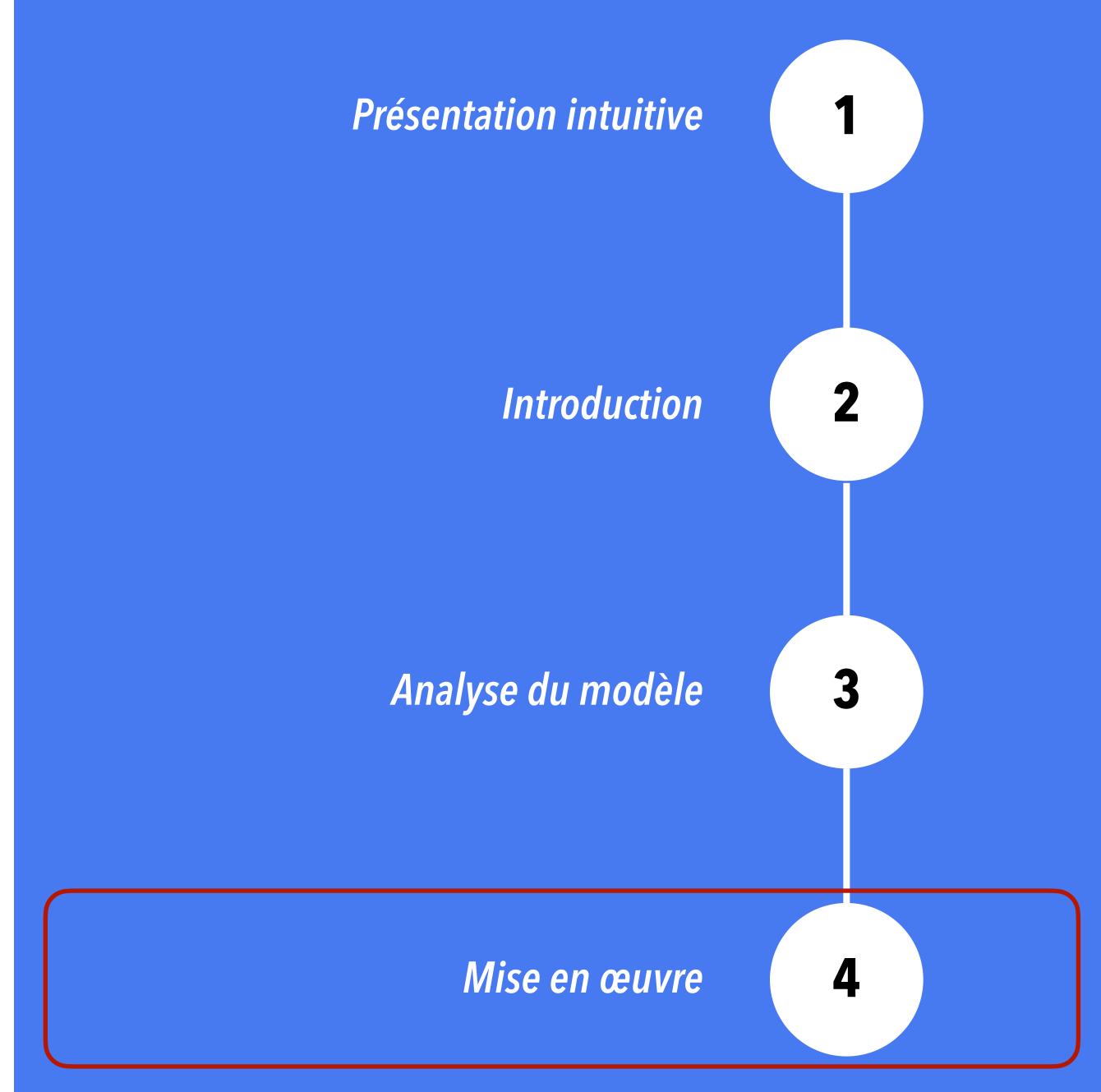
one-versus-all

$$h(x) = P(y = i | x, w) = softmax(x, w)$$

Multinomial

## SOMMAIRE





## RÉGRESSION LOGISTIQUE • ÉTAPES

### ÉTAPES DE CONSTRUCTION D'UN MODÈLE

Construction du modèle

Création d'une instance de la classe de définition du modèle.

hyperparamètres  $estimateur = ClasseEstimateur (param_1, param_2, ...$ 

Entrainement du modèle

Ajuste les variables du modèle à partir des données d'entrainement

estimateur.fit(X\_train, y\_train)

Modification des hyperparamètes

Prédiction du modèle

Réalise les prédictions sur les données d'entrainement

estimateur.predict(X\_train)

Précision du modèle

Détermine la précision du modèle à partir des données de test

 $estimateur.score(X\_test, y\_test)$ 

## RÉGRESSION LOGISTIQUE • MISE EN ŒUVRE

#### PRINCIPAUX HYPERPARAMÈTRES

- **penalty** : la méthode de régularisation. Les valeurs possibles sont : [11, 12, elasticnet, none]. Attention, les solveurs ne supportent pas les mêmes régularisations.
- C : module la force de la régularisation. Plus la valeur est petite et plus la régularisation est importante. C'est une valeur positive. L'intervalle des valeurs suit généralement une progression logarithmique : [.001, .01, .1, 1, 10, 100, 1000].
- multi\_class: pour les classifications qui ne sont pas simplement binaires. Les valeurs possibles sont : [ovr, multinomial]
- max\_iter : le nombre d'itérations. Par exemple: [100, 1000, 2500, 5000]
- **n\_jobs** : précise le nombre de processeurs (disponibles) pour une exécution en parallèle.

```
LogisticRegression(
     C=1.0,
     max iter=100,
     multi class='auto',
     n jobs=None,
     penalty='12'
```

# MERCIDE VOTRE ATTENTION



