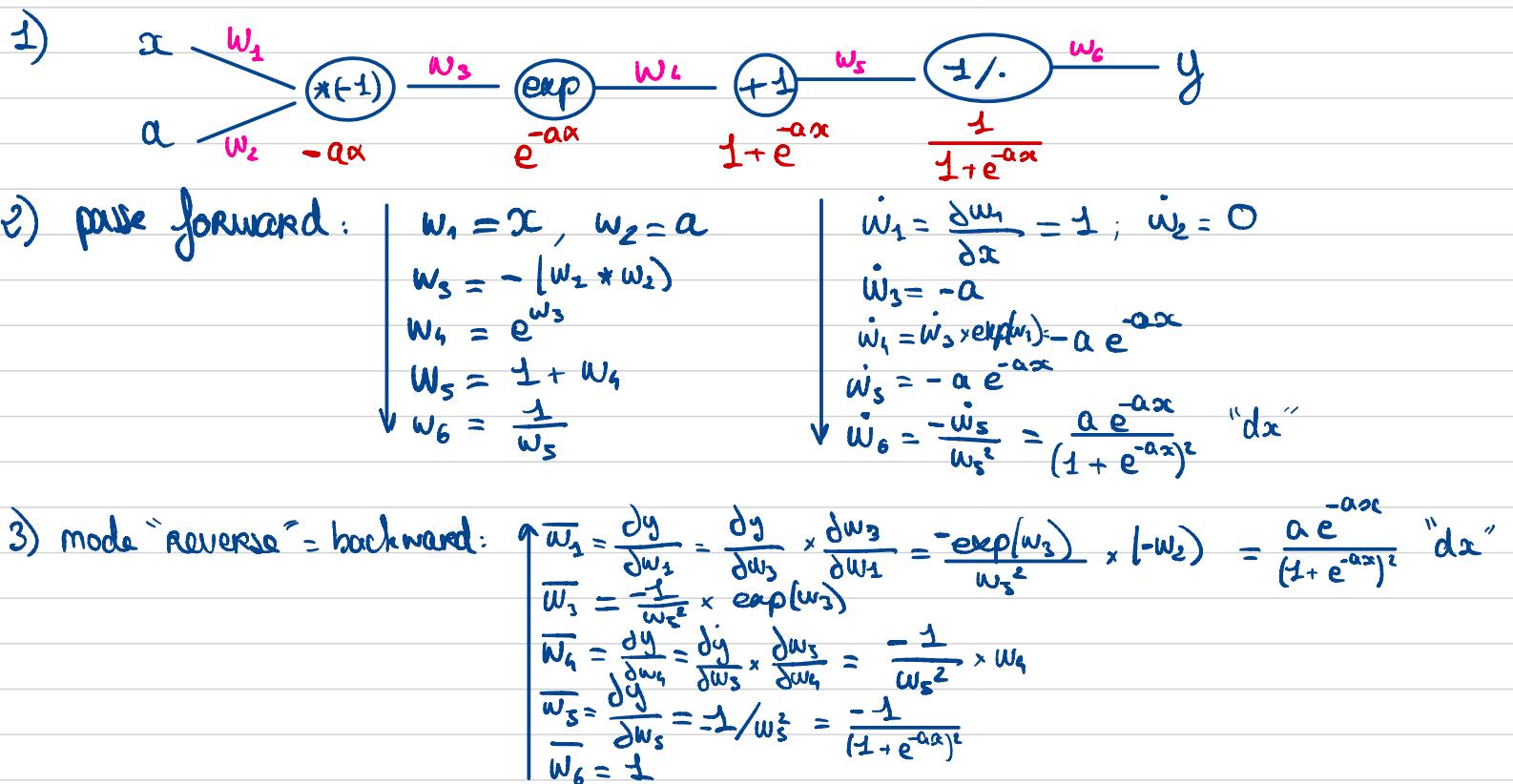


# Apprentissage automatique 1 - TD n°1

## Exercice 1 : fonction logistique-sigmoide

- Dessiner le graphe de calcul de la fonction sigmoide :  $y = f(x, a) = 1/(1 + e^{-ax})$
- Calculer sa dérivée par rapport à x, appelée "dx", en utilisant le graphe et le mode de différentiation automatique "forward"
- Même chose mais en utilisant le mode "reverse"
- Sans faire de nouveau calculs, donner "da"
- Si l'on considère une fonction  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ , dans quel cas le mode forward est plus efficace que le mode reverse ?



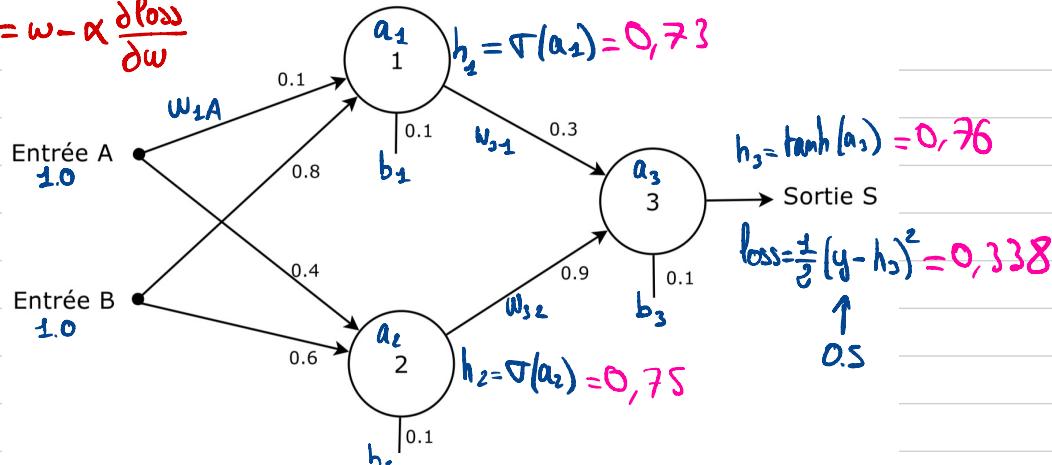
4) "da" =  $\frac{x e^{-xa}}{(1 + e^{-xa})^2}$  car on peut inverser x et a puis la fonction est symétrique

5) Lorsque  $n > m$  on fait la backward.

Lorsque  $m > n$  on fait la forward.

## Exercice 2 : Perceptron multicouche (MLP) pour la régression

$$\text{actualisation des poids} \leftarrow w = w - \alpha \frac{\partial \text{loss}}{\partial w}$$



**Question 1.** Réaliser une passe forward pour cet exemple : calculer toutes les préactivations et activations. Quelle est la valeur  $\hat{y}$  prédite par le réseau ? Calculer la valeur de la fonction de coût associée.

$$\frac{\partial \text{loss}}{\partial \text{poids}}$$

**Question 2.** Réaliser une passe backward pour cet exemple : calculer tous les gradients des poids, ainsi que les variations de valeurs associées :  $\Delta W$ .

**Question 3.** Actualiser les poids. Dessiner le réseau en reportant les valeurs des poids que vous avez trouvées.

**Question 4.** Refaire une passe forward. La prédiction est-elle meilleure cette fois-ci ?

Oui on trouve 0,91 pour la fois

1) passe forward:  $\vec{AB} = \begin{bmatrix} 1.0 \\ 1.0 \end{bmatrix}$ ;  $\vec{W} = \begin{bmatrix} 0.1 & 0.8 \\ 0.4 & 0.6 \end{bmatrix}$ ;  $\vec{w}_3 = \begin{bmatrix} 0.3 \\ 0.9 \end{bmatrix}$ ;  $\vec{b} = \begin{bmatrix} 0.1 \\ 0.1 \end{bmatrix}$

$$\begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix} = \vec{AB} \times \vec{W} + \vec{b} = \begin{bmatrix} 1.0 \\ 1.0 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 0.1 & 0.8 \\ 0.4 & 0.6 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0.1 \\ 0.1 \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} 0.1 + 0.8 + 0.1 \\ 0.4 + 0.6 + 0.1 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 1.0 \\ 1.1 \end{bmatrix}$$

$$a_3 = 0.3 \times h_1 + 0.9 \times h_2 + b_3$$

$$= 0.3 \times \frac{1}{1 + e^{-a_1}} + 0.9 \times \frac{1}{1 + e^{-a_2}} + 0.1$$

$$= 0.3 \times 0.73 + 0.9 \times 0.75 + 0.1 = 0.99$$

$$\hat{y} = h_3 = \tanh(a_3) = 0.76$$

$$\text{coût} = \text{loss} = \frac{1}{2} (0.5 - h_3)^2 = 0.0338$$

2) 3) Actualisation des poids:  $w = w - \alpha \frac{\partial \text{loss}}{\partial w}$

$$\frac{\partial \text{loss}}{\partial w_{31}} = \frac{\partial \text{loss}}{\partial h_3} \times \frac{\partial h_3}{\partial a_3} \times \frac{\partial a_3}{\partial w_{31}} = (-0.5 + h_3) \times \left(1 - \left(\frac{e^{2a_3} - 1}{e^{2a_3} + 1}\right)^2\right) \times h_1 \quad 2)$$

$$\Rightarrow w_{31} = w_{31} - (-0.5 + h_3) \times \left(1 - \tanh(a_3)^2\right) \times h_1 = 0.829 \quad 3)$$

$$\frac{\partial \text{loss}}{\partial w_{32}} = \frac{\partial \text{loss}}{\partial h_3} \times \frac{\partial h_3}{\partial a_3} \times \frac{\partial a_3}{\partial w_{32}} = (-0.5 + h_3) \times \left(1 - \tanh(a_3)^2\right) \times h_2 \quad 2)$$

$$\Rightarrow w_{32} = w_{32} - (-0.5 + h_3) \times \left(1 - h_2^2\right) \times h_2 = 0.82 \quad 3)$$

$$\frac{\partial \text{Loss}}{\partial w_{1A}} = \overbrace{\frac{\partial \text{Loss}}{\partial h_3} \times \frac{\partial h_3}{\partial a_3}}^{\text{déjà fait}} \times \frac{\partial a_3}{\partial h_2} \times \frac{\partial h_2}{\partial a_2} \times \frac{\partial a_2}{\partial w_{2A}} = (-0,5 + h_3) \times (1 - h_3') \times w_{2A} \times h_2 (1 - h_2)$$

$$\Rightarrow w_{2A} = w_{2A} - \frac{\partial \text{Loss}}{\partial w_{2A}} = 0,1 - 0,0065 = 0,0935$$

(...)

dernier loss : 0,011