

- Durée : 3h
- Calculatrice autorisée
- Documents autorisés :
 - supports de cours et notes personnelles
 - votre voisin n'est pas un document
- Barème indicatif sur 20 points
- **Les parties (1), (2) et (3) sont à rendre sur des feuilles séparées**

1 Lagrangien pour tous ! (7 points)

Un problème de régression consiste à chercher une fonction $f(x)$ qui estime la relation entrée-sortie d'un système à partir d'exemples $\{x_i, y_i\}_{i=1, \dots, n}$. Dans notre cas, on suppose que $x_i \in \mathbb{R}^d$ et $y_i \in \mathbb{R}$ et que la forme de $f(x)$ sera de type $f(x) = \langle w, x \rangle$. On cherche à résoudre un problème de régression décrit sous la forme du problème d'optimisation suivant :

$$\begin{aligned} \min_{w, \xi_i} \quad & \lambda \|w\|^2 + \sum_{i=1}^n \xi_i^2 \\ \text{sous contraintes} \quad & \\ y_i - \langle w, x_i \rangle = \xi_i \quad & i = 1 \dots n \end{aligned}$$

1. Donner une relation intuitive entre ce problème et un problème de minimisation des moindres carrés et expliquer le rôle de λ .
2. Montrer et justifier que le Lagrangien associé à ce problème s'écrit :

$$\mathcal{L}(w, \xi_i, \alpha_i) = \lambda \|w\|^2 + \sum_i \xi_i^2 + \sum_{i=1}^n \alpha_i (y_i - \langle w, x_i \rangle - \xi_i)$$

où les α_i sont les multiplicateurs associés aux contraintes d'égalité.

3. Donner toutes les conditions d'optimalité du problème et expliciter ceux associés à w et ξ_k .
4. Montrer que le problème dual s'écrit :

$$\min_{\alpha_i} - \sum_i y_i \alpha_i + \frac{1}{4\lambda} \sum_i \sum_j \alpha_i \alpha_j \langle x_i, x_j \rangle + \frac{1}{4} \sum_i \alpha_i^2$$

où sous la forme matricielle suivante :

$$\min_{\alpha} -y^t \alpha + \frac{1}{4\lambda} \alpha^t K \alpha + \frac{1}{4} \alpha^t \alpha$$

où K est la matrice de terme général $K_{i,j} = \langle x_i, x_j \rangle$, et y et α des vecteurs de \mathbb{R}^n .

5. Montrer que la solution du dual en α s'écrit :

$$\alpha = 2\lambda(K + \lambda I)^{-1} y$$

2 Du Bayes sinon rien (6 points)

Soit un problème de décision monodimensionnel à deux classes où la loi conditionnelle pour chaque classe $p(x|C_i)$ suit une loi normale (donc gaussienne) centrée en m_i et de variance σ^2 . On considère que $P(C_1) = P(C_2) = 1/2$ et pour simplifier le problème on considère que $m_2 > m_1$. Dans le cadre de la théorie Bayésienne de la décision :

1. Montrer que la règle de décision de Bayes à minimum d'erreur (ie coût 0-1) est la suivante :

$$\mathcal{R}_1 = \{x : x \leq \frac{m_1 + m_2}{2}\} \quad \mathcal{R}_2 = \{x : x > \frac{m_1 + m_2}{2}\}$$

2. Représenter schématiquement les $p(x|C_i)$ ainsi que les régions \mathcal{R}_i et justifier intuitivement le résultat obtenu ci-dessus.

3. Montrer que la probabilité minimale d'erreur est donnée par :

$$P_E = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_a^\infty e^{-u^2/2} du$$

où $a = (m_2 - m_1)/2\sigma$

4. En utilisant l'inégalité :

$$P_E = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_a^\infty e^{-u^2/2} du \leq \frac{1}{\sqrt{2\pi}a} e^{-a^2/2}$$

montrer que la probabilité d'erreur P_E tend vers 0 qd a tend vers ∞ . Donner une justification intuitive de cette propriété.

On rappelle qu'une loi gaussienne centrée en m_i de variance σ^2 s'écrit

$$p(x) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2} \frac{(x-m_i)^2}{\sigma^2}}$$

3 Nuées dynamiques (7 points)

Un cluster dans \mathbb{R}^n n'est plus représenté seulement par son barycentre, mais par la plus petite sphère englobant les points du cluster. Cette sphère est définie par son centre $\mu_i \in \mathcal{R}^n$ et son rayon $R_i \in \mathcal{R}$.

1. (1 point) Proposer une règle d'affectation d'un point $X_j \in \mathcal{R}^n$ à l'un des K clusters $\{\mu_i, R_i\}_{1:K}$.
2. (2 points) Proposer une règle de calcul des caractéristiques de K clusters à partir d'un ensemble de points étiquetés $\{X_j, C_j\}_{1:N}$
3. (0.5 points) Comment initialiser judicieusement les K clusters $\{\mu_i, R_i\}_{1:K}$?
4. (1.5 points) Appliquer votre version des nuées dynamiques, avec $K = 3$, à l'ensemble de points de la dernière page (une itération par figure). *Aucun calcul n'est demandé ici, juste une exécution manuelle "approximative" de l'algorithme.*
5. (2 points) Proposer une extension à la fonction d'affectation permettant de rejeter l'affectation d'un nouveau point dans des conditions que vous préciserez. Comment utiliser cette fonction pour la découverte de nouveaux clusters ?

