



TD 6 – Optimisation Réseaux de neurones

▷ **Exercice 1.** On s'intéresse ici à la modélisation via un neurone formel.

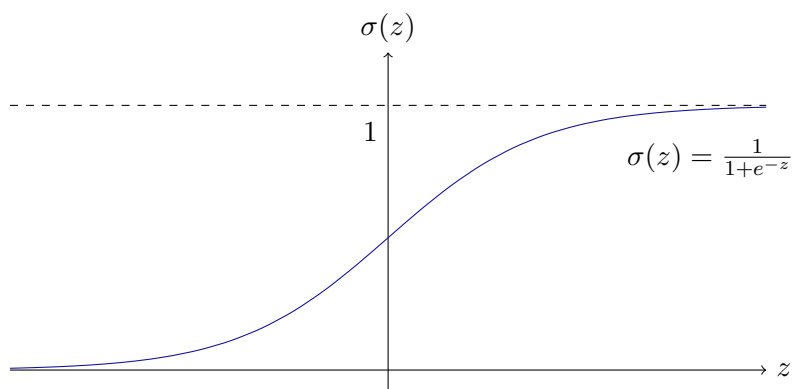
Définition 1. Un neurone formel est une fonction paramétrée par $n+1$ paramètres w_1, \dots, w_n, b :

$$\begin{aligned} g: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (x, w, b) &\longmapsto g(x, w, b) := \sigma(\sum_{i=1}^n w_i x_i + b) \end{aligned}$$

où σ est une fonction donnée qui s'appelle une fonction d'activation. Chaque paramètre w_i s'appelle le poids synaptique associé au signal d'entrée x_i .

On prendra dans la suite, sauf mention contraire, comme fonction σ la fonction sigmoïde :

$$\begin{aligned} \sigma: \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ z &\longmapsto \sigma(z) := \frac{1}{1 + e^{-z}}. \end{aligned}$$



La figure 1 schématise un neurone formel.

1. produit scalaire entre les entrées x et les poids synaptiques w : $w^T x$;
2. ajout d'une valeur de référence (biais b) : $z = w^T x + b$
3. application de la fonction d'activation à la valeur obtenue z : $a = \sigma(z)$

Définition 2. On a à notre disposition K points $x^k \in \mathbb{R}^n$ et $y^k \in \mathbb{R}$, on appelle apprentissage du neurone l'estimation par les moindres carrés des paramètres du neurone.

1.1. Écrire le problème aux moindres carrés qui définit l'apprentissage. On donnera en particulier la fonction résidu r en précisant clairement l'espace de départ et l'espace d'arrivée.

1.2. Calculer la dérivée de la fonction à minimiser $f(\beta)$.

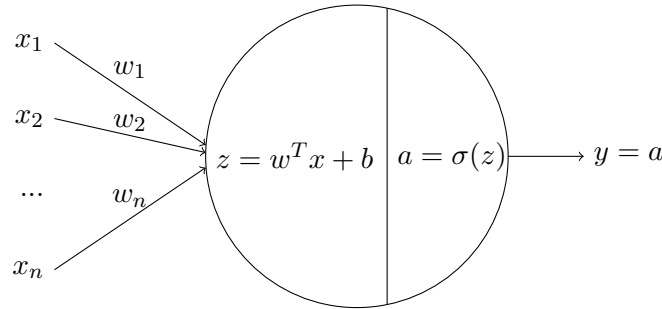
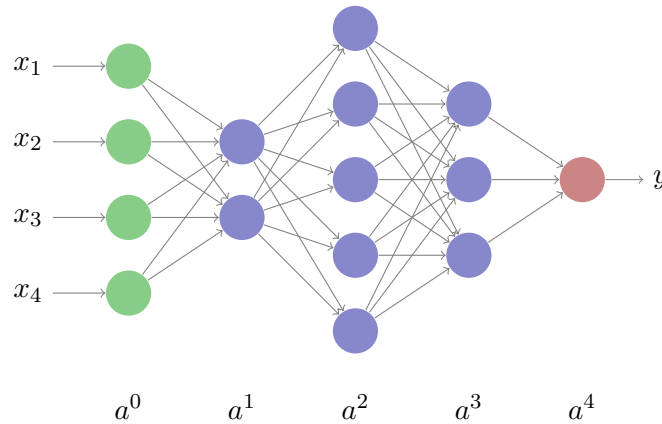


FIGURE 1 – Représentation schématique d'un neurone.

FIGURE 2 – Schéma d'un réseau avec une couche en entrée ($a^0 = x$), 3 couches cachées et une couche en sortie.

▷ **Exercice 2.** On considère maintenant le cas d'un réseau à plusieurs couches données par le schéma de la figure 2.

2.1. On note L le nombre de couches (sans compter la couche d'entrée), donnez :

- les nombre de neurones n_l pour $l = 1, \dots, L$ dans chaque couche et la dimension $n_0 = n$ des données en entrée ;
- Les dimensions des paramètres W^l et b^l intervenant dans la couche l .

2.2. On note a^l la sortie de la couche l (a^l s'appelle dans la terminologie des réseaux de neurones l'activation de la couche l). Écrire a^{l+1} en fonction de a^l , W^{l+1} , b^{l+1} et de σ . En déduire la fonction exprimant y en fonction de x et des paramètres du modèle : $y(x, \beta)$.

2.3. On suppose que l'on a comme données K couples $(x^k, y^k)_{k=1, \dots, K}$, où $x^k \in \mathbb{R}^n$ et $y^k \in \mathbb{R}$. Écrire dans ce cas le problème aux moindres carrés qui définit l'apprentissage.

2.4. Calculer les dérivées partielles de $y(x, \beta)$ par rapport à $\beta^4 = (W^4, b^4)$ et par rapport à β^3 . En déduire les dérivées partielles de la fonction à minimiser par rapport à ces paramètres β^4 et β^3 .

Remarque 1. En pratique :

- la sortie y est dans \mathbb{R}^{n_L} ;
- On n'utilise pas les moindres carrés, mais une autre fonction de coût ;