

Mathématiques pour l'intelligence artificielle (MIA)

M2 IAAA, AMU, 2021-2022

Thomas Schatz

Quatrième cours

- DM1 en ligne à rendre pour le 6 Octobre (en main propre ou par email: thomas.schatz@univ-amu.fr)
- Scribes : Jean-Eudes Ayilo et Etienne Roux (rendu = fichier .tex)
- Aujourd'hui
 - Optimisation et optimisation sous contraintes

Plan du cours

1. Introduction générale
2. Preuves (revue)
3. Algèbre linéaire (revue)
4. Optimisation (revue)
5. Optimisation sous contraintes
6. Probabilités (revue)
7. Statistique
8. **Théorie de l'apprentissage**
9. **Optimisation pour l'apprentissage**

Jacobienne, gradient

$$f : U \subset \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}^m, \text{ de classe } C^1$$

Dérivée partielle $f : x \mapsto (f_1(x), f_2(x), \dots, f_m(x))$

$$\frac{\partial f_i}{\partial x_j} : (a_1, \dots, a_n) \mapsto \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f_i(a_1, \dots, a_{j-1}, a_j + h, a_{j+1}, \dots, a_n) - f_i(a_1, \dots, a_j, \dots, a_n)}{h}$$

Matrice Jacobienne (transposée du gradient si $m=1$)

$$\mathbf{J} = \begin{bmatrix} \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial x_n} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \nabla^T f_1 \\ \vdots \\ \nabla^T f_m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n} \end{bmatrix}$$

“Chain rule”

$$J_{f \circ g}(\mathbf{a}) = J_f(g(\mathbf{a}))J_g(\mathbf{a}),$$

Optimisation sans contraintes

$$f : \mathbf{R}^n \mapsto \mathbf{R}$$

$$\min_x f(x) ?$$

x^* est un minimum global de f ssi pour tout $x \in \mathbf{R}^n$, $f(x^*) \leq f(x)$

x^* est un minimum local de f ssi il existe un ensemble ouvert $U \subset \mathbf{R}^n$ contenant x^* tel que pour tout $x \in U$, $f(x^*) \leq f(x)$

Conditions d'optimalité

Conditions nécessaires, premier ordre

Si x^* est un minimum local et f est de classe \mathcal{C}^1 sur un ouvert $U \subset \mathbf{R}^n$ contenant x , alors $\nabla f(x^*) = 0$

Normes de matrices

A matrix norm is a function $\|\cdot\| : \mathbb{R}^{m \times n} \rightarrow \mathbb{R}$ that has the following properties:

- $\|A\| \geq 0$ for any $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, and $\|A\| = 0$ if and only if $A = 0$
- $\|\alpha A\| = |\alpha| \|A\|$ for any $m \times n$ matrix A and scalar α
- $\|A + B\| \leq \|A\| + \|B\|$ for any $m \times n$ matrices A and B

$$\|A\| = \sup_{\mathbf{x} \neq \mathbf{0}} \frac{\|A\mathbf{x}\|}{\|\mathbf{x}\|} = \max_{\|\mathbf{x}\|=1} \|A\mathbf{x}\|$$

$$\|A\|_2 = \sigma_1$$

$$\|A\|_F = \left(\sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n a_{ij}^2 \right)^{1/2}.$$

$$\|A\|_F = \sqrt{\sigma_1^2 + \cdots + \sigma_r^2}$$

Plan du cours

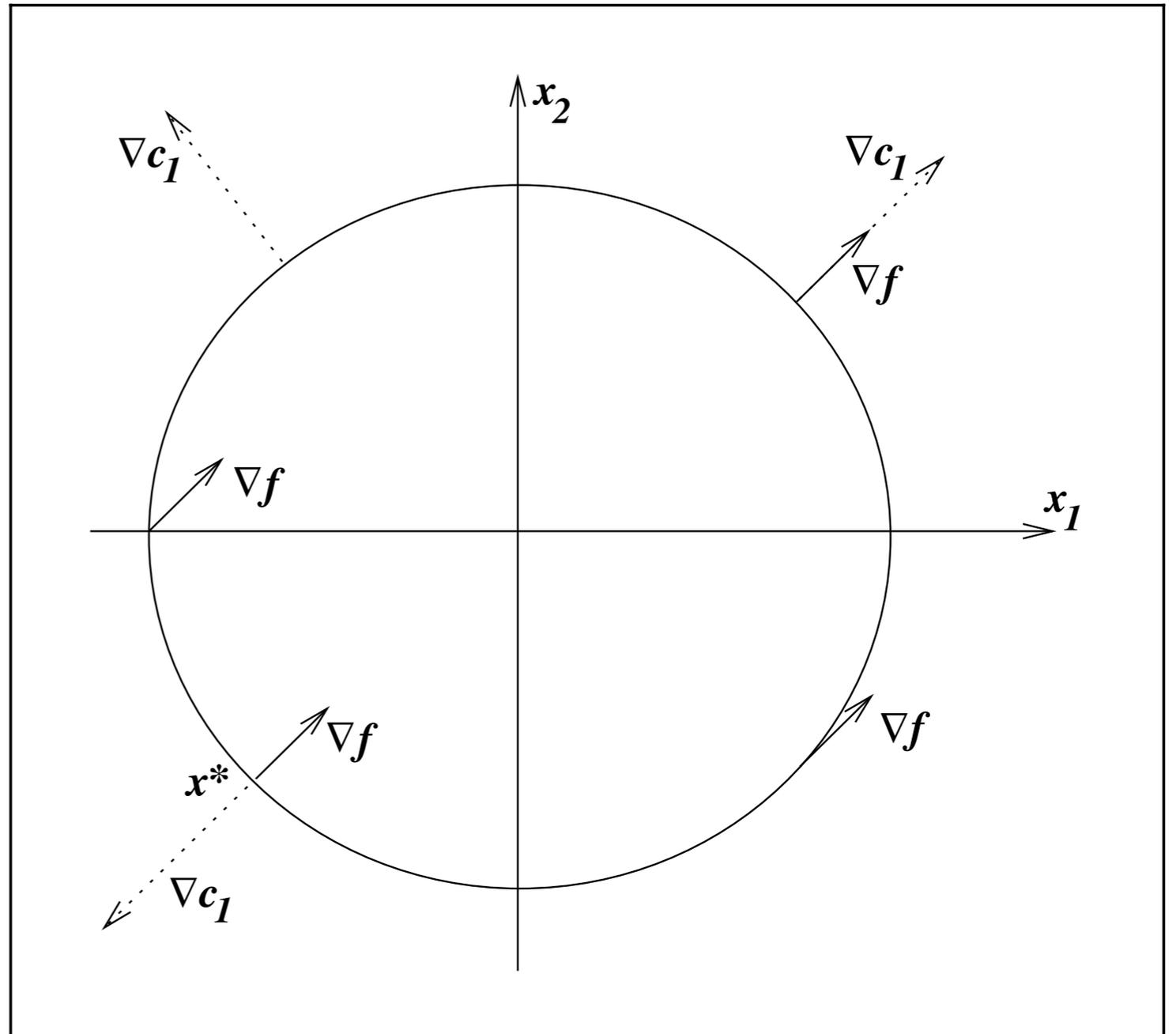
1. Introduction générale
2. Preuves (revue)
3. Algèbre linéaire (revue)
4. Optimisation (revue)
5. Optimisation sous contraintes
6. Probabilités (revue)
7. Statistique
8. Théorie de l'apprentissage
9. Optimisation pour l'apprentissage

Optimisation sous contraintes

$$\min_{x \in \mathbf{R}^n} f(x) \text{ subject to } \begin{cases} c_i(x) = 0, & i \in \mathcal{E} \\ c_i(x) \geq 0, & i \in \mathcal{I} \end{cases}$$

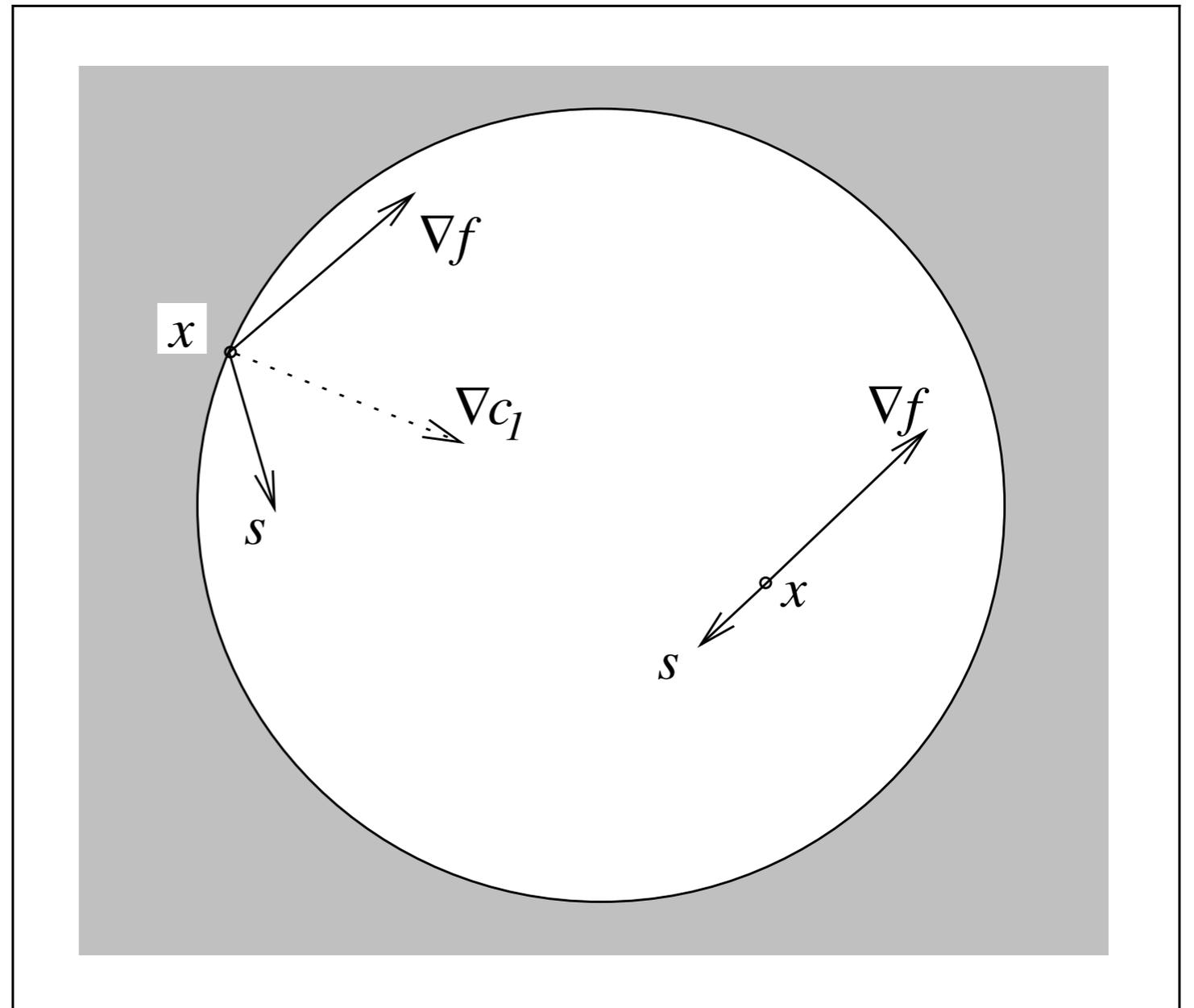
x^* est une solution locale du problème ssi $x^* \in \Omega$ et il existe un ensemble ouvert $U \subset \mathbf{R}^n$ contenant x^* tel que pour tout $x \in U \cap \Omega$, $f(x^*) \leq f(x)$

Condition nécessaire d'optimalité: intuition



$$\nabla f(x^*) = \lambda_1^* \nabla c_1(x^*).$$

Condition nécessaire d'optimalité: intuition



$$\nabla f(x^*) = \lambda_1^* \nabla c_1(x^*).$$

$$\lambda_1^* c_1(x^*) = 0.$$

Condition nécessaire d'optimalité: KKT

$$\mathcal{L}(x, \lambda) = f(x) - \sum_{i \in \mathcal{E} \cup \mathcal{I}} \lambda_i c_i(x).$$

$$\nabla_x \mathcal{L}(x^*, \lambda^*) = 0,$$

$$c_i(x^*) = 0, \quad \text{for all } i \in \mathcal{E},$$

$$c_i(x^*) \geq 0, \quad \text{for all } i \in \mathcal{I},$$

$$\lambda_i^* \geq 0, \quad \text{for all } i \in \mathcal{I},$$

$$\lambda_i^* c_i(x^*) = 0, \quad \text{for all } i \in \mathcal{E} \cup \mathcal{I}.$$

Crédits

Certaines figures de

- Jorge Nocedal and Stephen Wright
- Wikipedia