

On veut monter le modèle linéaire qui relie observations X à un résultat observé y . On prend en compte l'erreur / loss / énergie du système E

$$y = X \cdot A + E$$

\uparrow Modèle linéaire

L'erreur / loss, c'est E d'où $\|E\|^2$ au minimum soit $\|y - X \cdot A\|^2 = {}^t(Y - XA)(Y - XA)$
(produit scalaire du vecteur $E = Y - XA$)

C'est ce qu'on appelle l'estimation par optimisation de l'erreur au moindre carré (MSE: Mean Squared Error)

On peut monter par Algorithme linéaire directement que le modèle appartient à $A = ({}^t X \cdot X)^{-1} {}^t X \cdot Y$

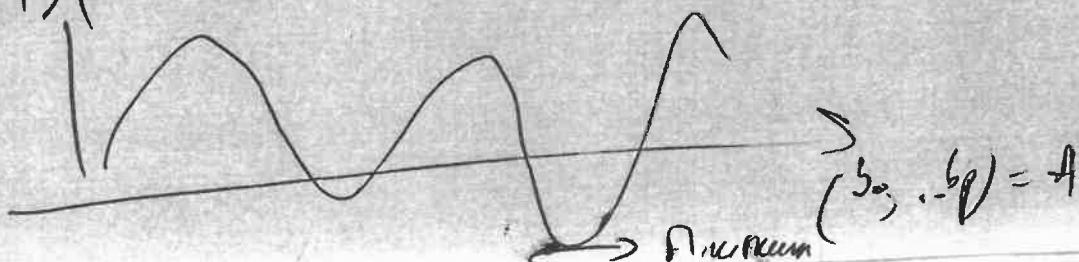
On peut aussi le faire par optimisation: trouver le minimum d'une fonction de coût / erreur / loss. (Principe du Backpropagation).

L'erreur s'écrit comme une fonction des paramètres du modèle $A = \begin{pmatrix} b_0 \\ b_1 \\ \vdots \\ b_p \end{pmatrix}$:

$$\Phi(b_0, b_1, \dots, b_p) = {}^t(Y - XA)(Y - XA)$$

On cherche à faire varier tous les paramètres b_0, \dots, b_p pour minimiser cette erreur

$\Phi = \text{erreur}$



Cela implique que

$$\forall j, \frac{\partial \Phi}{\partial b_j} = 0$$

Exercice 2 :

$$\Phi(b_0, \dots, b_p) = \epsilon Y Y - \epsilon Y X A - {}^t A {}^t X Y + {}^t A {}^t X X A$$

$$\text{dmc. } \frac{\partial \Phi}{\partial b_j} = \cancel{\frac{\partial \epsilon Y Y}{\partial b_j}} - \cancel{\frac{\partial \epsilon Y X A}{\partial b_j}} - \frac{\partial {}^t A {}^t X Y}{\partial b_j} + \cancel{\frac{\partial {}^t A {}^t X X A}{\partial b_j}}$$

Si. U, V vecteurs de dimension identique, ${}^t U V = \text{scalaire}$

dmc ${}^t \text{scalaire} = \text{scalaire}$ (produit scalaire) donc

$$\text{dmc } \frac{\partial {}^t A {}^t X Y}{\partial b_j} = \epsilon Y X \frac{\partial A}{\partial b_j}.$$

$$\begin{aligned} \text{et } \frac{\partial}{\partial b_j} (\epsilon A {}^t X X A) &= \frac{\partial}{\partial b_j} (\epsilon (X A) X A) \\ &= 2 \frac{\partial (\frac{\partial X A}{\partial b_j}) X A}{\partial b_j} = 2 \epsilon (X A) \frac{\partial X A}{\partial b_j} \\ &= 2 ({}^t (X A) X \frac{\partial A}{\partial b_j}). \quad (\text{car } \frac{\partial X}{\partial b_j} =) \end{aligned}$$

On met tout ensemble

$$-\epsilon Y X \frac{\partial A}{\partial b_j} - \epsilon Y X \frac{\partial A}{\partial b_j} + 2 \epsilon A {}^t X X \frac{\partial A}{\partial b_j} \Rightarrow \forall j$$

$$\text{soit } \frac{\partial A}{\partial b_j} (-\epsilon Y X - \epsilon Y X + 2 {}^t A {}^t X X) \Rightarrow \forall j.$$

$$\text{soit } (-2 {}^t Y X + 2 {}^t A {}^t X X) \Rightarrow$$

$$\text{soit } -2 X {}^t Y + 2 X {}^t X A \Rightarrow$$

$$\Rightarrow X {}^t Y = X {}^t X A \Rightarrow A = (X {}^t X)^{-1} X {}^t Y. \quad (\text{Q.E.D.})$$