

Compte rendu TP2 Groupe: Maxime et Michel

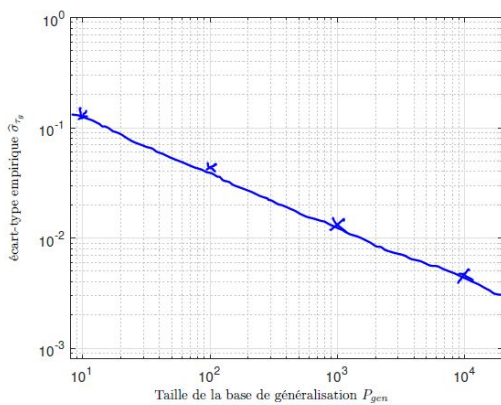
2.2.1.a: Dans tous les cas, la classe 1 et la classe 2 sont séparées par la droite vraie qui traverse (0,0). Et la droite de la discriminateur PI est plus proche de celle de frontière vraie que celle de la discriminateur Hebb. Donc on pense que la discriminateur Pseudo-inverse est plus puissant que la discriminateur Hebb. Les points sont centrés au (0,0), et sa forme est comme un cercle.

2.2.1.b: C'est le même cas que la question "a", c'est à dire, le discriminateur PI est plus proche de la ligne vraie. La seule différence est ce fois-ci, il y a plus de points d'apprentissage. Donc on pense que le nombre des points n'influence pas la performance des deux discriminateurs.

De plus, le discriminateur PI est toujours précis, mais pour le discriminateur Hebb, la droite vraie est plus verticale sur l'axe-x, le discriminateur Hebb est plus précis.

2.2.1.c: Il n'y a pas de frontière vraie, et les points de classe 1 et les points de classe 2 ne sont pas séparés absolument. Les deux droites des discriminateurs sont très proches, il y a peu de différence entre ces deux discriminateurs (même performance).

2.2.2.a:



$P_{gen}=10, \text{écart}=0.14; P_{gen}=100, \text{écart}=0.046;$

$P_{gen}=1000, \text{écart}=0.014; P_{gen}=10000, \text{écart}=0.0046;$

2.2.2.b logarithme de δ et logarithme de P_{gen} ont une relation linéaire:

$$\log \delta_{\tau_g} = k * \log P_{gen} + b \quad \text{C'est à dire } \delta_{\tau_g} = 10^{b+k \log(P_{gen})}$$

2.2.2.c: On a $k = (\log \delta_{\tau_g4} - \log \delta_{\tau_g2}) / (\log P_{gen4} - \log P_{gen2}) = \log(0.0046/0.046) / \log(10000/100) = -1/2$, Donc on a $\delta_{\tau_g} = 10^{b+k \log(P_{gen})} = 10^{b - 1/2 \log(P_{gen})}$. -1/2 est adapté la relation de la racine.

2.2.2.d: $\delta_{\tau_g} = 0.46 * (P_{gen})^{-1/2}$ pour cette question.

$$10^b = 10^{(\log \delta_{\tau_g} - k * \log P_{gen})} = \delta_{\tau_g} * P_{gen}^k = 0.46$$

2.2.3.a: Pour PI quand P_{app} sont petites, τ_{app} est 1, et τ_g est influencé par le bruit, mais quand P_{app} augmente et τ_{app} diverge, et τ_g augmente et elle converge. Pour Hebb quand P_{app} augmente τ_{app} converge vers 0.9 et τ_g augmente et elle converge. Pour τ_{app} il y a deux variables aléatoires, un des deux est bruit, mais pour τ_g il y a seulement 1 variable aléatoire.

2.2.3.b: Quand $P_{gen}=10$, τ_g ne converge pas, d'où on supprime ce cas. Quand $P_{gen}=100, 1000, 10000, 10000$, pour τ_{app} , les points de Hebb n'ont pas grande différence parmi ces quatre cas, les points de PI divergent plus tôt, quand P_{gen} est plus grand (quand P_{app} est petit, points de PI divergent). Pour τ_g , quand P_{gen} est plus grand, la tendance de convergence apparaît plus tôt (la tendance de convergence est plus évidente). Mais on ne comprend pas comment obtenir la formule de la question 2.c.

2.2.4.a Quand $P_{gen}=42$, les taux de réussite obtenus sur la base d'apprentissage de Hebb, PI, ne sont pas influencés par l'augmentation de $\delta/(\delta + \sqrt{N})$, mais celle de RA a un changement brutal quand $\delta/(\delta + \sqrt{N}) = 0.25$.

2.2.4.b Quand $choix_nouvelle_base_app=1, choix_nouvelle_base_gen=0$, ce changement n'a rien influencé sur l'algorithme de PI, il reste toujours à 1, mais celui de RA ne converge pas quand $\delta/(\delta + \sqrt{N})$ augmente; et celui de Hebb n'a pas de loi (désordonnée).

Quand $choix_nouvelle_base_app=0, choix_nouvelle_base_gen=1$, ce changement n'a rien influencé sur PI et Hebb, pour RA, il se sépare en trois parties.

2.2.4.c/d on ne sait pas comment faire.