

Support Vector Machines (SVM) et méthodes à Noyaux

Nicolas Verzelen, Joseph Salmon (Pierre Pudlo)

INRA / Université de Montpellier



Plan

SVM

SVM linéaire pour des données séparables

SVM linéaire pour des données non séparables

SVM non linéaire : astuce du noyau

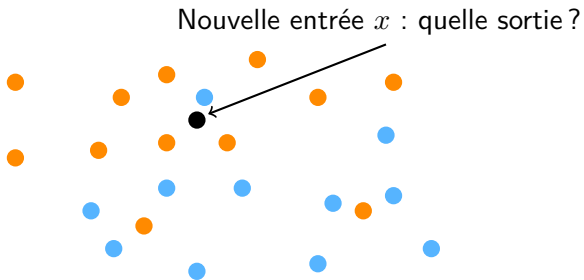
Lien avec la minimisation du risque empirique convexifié

Conclusion / questions ouvertes

Support Vector Machine, SVM

Machine à vecteurs supports ( : *Support Vector Machine*) :
famille d'algorithmes d'apprentissage supervisé : classification
(régression moins facile à voir) **TO DO: à la fin donner la forme Hinge**

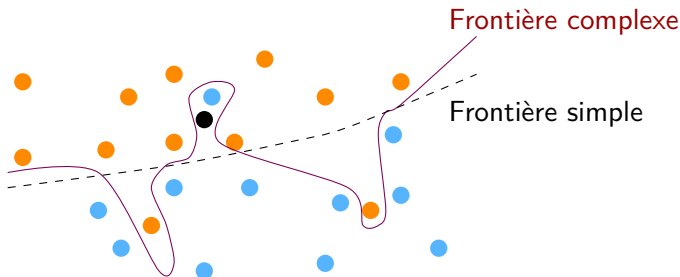
Exemple : classification binaire dimension 2 (orange : 1, bleu : -1)



Complexité de la frontière

- Fondements mathématiques solides \Rightarrow bonnes **propriétés de généralisation** Vapnik (1998)

Exemple : d'une règle de discrimination n'ayant pas de bonnes propriétés de généralisation



sur-apprentissage ( : **overfitting**) phénomène fréquent en grande dimension

Plan

SVM

SVM linéaire pour des données séparables

SVM linéaire pour des données non séparables

SVM non linéaire : astuce du noyau

Lien avec la minimisation du risque empirique convexifié

Conclusion / questions ouvertes

Données linéairement séparables


On considère $\mathcal{X} = \mathbb{R}^p$, muni du produit scalaire usuel $\langle \cdot, \cdot \rangle$.

Définition

Les données observées $\mathcal{D}^n = (x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)$ sont dites **linéairement séparables** s'il existe $(w, w_0) \in \mathbb{R}^p \times \mathbb{R}$ tel que pour tout i ,

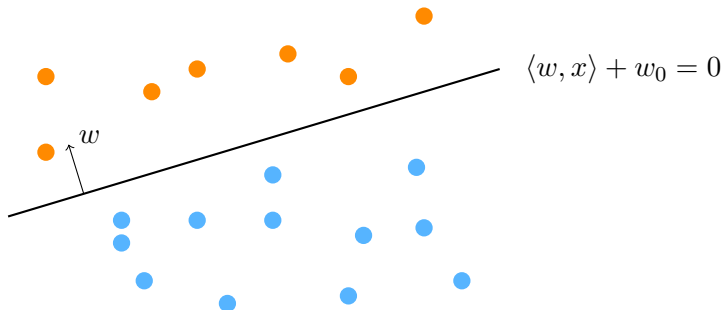
- $y_i = 1$ si $\langle w, x_i \rangle + w_0 > 0$,
- $y_i = -1$ si $\langle w, x_i \rangle + w_0 < 0$,

$$\iff \forall i = 1, \dots, n \quad y_i \cdot (\langle w, x_i \rangle + w_0) > 0$$

Rem: w_0 : ordonnée à l'origine ( : *intercept*)

Visualisation

- ▶ Équation $\langle w, x \rangle + w_0 = 0$: définit hyperplan séparateur
 H_{w,w_0} de vecteur orthogonal w

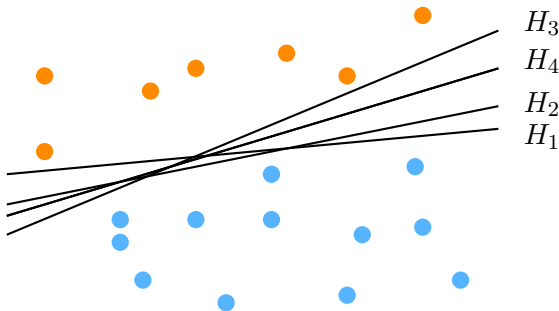


- ▶ Fonction $\phi_{w,w_0}(x) = \mathbb{1}_{\{\langle w, x \rangle + w_0 \geq 0\}} - \mathbb{1}_{\{\langle w, x \rangle + w_0 < 0\}}$: règle de discrimination linéaire

Remarque : pour tout $\kappa \neq 0$, $(\kappa w, \kappa w_0)$ et (w, w_0) définissent le même hyperplan

Dilemme de la complexité

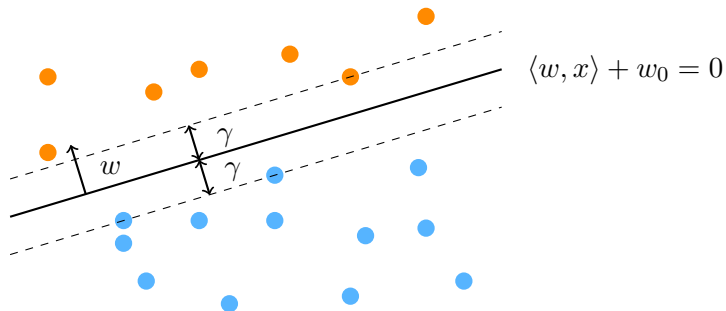
- **Problème** : une infinité d'hyperplans séparateurs \Rightarrow une infinité de règles de discrimination linéaires potentielles !



- Lequel choisir ?

La marge

- Critère en sélection : hyperplan séparateur de **marge maximale** γ



La marge maximale

Soit x_{1^*} (resp. x_{-1^*}) de sortie 1 (resp. -1), se situant sur les frontières définissant la marge.

$$\text{La marge } \gamma \text{ satisfait : } \gamma = \frac{\langle w, x_{1^*} \rangle}{\|w\|} = -\frac{\langle w, x_{-1^*} \rangle}{\|w\|}$$

Forme canonique pour x_1, \dots, x_n : (à rescaling près) hyperplan $\langle w, x \rangle + w_0 = 0$ tel que

$$\min_{i=1, \dots, n} |\langle w, x_i \rangle + w_0| = 1$$

Ainsi
$$\begin{cases} \langle w, x_{1^*} \rangle + w_0 = 1 \\ \langle w, x_{-1^*} \rangle + w_0 = -1 \end{cases} \quad \text{et donc } \langle w, x_{1^*} - x_{-1^*} \rangle = 2,$$

d'où

$$\boxed{\gamma = \frac{1}{\|w\|}}$$

Problème d'optimisation "primal"

Trouver l'hyperplan séparateur de marge maximale revient à trouver le couple (w, w_0) tel que

$$\min_{w \in \mathbb{R}^p, w_0 \in \mathbb{R}} \|w\|^2 \quad (\text{ou } \frac{1}{2} \|w\|^2)$$

t.q. $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, y_i (\langle w, x_i \rangle + w_0) \geq 1$

- ▶ Problème d'optimisation **CONVEXE** sous contraintes linéaires
- ▶ Existence d'un **optimum global**, obtenu par résolution du problème "dual" (méthode des multiplicateurs de Lagrange)

Détours : multiplicateurs de Lagrange

Problème primal :

Minimiser $\forall u \in \mathbb{R}^d, h(u)$ sous contraintes $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, g_i(u) \leq 0$

Définition

Le **Lagrangien** est défini sur $\mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^n$ par

$$\mathcal{L}(u, \alpha) = h(u) + \sum_{i=1}^n \alpha_i g_i(u)$$

Les variables α_i sont appelées les **variables duales**

Soit pour tout $\alpha \in \mathbb{R}_+^n$,

- ▶ $u_\alpha = \arg \min_{u \in \mathbb{R}^d} \mathcal{L}(u, \alpha)$,
 - ▶ $\theta(\alpha) = \mathcal{L}(u_\alpha, \alpha) = \min_{u \in \mathbb{R}^d} \mathcal{L}(u, \alpha)$: **fonction duale**.
-
-

Formulation duale

Problème dual :

$$\alpha^* = \arg \max_{\alpha \in \mathbb{R}^n} \theta(\alpha)$$

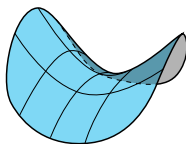
$$\text{t.q. } \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, \quad \alpha_i \geq 0$$

Solution du problème dual : α^* donne la solution du problème primal avec la relation

$$u^* = u_{\alpha^*}$$

Multiplicateurs de Lagrange : conditions de Karush-Kuhn-Tucker (KKT)

- ▶ $\alpha_i^* \geq 0$ pour tout $i = 1, \dots, n$.
- ▶ $g_i(u_{\alpha^*}) \leq 0$ pour tout $i = 1, \dots, n$.



Point selle

Retour sur le problème dual

Minimiser $\mathcal{L}(u, \alpha) = h(u) + \sum_{i=1}^n \alpha_i g_i(u)$ par rapport à u

Maximiser $\mathcal{L}(u_{\alpha}, \alpha)$ associé par rapport aux variables duales α_i

Condition complémentaire de Karush-Kuhn-Tucker qui

s'exprime sous la forme $\alpha_i^* g_i(u_{\alpha^*}) = 0$

\Rightarrow Si $g_i(u_{\alpha^*}) < 0$, alors nécessairement $\alpha_i^* = 0$

Multiplicateurs de Lagrange : cas SVM

$$\text{Lagrangien : } \mathcal{L}(w, w_0, \alpha) = \frac{1}{2} \|w\|^2 - \sum_{i=1}^n \alpha_i (y_i (\langle w, x_i \rangle + w_0) - 1)$$

$$\begin{cases} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial w_0}(w, w_0, \alpha) = -\sum_{i=1}^n \alpha_i y_i = 0 \Leftrightarrow \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i = 0 \\ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial w}(w, w_0, \alpha) = w - \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i x_i = 0 \Leftrightarrow w = \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i x_i \end{cases}$$

$$\theta(\alpha) = \sum_{i=1}^n \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \alpha_i \alpha_j y_i y_j \langle x_i, x_j \rangle$$

La solution du problème d'optimisation primal est donnée par :

- ▶ $w^* = \sum_{i=1}^n \alpha_i^* y_i x_i$,
- ▶ w_0^* : résoudre (en w_0) pour un i t.q. $y_i (\langle w^*, x_i \rangle + w_0) = 1$

$$\text{où } \alpha^* = \arg \max_{\alpha} \theta(\alpha) = \sum_{i=1}^n \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \alpha_i \alpha_j y_i y_j \langle x_i, x_j \rangle$$

s. c. $\sum_{i=1}^n \alpha_i y_i = 0$ et $\alpha_i \geq 0, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$

Multiplicateurs de Lagrange : cas SVM

$$\text{Lagrangien : } \mathcal{L}(w, w_0, \alpha) = \frac{1}{2} \|w\|^2 - \sum_{i=1}^n \alpha_i (y_i (\langle w, x_i \rangle + w_0) - 1)$$

$$\begin{cases} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial w_0}(w, w_0, \alpha) = -\sum_{i=1}^n \alpha_i y_i = 0 \Leftrightarrow \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i = 0 \\ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial w}(w, w_0, \alpha) = w - \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i x_i = 0 \Leftrightarrow w = \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i x_i \end{cases}$$

$$\theta(\alpha) = \sum_{i=1}^n \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \alpha_i \alpha_j y_i y_j \langle x_i, x_j \rangle$$

La solution du problème d'optimisation primal est donnée par :


- ▶ $w^* = \sum_{i=1}^n \alpha_i^* y_i x_i$,
- ▶ w_0^* : résoudre (en w_0) pour un i t.q. $y_i (\langle w^*, x_i \rangle + w_0) = 1$

$$\text{où } \alpha^* = \arg \max_{\alpha} \theta(\alpha) = \sum_{i=1}^n \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \alpha_i \alpha_j y_i y_j \langle x_i, x_j \rangle$$

s. c. $\sum_{i=1}^n \alpha_i y_i = 0$ et $\alpha_i \geq 0, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$

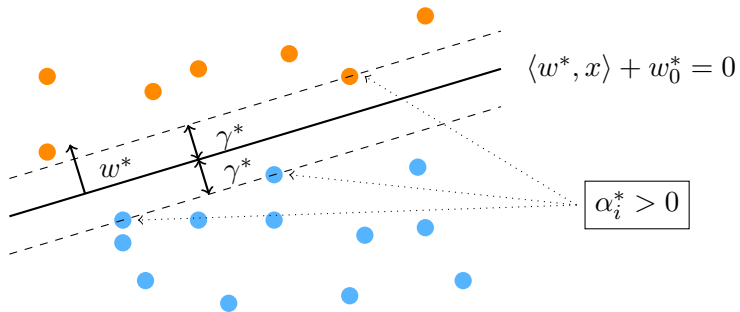
Conditions de Karush-Kuhn-Tucker (KKT)

- ▶ $\alpha_i^* \geq 0, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$ (positivité)
- ▶ $y_i (\langle w^*, x_i \rangle + w_0^*) \geq 1, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$ (séparation)
- ▶ $\alpha_i^* (y_i (\langle w^*, x_i \rangle + w_0^*) - 1) = 0, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$ (complémentarité)

- ▶ Le nombre de $\alpha_i^* > 0$ peut être petit : on dit que la solution du problème dual est **parcimonieuse** ( : *sparse*)
- ▶ Efficacité algorithmique

vecteurs supports : x_i tels que $\alpha_i^* > 0$; situés sur les frontières définissant la marge maximale *i.e.*, $y_i (\langle w^*, x_i \rangle + w_0^*) = 1$
(*cf.* condition complémentaire de KKT)

Représentation des vecteurs supports



Synthèse

Pour conclure, l'algorithme est défini par :

avec
$$\phi_{\mathcal{D}_n}(x) = \mathbb{1}_{\{\langle w^*, x \rangle + w_0^* \geq 0\}} - \mathbb{1}_{\{\langle w^*, x \rangle + w_0^* < 0\}}$$

► $w^* = \sum_{i=1}^n \alpha_i^* y_i x_i$

► w_0^* : résoudre (en w_0) pour un i t.q. $y_i(\langle w^*, x_i \rangle + w_0) = 1$

ou encore :

$$\phi_{\mathcal{D}_n}(x) = \begin{cases} 1, & \text{si } \sum_{x_i \in V.S.} \alpha_i^* y_i \langle x_i, x \rangle + w_0^* \geq 0 \\ -1, & \text{si } \sum_{x_i \in V.S.} \alpha_i^* y_i \langle x_i, x \rangle + w_0^* < 0 \end{cases}$$

Rem: la marge maximale vaut $\gamma^* = \frac{1}{\|w^*\|}$

Plan

SVM

SVM linéaire pour des données séparables

SVM linéaire pour des données non séparables

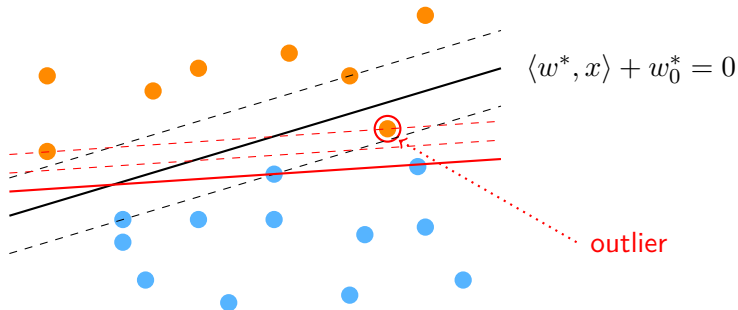
SVM non linéaire : astuce du noyau

Lien avec la minimisation du risque empirique convexifié

Conclusion / questions ouvertes

SVM linéaire pour des données non séparables

- ▶ Méthode non applicable pour données non linéairement séparables
- ▶ Méthode sensible aux "outliers"



SVM (sans séparation linéaire)

Nouvelle proposition : autoriser quelques vecteurs à être bien classés mais dans la région définie par la marge (voire mal classés)


Contrainte associée :

$$y_i(\langle w, x_i \rangle + w_0) \geq 1 \implies y_i(\langle w, x_i \rangle + w_0) \geq 1 - \xi_i, \text{ avec } \xi_i \geq 0$$

$\xi_i \in [0, 1] \iff$ bien classé, mais région définie par la marge

$\xi_i > 1 \iff$ mal classé

Vocabulaire : **marge souple** ( : *soft margin*) et les ξ_i sont appelées les variables **ressorts** ( : *slacks*)

 les contraintes relaxées ne peuvent pas être utilisées sans contrepartie sous peine d'obtenir une marge maximale infinie (prendre les ξ_i grands)

\implies pénaliser les grandes valeurs de ξ_i

SVM (sans séparation linéaire, suite)

$$\text{Nouveau primal : } \min_{w, w_0, \xi} \frac{1}{2} \|w\|^2 + C \sum_{i=1}^n \xi_i$$

$$\text{s. c. } \begin{cases} y_i (\langle w, x_i \rangle + w_0) \geq 1 - \xi_i, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket \\ \xi_i \geq 0 \end{cases}$$

- ▶ $C > 0$ paramètre, **constante de tolérance** à ajuster

Solution du problème du primal :

- ▶ $w^* = \sum_{i=1}^n \alpha_i^* y_i x_i,$

- ▶ w^* tel que $y_i (\langle w^*, x_i \rangle + w_0^*) = 1 - \xi_i, \forall x_i, 0 < \alpha_i^* < C,$

$$\text{Solution duale : } \alpha^* = \arg \max_{\alpha} \theta(\alpha) = \sum_{i=1}^n \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \alpha_i \alpha_j y_i y_j \langle x_i, x_j \rangle$$

$$\text{s. c. } \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i = 0 \text{ et } 0 \leq \alpha_i \leq C, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$$

Conditions de Karush-Kuhn-Tucker

- ▶ $0 \leq \alpha_i^* \leq C, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$
- ▶ $y_i (\langle w^*, x_i \rangle + w_0^*) \geq 1 - \xi_i^*, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$
- ▶ $\alpha_i^* (y_i (\langle w^*, x_i \rangle + w_0^*) + \xi_i^* - 1) = 0, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$
- ▶ $\xi_i^* (\alpha_i^* - C) = 0, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$

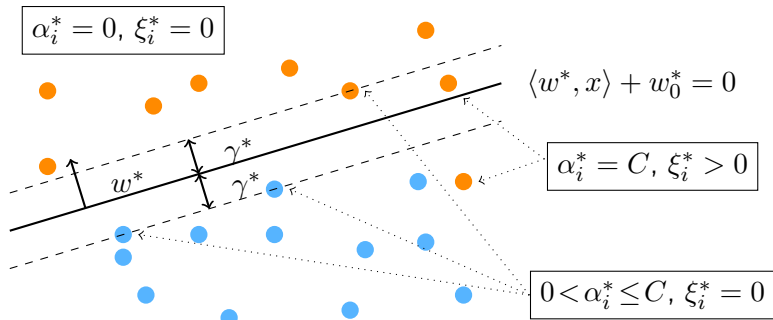
Vocabulaire : x_i tels que $\alpha_i^* > 0$, **vecteurs supports**

Deux types de vecteurs supports :

- ▶ Les vecteurs correspondant à des variables ressorts nulles. Ils sont situés sur les frontières de la région définissant la marge.
- ▶ Les vecteurs correspondant à des variables ressorts non nulles : $\xi_i^* > 0$ et dans ce cas $\alpha_i^* = C$.

Vecteurs non supports : vérifient $\alpha_i^* = 0$ et $\xi_i^* = 0$

Représentation des vecteurs supports



Synthèse

Règle de classification du SVM linéaire :

$$\phi_{\mathcal{D}^n}(x) = \mathbb{1}_{\langle w^*, x \rangle + w_0^* \geq 0} - \mathbb{1}_{\langle w^*, x \rangle + w_0^* < 0}$$

avec

- ▶ $w^* = \sum_{i=1}^n \alpha_i^* x_i y_i$,
- ▶ w_0^* tel que $y_i (\langle w^*, x_i \rangle + w_0^*) = 1 - \xi_i, \forall x_i, 0 < \alpha_i^* < C$,

ou encore :

$$\phi_{\mathcal{D}^n}(x) = \begin{cases} 1, & \text{si } \sum_{x_i: V.S.} \alpha_i^* y_i \langle x_i, x \rangle + w_0^* \geq 0 \\ -1, & \text{si } \sum_{x_i: V.S.} \alpha_i^* y_i \langle x_i, x \rangle + w_0^* < 0 \end{cases}$$

La marge maximale vaut $\gamma^* = \frac{1}{\|w^*\|}$

Plan

SVM

SVM linéaire pour des données séparables

SVM linéaire pour des données non séparables

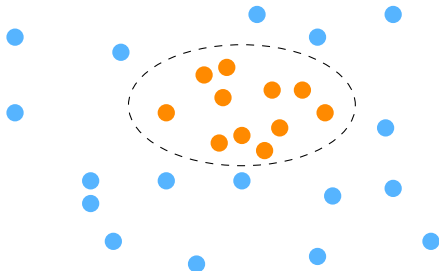
SVM non linéaire : astuce du noyau

Lien avec la minimisation du risque empirique convexifié

Conclusion / questions ouvertes

SVM non linéaire : astuce du noyau

Exemple de données difficiles à discriminer linéairement :



- ▶ SVM linéaire : mauvaise discrimination avec un nombre de vecteurs supports très élevé \Rightarrow SVM non linéaire ?

Kernelisation

Boser, Guyon et Vapnik (1992)

Envoyer les entrées x_1, \dots, x_n dans un espace de Hilbert \mathcal{H} (produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle_{\mathcal{H}}$) (dimension infinie), via une fonction φ , et appliquer un SVM linéaire à $\{(\varphi(x_i), y_i), i = 1, \dots, n\}$.
Sortie attribuée à x : celle attribuée à son image $\varphi(x)$

vocabulaire :

φ : **fonction de représentation** ( : *feature function*)

\mathcal{H} : **espace de représentation** ( : *feature space*)

Exemple précédent : $\varphi(x) = (x_1^2, x_2^2, x_1, x_2)$; linéairement séparables dans \mathbb{R}^4

Choisir \mathcal{H} et φ

La règle de discrimination de la SVM non linéaire est définie par :

$$\phi_{\mathcal{D}_n}(x) = \mathbb{1}_{\sum y_i \alpha_i^* \langle \varphi(x_i), \varphi(x) \rangle_{\mathcal{H}} + w_0^* \geq 0} - \mathbb{1}_{\sum y_i \alpha_i^* \langle \varphi(x_i), \varphi(x) \rangle_{\mathcal{H}} + w_0^* < 0},$$

α^* : solution du problème dual dans l'espace de représentation \mathcal{H} :

$$\text{Maximiser } \theta(\alpha) = \sum_{i=1}^n \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \alpha_i \alpha_j y_i y_j \langle \varphi(x_i), \varphi(x_j) \rangle_{\mathcal{H}}$$

$$\text{s. c. } \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i = 0 \text{ et } 0 \leq \alpha_i \leq C \quad \forall i.$$


Solution duale :

$$\alpha^* = \arg \max_{\alpha} \theta(\alpha) = \sum_{i=1}^n \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \alpha_i \alpha_j y_i y_j \langle \varphi(x_i), \varphi(x_j) \rangle_{\mathcal{H}}$$

$$\text{s. c. } \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i = 0 \text{ et } 0 \leq \alpha_i \leq C, \quad \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$$

Remarque fondamentale

SVM non linéaire : ne dépend de φ qu'à travers des produits scalaires de la forme $\langle \varphi(x_i), \varphi(x) \rangle_{\mathcal{H}}$ ou $\langle \varphi(x_i), \varphi(x_j) \rangle_{\mathcal{H}}$.

- **Astuce du noyau** ( : *kernel trick*) : seule la connaissance de la fonction k définie par $k(x, x') = \langle \varphi(x), \varphi(x') \rangle_{\mathcal{H}}$ est requise, sans déterminer explicitement \mathcal{H} et φ

Définition

Une fonction $k : \mathcal{X} \times \mathcal{X} \rightarrow \mathbb{R}$ telle que $k(x, x') = \langle \varphi(x), \varphi(x') \rangle_{\mathcal{H}}$ pour une fonction $\varphi : \mathcal{X} \rightarrow \mathcal{H}$ donnée est appelée un **noyau**

Rem: Un noyau est souvent plus facile à calculer que la fonction φ

Exemple : pour $x = (x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2$, $\varphi(x) = (x_1^2, \sqrt{2}x_1x_2, x_2^2)$, prendre $k(x, x') = \langle x, x' \rangle^2$

Quelques noyaux classiques pour $\mathcal{X} = \mathbb{R}^d$

- ▶ Noyau **polynomial** : $k(x, x') = (\langle x, x' \rangle + c)^p$
 $\hookrightarrow \varphi(x) = (\varphi_1(x), \dots, \varphi_m(x))$ avec $\varphi_i(x)$ = monôme de degré inférieur à p de certaines composantes de x .
- ▶ Noyau **gaussien** ou **radial** (RBF) : $k(x, x') = e^{-\frac{\|x-x'\|^2}{2\sigma^2}}$
 $\hookrightarrow \varphi$ à valeurs dans un espace de dimension infinie.
- ▶ Noyau **laplacien** : $k(x, x') = e^{-\frac{\|x-x'\|}{\sigma}}$.

Agrégation de noyaux

Soit k_1 et k_2 des noyaux, f une fonction : $\mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$, $\varphi : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^{d'}$, B une matrice définie positive, P un polynôme à coefficients positifs, $\lambda \geq 0$.

La fonction définie par $k(x, x') = k_1(x, x') + k_2(x, x')$, $\lambda k_1(x, x')$, $k_1(x, x')k_2(x, x')$, $f(x)f(x')$, $k_1(\varphi(x), \varphi(x'))$, $x^T B x'$, $P(k_1(x, x'))$, ou $e^{k_1(x, x')}$ est encore un noyau.

Noyaux pour $\mathcal{X} \neq \mathbb{R}^d$

Quelques noyaux ont été proposés pour d'autres types d'objets comme des

- ▶ ensembles,
- ▶ arbres,
- ▶ graphes,
- ▶ chaînes de symboles,
- ▶ documents textuels...

Plan

SVM

SVM linéaire pour des données séparables

SVM linéaire pour des données non séparables

SVM non linéaire : astuce du noyau

Lien avec la minimisation du risque empirique convexifié

Conclusion / questions ouvertes

Éléments de théorie

Minimiser $\frac{1}{2}\|w\|^2 + C \sum_{i=1}^n \xi_i$ s. c. $\begin{cases} y_i (\langle w, x_i \rangle + w_0) \geq 1 - \xi_i, \forall i \\ \xi_i \geq 0 \end{cases}$

est équivalent à minimiser

$$\frac{1}{2}\|w\|^2 + C \sum_{i=1}^n (1 - y_i (\langle w, x_i \rangle + w_0))_+,$$

ou encore

$$\frac{1}{n} \sum_i^n (1 - y_i (\langle w, x_i \rangle + w_0))_+ + \frac{1}{2Cn} \|w\|^2.$$

$\gamma(w, w_0, x_i, y_i) = (1 - y_i (\langle w, x_i \rangle + w_0))_+$ est un majorant convexe de l'erreur empirique $\mathbb{1}_{y_i(\langle w, x_i \rangle + w_0) \leq 0}$

↔ SVM=Minimisation de risque empirique convexifié régularisé

Plan

SVM

SVM linéaire pour des données séparables

SVM linéaire pour des données non séparables

SVM non linéaire : astuce du noyau

Lien avec la minimisation du risque empirique convexifié

Conclusion / questions ouvertes

Conclusion / questions ouvertes

- ▶ La renormalisation des données
- ▶ Les réglages à effectuer :
 - ▶ Le noyau et ses paramètres (validation croisée)
 - ▶ La constante de tolérance C (validation croisée)
- ▶ Généralisation à la discrimination multiclassées : one-versus-all, one-versus-one ?

Librairies / code sources

- ▶ Liblinear Fan *et al.* (2008)
- ▶ Libsvm Chang et Lin (2011)
- ▶ sklearn (charge cette implémentation)

Bibliographie I

- ▶ BOSER, B. E., I. M. GUYON et V. N. VAPNIK. “A training algorithm for optimal margin classifiers”. In : *Proceedings of the fifth annual workshop on Computational learning theory*. ACM. 1992, p. 144-152.
- ▶ CHANG, C. et C. LIN. “LIBSVM : a library for support vector machines”. In : *ACM transactions on intelligent systems and technology (TIST)* 2.3 (2011), p. 27.
- ▶ FAN, R.-E. et al. “LIBLINEAR : A library for large linear classification”. In : *J. Mach. Learn. Res.* 9 (2008), p. 1871-1874.
- ▶ VAPNIK, V. N. *Statistical learning theory*. Wiley, 1998.