

Exercice 1 Nous nous plaçons dans le cadre de classification binaire  $(X, Y) \in \mathbb{R}^d \times \{0, 1\}$  et supposons que pour  $\forall k \in \{0, 1\}$  la loi conditionnelle  $\mathbb{P}(X \in \cdot | Y = k)$  admet une densité de carré intégrable  $f_k$  par rapport à la mesure de Lebesgue. Rappelons que *Plug-In Rule* permet de majorer l'excès d'erreur par

$$L_g - L^* \leq 2 \|\tilde{\eta} - \eta\|_{\mathbb{L}^1(\mathbb{R}^d, \mu_X)}$$

où  $\tilde{\eta}(X)$  désigne un estimateur de  $\eta(X) := \mathbb{P}(Y = 1 | X) = \mathbb{E}[Y | X]$  et  $g$  la règle de décision

$$g(X) = \mathbf{1}_{\eta(X) > \frac{1}{2}}.$$

Dans cet exercice, on construit un tel estimateur et évalue sa consistance. Pour cela, on note  $n$  observations  $(X_i, Y_i)_{1 \leq i \leq n}$  et

$$p = \mathbb{P}(Y = 1)$$

$$\alpha(x) = pf_1(x) - (1-p)f_0(x).$$

1. Soit une base orthonormale  $(\psi_j)_{j \geq 1}$  de  $\mathbb{L}^2(\mathbb{R}^d, \lambda)$  vérifiant  $\sup_{j,x} |\psi_j(x)| < +\infty$ . Calculer l'espérance et la variance de

$$\alpha_{n,j} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (2Y_i - 1) \psi_j(X_i).$$

Quelle est l'interprétation de cet estimateur?

2. Prenons une approximation

$$\tilde{\alpha}_n(\cdot) = \sum_{j=1}^{k_n} \alpha_{n,j} \psi_j(\cdot).$$

Montrer la consistance faible du classifieur si  $k_n \rightarrow \infty$  et  $k_n/n \rightarrow 0$  lorsque le nombre d'observations  $n$  tends vers l'infini.

3. Montrer la consistance forte si  $k_n$  croît un peu moins vite que précédemment

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{k_n \ln n}{n} \rightarrow 0.$$

4. Quel impact  $k_n$  a sur la performance du classifieur?

5. Suggérer une base orthonormale pour  $\mathbb{L}^2(\mathbb{R}^d, \lambda)$ .

6. Il est équivalent d'avoir la loi de  $X$  admettant une densité  $L^2(\mathbb{R}^d, \lambda)$ . Pourquoi?

Exercice 2 Dans cet exercice, on illustre l'approche de classification paramétrique par maximisation de vraisemblance. Pour cela, on pose un modèle de classification simple  $(X, Y) \in \mathbb{R} \times \{0, 1\}$ . Supposons que la loi conditionnelle sachant  $Y = i$  est gaussienne  $\mathcal{N}(m_i, 1)$  et qu'à nouveau, on dispose d'un jeu d'observations i.i.d.

1. Calculer les estimateurs pour  $(m_1, m_2)$  par maximisation de vraisemblance.
2. A quelle vitesse ces estimateurs convergent-ils en norme vers les vraies valeurs? (Indication: conditionner par la somme des  $Y_i$ .)
3. Evaluer la vitesse de décroissance de l'excès d'erreur et conclure.