

Искусственные нейронные сети: градиентные методы оптимизации

Воронцов Константин Вячеславович

`k.v.vorontsov@phystech.edu`

`http://www.MachineLearning.ru/wiki?title=User:Vokov`

Этот курс доступен на странице вики-ресурса

`http://www.MachineLearning.ru/wiki`

«Машинное обучение (курс лекций, К.В.Воронцов)»

МФТИ • 22 февраля 2024

- 1 Многослойные нейронные сети**
 - Аппроксимационные возможности линейных моделей
 - Аппроксимационные возможности нейронных сетей
 - Многослойная нейронная сеть
- 2 Метод обратного распространения ошибок**
 - Метод стохастического градиента
 - Алгоритм BackProp
 - BackProp: преимущества и недостатки
- 3 Эвристики**
 - Эвристики для улучшения сходимости
 - Методы регуляризации
 - Функции активации и другие эвристики

Напоминание: линейные модели классификации и регрессии

Обучающая выборка: $X^\ell = (x_i, y_i)_{i=1}^\ell$, объекты $x_i \in \mathbb{R}^n$, ответы y_i

Задача регрессии: $Y = \mathbb{R}$

$a(x, w) = \langle w, x_i \rangle$ — линейная модель регрессии

$$Q(w; X^\ell) = \sum_{i=1}^{\ell} (\sigma(\langle w, x_i \rangle) - y_i)^2 \rightarrow \min_w;$$

Задача классификации с двумя классами: $Y = \{\pm 1\}$

$a(x, w) = \text{sign} \langle w, x_i \rangle$ — линейная модель классификации

$\mathcal{L}(M)$ — невозрастающая функция отступа, например,

$\mathcal{L}(M) = \ln(1 + e^{-M})$, $(1 - M)_+$, e^{-M} , $\frac{1}{1+e^M}$, и др.

$$Q(w; X^\ell) = \sum_{i=1}^{\ell} \mathcal{L}(\underbrace{\langle w, x_i \rangle y_i}_{M_i(w)}) \rightarrow \min_w;$$

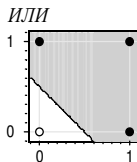
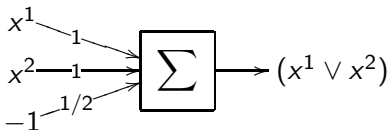
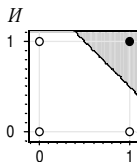
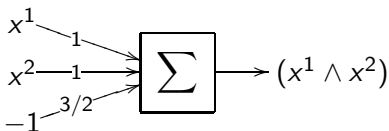
Нейронная реализация логических функций

Функции И, ИЛИ, НЕ бинарных переменных (признаков) x^1, x^2 :

$$x^1 \wedge x^2 = [x^1 + x^2 - \frac{3}{2} > 0];$$

$$x^1 \vee x^2 = [x^1 + x^2 - \frac{1}{2} > 0];$$

$$\neg x^1 = [-x^1 + \frac{1}{2} > 0];$$



Логическая функция XOR (исключающее ИЛИ)

Функция $x^1 \oplus x^2 = [x^1 \neq x^2]$ не реализуема одним нейроном.

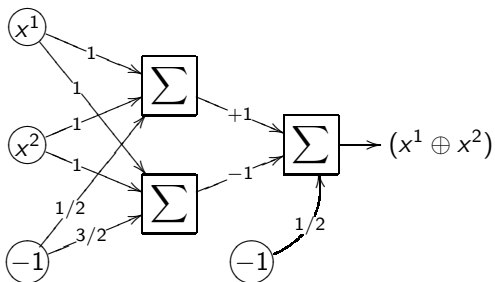
Два способа реализации:

- Добавлением нелинейного признака:

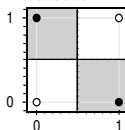
$$x^1 \oplus x^2 = [x^1 + x^2 - 2x^1x^2 - \frac{1}{2} > 0];$$

- **Сетью** (двухслойной суперпозицией) функций И, ИЛИ, НЕ:

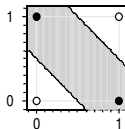
$$x^1 \oplus x^2 = [(x^1 \vee x^2) - (x^1 \wedge x^2) - \frac{1}{2} > 0].$$



1-й способ



2-й способ



Любую ли функцию можно представить нейросетью?

- Двухслойная сеть в $\{0, 1\}^n$ позволяет реализовать произвольную булеву функцию (ДНФ).
- Линейный нейрон в \mathbb{R}^n позволяет отделить полупространство гиперплоскостью.
Двухслойная сеть в \mathbb{R}^n позволяет отделить многогранную область, не обязательно выпуклую и связную.
- С помощью линейных операций и одной нелинейной функции активации σ можно приблизить любую непрерывную функцию с любой желаемой точностью (теорема Горбаня, 1998).

Практические выводы:

- Двух слоёв достаточно для аппроксимации функций.
- Глубокая сеть — это обучаемое преобразование признаков.

Двухслойные сети — аппроксиматоры непрерывных функций

Функция $\sigma(z)$ — сигмоида, если $\lim_{z \rightarrow -\infty} \sigma(z) = 0$ и $\lim_{z \rightarrow +\infty} \sigma(z) = 1$.

Теорема Цыбенко (1989)

Если $\sigma(z)$ — непрерывная сигмоида, то для любой непрерывной на $[0, 1]^n$ функции $f(x)$ существуют такие значения параметров H , $\alpha_h \in \mathbb{R}$, $w_h \in \mathbb{R}^n$, $w_0 \in \mathbb{R}$, что двухслойная сеть

$$a(x) = \sum_{h=1}^H \alpha_h \sigma(\langle x, w_h \rangle - w_0)$$

равномерно приближает $f(x)$ с любой точностью ε :

$$|a(x) - f(x)| < \varepsilon, \text{ для всех } x \in [0, 1]^n.$$

George Cybenko. Approximation by Superpositions of a Sigmoidal function. Mathematics of Control, Signals, and Systems. 1989.

Обобщение: полносвязная нейронная сеть с L слоями

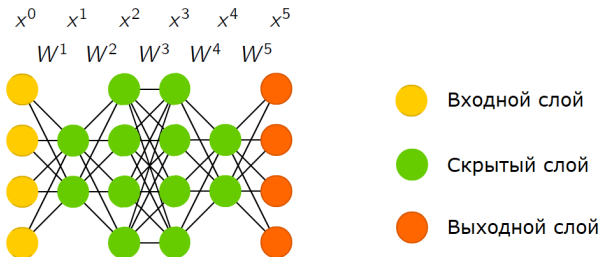
Архитектура сети: H_l — число нейронов в l -м слое, $l = 1, \dots, L$

$x^0 = x = (f_j(x))_{j=0}^n$ — вектор признаков на входе сети, $H_0 = n$

$x^l = (x_h^l)_{h=0}^{H_l}$ — вектор признаков на выходе l -го слоя, $x_0^l = -1$

$x^L = a(x) = (a_m(x))_{m=1}^M$ — выходной вектор сети, $H_L = M$

$W^l = (w_{kh}^l)$ — матрица весов l -го слоя, размера $(H_{l-1} + 1) \times H_l$



Напоминание: алгоритм SG (Stochastic Gradient)

Минимизация средних потерь на обучающей выборке:

$$Q(w) = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} \mathcal{L}_i(w) \rightarrow \min_w.$$

Вход: выборка $(x_i, y_i)_{i=1}^{\ell}$; темп обучения η ; параметр λ ;

Выход: вектор весов всех слоёв $w = (W^1, \dots, W^L)$;

инициализировать веса w и текущую оценку $Q(w)$;

повторять

выбрать объект x_i из X^{ℓ} (например, случайно);

вычислить потерю $\mathcal{L}_i := \mathcal{L}_i(w)$;

градиентный шаг: $w := w - \eta \nabla \mathcal{L}_i(w)$;

оценить значение функционала: $Q := (1 - \lambda)Q + \lambda \mathcal{L}_i$;

пока значение Q и/или веса w не стабилизируются;

Задача дифференцирования суперпозиции функций

Вычисление сети по входному вектору x , рекуррентно по слоям:

$$x_h^l = \sigma_h^l(S_h^l), \quad S_h^l = \sum_{k=0}^{H_{l-1}} w_{kh}^l x_k^{l-1}, \quad h = 1, \dots, H_l, \quad l = 1, \dots, L,$$

то же самое в матричной записи: $x^l = \sigma^l(W^l x^{l-1})$.

Функция потерь на объекте x_i (в общем виде и квадратичная):

$$\mathcal{L}_i(w) = \sum_{m=1}^M \mathcal{L}(a_m(x_i, w), y_{im}) = \sum_{m=1}^M \frac{1}{2} (a_m(x_i, w) - y_{im})^2$$

По формуле дифференцирования суперпозиции функций:

$$\frac{\partial \mathcal{L}_i(w)}{\partial w_{kh}^l} = \frac{\partial \mathcal{L}_i(w)}{\partial x_h^l} \frac{\partial x_h^l}{\partial w_{kh}^l}, \quad k = 0, \dots, H_{l-1}, \quad h = 1, \dots, H_l$$

Рекуррентное вычисление частных производных

Найдём сначала частные производные $\mathcal{L}_i(w)$ по $x_h^L \equiv a_h(x_i, w)$:

$$\frac{\partial \mathcal{L}_i(w)}{\partial x_h^L} = \frac{\partial \mathcal{L}(x_h^L, y_{ih})}{\partial x_h^L} = a_h(x_i, w) - y_{ih} \equiv \epsilon_{ih}^L;$$

для квадратичной функции потерь это *ошибка выходного слоя*.

Частные производные по x_h^l будем вычислять рекуррентно, по уровням справа налево, $l = L, \dots, 2$:

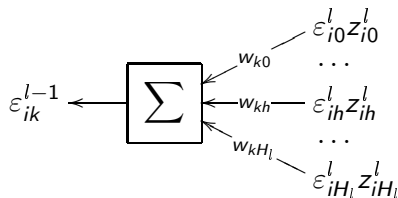
$$\frac{\partial \mathcal{L}_i(w)}{\partial x_k^{l-1}} = \sum_{h=0}^{H_l} \frac{\partial \mathcal{L}_i(w)}{\partial x_h^l} \underbrace{(\sigma_h^l)'(S_{ih}^l)}_{z_{ih}^l} w_{kh}^l = \sum_{h=0}^{H_l} \epsilon_{ih}^l z_{ih}^l w_{kh}^l = \epsilon_{ik}^{l-1}$$

— формально назовём это *ошибкой скрытого слоя*.

Замечание: функция активации σ_h^l и её производная $(\sigma_h^l)'$ вычисляются в одной и той же точке $S_{ih}^l = \sum_{k=0}^{H_{l-1}} w_{kh}^l x_{ik}^{l-1}$

Быстрое вычисление градиента

Рекуррентная формула записана так, будто сеть запускается «задом наперёд», чтобы вычислять ε_{ik}^{l-1} по ε_{ih}^l :



Теперь, имея частные производные $\mathcal{L}_i(w)$ по всем x_h^l , легко найти градиент $\mathcal{L}_i(w)$ по вектору весов w :

$$\frac{\partial \mathcal{L}_i(w)}{\partial w_{kh}^l} = \frac{\partial \mathcal{L}_i(w)}{\partial x_h^l} \frac{\partial x_h^l}{\partial w_{kh}^l} = \varepsilon_{ih}^l z_{ih}^l x_{ik}^{l-1}$$

Алгоритм обратного распространения ошибки BackProp

Вход: выборка $(x_i, y_i)_{i=1}^{\ell}$, архитектура $(H_l)_{l=1}^L$, параметры η, λ ;

Выход: вектор весов всех слоёв $w = (W^1, \dots, W^L)$;

инициализировать веса w ;

повторять

выбрать объект x_i из X^{ℓ} (например, случайно);

прямой ход: для всех $l = 1..L, h = 1..H_l$

$$S_{ih}^l := \sum_{k=0}^{H_{l-1}} w_{kh}^l x_{ik}^{l-1}; \quad x_{ih}^l := \sigma_h^l(S_{ih}^l); \quad z_{ih}^l := (\sigma_h^l)'(S_{ih}^l);$$

$$\varepsilon_{hi}^L := \frac{\partial \mathcal{L}_i(w)}{\partial x_h^L}, \quad h = 1..H_L;$$

обратный ход: для всех $l = L..2, k = 0..H_{l-1}$

$$\varepsilon_{ik}^{l-1} = \sum_{h=0}^{H_l} \varepsilon_{ih}^l z_{ih}^l w_{kh}^l;$$

градиентный шаг: для всех $l = 1..L, k = 0..H_{l-1}, h = 1..H_l$

$$w_{kh}^l := w_{kh}^l - \eta \varepsilon_{ih}^l z_{ih}^l x_{ik}^{l-1};$$

пока значения Q и/или веса w не стабилизируются;

Алгоритм BackProp: преимущества и недостатки

Преимущества:

- время вычисления градиента $O(\dim w)$ вместо $O(\dim^2 w)$
- обобщение на любые σ , \mathcal{L} и любое число слоёв
- возможность динамического (поточкового) обучения
- сублинейное обучение на сверхбольших выборках (когда части объектов x_i уже достаточно для обучения)
- возможно распараллеливание

Недостатки — все те же, свойственные SG:

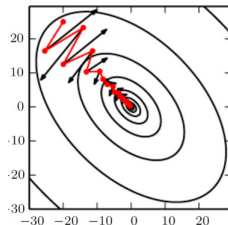
- медленная сходимость
- застревание в локальных экстремумах
- «паралич сети» из-за горизонтальных асимптот σ
- проблема переобучения
- подбор комплекса эвристик является искусством

Напоминание: метод накопления инерции (momentum)

Momentum — экспоненциальное скользящее среднее градиента по $\approx \frac{1}{1-\gamma}$ последним итерациям [Б.Т.Поляк, 1964]:

$$v := \gamma v + (1-\gamma) \mathcal{L}'_i(w)$$

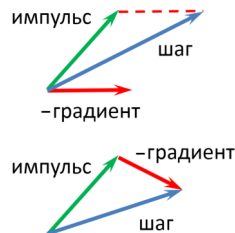
$$w := w - \eta v$$



NAG (Nesterov's accelerated gradient) — стохастический градиент с инерцией [Ю.Е.Нестеров, 1983]:

$$v := \gamma v + (1-\gamma) \mathcal{L}'_i(w - \eta \gamma v)$$

$$w := w - \eta v$$



Адаптивные градиенты

RMSProp (running mean square) — выравнивание скоростей изменения весов скользящим средним по $\approx \frac{1}{1-\alpha}$ итерациям, ускоряет обучение по весам, которые пока мало изменялись:

$$G := \alpha G + (1 - \alpha) \mathcal{L}'_i(w) \odot \mathcal{L}'_i(w)$$

$$w := w - \eta \mathcal{L}'_i(w) \oslash (\sqrt{G} + \varepsilon)$$

где \odot и \oslash — покомпонентное умножение и деление векторов.

AdaDelta (adaptive learning rate) — двойная нормировка приращений весов, после которой можно брать $\eta = 1$:

$$G := \alpha G + (1 - \alpha) \mathcal{L}'_i(w) \odot \mathcal{L}'_i(w)$$

$$\delta := \mathcal{L}'_i(w) \odot \frac{\sqrt{\Delta} + \varepsilon}{\sqrt{G} + \varepsilon}$$

$$\Delta := \alpha \Delta + (1 - \alpha) \delta \odot \delta$$

$$w := w - \eta \delta$$

Комбинированные градиентные методы

Adam (adaptive momentum) = инерция + RMSProp:

$$\begin{aligned}
 v &:= \gamma v + (1 - \gamma) \mathcal{L}'_i(w) & \hat{v} &:= v(1 - \gamma^k)^{-1} \\
 G &:= \alpha G + (1 - \alpha) \mathcal{L}'_i(w) \odot \mathcal{L}'_i(w) & \hat{G} &:= G(1 - \alpha^k)^{-1} \\
 w &:= w - \eta \hat{v} \odot (\sqrt{\hat{G}} + \varepsilon)
 \end{aligned}$$

Калибровка \hat{v} , \hat{G} увеличивает v , G на первых итерациях, где k — номер итерации; $\gamma = 0.9$, $\alpha = 0.999$, $\varepsilon = 10^{-8}$

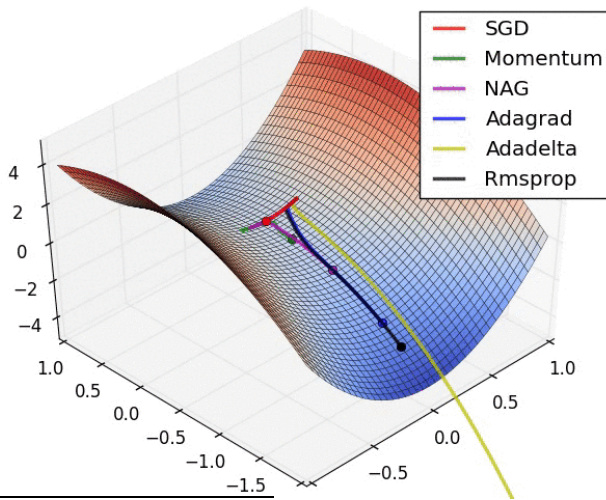
Nadam (Nesterov-accelerated adaptive momentum):

те же формулы для v , \hat{v} , G , \hat{G} ,

$$w := w - \eta \left(\gamma \hat{v} + \frac{1-\gamma}{1-\gamma^k} \mathcal{L}'_i(w) \right) \odot (\sqrt{\hat{G}} + \varepsilon)$$

Timothy Dozat. Incorporating Nesterov Momentum into Adam. ICLR-2016.

Сравнение сходимости методов

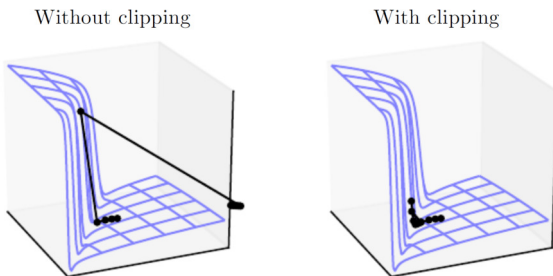


Alec Radford's animation:

<https://www.denizyuret.com/2015/03/alec-radfords-animations-for.html>

Проблема взрыва градиента и эвристика gradient clipping

Проблема взрыва градиента (gradient exploding)



Эвристика Gradient Clipping:

если $\|g\| > \theta$ то $g := g\theta/\|g\|$

При грамотном подборе γ проблема взрыва градиента не возникает, и эвристика Gradient Clipping не нужна.

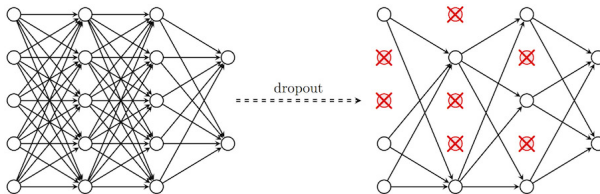
Метод случайных отключений нейронов (Dropout)

Этап обучения: делая градиентный шаг $\mathcal{L}_i(w) \rightarrow \min_w$, отключаем h -ый нейрон l -го слоя с вероятностью p_l :

$$x_{hi}^l = \xi_h^l \sigma_h^l \left(\sum_k w_{kh}^l x_{ki}^{l-1} \right), \quad P(\xi_h^l = 0) = p_l$$

Этап применения: включаем все нейроны, но с поправкой:

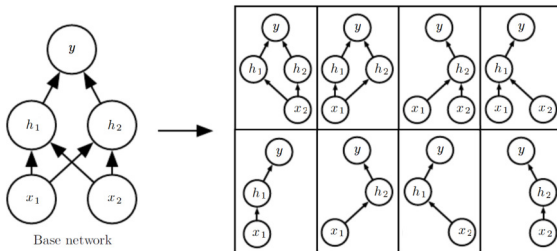
$$x_{hi}^l = (1 - p_l) \sigma_h^l \left(\sum_k w_{kh}^l x_{ki}^{l-1} \right)$$



N.Srivastava, G.Hinton, A.Krizhevsky, I.Sutskever, R.Salakhutdinov.
 Dropout: a simple way to prevent neural networks from overfitting. 2014.

Интерпретации Dropout

- 1 аппроксимируем простое голосование по 2^N сетям с общим набором из N весов, но с различной архитектурой связей
- 2 регуляризация: из всех сетей выбираем более устойчивую к утрате pN нейронов, моделируя надёжность мозга
- 3 сокращаем переобучение, заставляя разные части сети решать одну и ту же исходную задачу вместо того, чтобы подстраивать их под компенсацию ошибок друг друга



Обратный Dropout и L_2 -регуляризация

На практике чаще используют не Dropout, а *Inverted Dropout*.

Этап обучения:

$$x_{hi}^l = \frac{1}{1-p_i} \xi_h^l \sigma_h^l \left(\sum_k w_{kh}^l x_{ki}^{l-1} \right), \quad P(\xi_h^l = 0) = p_\ell$$

Этап применения не требует ни модификаций, ни знания p_ℓ :

$$x_{hi}^l = \sigma_h^l \left(\sum_k w_{kh}^l x_{ki}^{l-1} \right)$$

L_2 -регуляризация предотвращает рост параметров на обучении:

$$\mathcal{L}_i(w) + \frac{\lambda}{2} \|w\|^2 \rightarrow \min_w$$

Градиентный шаг с Dropout и L_2 -регуляризацией:

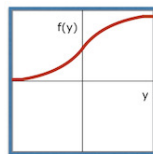
$$w := w(1 - \eta\lambda) - \eta \frac{1}{1-p_\ell} \xi_h^l \mathcal{L}'_i(w)$$

Функции активации ReLU и PReLU (LeakyReLU)

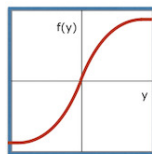
Функции $\sigma(y) = \frac{1}{1+e^{-y}}$ и $\text{th}(y) = \frac{e^y - e^{-y}}{e^y + e^{-y}}$ могут приводить к затуханию градиентов или «параличу сети»

Функция положительной срезки (rectified linear unit)

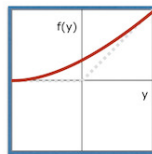
$$\text{ReLU}(y) = \max\{0, y\}; \quad \text{PReLU}(y) = \max\{0, y\} + \alpha \min\{0, y\}$$



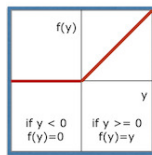
Sigmoid



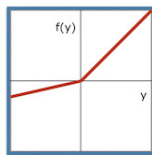
tanh



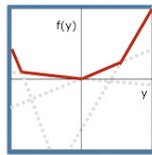
softplus



ReLU



PReLU



MaxOut

Пакетная нормализация данных (Batch Normalization)

$B = \{x_i\}$ — пакеты (mini-batch) данных.

Усреднение градиентов $\mathcal{L}_i(w)$ по пакету ускоряет сходимость.

$B^l = \{x_i^l\}$ — векторы объектов x_i на выходе l -го слоя.

Batch Normalization:

1. Нормировать каждую h -ю компоненту вектора x_i^l по пакету:

$$\hat{x}_{hi}^l = \frac{x_{hi}^l - \mu_h}{\sqrt{\sigma_h^2 + \varepsilon}}; \quad \mu_h = \frac{1}{|B|} \sum_{x_i \in B} x_{hi}^l; \quad \sigma_h^2 = \frac{1}{|B|} \sum_{x_i \in B} (x_{hi}^l - \mu_h)^2.$$

2. Добавить линейный слой с настраиваемыми весами:

$$\tilde{x}_{hi}^l = \gamma_h^l \hat{x}_{hi}^l + \beta_h^l$$

3. Параметры γ_h^l и β_h^l настраиваются BackProp.

S. Ioffe, C. Szegedy (Google) Batch normalization: accelerating deep network training by reducing internal covariate shift. 2015.

Эвристики для начального приближения

1. Выравнивание дисперсий выходов в разных слоях:

$$w_{kh} := \text{uniform} \left(-\frac{1}{\sqrt{H_l}}, \frac{1}{\sqrt{H_l}} \right)$$

2. Выравнивание дисперсий градиентов в разных слоях:

$$w_{kh} := \text{uniform} \left(-\frac{6}{\sqrt{H_{l-1}+H_l}}, \frac{6}{\sqrt{H_{l-1}+H_l}} \right),$$

где H_{l-1} , H_l — число нейронов в предыдущем и текущем слое

3. Послойное обучение нейронов как линейных моделей:

- либо по случайной подвыборке $X' \subseteq X^\ell$;
- либо по случайному подмножеству входов;
- либо из различных случайных начальных приближений;

тем самым обеспечивается *различность* нейронов.

4. Инициализация весами предобученной модели

5. Инициализация случайным ортогональным базисом

Прореживание сети (OBD — Optimal Brain Damage)

Пусть w — локальный минимум $Q(w)$, тогда $Q(w)$ можно аппроксимировать квадратичной формой:

$$Q(w + \delta) = Q(w) + \frac{1}{2} \delta^T Q''(w) \delta + o(\|\delta\|^2),$$

где $Q''(w) = \left(\frac{\partial^2 Q(w)}{\partial w_{kh} \partial w_{k'h'}} \right)$ — гессиан, размера $\dim^2(w)$.

Эвристика. Пусть гессиан $Q''(w)$ диагонален, тогда

$$\delta^T Q''(w) \delta = \sum_{l=1}^L \sum_{k=0}^{H_{l-1}} \sum_{h=1}^{H_l} \delta_{kh}^2 \frac{\partial^2 Q(w)}{\partial w_{kh}^2}$$

Хотим обнулить вес: $w_{kh} + \delta_{kh} = 0$. Как изменится $Q(w)$?

Определение. *Значимость* (salience) веса w_{kh} — это изменение функционала $Q(w)$ при его обнулении: $S_{kh} = w_{kh}^2 \frac{\partial^2 Q(w)}{\partial w_{kh}^2}$.

Yann LeCun, John Denker, Sara Solla. Optimal Brain Damage. 1989

Прореживание сети (OBD — Optimal Brain Damage)

- 1 В BackProp вычислять вторые производные $\frac{\partial^2 Q}{\partial w_{kh}^2}$.
- 2 Если процесс минимизации $Q(w)$ пришёл в минимум, то
 - упорядочить на каждом уровне веса по убыванию S_{kh} ;
 - удалить N связей с наименьшей значимостью;
 - снова запустить BackProp.
- 3 Если $Q(w, X^\ell)$ или $Q(w, X^k)$ существенно ухудшился, то вернуть последние удалённые связи и выйти.

Отбор признаков с помощью OBD — аналогично.

Суммарная значимость признака: $S_j = \sum_{h=1}^{H_1} S_{jh}$.

Эмпирический опыт: результат постепенного прореживания обычно лучше, чем BackProp изначально прореженной сети.

- Нейрон = линейная классификация или регрессия.
- Нейронная сеть = суперпозиция нейронов с нелинейной функцией активации. Теоретически двух-трёх слоёв достаточно для решения очень широкого класса задач.
- Глубокие нейросети автоматизируют выделение признаков из сложно структурированных данных (feature extraction)
- BackProp = быстрое дифференцирование суперпозиций. Позволяет обучать сети практически любой архитектуры.
- Некоторые меры по улучшению сходимости и качества:
 - адаптивный градиентный шаг
 - функции активации типа ReLU
 - регуляризация и DropOut
 - пакетная нормализация (batch normalization)
 - инициализация нейронов как отдельных алгоритмов