实验内容:

1.numpy实现LSTM前项传播和反向求导的过程。

2.numpy实现SGD, Momentum, Nesterov, Adagrad, Adadelta, RMSProp, Adamax, Nadam, AdaBound 优化器。

part 1:

首先计算各个变量单步的梯度:

$$\begin{split} \frac{\partial h_t}{\partial o_t} &= \tanh(c_t) * h_t \\ \frac{\partial h_t}{\partial c_t} &= o_t * (1 - \tanh(c_t) * \tanh(c_t)) * h_t + c_t \\ \frac{\partial h_t}{\partial f_t} &= c_{t-1} * \frac{\partial h_t}{\partial c_t} \\ \frac{\partial h_t}{\partial i_t} &= \widetilde{c_t} * \frac{\partial h_t}{\partial c_t} \\ \frac{\partial h_t}{\partial \widetilde{c_t}} &= f_t * \frac{\partial h_t}{\partial c_t} \\ \frac{\partial h_t}{\partial \widetilde{c_t}} &= i_t * \frac{\partial h_t}{\partial c_t} \\ \frac{\partial h_t}{\partial w_i} &= z^T \cdot ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial i_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial w_o} &= z^T \cdot ((1 - f_t) * f_t * \frac{\partial h_t}{\partial f_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial w_o} &= z^T \cdot ((1 - o_t) * o_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial w_o} &= z^T \cdot ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial c_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial w_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial i_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial b_o} &= \sum ((1 - f_t) * f_t * \frac{\partial h_t}{\partial f_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial b_o} &= \sum ((1 - o_t) * o_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial b_o} &= \sum ((1 - o_t) * o_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial w_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial b_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial w_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}) \\ \frac{\partial h_t}{\partial v_o} &= \sum ((1 - i_t) * i$$

$$\begin{split} \frac{\partial h_t}{\partial a_t} &= \left[(1-i_t) * i_t * \frac{\partial h_t}{\partial i_t}, (1-f_t) * f_t * \frac{\partial h_t}{\partial f_t}, (1-o_t) * o_t * \frac{\partial h_t}{\partial o_t}, (1-g_t * g_t) * \frac{\partial h_t}{\partial \widetilde{c_t}} \right] \\ w_i &= \begin{bmatrix} w_{i_h} \\ w_{i_x} \end{bmatrix}, w_f = \begin{bmatrix} w_{f_h} \\ w_{f_x} \end{bmatrix}, w_o = \begin{bmatrix} w_{o_h} \\ w_{o_x} \end{bmatrix}, w_g = \begin{bmatrix} w_{g_h} \\ w_{g_x} \end{bmatrix} \\ w_x &= \begin{bmatrix} w_{i_k}, w_{f_k}, w_{o_k}, w_{g_k} \end{bmatrix} \\ w_n &= \begin{bmatrix} w_{i_h}, w_{f_h}, w_{o_h}, w_{g_h} \end{bmatrix} \\ \frac{\partial h_t}{\partial x_t} &= \frac{\partial h_t}{\partial a_t} \cdot w_x^T \\ \frac{\partial h_t}{\partial h_{t-1}} &= w_h^T \end{split}$$

实现代码如下:

```
def step_backward(self, dnext_h, dnext_c, cache):
        i_t, f_t, o_t, g_t, next_c, next_h, x, prev_h, prev_c, wx, wh, b = cache
       do_t = np.tanh(next_c) * dnext_h
       dc_t = o_t * (1 - np.tanh(next_c) * np.tanh(next_c)) * dnext_h + dnext_c
       df_t = prev_c * dc_t
       di_t = g_t * dc_t
       dprev_c = f_t * dc_t
       dg_t = i_t * dc_t
       dai = (1 - i_t) * i_t * di_t
       daf = (1 - f_t) * f_t * df_t
       dao = (1 - o_t) * o_t * do_t
       dag = (1 - g_t * g_t) * dg_t
       da = np.hstack((dai, daf, dao, dag))
       dWx = np.dot(x.T, da)
       dwh = np.dot(prev_h.T, da)
       db = np.sum(da, axis=0)
       dx = np.dot(da, Wx.T)
       dprev_h = np.dot(da, Wh.T)
        return dx, dprev_h, dprev_c, dwx, dwh, db
```

整个序列的反向求导过程代码如下:

part 2:

模型的超参如下:

vocabulary size: 2508

batch size: 32

sentence length: 128

hidden size: 128

input size: 128

详见config.json文件

```
"num epochs": 30,
"generate": true,
"train": true,
"continue": false,
"perplexity threshold": 1,
"tau": 1,
"data": {
  "use mini": true,
  "mini data path": "dataset/tang mini.npz",
  "data path": "dataset/tang big.npz",
  "batch size": 1
},
"model": {
  "wordvec dim": 128,
  "hidden dim": 128,
  "optimizer": "Adam",
  "optim config": {
    "learning rate": 1e-2,
    "beta1": 0.9,
    "beta2": 0.999
```

实验报告:

1.如果将模型参数全部初始化为零,后续运算的乘法操作将无法产生有效的梯度(始终为0),使得无法通过反向求导对模型进行优化,但是对于偏置项,可以初始化为0。embedding层如果全部初始化为0,会出现词的特征之间没有区分度,模型后续的优化无法正常实现。

一般常见的做法使用指定参数的正态来对参数进行初始化,不同类型的层所指定的正态分布参数不同,如卷积层和全连接层一般指定均值为0,方差为0.02,如果带有Batch Normalize的话指定均值为1,方差为0.02。

2.生成的唐诗如下:

```
Input a word:月
Model Loaded.
月应知君命,不偶同舟复。
来烹龙象经,行处山徼张。
翼纵漠沙一,年竹前溪阴。
崖常抱雪人,累岁期再逢。
```

Input a word:红 Model Loaded. 红害罢骢吟,到泉壑仙舟。 君为朝落孤,英尤见皇之。 蟠未遑摇泽,深花疏旗掣。 有细腰青嶂,但愿长安本。

Input a word:山 Model Loaded. 山愚外去遥,闻牛惟我理。 花珍暖香筇,载揖龙舍近。 暮但飞萧萧,我材到泉绕。 津低离楚襄,宅人累累谷。

Input a word:夜 Model Loaded. 夜雪我未机,者田心茫负。 海亭高堂方,自天可涉抚。 头插二外丸,千岁一举竹。 昼里无隔新,幄青嶂见昨。

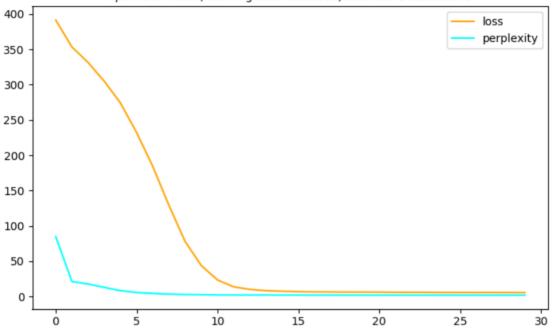
Input a word:湖 Model Loaded. 湖载揖海中,迷邦荆负楚。 魂千岩琴歌,林栖雨劝主。 说主缚湿望,夫雪复来圣。 罢病濡连我,观鱼传无人。

Input a word:海 Model Loaded. 海笙惟根去,承又同耕者。 敌如园荆负,鸣千刀日酩。 听白生何赩,君命之育搏。 囚风龙旂翻,有细慢谷未。

由于用numpy实现的优化器仅仅依照优化算法的原始公式,而pytorch中的实现的优化器做了进一步的优化,如加入weight_decay这一正则项,所以梯度不会完全一致。但是,**对于提供的tangshi.txt中的数据,模型的training loss可以降低到很小的值,过拟合训练集**:

loss and perplexity curves in training procedure

optimizer: Adam, learning rate: 0.010000, test loss: 1412.291565



The epoch : 30

The epoch costs time: 57.08 s

The training loss is: 5.609158

The perplexity is: 1.931278

Model Saved

3.实现了SGD, Momentum, Nesterov, Adagrad, Adadelta, RMSProp, Adamax, Nadam, AdaBound共9个优化器, 详见optim.py文件。

除教材中提到的6个优化器之外,额外实现了3个:

1. Adamax是Adam的一种变体,学习率的范围更加简单。Adamax的公式如下:

$$egin{aligned} g_t &=
abla_{ heta_{t-1}} f(heta_{t-1}) \ m &= rac{eta_1 * m + (1-eta_1) * g_t}{1-eta^t} \ v &= \max(eta_2 * v, |g_t|) \ \Delta heta &= -rac{lpha * m}{v + \epsilon} \end{aligned}$$

2. Nadam相当于一个带有Nesterov动量项的Adam。Nadam的公式如下:

$$egin{aligned} g_t &=
abla_{ heta_{t-1}} f(heta_{t-1}) \ \hat{g_t} &= rac{g_t}{1 - \prod_{i=1}^t eta_{1_i}} \ m_t &= eta_{1_t} * m_{t-1} + (1 - eta_{1_t}) * g_t \ \hat{m_t} &= rac{m_t}{1 - \prod_{i=1}^{t+1} eta_{1_i}} \ n_t &= eta_2 * n_{t-1} + (1 - eta_2) * g_t^2 \ \hat{n_t} &= rac{n_t}{1 - eta_2^t} \ ar{m_t} &= (1 - eta_{1_t}) \hat{g_t} + eta_{1_{t+1}} \hat{m_t} \ \Delta heta_t &= -rac{lpha ar{m}_t}{\sqrt{\hat{n_t}_t} + \epsilon} \end{aligned}$$

Nadam对学习率有了更强的约束,同时对梯度的更新也有更直接的影响,一般情况下载使用RMSProp或者 Adam的地方,使用Nadam效果会更好。

3. AdaBound是今年ICLR上新提出的一个优化算法,号称有Adam的速度和SGD的性能。公式如下:

$$egin{aligned} g_t &=
abla f_t(heta_t) \ m_t &= eta_{1_t} m_{t-1} + (1-eta_{1_t}) g_t \ v_t &= eta_2 v_{t-1} + (1-eta_2) g_t^2 \ V_t &= diag(v_t) \ \hat{\eta_t} &= Clip(rac{lpha}{\sqrt{V_t}}, \eta_l(t), \eta_u(t)) \ \eta_t &= rac{\hat{\eta_t}}{\sqrt{t}} \ \Delta heta_t &= \eta_t * m_t \end{aligned}$$

where η is the learning rate, and η_l/η_u is the lower/upper bound of learning rate.

其余详见教材。

这次实验中由于问题本身的复杂性有限,除了SGD和Momentom的优化速度明显**慢**于Adam类优化器之外,其余基本无明显的区别。

补充材料:

实验的文件目录如下:

- ckpt
- dataset
- data.py
- **s** engine.py
- loss.py
- main.py
- model.py
- model_parts.py
- optim.py
- utility.py
- 1. ckpt中保存有训练好的模型,格式为.npz,使用numpy的savez_compressed函数保存,详见engine.py中的save_model函数。
- 2. dataset中有两个数据集,一个是tang_mini.npz,为课程github中提供的数据进行预处理后的压缩文件,另一个是tang_big.npz,来自于全唐诗,和上一个数据做了同样的处理,不同之处在于没有去掉标点符号,默认通过模型来生成标点符号,而不是手动添加,且数据规模较大。
- 3. config.json中用来设置和记录模型的参数。
- 4. data.py中为预处理文本数据和获取训练使用数据的函数。
- 5. engine.py中搭建了整个流程的框架,包括:
- 初始化模型和优化器
- 获取训练/验证/测试数据
- 保存模型
- 加载模型
- 训练和测试
- 计算困惑度
- 生成诗词
- 6. loss.py中为计算soft max (tempreture term) 的loss函数。
- 7. main.py为主程序,根据config.json中的参数来决定训练/继续训练模型或测试模型、生成诗句。
- 8. model.py中定义了用来诗词生成的模型,仿照pytorch的风格编写,考虑到遍历,一些细节与pytorch的风格略有不同。
- 9. model_parts.py中定义了主模型用到的小模型,包括:
- Embedding
- LSTM
- 序列全连接模型
- 全连接模型
- 10. optim.py中用numpy实现了用到的优化器,包括:
- SGD
- Adam
- Momentum
- Nesterov
- Adagrad

- Adadelta
- RMSProp
- Adamax
- Nadam
- AdaBound
- 11. utility.py中定义了用到的一些工具函数。

整个实验中没有使用pytorch,全部使用numpy完成,所以对于规模较大的数据,训练会非常慢,所以建议使用tang_mini.npz作为训练数据。

好像无法上传除了.py之外的文件,为了确保程序能正常运行,需要在文件目录下新建dataset文件夹,并将给出的数据tang.txt放在该文件夹中,同时新建config.json文件,内容如下:

```
{
 "num_epochs": 30,
  "generate": true,
 "train": true,
  "continue": false,
  "perplexity_threshold": 1,
  "tau": 1,
  "data": {
   "use_mini": true,
    "mini_data_path": "dataset/tang_mini.npz",
   "data_path": "dataset/tang_big.npz",
   "batch_size": 1
 },
  "model": {
    "wordvec_dim": 128,
    "hidden_dim": 128,
    "optimizer": "Adam",
    "optim_config": {
      "learning_rate": 1e-2,
      "beta1": 0.9,
     "beta2": 0.999
   }
 }
}
```

之后运行main.py文件。