Стохастическая оптимизация. SGD Методы оптимизации

Александр Безносиков

Московский физико-технический институт

30 ноября 2023



• Рассматривали такую задачу:

$$\min_{x\in\mathbb{R}^d}f(x).$$

• Рассматривали такую задачу:

$$\min_{x \in \mathbb{R}^d} f(x).$$

• Теперь сформулируем задачу следующим образом:

$$\min_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^d} \left[f(\mathbf{x}) := \mathbb{E}_{\xi \sim \mathcal{D}} [f(\mathbf{x}, \xi)] \right].$$

• Рассматривали такую задачу:

$$\min_{x\in\mathbb{R}^d} f(x).$$

• Теперь сформулируем задачу следующим образом:

$$\min_{x \in \mathbb{R}^d} \left[f(x) := \mathbb{E}_{\xi \sim \mathcal{D}} [f(x, \xi)] \right].$$

• Чтобы понять суть, рассмотрим пример из машинного обучения:

$$\min_{x \in \mathbb{R}^d} [f(x) := \mathbb{E}_{\xi \sim \mathcal{D}}[\ell(g(x, \xi_x), \xi_y)]],$$

где \mathcal{D} – распределение данных (природа данных), $\xi=(\xi_x,\xi_y)$ – элемент выборки: ξ_x – объект (картинка, текст) и ξ_y – метка (ответ), g – модель машинного обучения (линейная модель, нейросеть), принимает на вход объект и настраиваемые веса x, ℓ – функция потерь (штрафует модель за несовпадения с реальной меткой ξ_y).

• Мы хотим «подстроиться» под природу, и чтобы потери модели в среднем по всему распределению были наименьшими, т.е. модель наилучшим образом аппроксимировала зависимость ξ_y от ξ_x .

- Мы хотим «подстроиться» под природу, и чтобы потери модели в среднем по всему распределению были наименьшими, т.е. модель наилучшим образом аппроксимировала зависимость ξ_y от ξ_x .
- Вопрос: в чем проблема?

- Мы хотим «подстроиться» под природу, и чтобы потери модели в среднем по всему распределению были наименьшими, т.е. модель наилучшим образом аппроксимировала зависимость ξ_{Y} от ξ_{X} .
- **Bonpoc**: в чем проблема? Функцию f (а также градиенты и более старшие производные) не считаются, так как мы не знаем \mathcal{D} (это и суть аппроксимировать что-то сложное и неизвестное), да даже если и знаем, интеграл (мат. ожидание) часто не взять так просто.

- Мы хотим «подстроиться» под природу, и чтобы потери модели в среднем по всему распределению были наименьшими, т.е. модель наилучшим образом аппроксимировала зависимость ξ_{Y} от ξ_{X} .
- **Bonpoc**: в чем проблема? Функцию f (а также градиенты и более старшие производные) не считаются, так как мы не знаем \mathcal{D} (это и суть аппроксимировать что-то сложное и неизвестное), да даже если и знаем, интеграл (мат. ожидание) часто не взять так просто.
- Возникает потребность в методе, который может оперировать с $\nabla f(x,\xi)$ (градиентом по конкретному сэмплу из распределения данных). Т.е. хотим работать в <u>онлайн</u> режиме: поступают сэмплы, мы их обрабатываем (можем считать градиент).
- Естественное предположение, что данные поступают несмещенно:

$$\mathbb{E}_{\xi \sim \mathcal{D}}[\nabla f(x,\xi)] = \nabla f(x).$$

 Александр Безносиков
 Лекция 12
 30 ноября 2023
 3 / 27

 Часто в машинном обучении мы стартуем не с «нуля» и дана обучающая выборка, тогда часто задачу обучения записывают в виде минимизации эмпирического риска:

$$\min_{x \in \mathbb{R}^d} \left[f(x) := \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n [\ell(g(x, \xi_{x,i}), \xi_{y,i})] \right],$$

где $\{\xi_i\}_{i=1}^n$ – выборка из \mathcal{D} , g – модель, ℓ – функция. Такую постановку называют <u>оффлайн</u> (данные фиксированы, а не поступают в режиме реального времени).

 Часто в машинном обучении мы стартуем не с «нуля» и дана обучающая выборка, тогда часто задачу обучения записывают в виде минимизации эмпирического риска:

$$\min_{\mathbf{x}\in\mathbb{R}^d}\left[f(\mathbf{x}):=\frac{1}{n}\sum_{i=1}^n[\ell(g(\mathbf{x},\xi_{\mathbf{x},i}),\xi_{\mathbf{y},i})]\right],$$

где $\{\xi_i\}_{i=1}^n$ – выборка из \mathcal{D} , g – модель, ℓ – функция. Такую постановку называют <u>оффлайн</u> (данные фиксированы, а не поступают в режиме реального времени).

• Вопрос: как связаны онлайн и оффлайн?

 Часто в машинном обучении мы стартуем не с «нуля» и дана обучающая выборка, тогда часто задачу обучения записывают в виде минимизации эмпирического риска:

$$\min_{\mathbf{x}\in\mathbb{R}^d}\left[f(\mathbf{x}):=\frac{1}{n}\sum_{i=1}^n[\ell(g(\mathbf{x},\xi_{\mathbf{x},i}),\xi_{\mathbf{y},i})]\right],$$

где $\{\xi_i\}_{i=1}^n$ – выборка из \mathcal{D} , g – модель, ℓ – функция. Такую постановку называют оффлайн (данные фиксированы, а не поступают в режиме реального времени).

• Вопрос: как связаны онлайн и оффлайн? Оффлайн – это Монте-Карло аппроксимация исходного интеграла (мат.ожидания). Насэмплив много, аппроксимация через конечную сумму будет стремиться к реальному интегралу (при определенных предположениях).

4 / 27

• Вопрос: в оффлайн постановке уже можно считать градиент?

• **Bonpoc**: в оффлайн постановке уже можно считать градиент? Да! Получается, что проблема решена, и лекция закончена. Но почему-то в машинном обучении часто не используют полные честные градиенты. **Bonpoc**: почему?

• **Bonpoc**: в оффлайн постановке уже можно считать градиент? Да! Получается, что проблема решена, и лекция закончена. Но почему-то в машинном обучении часто не используют полные честные градиенты. **Bonpoc**: почему? Дорого/долго считать полный градиент.

- **Bonpoc**: в оффлайн постановке уже можно считать градиент? Да! Получается, что проблема решена, и лекция закончена. Но почему-то в машинном обучении часто не используют полные честные градиенты. **Bonpoc**: почему? Дорого/долго считать полный градиент.
- Поэтому вместо полного градиента вызывают градиент по случайному сэмплу:

 $\nabla f(x,\xi_i)$, где ξ_i генерируется независимо и равномерно из [n].

Стохастический градиентный спуск

 Простая идея – вновь модифицировать градиентный спуск и посмотреть, что будет.

Алгоритм 1 Стохастический градиентный спуск (SGD)

Вход: размеры шагов $\{\gamma_k\}_{k=0}>0$, стартовая точка $x^0\in\mathbb{R}^d$, количество итераций K

- 1: **for** k = 0, 1, ..., K 1 **do**
- 2: Сгенерировать независимо ξ^k
- 3: Вычислить стохастический градиент $\nabla f(x^k, \xi^k)$
- 4: $x^{k+1} = x^k \gamma_k \nabla f(x^k, \xi^k)$
- 5: end for

Выход: x^K

 В ходе доказательства сходимости потребуется ввести условное математическое ожидание:

$$\mathbb{E}\left[\cdot\mid x^{k}\right] = \mathbb{E}\left[\cdot\mid \mathcal{F}_{k}\right],$$

где \mathcal{F}_k – σ -алгебра, порожденная x^0 , ξ^0, \dots, ξ^{k-1} .

 В ходе доказательства сходимости потребуется ввести условное математическое ожидание:

$$\mathbb{E}\left[\cdot\mid x^{k}\right] = \mathbb{E}\left[\cdot\mid \mathcal{F}_{k}\right],$$

где \mathcal{F}_k – σ -алгебра, порожденная x^0 , ξ^0,\ldots,ξ^{k-1} .

• Суть – «фиксируем» всю случайность, которая произошла до k итерации и ожидаем только по случайности, которая осталась размороженной.

 В ходе доказательства сходимости потребуется ввести условное математическое ожидание:

$$\mathbb{E}\left[\cdot\mid x^{k}\right] = \mathbb{E}\left[\cdot\mid \mathcal{F}_{k}\right],$$

где \mathcal{F}_k – σ -алгебра, порожденная x^0 , ξ^0,\ldots,ξ^{k-1} .

• Суть – «фиксируем» всю случайность, которая произошла до k итерации и ожидаем только по случайности, которая осталась размороженной. Вопрос: такое математическое ожидание, что дает на выходе: что-то детерминистическое или случайное?

 В ходе доказательства сходимости потребуется ввести условное математическое ожидание:

$$\mathbb{E}\left[\cdot\mid x^{k}\right] = \mathbb{E}\left[\cdot\mid \mathcal{F}_{k}\right],$$

где \mathcal{F}_k – σ -алгебра, порожденная x^0 , ξ^0, \dots, ξ^{k-1} .

• Суть – «фиксируем» всю случайность, которая произошла до k итерации и ожидаем только по случайности, которая осталась размороженной. Вопрос: такое математическое ожидание, что дает на выходе: что-то детерминистическое или случайное? Случайное, зависящее от случайных величин x^0 , ξ^0, \ldots, ξ^{k-1} .

 В ходе доказательства сходимости потребуется ввести условное математическое ожидание:

$$\mathbb{E}\left[\cdot\mid x^{k}\right] = \mathbb{E}\left[\cdot\mid \mathcal{F}_{k}\right],$$

где \mathcal{F}_k – σ -алгебра, порожденная x^0 , ξ^0,\ldots,ξ^{k-1} .

- Суть «фиксируем» всю случайность, которая произошла до k итерации и ожидаем только по случайности, которая осталась размороженной. Вопрос: такое математическое ожидание, что дает на выходе: что-то детерминистическое или случайное? Случайное, зависящее от случайных величин x^0 , ξ^0,\ldots,ξ^{k-1} .
- Также понадобится закон полного математического ожидания (tower property):

 $\mathbb{E}\left[\mathbb{E}[X|Y]\right] = \mathbb{E}[X].$

- Будем доказывать в случае, когда f является L-гладкой и μ -сильно выпуклой.
- Введем также новые предположение, касающиеся стохастического градиента:

$$\mathbb{E}_{\xi}[\nabla f(x,\xi)] = \nabla f(x), \quad \mathbb{E}_{\xi}\left[\|\nabla f(x,\xi) - \nabla f(x)\|_{2}^{2}\right] \leq \sigma^{2}.$$

• Начинаем, как и раньше:

$$\|x^{k+1} - x^*\|^2 = \|x^k - x^*\|^2 - 2\gamma_k \langle \nabla f(x^k, \xi^k), x^k - x^* \rangle + \gamma_k^2 \|\nabla f(x^k, \xi^k)\|^2.$$

- Будем доказывать в случае, когда f является L-гладкой и μ -сильно выпуклой.
- Введем также новые предположение, касающиеся стохастического градиента:

$$\mathbb{E}_{\xi}[\nabla f(x,\xi)] = \nabla f(x), \quad \mathbb{E}_{\xi}\left[\|\nabla f(x,\xi) - \nabla f(x)\|_{2}^{2}\right] \leq \sigma^{2}.$$

• Начинаем, как и раньше:

$$||x^{k+1} - x^*||^2 = ||x^k - x^*||^2 - 2\gamma_k \langle \nabla f(x^k, \xi^k), x^k - x^* \rangle + \gamma_k^2 ||\nabla f(x^k, \xi^k)||^2.$$

• Берем условное мат.ожидание по случайности только на итерации k (важно, что x^k – это неслучайная величина относительно условного м.о.):

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k+1} - x^*\|^2 \mid x^k\right] = \|x^k - x^*\|^2 - 2\gamma_k \langle \mathbb{E}\left[\nabla f(x^k, \xi^k) \mid x^k\right], x^k - x^* \rangle + \gamma_k^2 \mathbb{E}\left[\|\nabla f(x^k, \xi^k)\|^2 \mid x^k\right].$$

• Работаем с $\mathbb{E}\left[\langle \nabla f(x^k, \xi^k), x^k - x^* \rangle \mid x^k \right]$:

$$\mathbb{E}\left[\langle \nabla f(x^k, \xi^k), x^k - x^* \rangle \mid x^k \right] = \langle \mathbb{E}\left[\nabla f(x^k, \xi^k) \mid x^k \right], x^k - x^* \rangle$$
$$= \langle \nabla f(x^k, \xi^k), x^k - x^* \rangle$$

• Работаем с $\mathbb{E}\left[\langle \nabla f(x^k, \xi^k), x^k - x^* \rangle \mid x^k \right]$:

$$\mathbb{E}\left[\langle \nabla f(x^k, \xi^k), x^k - x^* \rangle \mid x^k \right] = \langle \mathbb{E}\left[\nabla f(x^k, \xi^k) \mid x^k \right], x^k - x^* \rangle$$
$$= \langle \nabla f(x^k, \xi^k), x^k - x^* \rangle$$

• Работаем с $\mathbb{E}\left[\|\nabla f(x^k, \xi^k)\|^2 \mid x^k\right]$:

$$\mathbb{E}\left[\|\nabla f(x^{k}, \xi^{k})\|^{2} \mid x^{k}\right] = \mathbb{E}\left[\left\|\nabla f(x^{k}, \xi^{k}) - \nabla f(x^{k}) + \nabla f(x^{k})\right\|^{2} \mid x^{k}\right]$$

$$= \mathbb{E}\left[\left\|\nabla f(x^{k}, \xi^{k}) - \nabla f(x^{k})\right\|^{2} \mid x^{k}\right]$$

$$+ \mathbb{E}\left[\left\|\nabla f(x^{k})\right\|^{2} \mid x^{k}\right]$$

$$+ 2\mathbb{E}\left[\left\langle\nabla f(x^{k}, \xi^{k}) - \nabla f(x^{k}), \nabla f(x^{k})\right\rangle \mid x^{k}\right].$$

Продолжаем:

$$\mathbb{E}\left[\|\nabla f(x^k, \xi^k)\|^2 \mid x^k\right] = \mathbb{E}\left[\left\|\nabla f(x^k, \xi^k) - \nabla f(x^k)\right\|^2 \mid x^k\right] + \left\|\nabla f(x^k)\right\|^2 + 2\langle \mathbb{E}\left[\nabla f(x^k, \xi^k) \mid x^k\right] - \nabla f(x^k), \nabla f(x^k)\rangle.$$

Продолжаем:

$$\mathbb{E}\left[\|\nabla f(x^k,\xi^k)\|^2 \mid x^k\right] = \mathbb{E}\left[\left\|\nabla f(x^k,\xi^k) - \nabla f(x^k)\right\|^2 \mid x^k\right] + \left\|\nabla f(x^k)\right\|^2 + 2\langle \mathbb{E}\left[\nabla f(x^k,\xi^k) \mid x^k\right] - \nabla f(x^k), \nabla f(x^k)\rangle.$$

• Предположение о стохастическом градиенте дает

$$\mathbb{E}\left[\|\nabla f(x^k,\xi^k)\|^2\mid x^k\right]\leq \sigma^2+\left\|\nabla f(x^k)\right\|^2.$$

• Все, что получили:

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k+1} - x^*\|^2 \mid x^k\right] = \|x^k - x^*\|^2 - 2\gamma_k \langle \mathbb{E}\left[\nabla f(x^k, \xi^k) \mid x^k\right], x^k - x^* \rangle + \gamma_k^2 \mathbb{E}\left[\|\nabla f(x^k, \xi^k)\|^2 \mid x^k\right].$$

$$\mathbb{E}\left[\nabla f(x^k, \xi^k) \mid x^k\right] = \nabla f(x^k).$$

$$\mathbb{E}\left[\|\nabla f(x^k, \xi^k)\|^2 \mid x^k\right] \le \sigma^2 + \left\|\nabla f(x^k)\right\|^2.$$

• Все, что получили:

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k+1} - x^*\|^2 \mid x^k\right] = \|x^k - x^*\|^2 - 2\gamma_k \langle \mathbb{E}\left[\nabla f(x^k, \xi^k) \mid x^k\right], x^k - x^* \rangle$$

$$+ \gamma_k^2 \mathbb{E}\left[\|\nabla f(x^k, \xi^k)\|^2 \mid x^k\right].$$

$$\mathbb{E}\left[\nabla f(x^k, \xi^k) \mid x^k\right] = \nabla f(x^k).$$

$$\mathbb{E}\left[\|\nabla f(x^k, \xi^k)\|^2 \mid x^k\right] \le \sigma^2 + \left\|\nabla f(x^k)\right\|^2.$$

Итого

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k+1} - x^*\|^2 \mid x^k\right] \le \|x^k - x^*\|^2 - 2\gamma_k \langle \nabla f(x^k), x^k - x^* \rangle + \gamma_k^2 \|\nabla f(x^k)\|^2 + \gamma_k^2 \sigma^2.$$

• Дальше уже привычно: L-гладкость и μ -сильная выпуклость

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k+1} - x^*\|^2 \mid x^k\right] \leq \|x^k - x^*\|^2 - 2\gamma_k \left(f(x^k) - f(x^*) + \frac{\mu}{2} \|x^k - x^*\|_2^2\right) + 2\gamma_k^2 L(f(x^k) - f(x^*)) + \gamma_k^2 \sigma^2$$

$$= (1 - \gamma_k \mu) \|x^k - x^*\|^2 + \gamma_k^2 \sigma^2$$

$$- 2\gamma_k (1 - \gamma_k L) (f(x^k) - f(x^*)).$$

• Если $\gamma_k \leq \frac{1}{L}$, то

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k+1} - x^*\|^2 \mid x^k\right] \le (1 - \gamma_k \mu) \|x^k - x^*\|^2 + \gamma_k^2 \sigma^2.$$

• Дальше уже привычно: L-гладкость и μ -сильная выпуклость

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k+1} - x^*\|^2 \mid x^k\right] \le \|x^k - x^*\|^2 - 2\gamma_k \left(f(x^k) - f(x^*) + \frac{\mu}{2} \|x^k - x^*\|_2^2\right) + 2\gamma_k^2 L(f(x^k) - f(x^*)) + \gamma_k^2 \sigma^2$$

$$= (1 - \gamma_k \mu) \|x^k - x^*\|^2 + \gamma_k^2 \sigma^2$$

$$- 2\gamma_k (1 - \gamma_k L) (f(x^k) - f(x^*)).$$

• Если $\gamma_k \leq \frac{1}{L}$, то $\mathbb{E}\left[\|x^{k+1} - x^*\|^2 \mid x^k\right] \leq (1 - \gamma_k \mu) \|x^k - x^*\|^2 + \gamma_k^2 \sigma^2.$

• Взяв полное ожидание и применив tower property:

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k+1} - x^*\|^2\right] \le (1 - \gamma_k \mu) \mathbb{E}\left[\|x^k - x^*\|^2\right] + \gamma_k^2 \sigma^2.$$

Александр Безносиков Лекция 12 30 ноября 2023 12 / 27

Сходимость SGD

Теорема сходимость SGD в случае ограниченной дисперсии

Пусть задача безусловной стохастической оптимизации с L-гладкой, μ -сильно выпуклой целевой функцией f решается с помощью SGD с $\gamma_k \leq \frac{1}{L}$ в условиях насыщенности и ограниченности дисперсии стохастического градиента. Тогда справедлива следующая оценка сходимости

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k+1}-x^*\|^2\right] \leq (1-\gamma_k\mu)\mathbb{E}\left[\|x^k-x^*\|^2\right] + \gamma_k^2\sigma^2.$$

• Постоянный шаг $\gamma_k \equiv \gamma$, тогда

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k} - x^{*}\|^{2}\right] \leq (1 - \gamma\mu)\mathbb{E}\left[\|x^{k-1} - x^{*}\|^{2}\right] + \gamma^{2}\sigma^{2}$$

$$\leq (1 - \gamma\mu)^{2}\mathbb{E}\left[\|x^{k-2} - x^{*}\|^{2}\right]$$

$$+ (1 - \gamma\mu)\gamma^{2}\sigma^{2} + \gamma^{2}\sigma^{2}$$

$$\leq \dots$$

$$\leq (1 - \gamma\mu)^{k}\mathbb{E}\left[\|x^{0} - x^{*}\|^{2}\right] + \gamma^{2}\sigma^{2}\sum_{i=0}^{k-1}(1 - \gamma\mu)^{i}.$$

ullet Постоянный шаг $\gamma_k \equiv \gamma$, тогда

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k} - x^{*}\|^{2}\right] \leq (1 - \gamma\mu)\mathbb{E}\left[\|x^{k-1} - x^{*}\|^{2}\right] + \gamma^{2}\sigma^{2}$$

$$\leq (1 - \gamma\mu)^{2}\mathbb{E}\left[\|x^{k-2} - x^{*}\|^{2}\right]$$

$$+ (1 - \gamma\mu)\gamma^{2}\sigma^{2} + \gamma^{2}\sigma^{2}$$

$$\leq \dots$$

$$\leq (1 - \gamma\mu)^{k}\mathbb{E}\left[\|x^{0} - x^{*}\|^{2}\right] + \gamma^{2}\sigma^{2}\sum_{i=0}^{k-1}(1 - \gamma\mu)^{i}.$$

Вопрос: как оценить второе слагаемое?

• Постоянный шаг $\gamma_k \equiv \gamma$, тогда

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k} - x^{*}\|^{2}\right] \leq (1 - \gamma\mu)\mathbb{E}\left[\|x^{k-1} - x^{*}\|^{2}\right] + \gamma^{2}\sigma^{2}$$

$$\leq (1 - \gamma\mu)^{2}\mathbb{E}\left[\|x^{k-2} - x^{*}\|^{2}\right]$$

$$+ (1 - \gamma\mu)\gamma^{2}\sigma^{2} + \gamma^{2}\sigma^{2}$$

$$\leq \dots$$

$$\leq (1 - \gamma\mu)^{k}\mathbb{E}\left[\|x^{0} - x^{*}\|^{2}\right] + \gamma^{2}\sigma^{2}\sum_{i=0}^{k-1}(1 - \gamma\mu)^{i}.$$

• Вопрос: как оценить второе слагаемое? Геометрическая прогрессия: $\sum_{i=0}^{k-1} (1-\gamma\mu)^i \leq \sum_{i=0}^{+\infty} (1-\gamma\mu)^i = \frac{1}{\gamma\mu}$:

$$\mathbb{E}\left[\|x^k - x^*\|^2\right] \le (1 - \gamma\mu)^k \mathbb{E}\left[\|x^0 - x^*\|^2\right] + \frac{\gamma\sigma^2}{\mu^2}$$

Александр Безносиков

Лекция 12

30 ноября 2023

• Результат вида:

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k} - x^{*}\|^{2}\right] \leq (1 - \gamma\mu)^{k} \mathbb{E}\left[\|x^{0} - x^{*}\|^{2}\right] + \frac{\gamma\sigma^{2}}{\mu},$$

похож на то, что мы уже видели для градиентного спуска.

• Первый член – линейная сходимость к решению

Сходимость SGD: анализ

• Результат вида:

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k} - x^{*}\|^{2}\right] \leq (1 - \gamma\mu)^{k} \mathbb{E}\left[\|x^{0} - x^{*}\|^{2}\right] + \frac{\gamma\sigma^{2}}{\mu},$$

похож на то, что мы уже видели для градиентного спуска.

- Первый член линейная сходимость к решению
- Второй член говорит о том, что некоторую точность (зависящую от γ , σ и μ) метод преодолеть не может и начинает осциллировать, больше не приближаясь к решению.

Как можно попробовать решить проблемы неточной сходимости?

Как можно попробовать решить проблемы неточной сходимости?

• Уменьшить шаг. Например, брать $\gamma_k = \frac{1}{k+1}$ или $\gamma_k = \frac{1}{\sqrt{k+1}}$. Вопрос: какой видно плюс и минус?

Как можно попробовать решить проблемы неточной сходимости?

• Уменьшить шаг. Например, брать $\gamma_k = \frac{1}{k+1}$ или $\gamma_k = \frac{1}{\sqrt{k+1}}$. Вопрос: какой видно плюс и минус? Плюс – точнее сходимость, минус - потеря линейной сходимости в начале.

Как можно попробовать решить проблемы неточной сходимости?

- Уменьшить шаг. Например, брать $\gamma_k = \frac{1}{k+1}$ или $\gamma_k = \frac{1}{\sqrt{k+1}}$. Вопрос: какой видно плюс и минус? Плюс точнее сходимость, минус потеря линейной сходимости в начале.
- Уменьшить σ . Вопрос: а как?

Как можно попробовать решить проблемы неточной сходимости?

- Уменьшить шаг. Например, брать $\gamma_k = \frac{1}{k+1}$ или $\gamma_k = \frac{1}{\sqrt{k+1}}$. Вопрос: какой видно плюс и минус? Плюс точнее сходимость, минус потеря линейной сходимости в начале.
- Уменьшить σ . **Вопрос:** а как? С помощью техники батчинга/батчирования:

$$\nabla f(x^k, \xi^k) \quad \to \quad \frac{1}{b} \sum_{j \in S^k} \nabla f(x, \xi_j),$$

где S^k – набор индексов из [n], $|S^k| = b$, и все индексы генерируются независимо друг от друга.

Сходимость SGD: батчинг

• Вопрос: что можем сказать про

$$\mathbb{E}\left[\frac{1}{b}\sum_{j\in S^k}\nabla f(x,\xi_j)\mid x^k\right],\quad \mathbb{E}\left[\left\|\frac{1}{b}\sum_{j\in S^k}(\nabla f(x,\xi_j)-\nabla f(x))\right\|_2^2\mid x^k\right]?$$

Сходимость SGD: батчинг

• Вопрос: что можем сказать про

$$\mathbb{E}\left[\frac{1}{b}\sum_{j\in S^k}\nabla f(x,\xi_j)\mid x^k\right],\quad \mathbb{E}\left[\left\|\frac{1}{b}\sum_{j\in S^k}(\nabla f(x,\xi_j)-\nabla f(x))\right\|_2^2\mid x^k\right]?$$

Независимость дает

$$\mathbb{E}\left[\frac{1}{b}\sum_{j\in S^k}\nabla f(x,\xi_j)\mid x^k\right] = \nabla f(x),$$

$$\mathbb{E}\left[\left\|\frac{1}{b}\sum_{i\in S^k}(\nabla f(x,\xi_i) - \nabla f(x))\right\|_2^2\mid x^k\right] \leq \frac{\sigma^2}{b}$$

• Получается дисперсию можно уменьшить в b раз, но тогда и вычисление стохастического градиента подорожает.

Сходимость SGD

 В итоге можно подобрать стратегию выбора шагов и добиться следующей оценки сходимости:

$$\mathbb{E}\left[\|x^k - x^*\|^2\right] \le \left(1 - \sqrt{\frac{\mu}{L}}\right)^k \mathbb{E}\left[\|x^0 - x^*\|^2\right] + \frac{\sigma^2}{\mu^2 b k}.$$

Линейная по «детерминистической» части и сублинейная по «стохастической».

Сходимость SGD

 В итоге можно подобрать стратегию выбора шагов и добиться следующей оценки сходимости:

$$\mathbb{E}\left[\|x^{k} - x^{*}\|^{2}\right] \leq \left(1 - \sqrt{\frac{\mu}{L}}\right)^{k} \mathbb{E}\left[\|x^{0} - x^{*}\|^{2}\right] + \frac{\sigma^{2}}{\mu^{2}bk}.$$

Линейная по «детерминистической» части и сублинейная по «стохастической».

• Ускорение Нестерова возможно:

$$\mathbb{E}\left[\|x^k - x^*\|^2\right] \le \left(1 - \sqrt{\frac{\mu}{L}}\right)^k \mathbb{E}\left[\|x^0 - x^*\|^2\right] + \frac{\sigma^2}{\mu^2 b k}.$$

Сходимость SGD

 В итоге можно подобрать стратегию выбора шагов и добиться следующей оценки сходимости:

$$\mathbb{E}\left[\|x^k - x^*\|^2\right] \le \left(1 - \sqrt{\frac{\mu}{L}}\right)^k \mathbb{E}\left[\|x^0 - x^*\|^2\right] + \frac{\sigma^2}{\mu^2 b k}.$$

Линейная по «детерминистической» части и сублинейная по «стохастической».

• Ускорение Нестерова возможно:

$$\mathbb{E}\left[\|x^k - x^*\|^2\right] \le \left(1 - \sqrt{\frac{\mu}{L}}\right)^k \mathbb{E}\left[\|x^0 - x^*\|^2\right] + \frac{\sigma^2}{\mu^2 b k}.$$

Важной деталью является улучшение/ускорение только первого члена, второй член (который и возникает из-за стохастики) остался прежним. Оказывается, его нельзя изменить и результат выше является оптимальным.

• Изначально у SGD с постоянным наблюдается поведение, как и градиентного спуска: $x \to x^*$, но потом начинаются осцилляции. **Вопрос**: с чем это связано? что такого неприятного появилось в физике метода?

• Изначально у SGD с постоянным наблюдается поведение, как и градиентного спуска: $x \to x^*$, но потом начинаются осцилляции. Вопрос: с чем это связано? что такого неприятного появилось в физике метода? В градиентном спуске $\nabla f(x) \to \nabla f(x^*) = 0$. Сейчас никто этого не гарантирует: $\nabla f(x,\xi)$ может не стремится к 0.

- Изначально у SGD с постоянным наблюдается поведение, как и градиентного спуска: $x \to x^*$, но потом начинаются осцилляции. Вопрос: с чем это связано? что такого неприятного появилось в физике метода? В градиентном спуске $\nabla f(x) \to \nabla f(x^*) = 0$. Сейчас никто этого не гарантирует: $\nabla f(x,\xi)$ может не стремится к 0.
- Это объяснимо на пример машинного обучения: x^* минимизирует потери по всей выборке/по всему распределению. $f(x,\xi)$ отражает только потери на сэмпле ξ . Никто не гарантирует, что x^* лучшая настройка модели для конкретного сэмпла ξ .

- Изначально у SGD с постоянным наблюдается поведение, как и градиентного спуска: $x \to x^*$, но потом начинаются осцилляции. Вопрос: с чем это связано? что такого неприятного появилось в физике метода? В градиентном спуске $\nabla f(x) \to \nabla f(x^*) = 0$. Сейчас никто этого не гарантирует: $\nabla f(x,\xi)$ может не стремится к 0.
- Это объяснимо на пример машинного обучения: x^* минимизирует потери по всей выборке/по всему распределению. $f(x,\xi)$ отражает только потери на сэмпле ξ . Никто не гарантирует, что x^* лучшая настройка модели для конкретного сэмпла ξ .
- Из-за того, что в общем случае $\nabla f(x^*,\xi) \neq 0$ для некоторых ξ и возникает осциллирующий эффект.

Модифицируем SGD

• Идея – взять метод на подобии SGD:

$$x^{k+1} = x^k - \gamma g^k,$$

где

$$g^k o \nabla f(x^*) = 0$$
, при $x^k o x^*$.

По возможности, чтобы

$$\mathbb{E}\left[g^k\mid x^k\right] = \nabla f(x^k)$$
 или $\mathbb{E}\left[g^k\right] = \nabla f(x^k).$

Модифицируем SGD

• Идея – взять метод на подобии SGD:

$$x^{k+1} = x^k - \gamma g^k,$$

где

$$g^k o \nabla f(x^*) = 0$$
, при $x^k o x^*$.

По возможности, чтобы

$$\mathbb{E}\left[g^k\mid x^k
ight] =
abla f(x^k)$$
 или $\mathbb{E}\left[g^k
ight] =
abla f(x^k).$

 В общем онлайн случае это нереализуемо. Но возможно в оффлайн вида:

$$f(x) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} f_i(x),$$

где, генерируя равномерно и независимо i_k , получаем

Алгоритм 2 SAGA

Вход: размер шага $\gamma > 0$, стартовая точка $x^0 \in \mathbb{R}^d$, значения памяти $y_i^0 = 0$ для всех $i \in [n]$, количество итераций K

- 1: **for** k = 0, 1, ..., K 1 **do**
- Сгенерировать независимо i_k
- Вычислить $g^k = \nabla f_{i_k}(x^k) y_{i_k}^k + \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_j^k$ 3:
- Обновить $y_i^{k+1} = \begin{cases} \nabla f_i(x^k), & \text{если } i = i_k \\ y_i^k, & \text{иначе} \end{cases}$ $x_i^{k+1} = x^k \gamma g^k$
- 6: end for

Выход: x^K

• Идея — если я считал когда-то градиент для f_i , то зачем его забывать? Сохраним!

- Идея если я считал когда-то градиент для f_i , то зачем его забывать? Сохраним!
- $\frac{1}{n}\sum_{j=1}^{n}y_{j}^{k}$ «запаздывающая» версия $\nabla f(x^{k})$.

- Идея если я считал когда-то градиент для f_i , то зачем его забывать? Сохраним!
- $\frac{1}{n}\sum_{j=1}^{n}y_{j}^{k}$ «запаздывающая» версия $\nabla f(x^{k})$.
- $\mathbb{E}\left[g^k \mid x^k\right] = \nabla f(x^k)$.

- Идея если я считал когда-то градиент для f_i , то зачем его забывать? Сохраним!
- $\frac{1}{n}\sum_{j=1}^{n}y_{j}^{k}$ «запаздывающая» версия $\nabla f(x^{k})$.
- $\mathbb{E}\left[g^k \mid x^k\right] = \nabla f(x^k)$.
- При $x^k o x^*$ имеем, что $y_j^k o \nabla f_j(x^*)$, и $\frac{1}{n} \sum\limits_{j=1}^n y_j^k o \nabla f(x^*) = 0.$ А значит $g^k o 0.$

- Идея если я считал когда-то градиент для f_i , то зачем его забывать? Сохраним!
- $\frac{1}{n}\sum_{j=1}^{n}y_{j}^{k}$ «запаздывающая» версия $\nabla f(x^{k})$.
- $\mathbb{E}\left[g^k \mid x^k\right] = \nabla f(x^k)$.
- При $x^k o x^*$ имеем, что $y_j^k o \nabla f_j(x^*)$, и $\frac{1}{n} \sum\limits_{j=1}^n y_j^k o \nabla f(x^*) = 0.$ А значит $g^k o 0.$
- Из минусов: лишняя $\mathcal{O}(nd)$ память.

Алгоритм 3 SVRG

Вход: размер шага $\gamma>0$, стартовая точка $x^0\in\mathbb{R}^d$, количество итераций в эпохе K. количество эпох S

- 1: **for** $s = 0, 1, \dots, S 1$ **do**
- 2: Обновить $w^s = x^{s-1,K}$
- 3: Посчитать и сохранить $\nabla f(w^s)$
- 4: **for** k = 0, 1, ..., K 1 **do**
- 5: $x^{s,k+1} = x^{s,k} \gamma g^k$
- 6: Сгенерировать независимо i_k
- 7: Вычислить $g^{k+1} = \nabla f_{i_k}(x^{s,k+1}) \nabla f_{i_k}(w^s) + \nabla f(w^s)$
- 8: **end for**
- 9: end for

Выход: $x^{S-1,K}$

• Идея – редко считать полный градиент в некоторой референсной точке!

- Идея редко считать полный градиент в некоторой референсной точке!
- $\mathbb{E}\left[g^k \mid x^k\right] = \nabla f(x^k).$

- Идея редко считать полный градиент в некоторой референсной точке!
- $\mathbb{E}\left[g^k \mid x^k\right] = \nabla f(x^k)$.
- При $x^k \to x^*$ имеем, что $w^k \to x^*$, $(\nabla f_{i_k}(x^k) \nabla f_{i_k}(w^k)) \to 0$, и $\nabla f(w^*) \to \nabla f(x^*) = 0$. А значит $g^k \to 0$.

- Идея редко считать полный градиент в некоторой референсной точке!
- $\mathbb{E}\left[g^k \mid x^k\right] = \nabla f(x^k)$.
- При $x^k \to x^*$ имеем, что $w^k \to x^*$, $(\nabla f_{i_k}(x^k) \nabla f_{i_k}(w^k)) \to 0$, и $\nabla f(w^*) \to \nabla f(x^*) = 0$. А значит $g^k \to 0$.
- Из минусов: нужно иногда считать полный градиент и каждую итерацию вычислять два раза ∇f_{i_k} .

Алгоритм 4 SARAH

Вход: размер шага $\gamma>0$, стартовая точка $x^0\in\mathbb{R}^d$, количество итераций в эпохе K, количество эпох S

- 1: **for** s = 0, 1, ..., S 1 **do**
- 2: Посчитать $g^0 = \nabla f(x^{s-1,K})$
- 3: **for** k = 0, 1, ..., K 1 **do**
- 4: $x^{s,k+1} = x^{s,k} \gamma g^k$
- 5: Сгенерировать независимо i_k
- 6: Вычислить $g^{k+1} = \nabla f_{i_k}(x^{s,k-1}) \nabla f_{i_k}(x^{s,k}) + g^k$
- 7: end for
- 8: end for

Выход: $x^{S-1,K}$

• Идея – более «плавно» по сравнению с SVRG считать референсный градиент!

- Идея более «плавно» по сравнению с SVRG считать референсный градиент!
- $\mathbb{E}\left[g^k\mid x^k\right]
 eq
 abla f(x^k)$, HO $\mathbb{E}\left[g^k\right] =
 abla f(x^k)$

- Идея более «плавно» по сравнению с SVRG считать референсный градиент!
- $\mathbb{E}\left[g^k\mid x^k\right]
 eq
 abla f(x^k)$, HO $\mathbb{E}\left[g^k\right] =
 abla f(x^k)$
- При $x^k \to x^*$ имеем, что $(\nabla f_{i_k}(x^k) \nabla f_{i_k}(x^{k-1})) \to 0$, и $g^k \to \text{const}$ в пределах одной эпохи (запуска внутреннего цикла), но в силу обновления $g^k = \nabla f(x^{s-1,K})$: $g^k \to 0$.

- Идея более «плавно» по сравнению с SVRG считать референсный градиент!
- $\mathbb{E}\left[g^k\mid x^k\right]
 eq
 abla f(x^k)$, HO $\mathbb{E}\left[g^k\right] =
 abla f(x^k)$
- При $x^k \to x^*$ имеем, что $(\nabla f_{i_k}(x^k) \nabla f_{i_k}(x^{k-1})) \to 0$, и $g^k \to \text{const}$ в пределах одной эпохи (запуска внутреннего цикла), но в силу обновления $g^k = \nabla f(x^{s-1,K})$: $g^k \to 0$.
- Из минусов: нужно иногда считать полный градиент и каждую итерацию вычислять два раза ∇f_{i_k} .

 Предназначены для стохастических задач вида конечной суммы (оффлайн минимизация эмпирического риска).

- Предназначены для стохастических задач вида конечной суммы (оффлайн минимизация эмпирического риска).
- Обеспечивают сходимость, как у градиентного спуска,

Суммарно
$$\mathcal{O}\left(\left[n+\frac{L}{\mu}\right]\log\frac{1}{arepsilon}
ight)$$
 итераций для SAGA/SVRG/SARAH.

но в n раз дешевле (считаем не полный градиент, а только 1 слагаемое).

- Предназначены для стохастических задач вида конечной суммы (оффлайн минимизация эмпирического риска).
- Обеспечивают сходимость, как у градиентного спуска,

Суммарно
$$\mathcal{O}\left(\left[n+rac{L}{\mu}
ight]\lograc{1}{arepsilon}
ight)$$
 итераций для SAGA/SVRG/SARAH.

но в n раз дешевле (считаем не полный градиент, а только 1 слагаемое).

• Обладают недостатками: траты памяти, подсчет полного градиента.

- Предназначены для стохастических задач вида конечной суммы (оффлайн минимизация эмпирического риска).
- Обеспечивают сходимость, как у градиентного спуска,

Суммарно
$$\mathcal{O}\left(\left[n+rac{L}{\mu}
ight]\lograc{1}{arepsilon}
ight)$$
 итераций для SAGA/SVRG/SARAH.

но в n раз дешевле (считаем не полный градиент, а только 1 слагаемое).

- Обладают недостатками: траты памяти, подсчет полного градиента.
- Могут быть ускорены (SVRG \rightarrow Katyusha).