ディープラーニングと物理学

4.3 LSTM

須賀勇貴

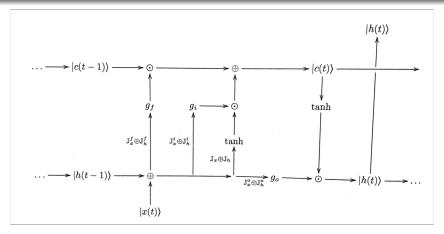
茨城大学大学院 理工学研究科 量子線科学専攻 2 年

April 16, 2023

LSTM の構造

LSTM(Long short-term memory)

RNN の中間層のユニットをメモリー・ユニットに置き換えもの メモリー・ユニットには情報の保持や忘却を可能にする仕組みが組み込まれている



LSTM の構造

LSTM の核心となるのはメモリベクトル |c(t)
angle で,「一時的な記憶」を司る

 g_{\bullet} はゲート (gate) であり、それぞれ

 g_f : 忘却ゲート

 g_i :入力ゲート

go: 出力ゲート

と呼ばれ、すべて成分ごとのシグモイド関数を取る

$$g_f = g_i = g_o = \sigma$$

LSTM の構造

模式図から以下の関係式がわかる

$$\begin{split} |h(t)\rangle &= \sum_{m} |m\rangle \left\langle m|g_{o}\rangle \left\langle m|\tanh\left(c(t)\right)\right\rangle \\ |c(t)\rangle &= \sum_{m} |m\rangle \left\langle m|c(t-1)\rangle \left\langle m|g_{f}\right\rangle \\ &+ \sum_{m} |m\rangle \tanh\left(\left\langle m|\mathbb{J}_{x}\left|x(t)\right\rangle + \left\langle m|\mathbb{J}_{h}\left|h(t-1)\right\rangle \right)\right) \left\langle m|g_{i}\rangle \\ |g_{f}\rangle &= \sum_{m} |m\rangle \, g_{f}\left(\left\langle m|\mathbb{J}_{x}^{f}\left|x(t)\right\rangle + \left\langle m|\mathbb{J}_{h}^{f}\left|h(t-1)\right\rangle \right) \\ |g_{i}\rangle &= \sum_{m} |m\rangle \, g_{i}\left(\left\langle m|\mathbb{J}_{x}^{i}\left|x(t)\right\rangle + \left\langle m|\mathbb{J}_{h}^{i}\left|h(t-1)\right\rangle \right) \\ |g_{o}\rangle &= \sum_{m} |m\rangle \, g_{o}\left(\left\langle m|\mathbb{J}_{x}^{o}\left|x(t)\right\rangle + \left\langle m|\mathbb{J}_{h}^{o}\left|h(t-1)\right\rangle \right) \end{split}$$

須賀 (茨大)

前節の RNN の時と同様の手順で誤差の逆伝播を見ていく

$$\delta h(t) = \sum_{m} \left[\left. \left\langle m \right| \underbrace{\delta \left| g_o \right\rangle}_{\text{(A)}} \left\langle m \right| \tanh \left(c(t) \right) \right\rangle + \left\langle m \right| g_o \right\rangle \left\langle m \right| \underbrace{\delta \left| \tanh \left(c(t) \right) \right\rangle}_{\text{(B)}} \right]$$

まず,(A)について

$$\begin{split} (A) &= \delta \sum_{m} |m\rangle \, g_{o} \Big(\left\langle m | \, \mathbb{J}_{x}^{o} \left| x(t) \right\rangle + \left\langle m | \, \mathbb{J}_{h}^{o} \left| h(t-1) \right\rangle \Big) \\ &= \sum_{m} |m\rangle \, g_{o}^{\prime}(\bullet) \Big[\delta \Big(\left\langle m | \, \mathbb{J}_{x}^{o} \left| x(t) \right\rangle + \left\langle m | \, \mathbb{J}_{h}^{o} \left| h(t-1) \right\rangle \Big) \Big] \\ &= \sum_{m} |m\rangle \, g_{o}^{\prime}(\bullet) \Big[\left\langle m | \, \delta \mathbb{J}_{x}^{o} \left| x(t) \right\rangle + \left\langle m | \, \delta \mathbb{J}_{h}^{o} \left| h(t-1) \right\rangle + \left\langle m | \, \mathbb{J}_{h}^{o} \underbrace{\delta \left| h(t-1) \right\rangle}_{\bigstar} \Big] \end{split}$$

★ は時間をさかのぼって計算することができる.その際に \mathbb{J}_h^o が毎回1個ずつ出てくるので結局 \mathbb{J}_h^o をたくさんかけることになり,勾配爆発/勾配消失が起こる

誤差逆伝播法

前節の RNN の時と同様の手順で誤差の逆伝播を見ていく

$$\delta h(t) = \sum_{m} \Big[\left. \left\langle m \right| \underbrace{\delta \left| g_o \right\rangle}_{\text{(A)}} \left\langle m \right| \tanh \left(c(t) \right) \right\rangle + \left\langle m \right| g_o \right\rangle \left\langle m \right| \underbrace{\delta \left| \tanh \left(c(t) \right) \right\rangle}_{\text{(B)}} \Big]$$

次に,(B)について

$$\begin{split} (B) &= \delta \sum_{m} |m\rangle \tanh \left(\langle m|c(t)\rangle \right) \\ &= \sum_{m} |m\rangle \tanh' \left(\bullet \right) \left[\left. \langle m|\underbrace{\delta \left| c(t) \right\rangle}_{\text{(C)}} \right] \end{split}$$