

Análisis Matemático para Inteligencia Artificial

Verónica Pastor (vpastor@fi.uba.ar),
Martín Errázquin (merrazquin@fi.uba.ar)

Especialización en Inteligencia Artificial

Clase 6

- 1 Optimización en ML
- 2 Opt. sin restricciones
 - Gradient Descent
 - Extensiones
 - Batch size

Optimización en ML

Optimización en ML


$$x^* = \operatorname{argm\acute{o}x} f(x) = \operatorname{argmin} g(x) \quad \text{con } g(x) = -f(x)$$


Convención: Todos los casos van a asumirse de minimización, sin pérdida de generalidad ya que maximizar f equivale a minimizar $f' = -f$.

Optimización en general: buscamos minimizar $J(\theta)$, tenemos toda la información necesaria disponible.

Optimización en ML: buscamos minimizar $J(\theta)$, sólo disponemos de un $\hat{J}(\theta)$ basado en el dataset disponible.

Conclusión: **no** son el mismo problema.

x_1  $\rightarrow y_1 = 1$ (feliz)

x_2  $\rightarrow y_2 = 0$ (no feliz)

DATASET
 (x_1, y_1)
 \vdots

(x_n, y_n)

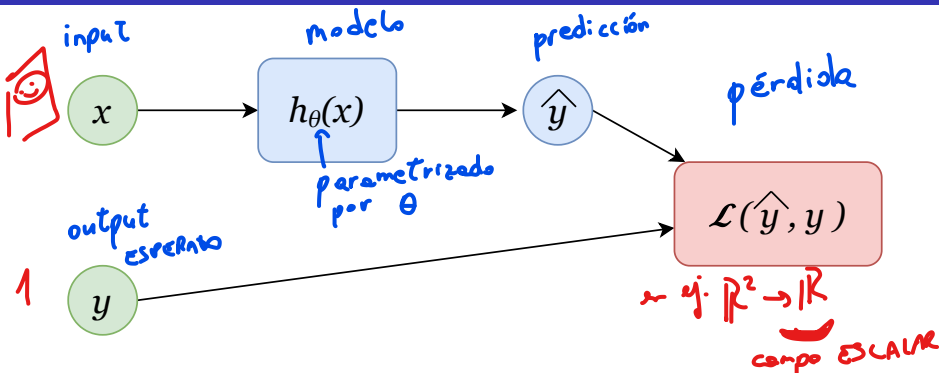


\mathcal{D}_{TRAIN}^{CC}

$x' \rightarrow \boxed{h} \rightarrow \hat{y}$

$x' \notin \text{DATASET}$
 \mathcal{D}_{TEST}^{CC}

Aprendizaje supervisado: esquema



Dada una observación (x, y) fija, entonces la predicción $\hat{y} = h_{\theta}(x)$ depende puramente de los parámetros θ del modelo, y por lo tanto también la pérdida/error.

Para un dataset $(x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)$ fijo, definimos entonces una función de costo $J(\theta)$ que sólo depende de los parámetros del modelo, y queremos minimizarla.

$$\theta^* = \arg \min J(\theta)$$

Proxy target/surrogate loss

Importante: Definida una función de pérdida por observación $\mathcal{L}(\hat{y}, y)$, la función de costo típicamente se define como

$$J(\theta) = \mathbb{E}[\mathcal{L}(\hat{y}, y)]$$

empirical
risk
minimization

de donde

$$\hat{J}(\theta) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \mathcal{L}(\hat{y}_i, y_i) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \ell(h_{\theta}(x_i), y_i)$$

Denominamos *proxy* o *surrogate* a una función f' que queremos minimizar como *medio* para minimizar otra función f que es la que verdaderamente nos interesa.

El esquema entonces resulta:

- aprendemos vía train set \rightarrow necesitamos minimizar $J_{train}(\theta)$

- predecimos vía test set \rightarrow queremos minimizar $J_{test}(\theta)$

$$\theta^* = \arg \min_{\theta} f'(\theta) = \arg \min_{\theta} f(\theta)$$

hacer min f'
es más fácil que

Ejemplo

$$y \in \{0, 1\}$$

Supongamos un caso de clasificación binaria donde definimos la función de pérdida como el *accuracy* o *precisión*, definido como

$$\hat{y} \in \{0, 1\}$$

$$\mathcal{L}(\hat{y}, y) = 1\{\hat{y} \neq y\} = \begin{cases} 0 & \text{si pred. correcta } (\hat{y}=y) \\ 1 & \text{si error} \end{cases}$$

$\mathcal{L}_{\text{test}}$

Como podemos ver, esta función de pérdida es *muy mala* para minimizar.

Planteamos entonces entrenar sobre la *cross-entropy loss*

$$\hat{y} \in [0, 1]$$

$$\mathcal{L}_{\text{train}}(\hat{y}, y) = -y \cdot \log(\hat{y}) - (1 - y) \cdot \log(1 - \hat{y})$$

$\mathcal{L}_{\text{train}}$

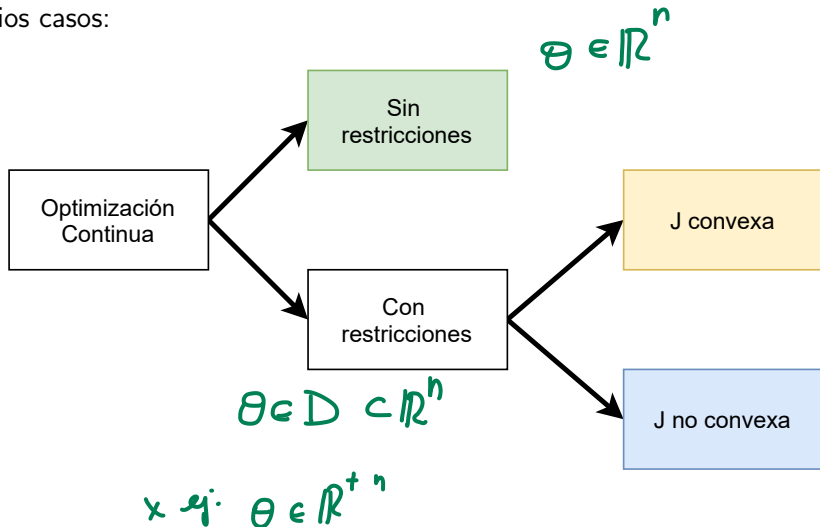
NLL

$-\log(\hat{y}) \sim y=1$
 $-\log(1-\hat{y}) \sim y=0$

que nos permite ya no sólo trabajar con $\hat{y} \in \{0, 1\}$ sino todo el rango continuo $[0, 1]$ de probabilidades, además de, especialmente, ser **derivable** respecto de \hat{y} .

Taxonomía

Ahora que nuestro problema es minimizar $J_{train}(\theta)$, podemos separarlo en varios casos:



Opt. sin restricciones

Caso trivial

"Closed form solution"

Analicemos el caso más simple: se conoce la solución analítica.

Ejemplo: modelo lineal con $\hat{y} = \langle \theta, x \rangle$, matriz de diseño X , vector de targets Y , $\mathcal{L}(\hat{y}, y) = (\hat{y} - y)^2$, entonces el θ óptimo resulta:

$$\theta^* = \arg \min_{\theta} J(\theta) = (X^T X)^{-1} X^T Y$$

Importante: si ese cálculo nosotros lo realizamos mediante cierto método iterativo en vez de calcularlo directamente es *decisión de implementación* nuestra, la expresión de θ^* ya la tenemos.

Gradient Descent

Intuición

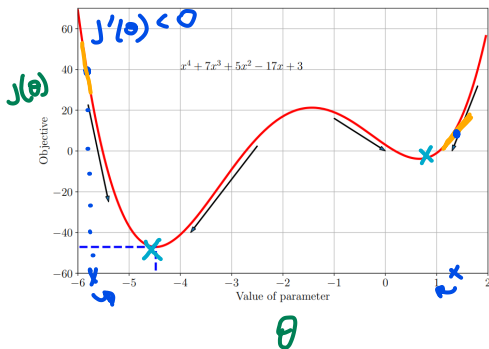
$$\left. \begin{array}{l} J'(\theta) > 0 \Rightarrow \Delta\theta < 0 \\ J'(\theta) < 0 \Rightarrow \Delta\theta > 0 \end{array} \right\} |\Delta\theta| \text{ debe ser chico}$$

¿Qué ocurre si no existe solución analítica? En términos generales, la única estrategia posible es *prueba y error* en forma *iterativa*.

Planteemos el caso de $J(\theta)$, $\theta \in \mathbb{R}$.

En cada punto ¿Cómo saber hacia donde moverme?

- Si J es derivable, J' informa la inclinación de J para cada θ .
- Como mínimo, informa la *dirección de crecimiento* y (en sentido contrario) la *dirección de decrecimiento*



Definición

Sea $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ diferenciable, entonces:

- $\nabla_f(x)^T$ apunta en la dirección de *máximo crecimiento*.
- $-\nabla_f(x)^T$ apunta en la dirección de *máximo decrecimiento*.

Se define entonces el algoritmo de minimización de *descenso por gradiente* (GD) como:

$$x_{t+1} = x_t - \gamma \cdot \nabla_f(x)^T$$

$$\Delta x = -\gamma \cdot \nabla_f(x)$$

donde $\gamma > 0$ es el *learning rate*, un valor pequeño que controla *cuánto* moverse por paso.

- Para una sucesión γ_t apropiada está demostrado que GD converge a un mínimo *local*.
- Son dos problemas a resolver:
 - Cómo seleccionar el punto inicial x_0
 - Cómo seleccionar γ (o γ_t)

¿Pausa! ¿Por qué Gradient Descent?

- GD pide muy poco, que f sea diferenciable (y recordemos que nosotros la construimos...)
- GD es una aproximación *lineal*

¿Podemos hacer algo mejor que lineal?

Recordemos el polinomio de Taylor de grado 2 de una función $f(x)$ alrededor de un punto x_t evaluada en un punto $\tilde{x} = x_t + \Delta$ con Δ pequeño:

$$f(\tilde{x}) \approx f(x_t) + f'(x_t)(\tilde{x} - x_t) + \frac{1}{2}f''(x_t)(\tilde{x} - x_t)^2$$

$$f(x_t + \Delta) \approx f(x_t) + f'(x_t)\Delta + \frac{1}{2}f''(x_t)\Delta^2$$

Método de Newton

Para el caso anterior (desarrollo de Taylor de orden 2) el máximo ocurre en $f'(x_t + \Delta^*) = 0$ para $\Delta^* = -\frac{f'(x_t)}{f''(x_t)}$. Luego, el método de Newton plantea:

$$x_{t+1} = x_t - \frac{f'(x_t)}{f''(x_t)}$$

O en su versión multivariada:

$$x_{t+1} = x_t - H^{-1} \nabla_f(x_t)^T \rightarrow \Delta x = -H^{-1} \nabla_f(x)$$

GD con $\gamma = -H^{-1}(x)$

Pros:

- Incorpora curvatura para corrección \rightarrow mayor velocidad de convergencia

Cons:

- Newton en particular no converge a mínimo, sino a punto crítico: surgen los *saddle points* como peligro.
- La estimación de Hessiano requiere **muchas** observaciones. Goodfellow compara 10^2 obs. para $\nabla_f(x)$ vs 10^4 para $H^{-1} \nabla_f(x)^T$.



Extensiones

Recapitulación

Queremos seguir utilizando gradient descent (GD/VGD), la idea es proponer adaptaciones del mismo que ataquen los problemas del original, a saber:

- elección de θ_0
- elección de γ_t
- convergencia lenta

1) Tengo θ_t
2) Paso forward
3) calculo $\nabla_f(\theta_t) = g$
4) actualizo θ
 $\theta_{t+1} = \dots$

Recordemos la expresión de (Vanilla) Gradient Descent:

$$\theta_{t+1} = \theta_t - \gamma \cdot g$$

con $g = \nabla_f(\theta_t)$.

$$\Delta \theta = -\gamma \cdot g$$

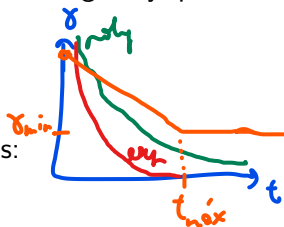
Idea: al principio está bien aprender de forma agresiva, luego hay que ir *refinando* $\rightarrow \gamma$ decrece con t .

$$\theta_{t+1} = \theta_t - \gamma_t \cdot g$$

con diferentes opciones de γ_t decreciente, entre ellas:

- polinomial: $\gamma_t = \gamma_0 \left(\frac{1}{t}\right)^k = \gamma_0 \cdot t^{-k}$
- exponencial: $\gamma_t = \gamma_0 \left(\frac{1}{k}\right)^t = \gamma_0 \cdot k^{-t}$
- restringida: $\gamma_t = \begin{cases} \left(1 - \frac{t}{t_{max}}\right)\gamma_0 + \frac{t}{t_{max}}\gamma_{min} & \text{si } 0 \leq t < t_{max} \\ \gamma_{min} & \text{si } t \geq t_{max} \end{cases}$

con hiperparámetros $k, \gamma_0, \gamma_{min}$ menos sensibles que γ constante.



Momentum

exponentially weighted
moving average

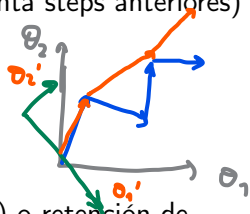
EWMA,
EMA

$$x_{EM} = \lambda x_t + (1-\lambda) x_{t-1}$$

Idea: adaptar el γ según consistencia (tener en cuenta steps anteriores) \rightarrow agregar memoria.



$$\begin{cases} v_t = \alpha v_{t-1} - \gamma \cdot g \\ \theta_{t+1} = \theta_t + v_t \end{cases}$$



- $\alpha \in (0, 1)$ es la *viscosidad* (en términos físicos) o retención de memoria de valores anteriores.

Observar que

$$\theta_{t+1} = \theta_t - \gamma(g_t + \alpha g_{t-1} + \alpha^2 g_{t-2} + \dots) = \theta_t - \gamma \sum_{i=0}^t \alpha^i g_{t-i}$$

GD: $\Delta \theta = -\gamma \cdot g$

Mon: $\Delta \theta = -\gamma \cdot \sum_{i=0}^t d^i \cdot g_{t-i}$

$\Delta \theta = -\gamma [g_t + \alpha g_{t-1} + \alpha^2 g_{t-2} + \dots]$

RMSPProp



Idea: "reescalar" el gradiente para tener más estabilidad. El reescalamiento se hace a nivel de *feature* para que variaciones grandes sobre un feature no anulen a otros que aún no variaron.

$$\begin{cases} s_t = \lambda s_{t-1} + (1 - \lambda) g^2 \\ \theta_{t+1} = \theta_t - \frac{\gamma}{\sqrt{s_t + \epsilon}} \odot g \end{cases} \quad \leftarrow \begin{array}{l} \text{REESCALAMIENTO} \\ \text{ELEMENTO A ELEMENTO} \\ \text{POR EWMA} \end{array}$$

con 2 y $\sqrt{}$ aplicados *element-wise*, e.g. $g^2 = g \odot g = (g_1^2, g_2^2, \dots, g_n^2)$.

- $\lambda \in (0, 1)$ es la retención de memoria de valores anteriores.
- $0 < \epsilon \ll 1$ es una constante para estabilidad numérica. Valores típicos rondan 10^{-6} .

en GD: $\theta = (\theta_1, \theta_2, \theta_3, \dots, \theta_n)$

RMSPProp $\frac{\theta}{\sqrt{s}} = \left(\frac{\theta_1}{\sqrt{s_1}}, \frac{\theta_2}{\sqrt{s_2}}, \frac{\theta_3}{\sqrt{s_3}}, \dots, \frac{\theta_n}{\sqrt{s_n}} \right)$

Idea: Momentum y RMSProp hacen cosas distintas y ambas están buenas
¡Mezclemos!

$$\left\{ \begin{array}{l} v_t = \beta_1 v_{t-1} + (1 - \beta_1)g \quad \text{momentum} \\ s_t = \beta_2 s_{t-1} + (1 - \beta_2)g^2 \quad \text{RMSProp} \\ v'_t = \frac{v_t}{1 - \beta_1^t} \quad \text{Rescaling para } t \text{ chico} \\ s'_t = \frac{s_t}{1 - \beta_2^t} \\ \theta_{t+1} = \theta_t - \frac{\gamma}{\sqrt{s'_t + \epsilon}} \odot v'_t \quad \text{momentum} \end{array} \right.$$

RMSProp

- $\beta_1, \beta_2 \in (0, 1)$ son la retención de memoria de valores anteriores de media y variabilidad del gradiente. Valores default son $\beta_1 = 0.99, \beta_2 = 0.999$.
- $0 < \epsilon \ll 1$ es una constante para estabilidad numérica. Valor default es 10^{-8} .

Batch size

Estimación de ∇_f

En todos estos casos estamos partiendo de la base que conocemos *perfectamente* $\nabla_f(\theta)$, pero la realidad es que no. En el mejor de los casos, podemos calcular el promedio sobre las n observaciones del dataset.

El problema: ¿cuántas m observaciones utilizamos para estimar $\nabla_f(\theta)$?

Si recordamos que $\sigma_{\bar{x}} \propto \frac{1}{\sqrt{m}}$, reducir $10\times$ el error estándar de la estimación requiere $100\times$ más observaciones. \rightarrow no rinde. Al mismo tiempo, hardware tipo GPU/TPU nos permite procesar múltiples entradas en paralelo.

Se definen 3 enfoques generales:

- stochastic (*): $m = 1$
- **minibatch**: $1 < m \ll n$ según hardware
- batch: $m = n$

(*) Hay un conflicto en la literatura, donde a cualquier $m < n$ se le llama *stochastic*, especialmente dada la preponderancia del esquema de minibatch por sobre los demás.