

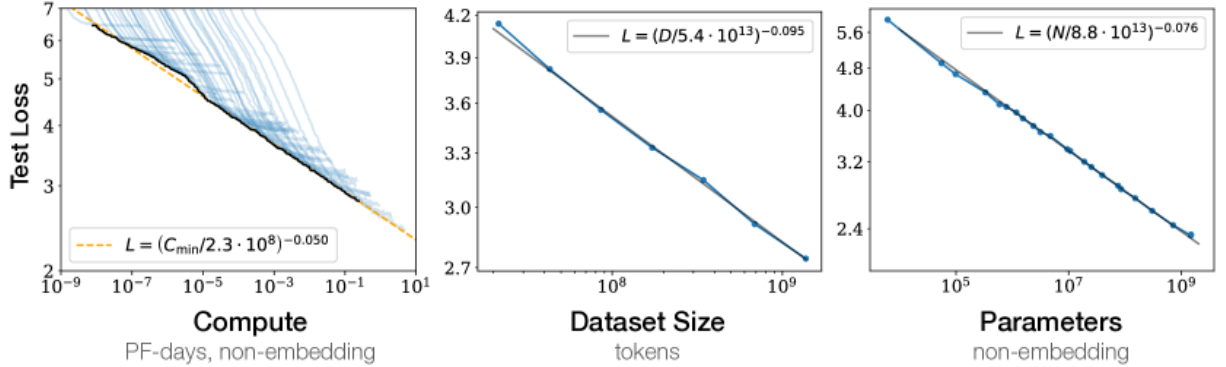
# Can We Derive Scaling Law From First Principles?

Jiaxuan Zou

2025 年 12 月 29 日

## 摘要

LLM 预训练中损失函数随模型规模  $N$ 、数据规模  $D$  与计算量  $C$  呈现稳定的幂律 (scaling laws), 并且在给定算力预算下存在近似幂律的 compute-optimal 前沿, 也就是说 optimal compute point 的连线也构成幂律。(一共四种常见 scaling law) 已有理论常依赖对核谱或 Teacher 系数的特定假设。本文旨在不预设 NTK 线性化或特定谱分布的前提下, 提出一种基于数据统计特性的第一性解释框架: 证明幂律源于语言数据的无尺度长尾结构与梯度下降的隐式排序偏好。



我们将语言建模抽象为对服从 Zipf 分布 ( $p_k \propto k^{-\alpha}$ ) 的模式 (modes) 的逐步掌握过程。基于梯度下降优先降低主导误差项的“贪婪覆盖”性质, 总体可约损失被建模为未掌握模式权重的尾部积分。在此框架下, 我们解析推导得到模型规模  $N$ 、数据规模  $D$  与计算量  $C$  的幂律缩放形式, 其指数分别为  $-\gamma(\alpha - 1)$ 、 $-\frac{\alpha-1}{\alpha}$  与  $-\frac{\alpha-1}{\alpha\beta}$ 。进一步地, 我们在统一的瓶颈几何下重构了 compute-optimal 前沿, 证明 Kaplan 与 Chinchilla 工作的一致性。

## 1 引言

LLM 预训练表现出测试 loss 随模型规模  $N$ 、数据规模  $D$  及计算预算  $C$  呈幂律衰减的 scaling laws。这背后一定有深刻的机理未被挖掘清楚, 但从理论上推导该规律面临深度网络非凸优化与 feature learning 的复杂性挑战。现有理论常依赖于 NTK、KRR 线性化近似或预设特征谱的幂律分布, 这种处理方式虽简化了数学结构, 却在一定程度上引入了先验假设的循环论证风险。

**Remark 1.1.** 研究如何从第一性原理出发推导 scaling law 本身就存在一个尺度的问题, 类似于希尔伯特第六问题: 从牛顿运动定律出发, 通过严格数学推导得出纳维-斯托克斯方程等宏观流体力学方程。无论是 NTK、KRR 这种线性化近似还是 feature learning 等高度非线性的框架, 这些都是非常 fine-grained 的工具, 想要从这些小尺度的工具得到一个大尺度的 scaling law, 难

度是非常高的。更别说我们对梯度下降带来的 implicit bias 和 feature learning 也没有研究清楚。

所以再三取舍之下，本文提出一种不依赖特定核谱假设的有效理论框架，从数据统计特性与优化动力学的第一性原理出发推导 Scaling Laws。我们将语言建模抽象为对可数模式集合 (Modes) 的序贯学习过程。由于语言数据普遍存在的长尾特性，模式的重要性（即出现概率  $p_k$ ）按其秩  $k$  服从无尺度的 Zipf 分布：

$$p_k \propto k^{-\alpha}, \quad \alpha > 1. \quad (1)$$

在此基础上，我们引入梯度下降算法的**隐式偏好 (Implicit Bias)** 假设：在资源受限条件下，优化过程并非均匀地降低所有模式的误差，而是表现出频率依赖的排序机制，即优先拟合高频主导模式。

**Remark 1.2.** 我觉得这个假设并不是很强，因为在 NN+GD 的设定下，NN 经常表现出低复杂度的 implicit bias，或者说按照某种特定顺序来拟合子任务。

基于上述设定，总体可约损失  $\Delta L$  可形式化为未掌握模式的加权和：

$$\Delta L \approx \sum_{k \geq 1} p_k q_k, \quad (2)$$

其中  $q_k$  为模式  $k$  的残差强度。在这一框架下，有限的资源（参数量、样本数或训练步数）实质上对模式空间施加了一个由优化动力学决定的低通滤波。因此， $\Delta L$  的渐近行为主要由 Zipf 分布的尾部积分主导，从而解析地导出了幂律缩放形式。

**Remark 1.3.** 其实我仍旧是不满意这一点的，因为我们还是在假设里引入了一个 Zipf 幂律，那么最后导出一个幂律的 scaling law，似乎就变得很 trivial。

进一步地，我们将 Scaling Laws 的宏观形态统一为三类资源瓶颈的竞争几何。在非饱和缩放窗口内，总体损失由模型容量瓶颈  $\varepsilon_N$ 、数据统计瓶颈  $\varepsilon_D$  与优化收敛瓶颈  $\varepsilon_\tau$  中的主导项决定：

$$\Delta L(N, D, \tau) \asymp \max(\varepsilon_N(N), \varepsilon_D(D), \varepsilon_\tau(\tau)). \quad (3)$$

该 max 结构不仅解释了单变量学习曲线的两段式特征，还为计算最优 (Compute-Optimal) 前沿提供了直接的几何推导：最优策略即为在算力约束下使各瓶颈项达到均衡。

本文的主要贡献如下：

1. **第一性原理推导：**在不引入 NTK 线性化或预设谱分布的前提下，仅基于数据的 Zipf 统计特性与梯度的排序偏好，严格推导了  $N, D, C$  的幂律缩放形式。
2. **得到指数的解析解：**将 Scaling 指数解析表达为数据长尾指数  $\alpha$ 、架构效率  $\gamma$  与优化偏好  $\beta$  的函数，建立了宏观规律与微观机制的显式关联。
3. **统一了之前的一些工作：**证明了 Kaplan 与 Chinchilla 的经验规律实为同一瓶颈曲面在不同约束路径（如是否充分收敛）下的投影，并给出了计算最优前沿的解析解。

全文结构安排如下：第 2 章定义模式空间与 Zipf 假设；第 3 章形式化优化动力学的排序机制；第 4–6 章分别推导三类资源的 Scaling Law；第 7–8 章构建统一瓶颈几何并推导 Compute-Optimal 前沿的 scaling law，综上得到四种 scaling law。

## 2 预备：模式空间与 Zipf 假设

本节给出预备知识和前提设定，将语言建模形式化为对可数集内的模式（Modes）进行序贯学习的过程。该框架旨在抽象微观网络机制（如注意力路由、特征组合），从而在统计物理层面推导 Scaling Laws。

### 2.1 模式空间与重要性排序

**模式定义** 我们将“模式”定义为语言分布中可被统计识别并用于降低预测不确定性的结构单元，记为索引  $k \in \mathbb{N}$ 。模式的具体形式不限于 Token 或  $n$ -gram，涵盖句法依赖、事实映射及长程关联等任意可重复的统计结构。该定义物理实质在于：存在一个可数的结构集合，其对总体损失的贡献具有可加性且服从长尾分布。

**重要性排序** 定义  $p_k$  为模式  $k$  在数据分布中的统计权重（如出现频率或对 loss 的贡献）。不失一般性，假设模式按重要性降序排列：

$$p_1 \geq p_2 \geq \cdots \geq 0, \quad \sum_{k=1}^{\infty} p_k = 1. \quad (4)$$

我们在推导中假设模式的未掌握状态对总体损失（Cross-Entropy）的边际贡献与  $p_k$  成正比。

**理论动机** 采用模式化视角的合理性基于以下三点性质：

1. **可加性**：总体损失在期望意义下近似为各独立模式预测误差的加权和。
2. **有序性**：梯度下降优先拟合高频（这里的高频不是傅里叶变换语境下的高频）、高贡献的模式，使得  $k$  对应于学习的时间顺序或难易程度。
3. **可解耦性**：神经网络的表示能力与泛化机制将被封装于后续定义的容量映射  $M(N)$  与动力学方程中，从而允许我们专注于数据统计特性对 Scaling 行为的主导作用。

### 2.2 Zipf 统计与损失函数的谱分解

语言数据的核心统计特性在于其无尺度（Scale-free）的重尾结构。我们首先通过 Zipf 律将模式的重要性分布形式化，进而基于交叉熵的期望可加性，给出可约损失（可约损失就是损失的意思）的线性分解形式。

**假设 2.1 (Zipfian Distribution)**. 设模式集按重要性严格降序排列，其概率质量  $p_k$  服从 Zipf 分布：

$$p_k = \frac{1}{Z} k^{-\alpha}, \quad \alpha > 1, \quad (5)$$

其中  $Z = \zeta(\alpha)$  为黎曼 Zeta 函数归一化常数。（用黎曼 Zeta 函数挺花哨，但其实就是个求和）

**Remark 2.1.** 该假设可进一步推广至正则变差情形，即  $p_k = k^{-\alpha} L(k)$ ，其中  $L(\cdot)$  为缓变函数。这一推广允许对数修正项的存在，但在渐近意义下不改变 Scaling Law 的幂律指数，因此后文推导主要基于标准形式 (5)。

基于核谱和 Teacher 系数满足正则变差的假设的结果我已经推导过了，无非只是要额外用

一些 lemma (Potter bound 等) 导出幂律形式, 不新鲜, 很 trivial, 因为还是在条件处引入了带有幂律形式的东西  $k^{-\alpha}L(k)$ 。最后并不是很满意, 也没有放在本文里。

基于上述统计结构, 我们将总体测试损失  $L$  分解为不可约误差  $E$  (如 Bayes Risk) 与可约损失  $\Delta L$ 。在宏观尺度上, 利用对数似然的期望线性性质, 我们将  $\Delta L$  建模为模式空间上的加权残差和:

$$\Delta L := L - E \approx \sum_{k=1}^{\infty} p_k q_k. \quad (6)$$

其中,  $q_k \in [0, 1]$  定义为模式  $k$  的残差强度, 表示该模式在当前模型状态下的未拟合程度。式 (6) 提供了一个从微观模式收敛到宏观损失下降的解析桥梁: 训练过程被抽象为残差序列  $\{q_k\}$  在 Zipf 权重  $\{p_k\}$  下的逐步衰减。这一分解在理论上捕捉了“高频模式主导早期下降, 长尾模式主导后期收敛”的动力学特征。

### 3 优化动力学的隐式谱偏好

基于前述损失分解  $\Delta L \approx \sum p_k q_k$ , 本节引入优化算法引入的关键动力学约束。我们假设随机梯度下降 (SGD) 在具有长尾分布的模式空间中并非均匀收敛, 而是表现出显著的隐式谱偏好: 模型倾向于优先拟合高频 (并非傅里叶变换语境下的频率)、高贡献的模式。这种偏好在宏观上导致了模式学习的有序性。

**Remark 3.1.** 我觉得不仅是在具有长尾分布的模式空间中表现出模式学习的有序性这种 implicit bias, 在前面的 remark 里提到, 在 NN+GD 的设定下, 很多时候都会出现这个 implicit bias。像是许志钦提出的频率原则等, 都是这种 bias 的表现形式。

我们首先给出一个关于残差强度  $\{q_k\}$  分布形态的广义假设, 该假设独立于具体的优化时间或模型容量, 仅描述资源受限时的稳态特征。

**假设 3.1 (Ordered Learning & Effective Frontier).** 设模式按重要性降序排列。在任意给定的有限训练资源 (参数量  $N$ 、数据量  $D$  或计算量  $\tau$ ) 约束下, 残差序列  $\{q_k\}_{k \geq 1}$  满足:

1. **单调性:**  $0 \leq q_1 \leq q_2 \leq \dots \leq 1$ 。
2. **有效前沿:** 存在临界截断秩  $k_*$  (依赖于资源约束), 将模式空间划分为“已拟合”与“未拟合”两个主导区域。即对于  $k \ll k_*$ , 有  $q_k \rightarrow 0$ ; 对于  $k \gg k_*$ , 有  $q_k \rightarrow 1$ 。

Assumption 3.1 将复杂的优化轨迹抽象为模式空间中的单调波前推进过程,  $k_*$  定义了当前资源下的有效覆盖范围。为了导出关于训练时间 (Compute) 的具体 Scaling 指数, 我们需要进一步具体化  $q_k$  随训练时间  $\tau$  的演化规律。基于高频模式梯度信号更强这一事实, 我们提出以下动力学假设:

**假设 3.2 (Frequency-Dependent Dynamics).** 在内禀训练时间  $\tau$  下, 模式  $k$  的残差强度依频率呈

指数衰减：

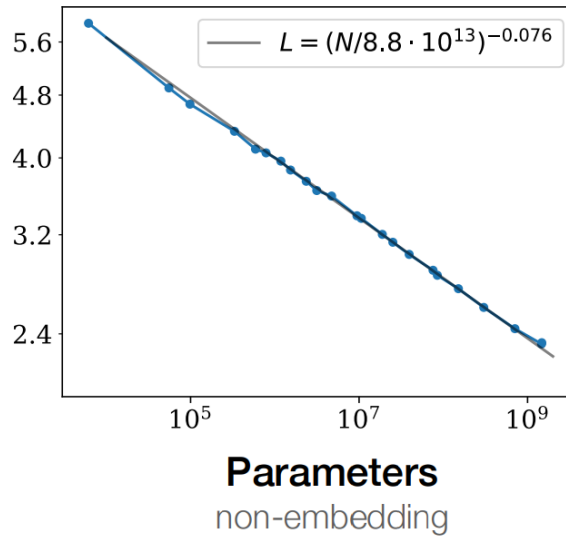
$$q_k(\tau) \approx \exp(-c\tau p_k^\beta), \quad (7)$$

其中  $c > 0$  为时间尺度常数， $\beta > 0$  为优化偏好系数。

此处  $\beta$  定量刻画了优化过程对数据频率的敏感度： $\beta = 1$  对应于标准的线性收敛依赖； $\beta > 1$  意味着算法对头部模式表现出更强的“贪婪”倾向，而对尾部模式的学习显著滞后。这一动力学形式为后文的推导提供了必要的解析形式。结合假设 3.1 与 3.2，总体损失的渐近行为将完全由 Zipf 尾部积分与临界秩  $k_*$  的演化所决定。

## 4 第一种 Scaling Law：模型规模 Scaling

本节希望在“数据与优化已到位”的条件下，导出模型规模 scaling law，即：



假定训练数据规模与训练时间足以使得误差主要由模型容量限制决定，从而  $\Delta L$  的主阶只随  $N$  变化。核心问题是将参数量  $N$  诱导的有效覆盖前沿  $k_*$  与尾部未覆盖质量联系起来。

**假设 4.1 (Capacity map).** 存在单调递增函数  $M : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$  使得容量前沿满足

$$k_*(N) \asymp M(N).$$

在很多架构与参数化下，可进一步用幂律参数化容量映射

$$M(N) \propto N^\gamma, \quad \gamma > 0. \quad (8)$$

下文的结论首先以  $M(N)$  表示；仅在额外假设 (8) 时才将其写为  $N$  的幂律。

**命题 4.1 (容量前沿诱导的尾和表达).** 在假设 3.1 与假设 4.1 下，存在  $k_*(N) \asymp M(N)$  使得

对任意固定  $\varepsilon \in (0, 1)$ ,

$$\lim_{N \rightarrow \infty} \sup_{k \leq (1-\varepsilon)k_*(N)} q_k(N) = 0, \quad \lim_{N \rightarrow \infty} \inf_{k \geq (1+\varepsilon)k_*(N)} q_k(N) = 1.$$

从而可约损失满足夹逼

$$\sum_{k > (1+\varepsilon)k_*(N)} p_k \lesssim \Delta L(N) \lesssim \sum_{k > (1-\varepsilon)k_*(N)} p_k, \quad (9)$$

特别地,

$$\Delta L(N) \asymp \sum_{k > k_*(N)} p_k \asymp \sum_{k > M(N)} p_k.$$

证明. 由 [假设 3.1](#) 的单调性与有效前沿性质,  $q_k(N)$  在  $k_*(N)$  两侧分别趋近于 0 与 1 (在  $(1 \pm \varepsilon)k_*$  的分离区间内), 代入  $\Delta L(N) \approx \sum_k p_k q_k(N)$  并利用  $p_k \geq 0$  即得 (9)。令  $\varepsilon$  为常数并取  $N \rightarrow \infty$ , 得到数量级等价  $\Delta L(N) \asymp \sum_{k > k_*(N)} p_k$ , 再由  $k_*(N) \asymp M(N)$  得结论。□

前面的 [假设 4.1](#) 其实只是为了得到临界秩  $k_*$  和我们的模型规模同增同减, 从而把问题转为一个尾部的估计, 到这里应该可以很自然地导出一个幂律。

**定理 4.1 (模型规模 Scaling).** 在 [假设 2.1](#) 下 ( $p_k = \frac{1}{Z} k^{-\alpha}$ ,  $\alpha > 1$ ), 有

$$\sum_{k > M} p_k = \frac{1}{Z} \sum_{k > M} k^{-\alpha} \sim \frac{1}{Z(\alpha-1)} M^{-(\alpha-1)}, \quad M \rightarrow \infty. \quad (10)$$

结合 [命题 4.1](#) 得

$$\Delta L(N) \propto M(N)^{-(\alpha-1)}. \quad (11)$$

若进一步满足 (8), 则

$$\Delta L(N) \propto N^{-\gamma(\alpha-1)}. \quad (12)$$

证明. 对  $\alpha > 1$ , 由积分判别法

$$\sum_{k > M} k^{-\alpha} \sim \int_M^\infty x^{-\alpha} dx = \frac{1}{\alpha-1} M^{-(\alpha-1)}.$$

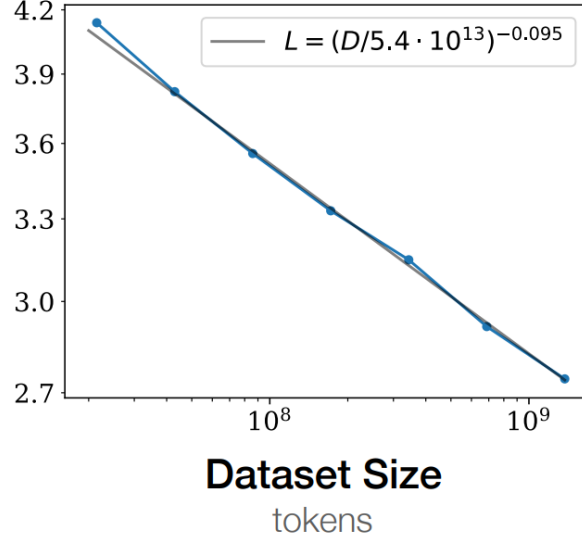
乘以  $1/Z$  得 (10)。再由 [命题 4.1](#) 将  $\Delta L(N)$  归约为尾和, 得到 (11); 若  $M(N) \propto N^\gamma$ , 代入即得 (12)。□

**Remark 4.1 (软前沿与正则变差).** 若  $q_k(N)$  在  $k_*(N)$  附近为平滑过渡, 只要对任意固定  $\varepsilon \in (0, 1)$  仍满足 [命题 4.1](#) 的分离极限, 则 (9) 的夹逼仍成立, 幂律指数不变。若将 Zipf 推广为正则变差  $p_k = k^{-\alpha} L(k)$ , 则 (11) 变为  $\Delta L(N) \asymp M(N)^{-(\alpha-1)} L(M(N))$ , 主指数仍为  $\alpha - 1$ 。

由 (12) 可见模型 scaling 指数为  $\alpha_N = \gamma(\alpha - 1)$ 。因此, 一方面, 数据统计特性通过  $\alpha$  起主导作用。数据的长尾越重 ( $\alpha \rightarrow 1^+$ ), 尾部概率质量衰减越慢, 导致模型 Scaling 越平缓。这意味着 Tokenizer 粒度、数据清洗策略等改变语料分布  $\alpha$  的操作, 将直接导致 Scaling 斜率的系统性漂移。另一方面, 模型架构效率通过  $\gamma$  施加线性调制。在数据分布不变 (固定  $\alpha$ ) 的情况下, Scaling 指数  $\alpha_N$  与架构效率  $\gamma$  成正比。这为架构优劣提供了一个与参数量解耦的评价指标: 在相同参数规模增长下, 能够解析更多有效模式 (更大  $\gamma$ ) 的架构将表现出更陡峭的 Loss 下降曲线。

## 5 第二种 Scaling Law: 数据规模 Scaling

本节希望导出数据规模 scaling law, 即:



在模式分解

$$\Delta L(D) \approx \sum_{k \geq 1} p_k q_k(D)$$

下, 我们用“训练集中是否观测到模式  $k$ ”作为数据瓶颈的最简代理。设训练集由  $D$  个 token 组成, 并视为从真实分布独立抽样; 令  $X_k \sim \text{Binomial}(D, p_k)$  为模式  $k$  在训练集中的出现次数。定义

$$q_k(D) := \Pr[X_k = 0] = (1 - p_k)^D. \quad (13)$$

当  $p_k \ll 1$  且  $Dp_k$  中等时, 有标准近似

$$(1 - p_k)^D = \exp(D \log(1 - p_k)) \approx e^{-Dp_k}. \quad (14)$$

因此

$$\Delta L(D) \approx \sum_{k \geq 1} p_k (1 - p_k)^D \approx \sum_{k \geq 1} p_k e^{-Dp_k}. \quad (15)$$

**定理 5.1 (数据规模 Scaling).** 设  $p_k = \frac{1}{Z} k^{-\alpha}$ , 其中  $\alpha > 1$ ,  $Z = \zeta(\alpha)$ 。令  $\Delta L(D)$  由 (15) 给出。则当  $D \rightarrow \infty$  时

$$\Delta L(D) \asymp D^{-(\alpha-1)/\alpha}. \quad (16)$$

更精确地, 连续近似下有

$$\Delta L(D) \sim c_\alpha D^{-(\alpha-1)/\alpha}, \quad c_\alpha = \frac{1}{\alpha} \left( \frac{1}{Z} \right)^{1/\alpha} \Gamma\left(1 - \frac{1}{\alpha}\right).$$

证明. 由  $p_k = \frac{1}{Z} k^{-\alpha}$ , 用 (15) 的连续近似可写

$$\Delta L(D) \approx \int_1^\infty \frac{1}{Z} x^{-\alpha} \exp\left(-\frac{D}{Z} x^{-\alpha}\right) dx.$$

作换元  $u = \frac{D}{Z}x^{-\alpha}$ , 则  $x = (\frac{D}{Z}u)^{1/\alpha}$  且

$$dx = -\frac{1}{\alpha} \left(\frac{D}{Z}\right)^{1/\alpha} u^{-1/\alpha-1} du.$$

代入得

$$\Delta L(D) \approx \frac{1}{Z} \cdot \frac{1}{\alpha} \left(\frac{D}{Z}\right)^{-(\alpha-1)/\alpha} \int_0^{D/Z} e^{-u} u^{-1/\alpha} du.$$

当  $D \rightarrow \infty$  时, 上限  $D/Z \rightarrow \infty$ , 且因  $\alpha > 1$  有  $1 - \frac{1}{\alpha} > 0$ , 故积分收敛到  $\Gamma(1 - \frac{1}{\alpha})$ , 从而

$$\Delta L(D) \asymp D^{-(\alpha-1)/\alpha},$$

并得到常数  $c_\alpha$  的表达式。 □

**Remark 5.1 (统计识别阈值的推广).** 若学习模式需要至少出现  $m_0 \geq 1$  次, 可取

$$q_k(D) := \Pr[X_k < m_0], \quad X_k \sim \text{Binomial}(D, p_k).$$

在  $p_k \ll 1$  的区间, 可用 Poisson 近似写为

$$\Pr[X_k < m_0] \approx \sum_{j=0}^{m_0-1} e^{-Dp_k} \frac{(Dp_k)^j}{j!}. \quad (17)$$

主导贡献来自满足  $Dp_k \lesssim m_0$  的尾部模式; 由  $Dp_{k_*} \asymp m_0$  得

$$k_* \asymp \left(\frac{D}{Zm_0}\right)^{1/\alpha}, \quad \sum_{k > k_*} p_k \asymp k_*^{-(\alpha-1)} \asymp D^{-(\alpha-1)/\alpha},$$

因此幂律指数仍为  $(\alpha - 1)/\alpha$ , 仅常数发生变化。

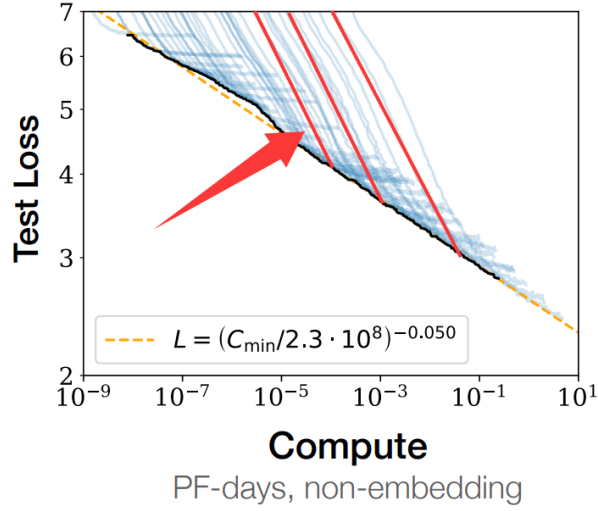
**Remark 5.2 (两点直接推论).** 由 [定理 5.1](#), 数据 scaling 指数为

$$\alpha_D = \frac{\alpha - 1}{\alpha}.$$

其一,  $\alpha \rightarrow 1^+$  时  $\alpha_D \rightarrow 0$ , 即在该 surrogate 下  $\Delta L(D)$  随  $D$  的下降可以任意缓慢。其二, 若数据处理 (如 tokenizer、去重、过滤、采样/合成策略) 改变了有效的尾指数  $\alpha$ , 则观测到的  $\alpha_D$  将随之系统性变化; 在同一近似窗口内,  $\alpha$  增大对应  $\alpha_D$  增大。

## 6 第三种 Scaling Law: 训练时间/算力 Scaling

本节希望在模型容量与数据覆盖均不构成主导瓶颈的条件下, 导出训练时间/算力 scaling law, 即图中平行的红线:



沿用模式分解

$$\Delta L(\tau) \approx \sum_{k \geq 1} p_k q_k(\tau),$$

其中  $\tau$  为内禀训练时间（例如优化步数或等价的 token-steps）， $q_k(\tau) \in [0, 1]$  为模式  $k$  在时间  $\tau$  的残差强度。

**假设 6.1 (频率依赖的指数收敛).** 对每个模式  $k$ ，残差满足一阶衰减动力学

$$\frac{d}{d\tau} q_k(\tau) = -c p_k^\beta q_k(\tau), \quad q_k(0) = 1,$$

其中  $c > 0$  为时间尺度常数， $\beta > 0$  为频率敏感指数。于是

$$q_k(\tau) = \exp(-c \tau p_k^\beta). \quad (18)$$

由 (18) 代入可约损失得到

$$\Delta L(\tau) \approx \sum_{k \geq 1} p_k \exp(-c \tau p_k^\beta). \quad (19)$$

**定理 6.1 (训练时间/算力 scaling law).** 设  $p_k = \frac{1}{Z} k^{-\alpha}$ ，其中  $\alpha > 1$ 、 $Z = \zeta(\alpha)$ ，并且 (18) 成立。则当  $\tau \rightarrow \infty$ ，

$$\Delta L(\tau) \asymp \tau^{-(\alpha-1)/(\alpha\beta)}. \quad (20)$$

更精确地，连续近似给出

$$\Delta L(\tau) \sim \tilde{c}_{\alpha,\beta} \tau^{-(\alpha-1)/(\alpha\beta)}, \quad \tilde{c}_{\alpha,\beta} = \frac{1}{\alpha\beta} \left(\frac{1}{Z}\right)^{1/\alpha} c^{-(\alpha-1)/(\alpha\beta)} \Gamma\left(\frac{\alpha-1}{\alpha\beta}\right).$$

证明. 由 (19) 与  $p_k = \frac{1}{Z} k^{-\alpha}$ ，作连续近似

$$\Delta L(\tau) \approx \int_1^\infty \frac{1}{Z} x^{-\alpha} \exp\left(-c \tau \left(\frac{1}{Z}\right)^\beta x^{-\alpha\beta}\right) dx.$$

记  $a := c \left(\frac{1}{Z}\right)^\beta$ , 换元  $u = a\tau x^{-\alpha\beta}$ , 则  $x = \left(\frac{a\tau}{u}\right)^{1/(\alpha\beta)}$  且

$$dx = -\frac{1}{\alpha\beta} (a\tau)^{1/(\alpha\beta)} u^{-1/(\alpha\beta)-1} du, \quad x^{-\alpha} = (a\tau)^{-1/\beta} u^{1/\beta}.$$

代入得

$$\Delta L(\tau) \approx \frac{1}{Z} \cdot \frac{1}{\alpha\beta} (a\tau)^{-(\alpha-1)/(\alpha\beta)} \int_0^{a\tau} e^{-u} u^{(\alpha-1)/(\alpha\beta)-1} du.$$

当  $\tau \rightarrow \infty$  时, 上限  $a\tau \rightarrow \infty$ , 积分收敛到  $\Gamma\left(\frac{\alpha-1}{\alpha\beta}\right)$ , 从而得到 (20) 及常数表达式。□

**Remark 6.1 (与物理算力的对应).** 若训练过程中模型规模  $N$  与 batch size  $B$  固定, 则单步计算量满足  $\text{FLOPs}_{\text{step}} \asymp NB$  (稠密 Transformer 仅差一个实现常数), 总算力

$$C_{\text{run}} = \text{FLOPs}_{\text{step}} \cdot \tau \asymp \tau.$$

因此 (20) 等价于

$$\Delta L(C_{\text{run}}) \asymp C_{\text{run}}^{-(\alpha-1)/(\alpha\beta)}.$$

若  $N$  或  $B$  随训练改变, 则应以实际累计 FLOPs 替代  $\tau$  作归一化; 在该归一化下, 指数仍由  $(\alpha, \beta)$  决定。

## 7 导出总体 loss 和两段式结构

前文分别得到在单一资源受限时的幂律衰减。实际预训练中  $N, D, \tau$  同时有限, 因此需要一个组合律来刻画  $\Delta L(N, D, \tau)$ , 并解释经验拟合中常见的“幂律加和”形式。本节给出一个结构性结论: 在非饱和的 scaling window 内, 总体可约损失与三项瓶颈的 max 同阶 (说白了就是被最差的那一项控制), 而加和只是其平滑替代。

我们以三个单变量瓶颈项表征三类资源在该窗口内的主导阶

$$\varepsilon_N(N) = A N^{-\alpha_N}, \quad \varepsilon_D(D) = B D^{-\alpha_D}, \quad \varepsilon_\tau(\tau) = G \tau^{-\alpha_\tau}, \quad (21)$$

其中  $A, B, G > 0$  为与实现细节相关的常数,  $\alpha_N, \alpha_D, \alpha_\tau > 0$  为 scaling 指数。在本文的 Zipf-模式框架中,  $\alpha_N = \gamma(\alpha - 1)$ 、 $\alpha_D = \frac{\alpha-1}{\alpha}$ 、 $\alpha_\tau = \frac{\alpha-1}{\alpha\beta}$ , 但以下结构推导不依赖其具体形式。

**命题 7.1 (loss 的 Max 结构).** 在 scaling window 内, 若存在与常数无关的比较记号使得

$$\Delta L(N, D, \tau) \gtrsim \varepsilon_N(N), \quad \Delta L(N, D, \tau) \gtrsim \varepsilon_D(D), \quad \Delta L(N, D, \tau) \gtrsim \varepsilon_\tau(\tau), \quad (22)$$

并且存在一类训练策略满足联合上界

$$\Delta L(N, D, \tau) \lesssim \varepsilon_N(N) + \varepsilon_D(D) + \varepsilon_\tau(\tau), \quad (23)$$

则有数量级等价

$$\Delta L(N, D, \tau) \asymp \max(\varepsilon_N(N), \varepsilon_D(D), \varepsilon_\tau(\tau)). \quad (24)$$

证明. 由 (22) 得  $\Delta L \gtrsim \max(\varepsilon_N, \varepsilon_D, \varepsilon_\tau)$ 。另一方面, 对任意非负  $x, y, z$  有范数等价

$$\max(x, y, z) \leq x + y + z \leq 3 \max(x, y, z), \quad (25)$$

将  $(x, y, z) = (\varepsilon_N, \varepsilon_D, \varepsilon_\tau)$  代入并结合 (23) 得  $\Delta L \lesssim \max(\varepsilon_N, \varepsilon_D, \varepsilon_\tau)$ 。两侧合并即得 (24)。  $\square$

(24) 给出“主导瓶颈决定误差阶”的结论。工程拟合中常采用加和形式

$$\widetilde{\Delta L}(N, D, \tau) := \varepsilon_N(N) + \varepsilon_D(D) + \varepsilon_\tau(\tau), \quad (26)$$

其与 Max 在数量级上等价由 (25) 直接保证；加和的作用是提供瓶颈切换处的连续表达，便于回归拟合。更一般地，可用

$$M_p(x, y, z) := (x^p + y^p + z^p)^{1/p}, \quad p \in [1, \infty)$$

定义一族平滑聚合算子；对固定  $p$ ， $M_p$  与  $\max$  仍然范数等价，因此不会改变主导幂律指数。例如在论文 Scaling Laws for Neural Language Models [1] 中给出的：

$$L(N, D) = \left[ \left( \frac{N_c}{N} \right)^{\frac{\alpha_N}{\alpha_D}} + \frac{D_c}{D} \right]^{\alpha_D}$$

下面我们尝试导出论文 Scaling Laws for Neural Language Models [1] 中的两段式 loss 形式。固定一次训练 run 的  $(N, D)$ ，将静态瓶颈记为

$$\varepsilon_{\text{stat}}(N, D) := \max(\varepsilon_N(N), \varepsilon_D(D)).$$

由 (24) 得到随训练时间变化的统一表达

$$\Delta L(N, D, \tau) \asymp \max(\varepsilon_{\text{stat}}(N, D), \varepsilon_\tau(\tau)). \quad (27)$$

定义切换点  $\tau_\star$  为两项同阶时的时间尺度，即

$$\varepsilon_\tau(\tau_\star) = \varepsilon_{\text{stat}}(N, D) \iff \tau_\star = \left( \frac{G}{\varepsilon_{\text{stat}}(N, D)} \right)^{1/\alpha_\tau}.$$

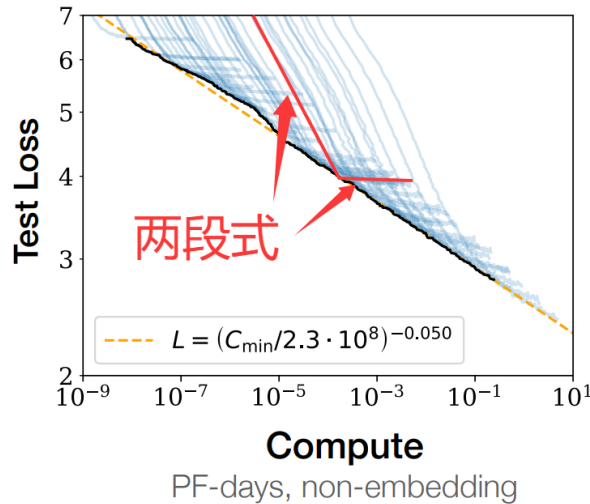
于是当  $\tau \ll \tau_\star$  时， $\varepsilon_\tau(\tau) \gg \varepsilon_{\text{stat}}$ ，由 (27) 得

$$\Delta L(N, D, \tau) \asymp \varepsilon_\tau(\tau) \propto \tau^{-\alpha_\tau},$$

而当  $\tau \gg \tau_\star$  时， $\varepsilon_\tau(\tau) \ll \varepsilon_{\text{stat}}$ ，继续训练不改变数量级，

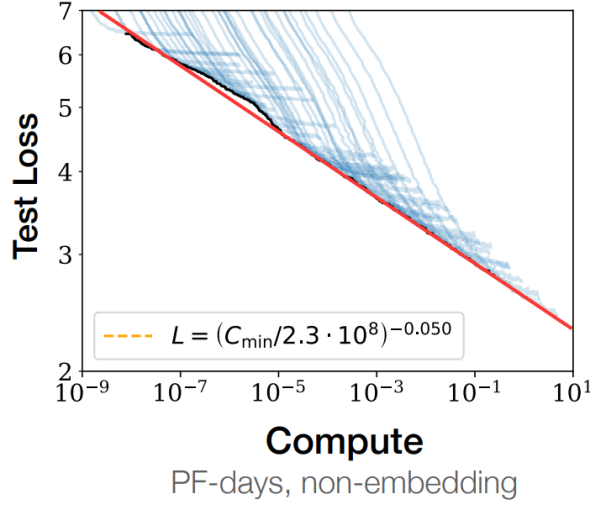
$$\Delta L(N, D, \tau) \asymp \varepsilon_{\text{stat}}(N, D) = \max(\varepsilon_N(N), \varepsilon_D(D)).$$

这给出固定  $(N, D)$  时学习曲线的两段式结构，并将平台高度与切换时间用 (21) 的幂律显式参数化。



## 8 第四种 Scaling Law: Optimal compute point Scaling

本节我们希望导出 optimal compute point 的 scaling law, 即红线:



在 Section 7 的两段式结构

$$\Delta L(N, D, \tau) \asymp \max(\varepsilon_{\text{stat}}(N, D), \varepsilon_{\tau}(\tau)), \quad \varepsilon_{\text{stat}}(N, D) := \max(\varepsilon_N(N), \varepsilon_D(D))$$

下, 我们将下降段与平台段的转折点定义为使两项同阶的训练时间尺度。

**定义 8.1 (Optimal compute point / 转折点).** 给定一次训练运行的  $(N, D)$ , 定义其 *optimal compute point* (亦即两段式转折点) 为任意满足

$$\varepsilon_{\tau}(\tau_{\star}) = \varepsilon_{\text{stat}}(N, D) \quad (28)$$

的  $\tau_{\star} = \tau_{\star}(N, D)$ 。并定义该点对应的损失高度与算力分别为

$$\Delta L_{\star}(N, D) := \Delta L(N, D, \tau_{\star}), \quad C_{\star}(N, D) := \kappa' N \tau_{\star}(N, D),$$

其中  $\kappa' > 0$  为实现常数。

**命题 8.1 (Optimal compute point 的显式表达).** 在 (21) 的幂律瓶颈假设下, 即

$$\varepsilon_N(N) = AN^{-\alpha_N}, \quad \varepsilon_D(D) = BD^{-\alpha_D}, \quad \varepsilon_{\tau}(\tau) = G\tau^{-\alpha_{\tau}}, \quad A, B, G > 0, \quad \alpha_N, \alpha_D, \alpha_{\tau} > 0,$$

则 定义 8.1 中的  $\tau_{\star}, \Delta L_{\star}, C_{\star}$  满足

$$\tau_{\star}(N, D) = \left( \frac{G}{\varepsilon_{\text{stat}}(N, D)} \right)^{1/\alpha_{\tau}} = \left( \frac{G}{\max(AN^{-\alpha_N}, BD^{-\alpha_D})} \right)^{1/\alpha_{\tau}}, \quad (29)$$

$$\Delta L_{\star}(N, D) \asymp \varepsilon_{\text{stat}}(N, D) = \max(AN^{-\alpha_N}, BD^{-\alpha_D}), \quad (30)$$

$$C_{\star}(N, D) \asymp N \left( \frac{G}{\max(AN^{-\alpha_N}, BD^{-\alpha_D})} \right)^{1/\alpha_{\tau}}. \quad (31)$$

特别地, 在两种静态瓶颈主导区域内,

$$C_*(N, D) \asymp \begin{cases} N^{1+\alpha_N/\alpha_\tau}, & AN^{-\alpha_N} \gtrsim BD^{-\alpha_D}, \\ ND^{\alpha_D/\alpha_\tau}, & BD^{-\alpha_D} \gtrsim AN^{-\alpha_N}. \end{cases} \quad (32)$$

证明. 由 (28) 与  $\varepsilon_\tau(\tau) = G\tau^{-\alpha_\tau}$  直接解得 (29)。将  $\tau = \tau_*$  代回两段式结构的定义即得 (30)。再由算力定义  $C_* = \kappa' N\tau_*$  得 (31), 并由  $\max(\varepsilon_N, \varepsilon_D)$  的两种主导情形得到 (32)。□

下面给出一条将 optimal compute point 沿算力连线写成幂律的结论。它对应于在静态瓶颈均衡族上观察转折点轨迹。

**假设 8.1 (静态瓶颈均衡族).** 考虑一族训练运行  $\{(N, D)\}$  满足

$$AN^{-\alpha_N} \asymp BD^{-\alpha_D}. \quad (33)$$

**定理 8.1 (Optimal compute point 的 loss–compute 幂律).** 在 假设 8.1 下, optimal compute point 的损失高度与算力满足

$$\Delta L_*(C) \propto C^{-\frac{\alpha_N \alpha_\tau}{\alpha_N + \alpha_\tau}}. \quad (34)$$

等价地, 存在常数  $c_1, c_2 > 0$  使得对该族上所有运行有

$$c_1 C_*^{-\frac{\alpha_N \alpha_\tau}{\alpha_N + \alpha_\tau}} \leq \Delta L_*(N, D) \leq c_2 C_*^{-\frac{\alpha_N \alpha_\tau}{\alpha_N + \alpha_\tau}}.$$

证明. 在 假设 8.1 下有  $\varepsilon_{\text{stat}}(N, D) \asymp AN^{-\alpha_N}$ 。由 命题 8.1 得

$$\tau_*(N, D) \asymp \left(\frac{G}{A}\right)^{1/\alpha_\tau} N^{\alpha_N/\alpha_\tau}, \quad C_*(N, D) \asymp N\tau_* \asymp N^{1+\alpha_N/\alpha_\tau},$$

并且

$$\Delta L_*(N, D) \asymp \varepsilon_{\text{stat}}(N, D) \asymp AN^{-\alpha_N}.$$

消去  $N$  即得  $\Delta L_* \asymp C_*^{-\alpha_N/(1+\alpha_N/\alpha_\tau)} = C_*^{-\alpha_N \alpha_\tau/(\alpha_N + \alpha_\tau)}$ , 从而得到 (34)。□

**Remark 8.1 (与 Kaplan [1] 的 compute-efficient 前沿一致性).** Kaplan [1] 等在无限数据极限下拟合两变量学习曲线

$$L(N, S) = \left(\frac{N_c}{N}\right)^{\alpha_N} + \left(\frac{S_c}{S}\right)^{\alpha_S}, \quad (35)$$

并在预算约束  $C \propto NS$  下最小化  $L(N, S)$ , 其最优前沿满足

$$L_{\text{opt}}(C) \propto C^{-\frac{\alpha_N \alpha_S}{\alpha_N + \alpha_S}}. \quad (36)$$

将 定理 8.1 中的训练时间指数识别为 Kaplan [1] 的步数指数  $\alpha_\tau = \alpha_S$ , 并将  $C_* = \kappa' N\tau_*$  视作  $C \propto NS$  的同一预算近似, 则 (34) 与 (36) 逐项一致。此外, [1] 在考虑 critical batch 校正时给

出  $L(C) \propto C^{-\alpha_C}$ , 其中  $\alpha_C^{-1} = \alpha_N^{-1} + \alpha_S^{-1} + \alpha_B^{-1}$ ; 该情形对应于在算力定义中显式保留 batch 对预算的额外约束项。

## 9 Compute-Optimal: 预算约束下的均衡条件

本节在瓶颈模型

$$\begin{aligned} \Delta L(N, D, \tau) &\asymp \max(\varepsilon_N(N), \varepsilon_D(D), \varepsilon_\tau(\tau)), \\ \varepsilon_N(N) &= AN^{-\alpha_N}, \quad \varepsilon_D(D) = BD^{-\alpha_D}, \quad \varepsilon_\tau(\tau) = G\tau^{-\alpha_\tau} \end{aligned} \quad (37)$$

下推导给定算力预算  $C$  时的 compute-optimal 前沿。这里  $A, B, G > 0$  与实现细节有关,  $\alpha_N, \alpha_D, \alpha_\tau > 0$  为三类单变量 scaling 指数。我们将 compute-optimal 前沿定义为约束优化问题的最小值轨迹: 在给定  $C$  的可行集合内, 选择  $(N, D, \tau)$  以最小化  $\Delta L(N, D, \tau)$ , 并记对应最优值为  $\Delta L_{\text{opt}}(C)$ , 最优解 (不必唯一) 为  $(N_{\text{opt}}(C), D_{\text{opt}}(C), \tau_{\text{opt}}(C))$ 。

经验上, Kaplan 等 [1] 与 Hoffmann 等 (Chinchilla) [2] 给出了不同的最优分配幂律 (例如  $N \propto C^{0.73}$  与  $N \propto C^{0.5}$ )。下面给出一个解析解释: 在同一 Max-bottleneck 结构 (37) 下, 最优分配取决于哪个瓶颈在可行域内被消去为次主导项; Kaplan 与 Chinchilla 对应于同一高维损失曲面在不同主导瓶颈切片上的最优轨迹。

先考虑  $\tau$  足够大以致收敛瓶颈次主导的情形。此时  $\Delta L$  由  $(N, D)$  的静态瓶颈控制, 而算力主要由参数规模与训练 token 数决定。对稠密 Transformer 的常用近似为

$$C = \kappa ND, \quad (38)$$

其中  $\kappa > 0$  为实现常数。

**命题 9.1 (Chinchilla 切片:  $\varepsilon_\tau$  次主导时的最优分配 [2]).** 假设训练时间足够大使得

$$\varepsilon_\tau(\tau) \lesssim \max(\varepsilon_N(N), \varepsilon_D(D)), \quad (39)$$

从而

$$\Delta L(N, D) \asymp \max(AN^{-\alpha_N}, BD^{-\alpha_D}). \quad (40)$$

在预算约束  $C = \kappa ND$  下, 约束最优化

$$\min_{N, D} \max(AN^{-\alpha_N}, BD^{-\alpha_D}) \quad \text{s.t.} \quad ND = \frac{C}{\kappa}$$

的任一最优解都满足均衡条件

$$AN^{-\alpha_N} \asymp BD^{-\alpha_D}, \quad (41)$$

并且存在与  $C$  无关的常数使得

$$N_{\text{opt}}(C) \propto C^{\frac{\alpha_D}{\alpha_N + \alpha_D}}, \quad D_{\text{opt}}(C) \propto C^{\frac{\alpha_N}{\alpha_N + \alpha_D}}, \quad \Delta L_{\text{opt}}(C) \propto C^{-\frac{\alpha_N \alpha_D}{\alpha_N + \alpha_D}}. \quad (42)$$

证明. 在约束  $ND = C/\kappa$  下写  $D = (C/\kappa)N^{-1}$ , 目标函数等价于

$$\phi(N) = \max(AN^{-\alpha_N}, B\kappa^{\alpha_D}C^{-\alpha_D}N^{\alpha_D}).$$

第一项随  $N$  单调下降，第二项随  $N$  单调上升，因此极小值发生在两项同阶处，从而得到 (41)；代入解出  $N_{\text{opt}}(C), D_{\text{opt}}(C)$  的幂律指数，并由最优点处两项同阶得到  $\Delta L_{\text{opt}}(C)$  的指数。  $\square$

再考虑数据瓶颈次主导的情形，即  $D$  足够大而训练步数（或等价内禀时间） $\tau$  受限；这对应于 Kaplan 等 [1] 以步数/算力约束推导的最优分配。此时常用预算近似为

$$C = \kappa' N \tau, \quad (43)$$

其中  $\kappa' > 0$  为实现常数。

**命题 9.2** (Kaplan 切片:  $\varepsilon_D$  次主导时的最优分配 [1]). 假设数据瓶颈次主导，即

$$\varepsilon_D(D) \lesssim \max(\varepsilon_N(N), \varepsilon_\tau(\tau)), \quad (44)$$

从而

$$\Delta L(N, \tau) \asymp \max(AN^{-\alpha_N}, G\tau^{-\alpha_\tau}). \quad (45)$$

在预算约束  $C = \kappa' N \tau$  下，约束最优化

$$\min_{N, \tau} \max(AN^{-\alpha_N}, G\tau^{-\alpha_\tau}) \quad \text{s.t.} \quad N\tau = \frac{C}{\kappa'}$$

的任一最优解都满足均衡条件

$$AN^{-\alpha_N} \asymp G\tau^{-\alpha_\tau}, \quad (46)$$

并且存在与  $C$  无关的常数使得

$$N_{\text{opt}}(C) \propto C^{\frac{\alpha_\tau}{\alpha_N + \alpha_\tau}}, \quad \tau_{\text{opt}}(C) \propto C^{\frac{\alpha_N}{\alpha_N + \alpha_\tau}}, \quad \Delta L_{\text{opt}}(C) \propto C^{-\frac{\alpha_N \alpha_\tau}{\alpha_N + \alpha_\tau}}. \quad (47)$$

证明. 同 命题 9.1. 在约束  $N\tau = C/\kappa'$  下写  $\tau = (C/\kappa')N^{-1}$ ，目标函数为两项一降一升的  $\max$ ，极小点由两项同阶给出 (46)，进而解得 (47).  $\square$

由 命题 9.1 and 9.2 可见，Kaplan 与 Chinchilla 的最优分配并非相互矛盾：它们分别对应于同一 Max-bottleneck 损失曲面 (37) 在不同“次主导假设”下的约束最优轨迹。更具体地说，当可行域允许将  $\varepsilon_\tau$  压到不超过静态瓶颈(39)时，最优点由  $\varepsilon_N$  与  $\varepsilon_D$  的均衡 (41) 决定；当可行域允许将  $\varepsilon_D$  压到不超过  $(\varepsilon_N, \varepsilon_\tau)$ (44)时，最优点由  $\varepsilon_N$  与  $\varepsilon_\tau$  的均衡 (46) 决定。两者共享同一第一性结构：在单调幂律瓶颈与乘性预算约束下， $\max$  型目标的最优解发生在“活跃瓶颈同阶”的边界上。

**Remark 9.1.** “活跃瓶颈同阶”是 ai 给的一个词，我想不到一个比较好的词。

最后，将本文 Zipf-模式框架得到的指数

$$\alpha_N = \gamma(\alpha - 1), \quad \alpha_D = \frac{\alpha - 1}{\alpha}, \quad \alpha_\tau = \frac{\alpha - 1}{\alpha\beta} \quad (48)$$

代入 (42) 与 (47)，即可得到 compute-optimal 前沿在机制参数  $(\alpha, \beta, \gamma)$  下的显式幂律。特别地，在 Chinchilla 切片 ((39)) 下，

$$N_{\text{opt}}(C) \propto C^{\frac{1}{1+\alpha\gamma}}, \quad D_{\text{opt}}(C) \propto C^{\frac{\alpha\gamma}{1+\alpha\gamma}}, \quad \Delta L_{\text{opt}}(C) \propto C^{-\frac{\gamma(\alpha-1)}{1+\alpha\gamma}}, \quad (49)$$

而在 Kaplan 切片 ((44)) 下,

$$N_{\text{opt}}(C) \propto C^{\frac{1}{1+\alpha\beta\gamma}}, \quad \tau_{\text{opt}}(C) \propto C^{\frac{\alpha\beta\gamma}{1+\alpha\beta\gamma}}, \quad \Delta L_{\text{opt}}(C) \propto C^{-\frac{\gamma(\alpha-1)}{1+\alpha\beta\gamma}}. \quad (50)$$

因此, compute-optimal 前沿不仅给出  $\Delta L_{\text{opt}}(C)$  的全局幂律指数, 也给出最优资源配置  $(N, D, \tau)$  的幂律指数; 这些指数由 (48) 将宏观规律与可测的统计/动力学参数直接关联, 从而为后续的实证检验提供了明确的可比较量。

## 10 结论与展望

本文在模式分解

$$\Delta L \approx \sum_{k \geq 1} p_k q_k \quad (51)$$

与 Zipf 统计假设 (假设 2.1:  $p_k = \frac{1}{2}k^{-\alpha}$ ,  $\alpha > 1$ ) 的基础上, 引入“有序学习/有效前沿” (假设 3.1) 与频率依赖的收敛动力学 (假设 3.2 或 假设 6.1), 在不使用 NTK 线性化或预设核谱幂律的前提下, 给出了四类常见 scaling law 的解析推导。核心机制是: 有限资源在模式秩空间上诱导一个随资源推进的覆盖前沿  $k_*$ , 而  $\Delta L$  的主阶由 Zipf 尾部质量控制。

在本文框架下, 三类单变量瓶颈可写为

$$\varepsilon_N(N) = AN^{-\alpha_N}, \quad \varepsilon_D(D) = BD^{-\alpha_D}, \quad \varepsilon_\tau(\tau) = G\tau^{-\alpha_\tau}, \quad (52)$$

其中指数由数据统计参数  $\alpha$ 、容量映射指数  $\gamma$  与动力学指数  $\beta$  给出

$$\alpha_N = \gamma(\alpha - 1), \quad \alpha_D = \frac{\alpha - 1}{\alpha}, \quad \alpha_\tau = \frac{\alpha - 1}{\alpha\beta}. \quad (53)$$

对应的四类幂律结论可概括为 (忽略与实现相关的常数):

$$(i) \text{ Model scaling: } \Delta L(N) \asymp M(N)^{-(\alpha-1)} \sim N^{-\gamma(\alpha-1)}, \quad (54)$$

$$(ii) \text{ Data scaling: } \Delta L(D) \asymp D^{-(\alpha-1)/\alpha}, \quad (55)$$

$$(iii) \text{ Time/compute scaling: } \Delta L(\tau) \asymp \tau^{-(\alpha-1)/(\alpha\beta)}, \quad (56)$$

$$(iv) \text{ Optimal point / frontier: } \Delta L_*(C) \propto C^{-\frac{\alpha_N\alpha_\tau}{\alpha_N+\alpha_\tau}} \quad (\text{Kaplan 型预算}). \quad (57)$$

在联合资源有限的 scaling window 内, 总体可约损失由瓶颈的主导项决定 (命题 7.1):

$$\Delta L(N, D, \tau) \asymp \max(\varepsilon_N(N), \varepsilon_D(D), \varepsilon_\tau(\tau)), \quad (58)$$

从而 compute-optimal 的分配与前沿是一个确定的约束极小化问题: 在乘性预算 (如  $C \asymp ND$  或  $C \asymp N\tau$ ) 下, 最优点满足“活跃瓶颈同阶”的均衡条件, 并给出

$$\begin{aligned} (\text{Chinchilla 切片: } \varepsilon_\tau \text{ 次主导, } C \asymp ND): \quad & N_{\text{opt}}(C) \propto C^{\frac{\alpha_D}{\alpha_N+\alpha_D}}, \quad D_{\text{opt}}(C) \propto C^{\frac{\alpha_N}{\alpha_N+\alpha_D}}, \quad \Delta L_{\text{opt}}(C) \propto C^{-\frac{\alpha_N\alpha_D}{\alpha_N+\alpha_D}}, \\ (\text{Kaplan 切片: } \varepsilon_D \text{ 次主导, } C \asymp N\tau): \quad & N_{\text{opt}}(C) \propto C^{\frac{\alpha_\tau}{\alpha_N+\alpha_\tau}}, \quad \tau_{\text{opt}}(C) \propto C^{\frac{\alpha_N}{\alpha_N+\alpha_\tau}}, \quad \Delta L_{\text{opt}}(C) \propto C^{-\frac{\alpha_N\alpha_\tau}{\alpha_N+\alpha_\tau}}. \end{aligned} \quad (59)$$

将 (53) 代入即可得到以  $(\alpha, \beta, \gamma)$  参数化的最优分配与前沿指数 (见 Section 9)。

上述结论给出了可检验的指数约束关系。设经验上拟合得到的单变量指数为  $(\hat{\alpha}_N, \hat{\alpha}_D, \hat{\alpha}_\tau)$ , 则该框架要求存在  $(\alpha, \beta, \gamma)$  使得

$$\hat{\alpha}_D = \frac{\alpha - 1}{\alpha}, \quad \hat{\alpha}_\tau = \frac{1}{\beta}\hat{\alpha}_D, \quad \hat{\alpha}_N = \gamma(\alpha - 1), \quad (60)$$

并进一步要求 compute-optimal 前沿指数满足

$$\hat{\alpha}_{\text{opt}} = \frac{\hat{\alpha}_N \hat{\alpha}_D}{\hat{\alpha}_N + \hat{\alpha}_D} \quad (\text{Chinchilla 型}) \quad \text{或} \quad \hat{\alpha}_{\text{opt}} = \frac{\hat{\alpha}_N \hat{\alpha}_\tau}{\hat{\alpha}_N + \hat{\alpha}_\tau} \quad (\text{Kaplan 型}). \quad (61)$$

因此，本文框架不仅给出幂律形式，还给出指数之间的可证伪一致性条件。

本工作的局限性可形式化为三点：第一，Zipf/正则变差结构被作为输入（[假设 2.1](#)），本文并未从更底层约束推出  $p_k$  的尾部指数；若  $p_k$  偏离正则变差，则 (54) 的幂律主阶可能被改变或出现额外的对数修正。第二，分解 (51) 默认模式贡献近似可加；若存在显著的跨模式耦合，可将 (51) 理解为一阶近似，并需要在  $\sum_k p_k q_k$  之外引入耦合项以刻画共享表示带来的“联动下降”。第三，动力学闭式 (7)（或 (18)）是一个可算的最简模型；当实际训练存在非平稳学习率、噪声结构变化或显著的阶段性机制时， $\beta$  可能成为随时间与尺度变化的有效指数，从而使 (53) 仅在有限窗口内成立。

后续工作可以沿三条方向推进，并保持可证伪性：(a) 在更弱的尾部条件下重做推导，例如用正则变差  $p_k = k^{-\alpha} L(k)$ （或更一般的尾部条件）替代 [假设 2.1](#)，明确哪些结论仅依赖于尾部指数、哪些结论会被  $L(\cdot)$  的慢变项修正；(b) 用一个显式的耦合模型替代 (51) 的可加近似，例如将有效残差写为  $q_k = q_k(\theta, \{q_j\}_{j \neq k})$ ，并给出在弱耦合（或稀疏耦合）下指数稳定性的充分条件；(c) 从 SGD 的梯度噪声与信号幅度出发推导 (7) 的有效形式，给出  $\beta$  的可计算表达或上下界，从而把“动力学指数”由可拟合参数提升为可预测量。若上述扩展在同一实验族上同时满足 (60)–(61)，则 (58) 所刻画的 Max-bottleneck 结构可作为解释 scaling laws 的一类稳定的宏观有效理论；若出现系统性偏离，则偏离项可直接定位为对 Zipf 尾部、可加结构或动力学闭式的具体修正。

## 参考文献

- [1] Jared Kaplan, Sam McCandlish, Tom Henighan, Tom B. Brown, Benjamin Chess, Rewon Child, Scott Gray, Alec Radford, Jeffrey Wu, and Dario Amodei. Scaling laws for neural language models. *arXiv preprint arXiv:2001.08361*, 2020.
- [2] Jordan Hoffmann et al. Training Compute-Optimal Large Language Models. *Advances in Neural Information Processing Systems (NeurIPS)*, 2022. arXiv:2203.15556.