

Автоматическое дифференцирование.

Семинар

Оптимизация для всех! ЦУ

Прямой режим

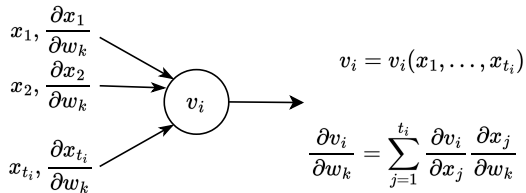


Рисунок 1: Иллюстрация прямого цепного правила для вычисления производной функции v_i по отношению к w_k .

- Использует прямое цепное правило

Прямой режим

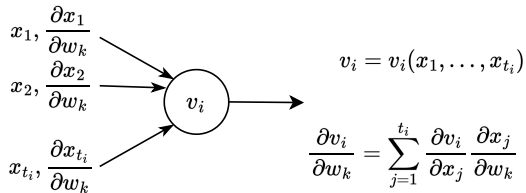


Рисунок 1: Иллюстрация прямого цепного правила для вычисления производной функции v_i по отношению к w_k .

- Использует прямое цепное правило
- Имеет сложность $d \times \mathcal{O}(T)$ операций

Обратный режим

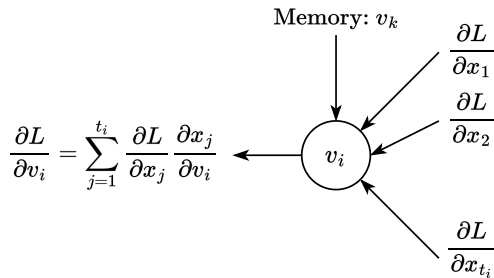


Рисунок 2: Иллюстрация обратного цепного правила для вычисления производной функции L по отношению к узлу v_i .

- Использует обратное цепное правило

Обратный режим

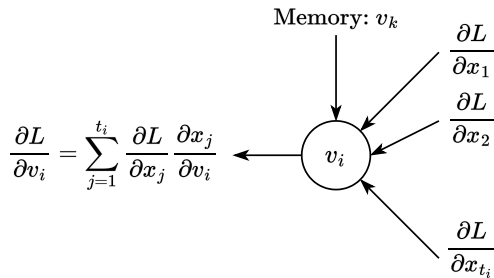


Рисунок 2: Иллюстрация обратного цепного правила для вычисления производной функции L по отношению к узлу v_i .

- Использует обратное цепное правило
- Хранит информацию из прямого прохода

Обратный режим

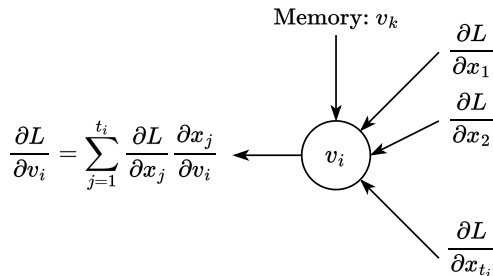


Рисунок 2: Иллюстрация обратного цепного правила для вычисления производной функции L по отношению к узлу v_i .

- Использует обратное цепное правило
- Хранит информацию из прямого прохода
- Имеет сложность $\mathcal{O}(T)$ операций

Простой пример

i Example

$$f(x_1, x_2) = x_1 * x_2 + \sin x_1$$

Давайте вычислим производные $\frac{\partial f}{\partial x_i}$ используя прямой и обратный режимы.

Простой пример

i Example

$$f(x_1, x_2) = x_1 * x_2 + \sin x_1$$

Давайте вычислим производные $\frac{\partial f}{\partial x_i}$ используя прямой и обратный режимы.

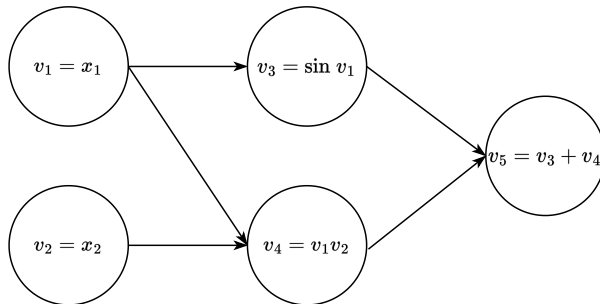


Рисунок 3: Иллюстрация вычислительного графа функции $f(x_1, x_2)$.

Автоматическое дифференцирование с JAX

Пример ☒1

$$f(X) = \text{tr}(AX^{-1}B)$$

$$\nabla f = -X^{-T}A^TB^TX^{-T}$$

Автоматическое дифференцирование с JAX

Пример ☒1

$$f(X) = \text{tr}(AX^{-1}B)$$

$$\nabla f = -X^{-T}A^TB^TX^{-T}$$

Пример ☒2

$$g(x) = 1/3 \cdot \|x\|_2^3$$

$$\nabla^2 g = \|x\|_2^{-1}xx^T + \|x\|_2 I_n$$

Автоматическое дифференцирование с JAX

Пример ☒1

$$f(X) = \text{tr}(AX^{-1}B)$$

$$\nabla f = -X^{-T}A^TB^TX^{-T}$$

Пример ☒2

$$g(x) = 1/3 \cdot \|x\|_2^3$$

$$\nabla^2 g = \|x\|_2^{-1}xx^T + \|x\|_2 I_n$$

Давайте вычислим градиенты и гессианы f и g в python 🧠

Задача 1

i Question

Какой из режимов AD вы бы выбрали (прямой/обратный) для следующего вычислительного графа арифметических операций?

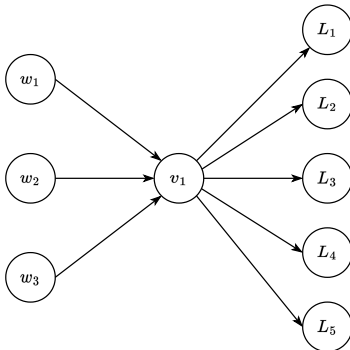


Рисунок 4: Какой режим вы бы выбрали для вычисления градиентов?

Задача 2

Предположим, у нас есть обратимая матрица A и вектор b , вектор x является решением системы линейных уравнений $Ax = b$, то есть можно записать аналитическое решение $x = A^{-1}b$.

i Question

Найдите производные $\frac{\partial L}{\partial A}$, $\frac{\partial L}{\partial b}$.

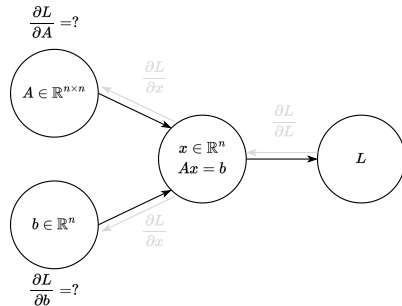
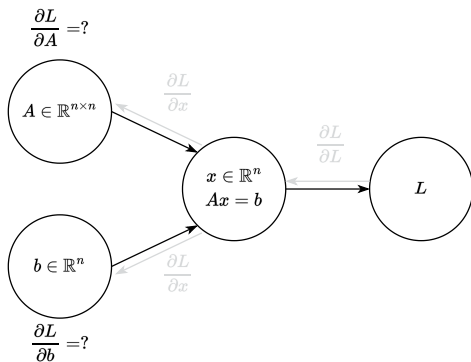


Рисунок 5: x может быть найден как решение линейной системы

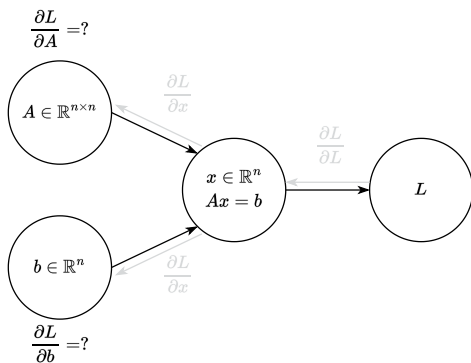
Распространение градиента через метод наименьших квадратов



Предположим, у нас есть обратимая матрица A и вектор b , вектор x является решением системы линейных уравнений $Ax = b$, то есть можно записать аналитическое решение $x = A^{-1}b$, в этом примере показано, что вычисление всех производных $\frac{\partial L}{\partial A}$, $\frac{\partial L}{\partial b}$, $\frac{\partial L}{\partial x}$, то есть обратный проход, стоит приблизительно столько же, сколько и прямой проход.

Рисунок 6: x может быть найден как решение линейной системы

Распространение градиента через метод наименьших квадратов

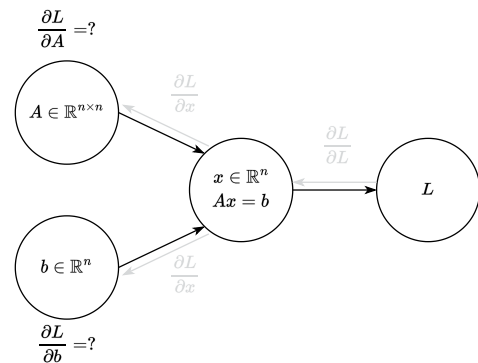


Предположим, у нас есть обратимая матрица A и вектор b , вектор x является решением системы линейных уравнений $Ax = b$, то есть можно записать аналитическое решение $x = A^{-1}b$, в этом примере показано, что вычисление всех производных $\frac{\partial L}{\partial A}$, $\frac{\partial L}{\partial b}$, $\frac{\partial L}{\partial x}$, то есть обратный проход, стоит приблизительно столько же, сколько и прямой проход. Известно, что дифференциал функции не зависит от параметризации:

$$dL = \left\langle \frac{\partial L}{\partial x}, dx \right\rangle = \left\langle \frac{\partial L}{\partial A}, dA \right\rangle + \left\langle \frac{\partial L}{\partial b}, db \right\rangle$$

Рисунок 6: x может быть найден как решение линейной системы

Распространение градиента через метод наименьших квадратов



Предположим, у нас есть обратимая матрица A и вектор b , вектор x является решением системы линейных уравнений $Ax = b$, то есть можно записать аналитическое решение $x = A^{-1}b$, в этом примере показано, что вычисление всех производных $\frac{\partial L}{\partial A}$, $\frac{\partial L}{\partial b}$, $\frac{\partial L}{\partial x}$, то есть обратный проход, стоит приблизительно столько же, сколько и прямой проход.

Известно, что дифференциал функции не зависит от параметризации:

$$dL = \left\langle \frac{\partial L}{\partial x}, dx \right\rangle = \left\langle \frac{\partial L}{\partial A}, dA \right\rangle + \left\langle \frac{\partial L}{\partial b}, db \right\rangle$$

Для линейной системы мы имеем:

$$Ax = b$$

$$dAx + Adx = db \rightarrow dx = A^{-1}(db - dAx)$$

Рисунок 6: x может быть найден как решение линейной системы

Распространение градиента через метод наименьших квадратов

Прямая подстановка дает нам:

$$\left\langle \frac{\partial L}{\partial x}, A^{-1}(db - dAx) \right\rangle = \left\langle \frac{\partial L}{\partial A}, dA \right\rangle + \left\langle \frac{\partial L}{\partial b}, db \right\rangle$$

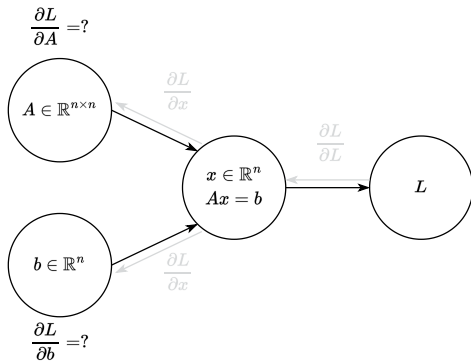


Рисунок 7: x может быть найден как решение линейной системы

Распространение градиента через метод наименьших квадратов

Прямая подстановка дает нам:

$$\left\langle \frac{\partial L}{\partial x}, A^{-1}(db - dAx) \right\rangle = \left\langle \frac{\partial L}{\partial A}, dA \right\rangle + \left\langle \frac{\partial L}{\partial b}, db \right\rangle$$

$$\left\langle -A^{-T} \frac{\partial L}{\partial x} x^T, dA \right\rangle + \left\langle A^{-T} \frac{\partial L}{\partial x}, db \right\rangle = \left\langle \frac{\partial L}{\partial A}, dA \right\rangle + \left\langle \frac{\partial L}{\partial b}, db \right\rangle$$

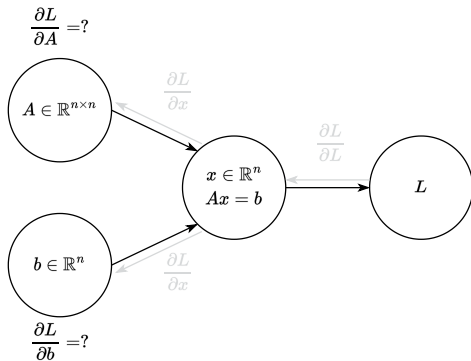


Рисунок 7: x может быть найден как решение линейной системы

Распространение градиента через метод наименьших квадратов

Прямая подстановка дает нам:

$$\left\langle \frac{\partial L}{\partial x}, A^{-1}(db - dAx) \right\rangle = \left\langle \frac{\partial L}{\partial A}, dA \right\rangle + \left\langle \frac{\partial L}{\partial b}, db \right\rangle$$

$$\left\langle -A^{-T} \frac{\partial L}{\partial x} x^T, dA \right\rangle + \left\langle A^{-T} \frac{\partial L}{\partial x}, db \right\rangle = \left\langle \frac{\partial L}{\partial A}, dA \right\rangle + \left\langle \frac{\partial L}{\partial b}, db \right\rangle$$

Следовательно:

$$\frac{\partial L}{\partial A} = -A^{-T} \frac{\partial L}{\partial x} x^T \quad \frac{\partial L}{\partial b} = A^{-T} \frac{\partial L}{\partial x}$$

$$\frac{\partial L}{\partial A} = ?$$

$$\frac{\partial L}{\partial x}$$

$$\frac{\partial L}{\partial L}$$

$$\frac{\partial L}{\partial x}$$

$$\frac{\partial L}{\partial b} = ?$$

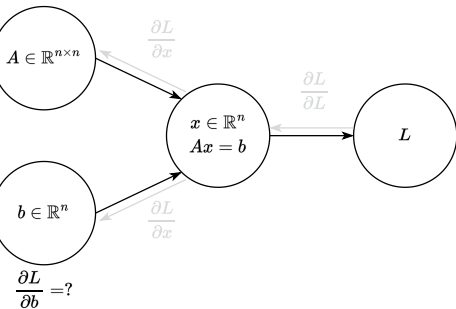
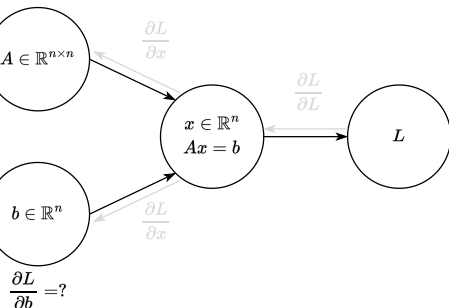


Рисунок 7: x может быть найден как решение линейной системы

Распространение градиента через метод наименьших квадратов

$$\frac{\partial L}{\partial A} = ?$$



$$\frac{\partial L}{\partial b} = ?$$

Прямая подстановка дает нам:

$$\left\langle \frac{\partial L}{\partial x}, A^{-1}(db - dAx) \right\rangle = \left\langle \frac{\partial L}{\partial A}, dA \right\rangle + \left\langle \frac{\partial L}{\partial b}, db \right\rangle$$

$$\left\langle -A^{-T} \frac{\partial L}{\partial x} x^T, dA \right\rangle + \left\langle A^{-T} \frac{\partial L}{\partial x}, db \right\rangle = \left\langle \frac{\partial L}{\partial A}, dA \right\rangle + \left\langle \frac{\partial L}{\partial b}, db \right\rangle$$

Следовательно:

$$\frac{\partial L}{\partial A} = -A^{-T} \frac{\partial L}{\partial x} x^T \quad \frac{\partial L}{\partial b} = A^{-T} \frac{\partial L}{\partial x}$$

Интересно, что наиболее вычислительно интенсивная часть здесь - это обратная матрица, которая такая же, как и для прямого прохода. Иногда даже возможно хранить результат сам по себе, что делает обратный проход еще дешевле.

Рисунок 7: x может быть найден как решение линейной системы

Задача 3

Предположим, у нас есть прямоугольная матрица $W \in \mathbb{R}^{m \times n}$, которая имеет сингулярное разложение:

$$W = U\Sigma V^T, \quad U^T U = I, \quad V^T V = I, \\ \Sigma = \text{diag}(\sigma_1, \dots, \sigma_{\min(m,n)})$$

Регуляризатор $R(W) = \text{tr}(\Sigma)$ в любой функции потерь стимулирует низкоранговые решения.

Question

Найдите производную $\frac{\partial R}{\partial W}$.

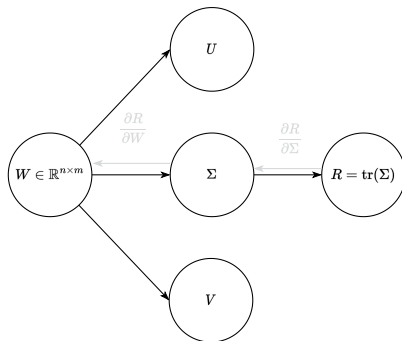


Рисунок 8: Вычислительный граф для сингулярного регуляризатора

Распространение градиента через SVD

Предположим, у нас есть прямоугольная матрица $W \in \mathbb{R}^{m \times n}$, которая имеет сингулярное разложение:

$$W = U\Sigma V^T, \quad U^T U = I, \quad V^T V = I, \quad \Sigma = \text{diag}(\sigma_1, \dots, \sigma_{\min(m,n)})$$

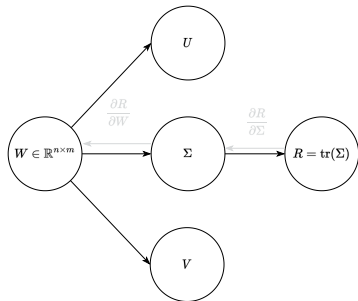
1. Аналогично предыдущему примеру:

$$W = U\Sigma V^T$$

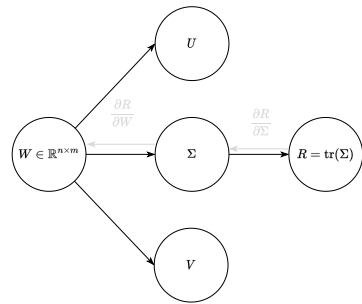
$$dW = dU\Sigma V^T + U d\Sigma V^T + U\Sigma dV^T$$

$$U^T dW V = U^T dU \Sigma V^T V + U^T U d\Sigma V^T V + U^T U \Sigma dV^T V$$

$$U^T dW V = U^T dU \Sigma + d\Sigma + \Sigma dV^T V$$



Распространение градиента через SVD



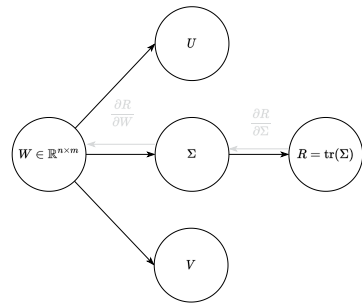
2. Обратите внимание, что $U^T U = I \rightarrow dU^T U + U^T dU = 0$. Но также $dU^T U = (U^T dU)^T$, что фактически означает, что матрица $U^T dU$ является антисимметричной:

$$(U^T dU)^T + U^T dU = 0 \rightarrow \text{diag}(U^T dU) = (0, \dots, 0)$$

Та же логика может быть применена к матрице V и

$$\text{diag}(dV^T V) = (0, \dots, 0)$$

Распространение градиента через SVD



2. Обратите внимание, что $U^T U = I \rightarrow dU^T U + U^T dU = 0$. Но также $dU^T U = (U^T dU)^T$, что фактически означает, что матрица $U^T dU$ является антисимметричной:

$$(U^T dU)^T + U^T dU = 0 \rightarrow \text{diag}(U^T dU) = (0, \dots, 0)$$

Та же логика может быть применена к матрице V и

$$\text{diag}(dV^T V) = (0, \dots, 0)$$

3. В то же время, матрица $d\Sigma$ является диагональной, что означает (смотрите 1.) что

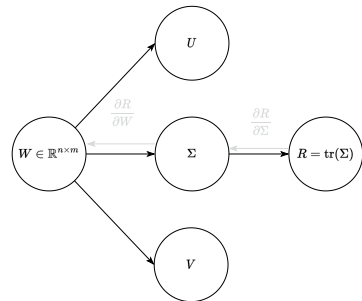
$$\text{diag}(U^T dW V) = d\Sigma$$

Здесь на обеих сторонах мы имеем диагональные матрицы.

Распространение градиента через SVD

4. Теперь мы можем разложить дифференциал функции потерь как функцию Σ - такие проблемы возникают в ML задачах, где мы должны ограничить ранг матрицы:

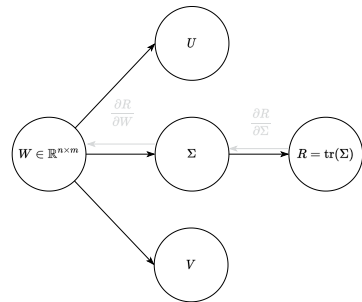
$$\begin{aligned} dL &= \left\langle \frac{\partial L}{\partial \Sigma}, d\Sigma \right\rangle \\ &= \left\langle \frac{\partial L}{\partial \Sigma}, \text{diag}(U^T dW V) \right\rangle \\ &= \text{tr} \left(\frac{\partial L}{\partial \Sigma}^T \text{diag}(U^T dW V) \right) \end{aligned}$$



Распространение градиента через SVD

5. Как только мы имеем диагональные матрицы внутри произведения, след диагональной части матрицы будет равен следу всей матрицы:

$$\begin{aligned} dL &= \text{tr} \left(\frac{\partial L}{\partial \Sigma}^T \text{diag}(U^T dW V) \right) \\ &= \text{tr} \left(\frac{\partial L}{\partial \Sigma}^T U^T dW V \right) \\ &= \left\langle \frac{\partial L}{\partial \Sigma}, U^T dW V \right\rangle \\ &= \left\langle U \frac{\partial L}{\partial \Sigma} V^T, dW \right\rangle \end{aligned}$$



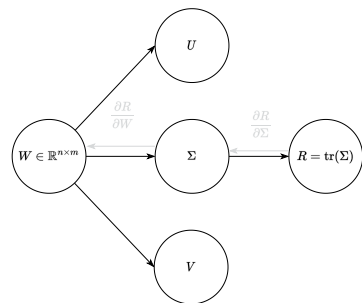
Распространение градиента через SVD

6. Наконец, используя другую параметризацию дифференциала

$$\left\langle U \frac{\partial L}{\partial \Sigma} V^T, dW \right\rangle = \left\langle \frac{\partial L}{\partial W}, dW \right\rangle$$

$$\frac{\partial L}{\partial W} = U \frac{\partial L}{\partial \Sigma} V^T,$$

Этот результат позволяет нам связать градиенты $\frac{\partial L}{\partial W}$ и $\frac{\partial L}{\partial \Sigma}$.



Вычислительный эксперимент с JAX

Давайте убедимся численно, что мы правильно вычислили производные в задачах 2-3 🍄

Архитектура прямого распространения

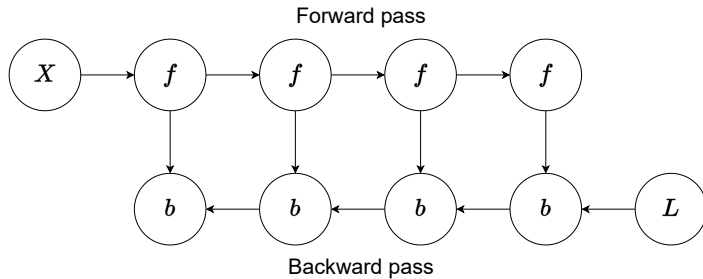


Рисунок 9: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Активации отмечены f . Градиент функции потерь по отношению к активациям и параметрам отмечен b .

Архитектура прямого распространения

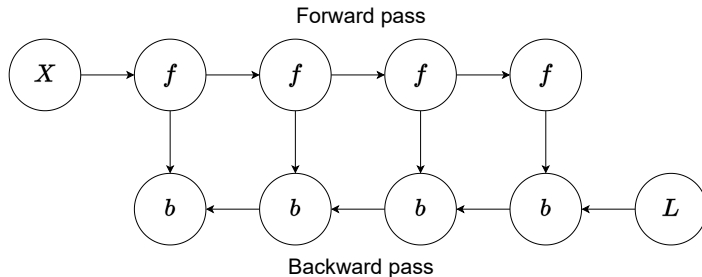


Рисунок 9: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Активации отмечены f . Градиент функции потерь по отношению к активациям и параметрам отмечен b .

! Важное уведомление

Результаты, полученные для узлов f , необходимы для вычисления узлов b .

Обычное обратное распространение

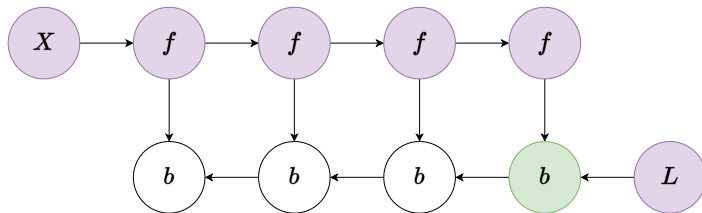


Рисунок 10: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

Обычное обратное распространение

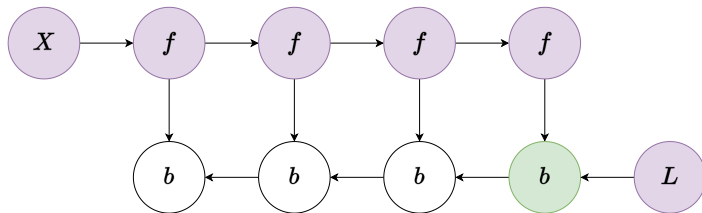


Рисунок 10: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Все активации f хранятся в памяти после прямого прохода.

Обычное обратное распространение

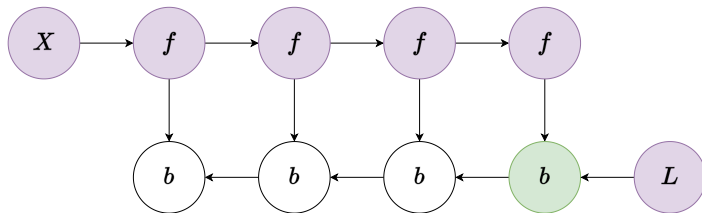


Рисунок 10: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Все активации f хранятся в памяти после прямого прохода.

Обычное обратное распространение

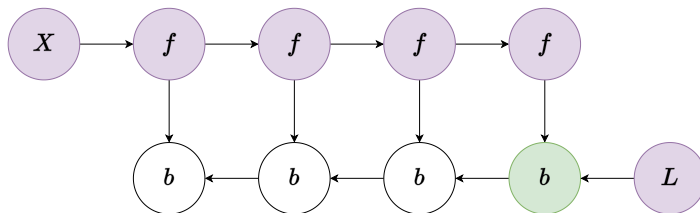


Рисунок 10: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Все активации f хранятся в памяти после прямого прохода.
- Оптимально с точки зрения вычислений: оно вычисляет каждый узел только один раз.

Обычное обратное распространение

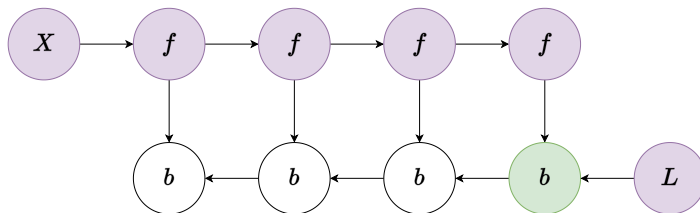


Рисунок 10: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Все активации f хранятся в памяти после прямого прохода.
- Оптимально с точки зрения вычислений: оно вычисляет каждый узел только один раз.

Обычное обратное распространение

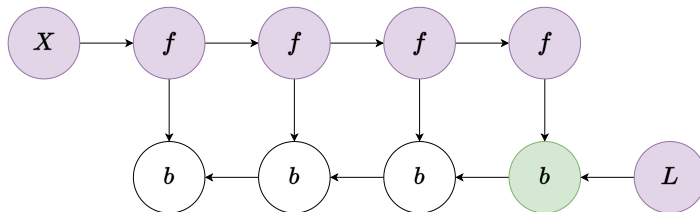


Рисунок 10: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Все активации f хранятся в памяти после прямого прохода.
- Оптимально с точки зрения вычислений: оно вычисляет каждый узел только один раз.
- Высокое использование памяти. Использование памяти растет линейно с количеством слоев в нейронной сети.

Ограниченное по памяти обратное распространение

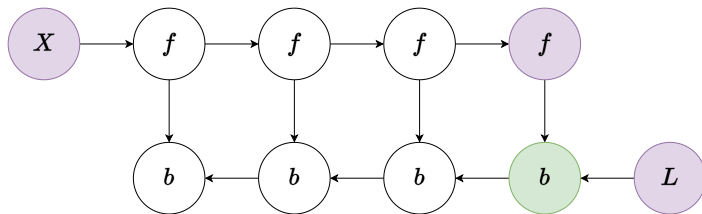


Рисунок 11: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с p слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

Ограниченное по памяти обратное распространение

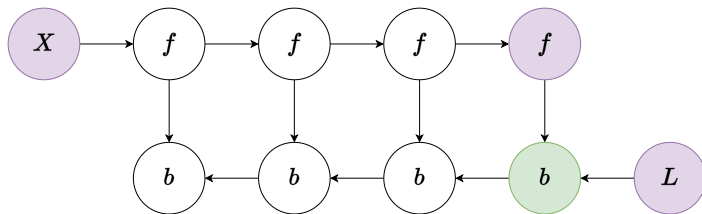


Рисунок 11: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Каждая активация f пересчитывается при необходимости.

Ограниченное по памяти обратное распространение

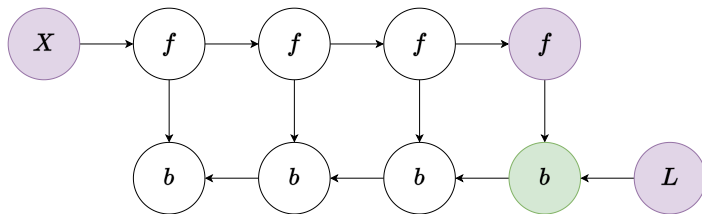


Рисунок 11: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Каждая активация f пересчитывается при необходимости.

Ограниченное по памяти обратное распространение

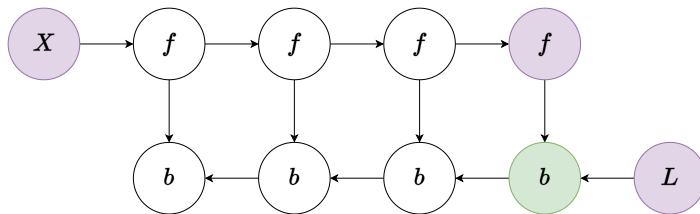


Рисунок 11: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Каждая активация f пересчитывается при необходимости.
- Оптимально с точки зрения памяти: нет необходимости хранить все активации в памяти.

Ограниченное по памяти обратное распространение

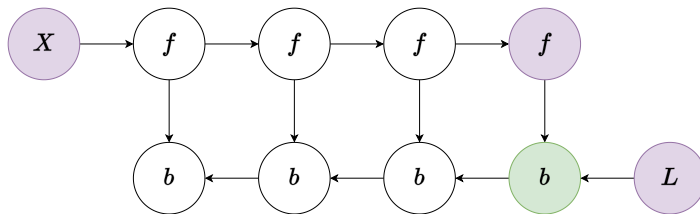


Рисунок 11: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Каждая активация f пересчитывается при необходимости.
- Оптимально с точки зрения памяти: нет необходимости хранить все активации в памяти.

Ограниченное по памяти обратное распространение

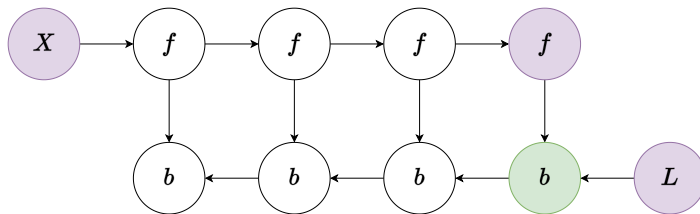


Рисунок 11: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Каждая активация f пересчитывается при необходимости.
- Оптимально с точки зрения памяти: нет необходимости хранить все активации в памяти.
- Вычислительно неэффективно. Количество оценок узлов масштабируется как n^2 , в то время как в обычном обратном распространении оно масштабируется как n : каждый из n узлов пересчитывается порядка n раз.

Контрольные точки обратного распространения

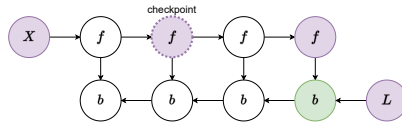


Рисунок 12: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с p слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

Контрольные точки обратного распространения

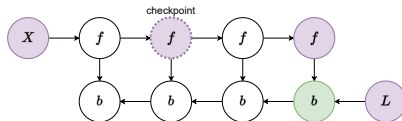


Рисунок 12: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Компромисс между **обычным** и **ограниченным по памяти** подходами. Стратегия состоит в том, чтобы отметить подмножество активаций нейронной сети как контрольные точки, которые будут храниться в памяти.

Контрольные точки обратного распространения

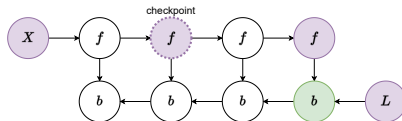


Рисунок 12: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Компромисс между **обычным** и **ограниченным по памяти** подходами. Стратегия состоит в том, чтобы отметить подмножество активаций нейронной сети как контрольные точки, которые будут храниться в памяти.

Контрольные точки обратного распространения

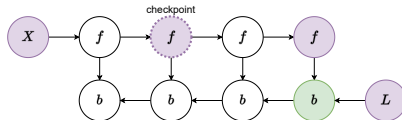


Рисунок 12: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Компромисс между **обычным** и **ограниченным по памяти** подходами. Стратегия состоит в том, чтобы отметить подмножество активаций нейронной сети как контрольные точки, которые будут храниться в памяти.
- Быстрее пересчитывание активаций f . Мы только пересчитываем узлы между узлом b и последней контрольной точкой, предшествующей ему, при вычислении этого узла b во время обратного распространения.

Контрольные точки обратного распространения

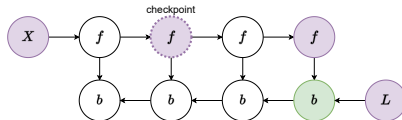


Рисунок 12: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Компромисс между **обычным** и **ограниченным по памяти** подходами. Стратегия состоит в том, чтобы отметить подмножество активаций нейронной сети как контрольные точки, которые будут храниться в памяти.
- Быстрее пересчитывание активаций f . Мы только пересчитываем узлы между узлом b и последней контрольной точкой, предшествующей ему, при вычислении этого узла b во время обратного распространения.

Контрольные точки обратного распространения

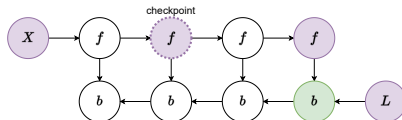



Рисунок 12: Вычислительный граф для получения градиентов для простого прямого распространения нейронной сети с n слоями. Фиолетовый цвет указывает узлы, которые хранятся в памяти.

- Компромисс между **обычным** и **ограниченным по памяти** подходами. Стратегия состоит в том, чтобы отметить подмножество активаций нейронной сети как контрольные точки, которые будут храниться в памяти.
- Быстрее пересчитывание активаций f . Мы только пересчитываем узлы между узлом b и последней контрольной точкой, предшествующей ему, при вычислении этого узла b во время обратного распространения.
- Использование памяти зависит от количества контрольных точек. Более эффективно, чем **обычный** подход.

Визуализация контрольных точек обратного распространения

Анимация вышеуказанных подходов 

Пример использования контрольных точек градиентов 

Оценка следа Гессiana ¹

Этот пример иллюстрирует оценку следа Гессiana нейронной сети с использованием метода Hutchinson, который является алгоритмом для получения такой оценки из матрично-векторных произведений:

Пусть $X \in \mathbb{R}^{d \times d}$ и $v \in \mathbb{R}^d$ случайный вектор такой, что $\mathbb{E}[vv^T] = I$. Тогда,

$$\text{Tr}(X) = \mathbb{E}[v^T X v] = \frac{1}{V} \sum_{i=1}^V v_i^T X v_i.$$


Пример использования оценки следа Гессiana Hutchinson 



Рисунок 13: Несколько запусков оценки следа Гессiana Hutchinson, инициализированных при разных случайных начальных значениях.

¹A stochastic estimator of the trace of the influence matrix for Laplacian smoothing splines - M.F. Hutchinson, 1990