Стандартные Feed-Forward сети

- Используем стандартные сети прямого распространения
- Применим одну и ту же сеть по скользящему окну
- Проблемы?

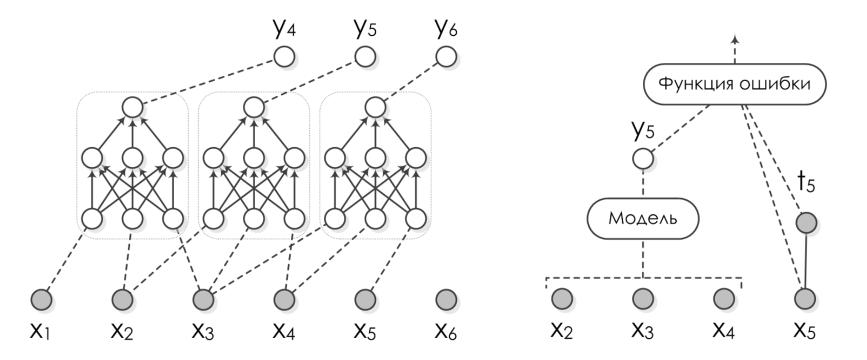
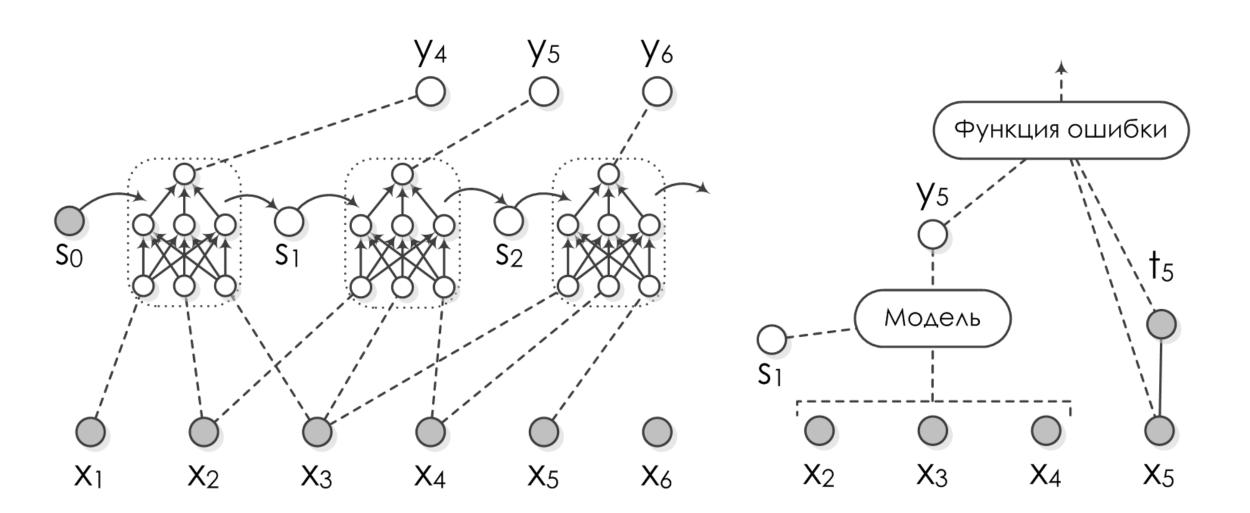


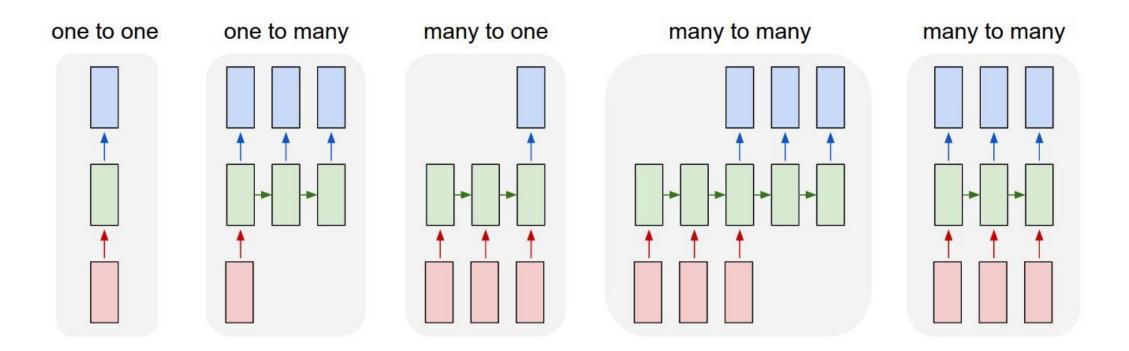
Image credit: https://logic.pdmi.ras.ru/~sergey/teaching/mlhse17/38-dl5-rnn.pdf

Рекуррентные сети - идея

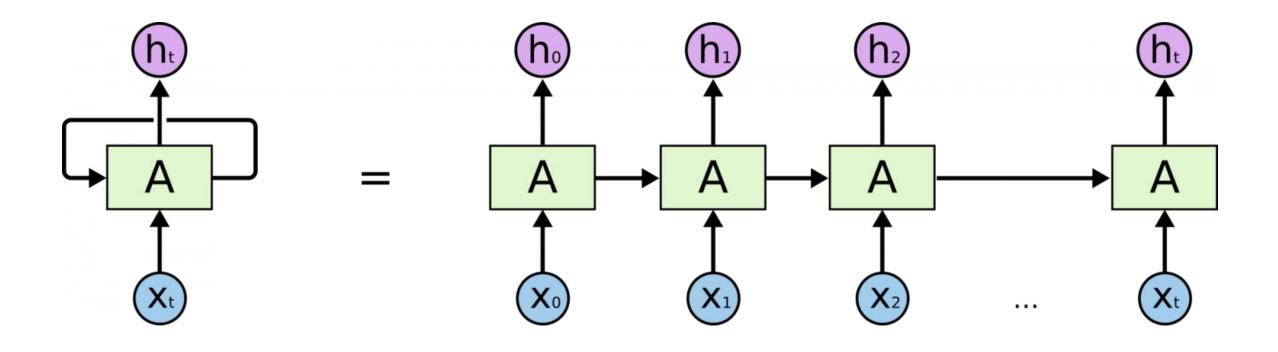


Типы задач

- Временные ряды (котировки, объёмы, температура, ...)
- Сигналы (технические, музыка, ...)
- Текст

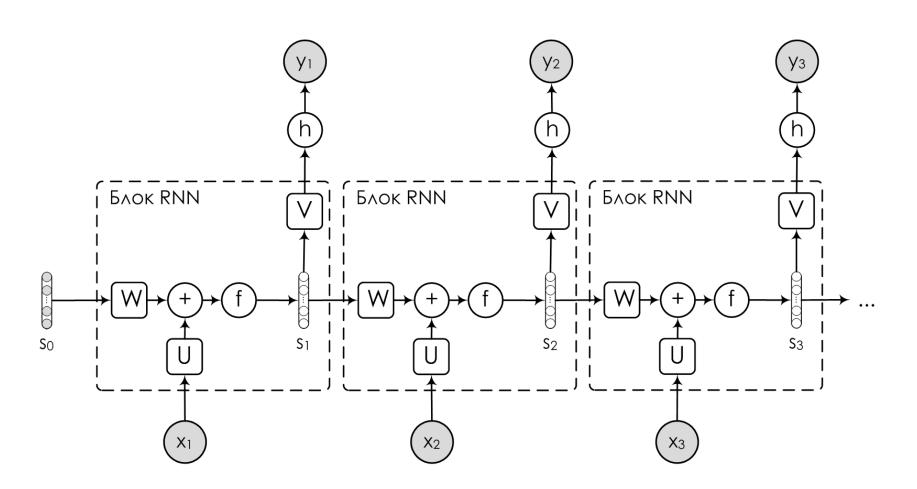


Vanilla RNN



- Как хранить состояние?
- Как обновлять состояние?
- Как предобрабатывать данные?
- Как вычислять градиенты?

Vanilla RNN (Simple RNN)



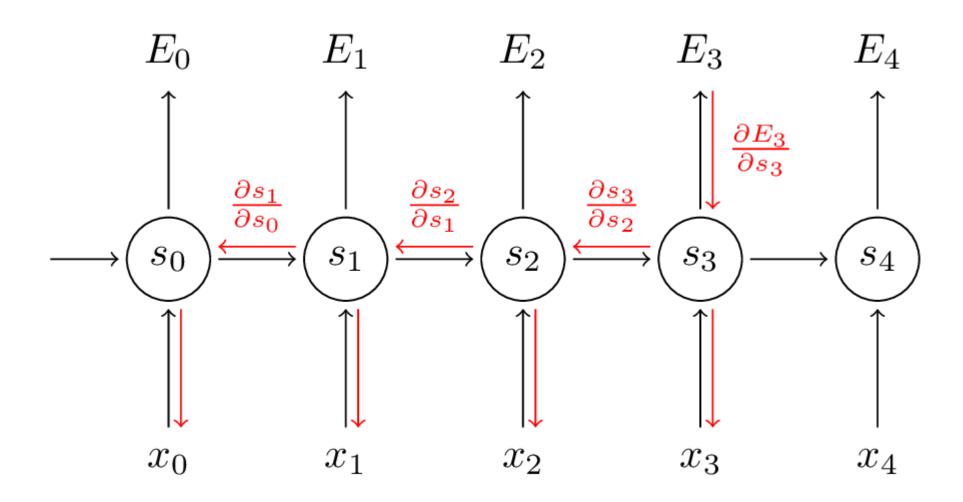
$$a_t = b + W s_{t-1} + U x_t,$$

 $s_t = f(a_t),$
 $o_t = c + V s_t,$
 $y_t = h(o_t),$

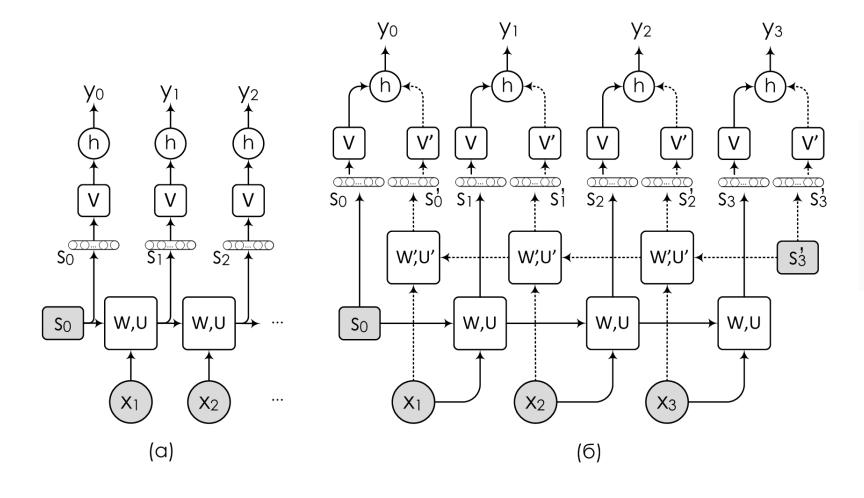
Предобработка данных

- Для большинства архитектур важно отнормировать данные, иначе будут серьёзные проблемы с градиентами
- Используйте стандартные методы, их достаточно (MinMaxScaler, StandardScaler)
- Если в датасете много рядов, каждый необходимо нормировать отдельно

BPTT – BackPropagation Through Time

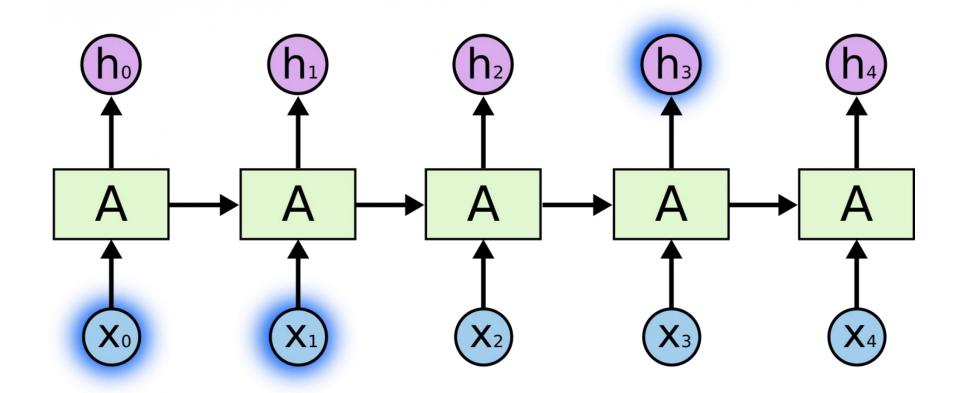


Двунаправленные архитектуры

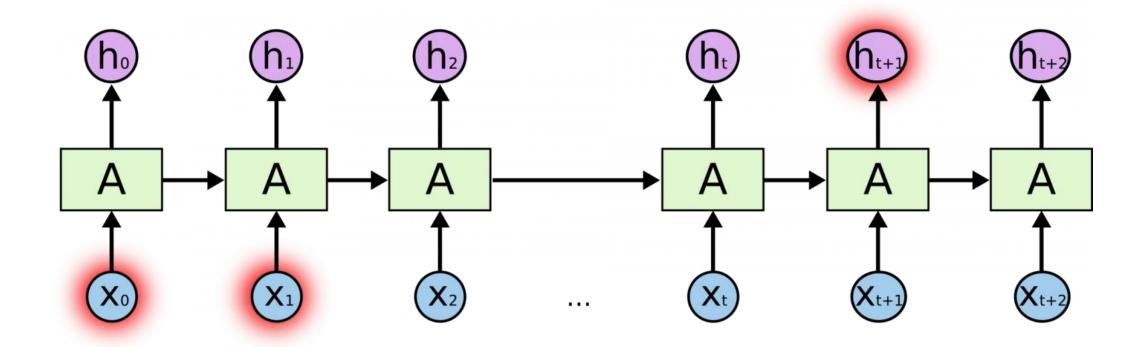


$$\begin{split} \mathbf{s}_t &= \sigma \left(\mathbf{b} + W \mathbf{s}_{t-1} + U \mathbf{x}_t \right), \\ \mathbf{s}_t' &= \sigma \left(\mathbf{b}' + W' \mathbf{s}_{t+1}' + U' \mathbf{x}_t \right), \\ o_t &= c + V \mathbf{s}_t + V' \mathbf{s}_t', \\ \mathbf{y}_t &= h \left(o_t \right). \end{split}$$

Память в RNN



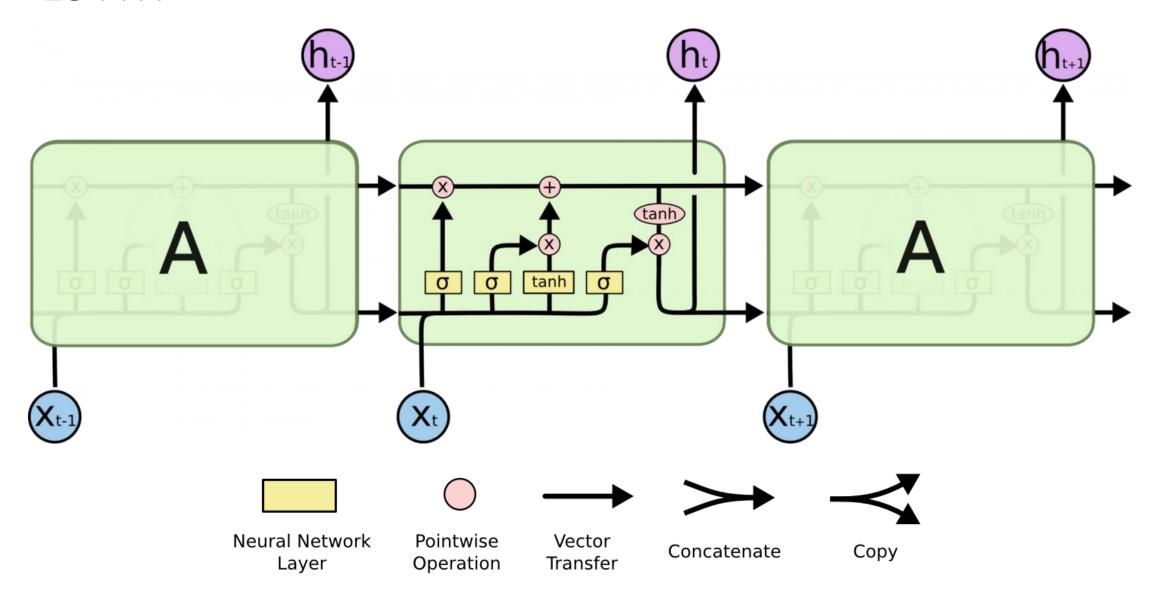
Долговременная память в RNN



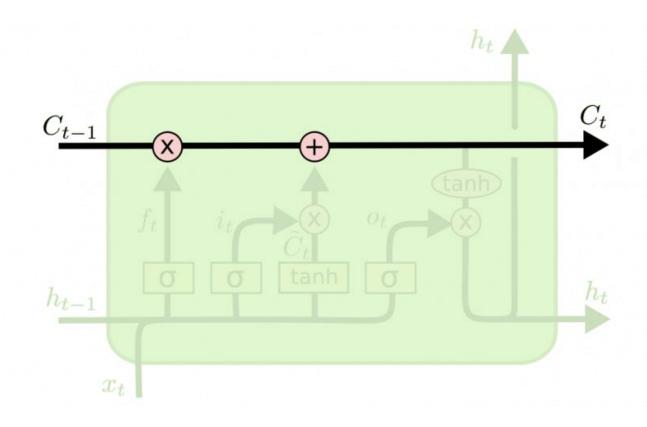
Память в RNN

- RNN способна запоминать последовательности
- Её память ограничена, притом весьма коротким горизонтом
- Градиенты затухают экспоненциально по времени
- Для более эффективной памяти нужны архитектурные изменения

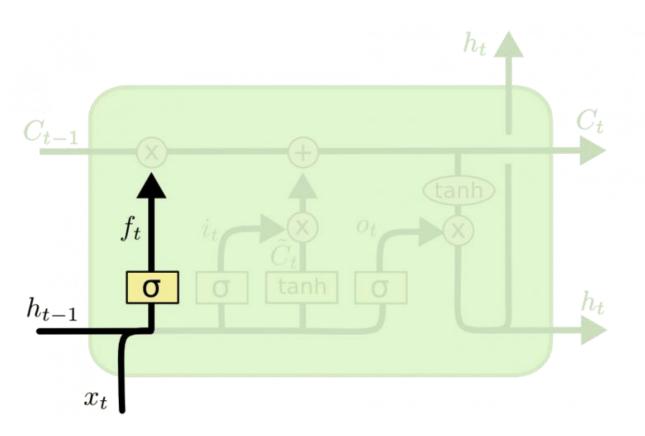
LSTM



Состояние ячейки

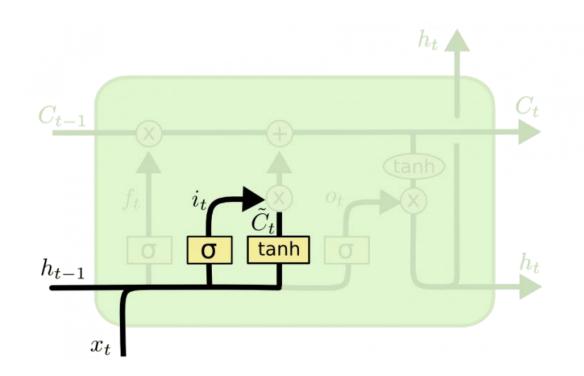


Forget gate



$$f_t = \sigma\left(W_f \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_f\right)$$

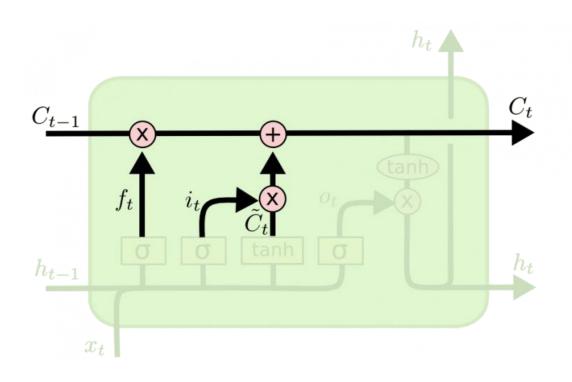
Input gate



$$i_t = \sigma\left(W_i \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_i\right)$$

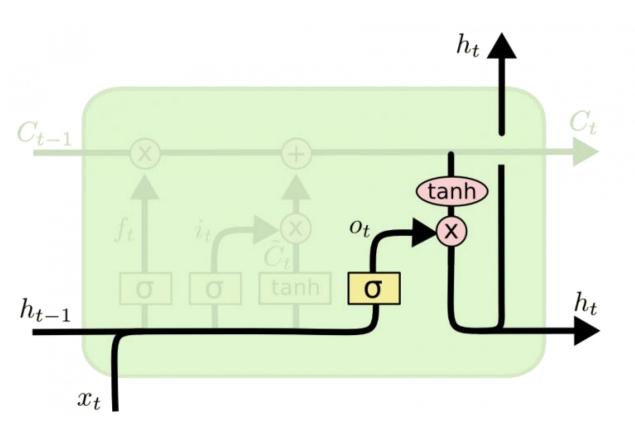
$$\tilde{C}_t = \tanh(W_C \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_C)$$

Обновление состояния



$$C_t = f_t * C_{t-1} + i_t * \tilde{C}_t$$

Output gate



$$o_t = \sigma (W_o [h_{t-1}, x_t] + b_o)$$
$$h_t = o_t * \tanh (C_t)$$

Архитектура LSTM

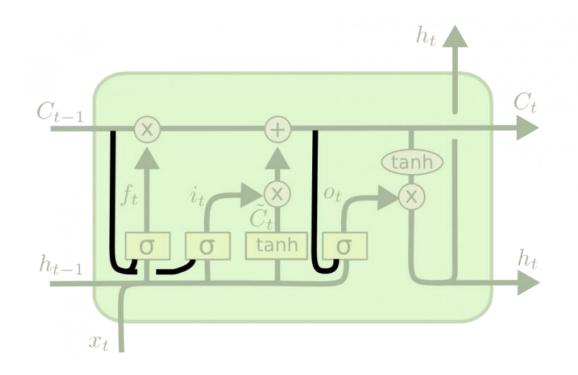
• Преимущества:

- Есть явный механизм хранения и обновления памяти
- Присутсвует карусель константной ошибки ("constant error carousel"), что решает проблему затухания градиентов
- Архитектура хорошо себя зарекомендовала для сложных зависимостей

• Недостатки:

- Архитектура эвристична (хотя что в DL не эвристично?)
- Много весов (особенно с модификациями), долго обучать
- Не решает проблему взрыва градиента (можно решить отдельно)
- Есть исследования, что можно упростить архитектуру без снижения качества (Greff 2015, LSTM: A Search Space Odyssey)

Peepholes connections (aka skip-connections)

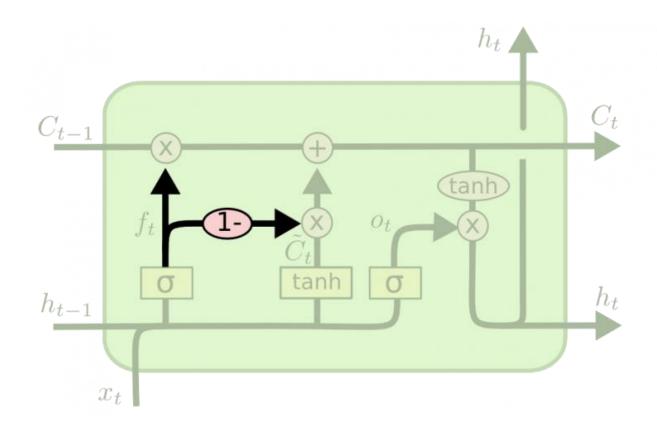


$$f_t = \sigma \left(W_f \cdot [\boldsymbol{C_{t-1}}, h_{t-1}, x_t] + b_f \right)$$

$$i_t = \sigma \left(W_i \cdot [\boldsymbol{C_{t-1}}, h_{t-1}, x_t] + b_i \right)$$

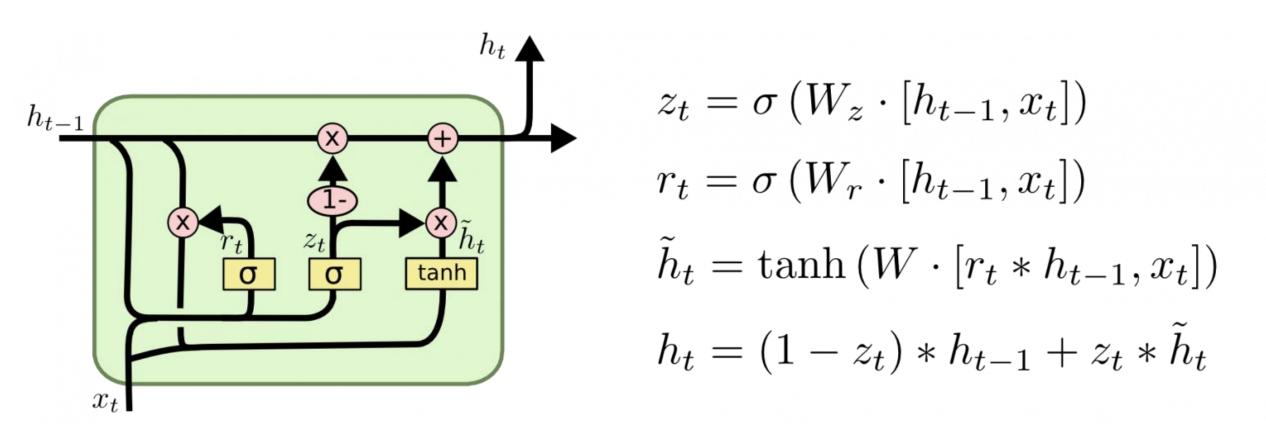
$$o_t = \sigma \left(W_o \cdot [\boldsymbol{C_t}, h_{t-1}, x_t] + b_o \right)$$

Объединение гейтов

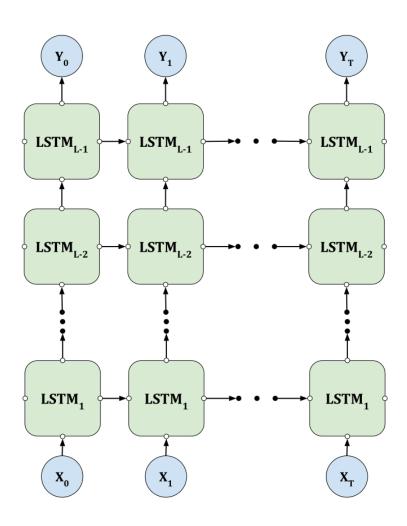


$$C_t = f_t * C_{t-1} + (1 - f_t) * \tilde{C}_t$$

GRU



Многослойные модели



Итоги

- RNN просты и верны идейно, но плохо сохраняют зависимости
- LSTM решают проблему памяти, но существенно сложнее
- LSTM это просто эвристика без чёткого обоснования
- Существует много модификаций LSTM, которые в целом не дают прироста качества
- LSTM можно аппроксимировать более простыми моделями (GRU)
- На базе рекуррентных сетей далее строится механизм внимания (Attention) и трансформеры

Image credit

- https://karpathy.github.io/2015/05/21/rnn-effectiveness/
- https://habr.com/ru/companies/wunderfund/articles/331310/
- https://logic.pdmi.ras.ru/~sergey/teaching/mlhse18/14-rnn.pdf
- http://vbystricky.ru/2021/05/rnn lstm gru etc.html