Large-Scale Machine Learning (LSML)

Окурсе

Лекции

- 1. Онлайн-обучение и линейные модели
- 2. Введение в Apache Spark
- 3. Рекомендательные системы
- 4. Градиентный бустинг для больших данных
- 5. Введение в TensorFlow
- 6. Нейросети для классификации картинок
- 7. Нейросети для классификации текстов
- 8. LSH для поиска похожих объектов
- 9. Кластеризация больших данных







Домашние задания

1. Рекомендательная система на Apache Spark

2. Реализация градиентного бустинга над решающими деревьями на Apache Spark

3. Аннотирование картинок на TensorFlow

Домашние задания

• Выполняются на виртуальных машинах в облаке Azure



- У каждого студента:
 - Свой логин/пароль в Azure, будут выданы позже
 - Свой Hadoop-кластер с Apache Spark
 - Своя машина с GPU и TensorFlow
 - Дается 2 недели использования ресурсов на каждое задание

Формула оценки

• Результирующая оценка по дисциплине рассчитывается по формуле О_итог=**0.7** О_накопл + **0.3** О_экз

• Накопленная оценка рассчитывается по формуле

• Накопленная и итоговая оценки округляются арифметически.

Экзамен

- Устный экзамен
- Задачи на листочке
- Лучше хорошо делать ДЗ и получить автомат (О_накопл > порога)

LSML #1

Онлайн-обучение и линейные модели

Онлайн-обучение

Онлайн-обучение – данные поступают последовательно, улучшаем модель после каждого нового примера

Когда используется:

- Невозможно обучаться на всей выборке
- Вся выборка не помещается в память
- Нужно быстро адаптироваться к новым зависимостям в данных

На примере линейной регрессии

• Обучение на всей выборке:

$$w^* = (X^T X)^{-1} X^T Y$$

• Можно обновлять веса рекурсивно:

$$egin{aligned} w_0 &= 0 \in \mathbb{R}^d & \Gamma_i &= \Gamma_{i-1} - rac{\Gamma_{i-1} x_i x_i^T \Gamma_{i-1}}{1 + x_i^T \Gamma_{i-1} x_i} \ \Gamma_0 &= I \in \mathbb{R}^{d imes d} & w_i &= w_{i-1} - \Gamma_i x_i (x_i^T w_{i-1} - y_i) \end{aligned}$$

• Стохастический градиентный спуск (SGD):

Похожи

$$w_i = w_{i-1} - \gamma_i x_i (x_i^T w_{i-1} - y_i)$$

Vowpal Wabbit (VW)

- Открытая реализация алгоритмов онлайн-обучения
- Не только линейные модели (парные взаимодействия, нейросети)
- Много функций потерь
- Обычная строка текста это валидное описание объекта. Применяет хэширование признаков.
 - 1 | The dog ate my homework
- Эффективно масштабируется на 1000 машин при помощи Allreduce.
- Может работать в режиме с обратной связью (Contextual Bandit)
- Может работать в режиме активного обучения

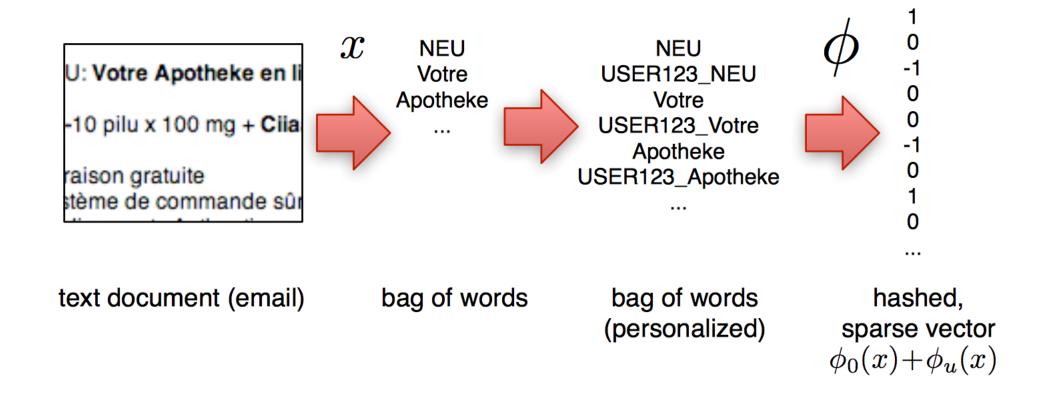
• ...

Хэширование признаков

- Требуется one-hot кодирование признаков
 - Категориальные признаки
 - Слова текста в модели мешка слов
- Храним "word" → index
 - Словарь должен быть общим для всех машин
 - Может не поместиться в RAM
- Считаем "word" → hash("word")
 - Большое число корзинок хэш-функции (~2²⁴), качество растет по log(hash bits)
 - Значительно быстрее, не занимает памяти и легко распараллеливается

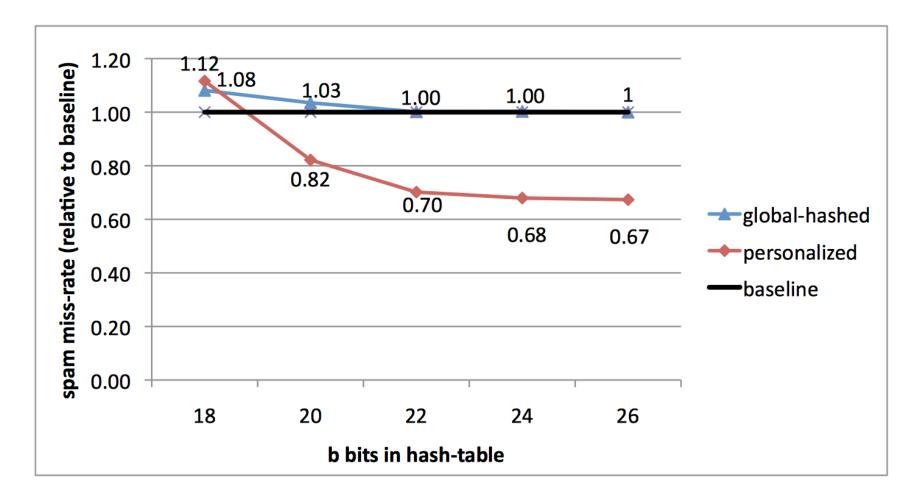
Хэширование в детекции спама

- 0.4 млн пользователей, 3.2 млн писем, 40 млн слов
- 16 трлн пар (пользователь, слово) поможет только хэширование



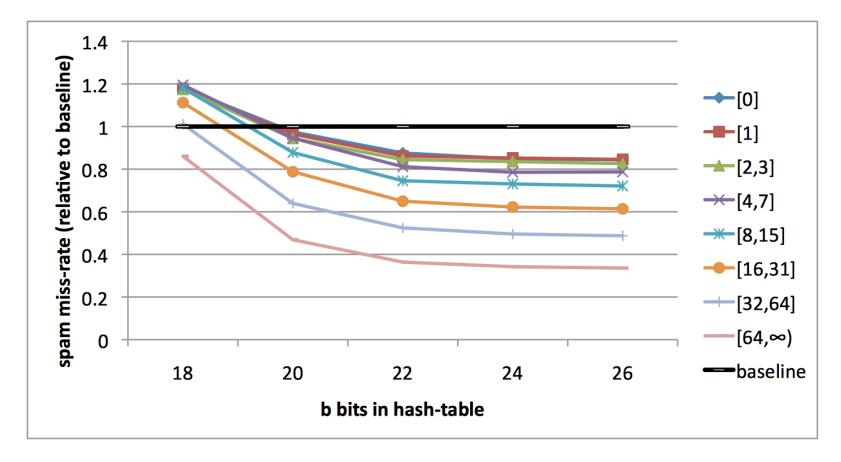
Хэширование в детекции спама

- Хэшированные 16 трлн признаков дают существенный прирост качества
- Хэширование перестает влиять на качество не персональной модели



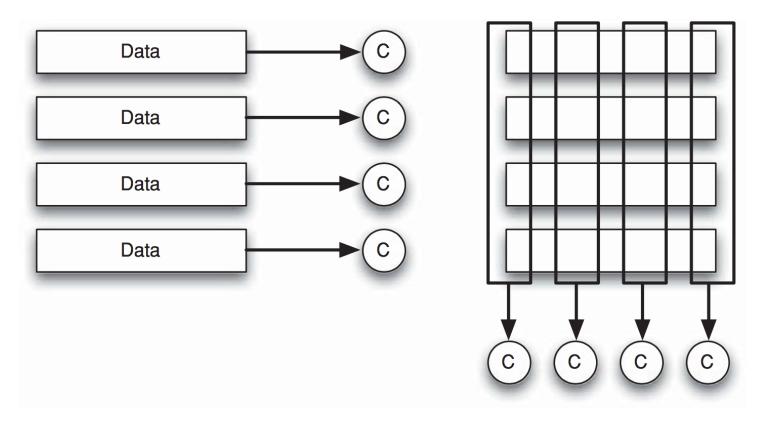
Хэширование в детекции спама

- Хорошо работает даже на пользователях, которых не было в обучении!
- Гипотеза: все «локальные» зависимости были учтены новыми признаками, «глобальные» зависимости стали более универсальными



Количество писем пользователя в обучении

Как можно распараллелить работу VW



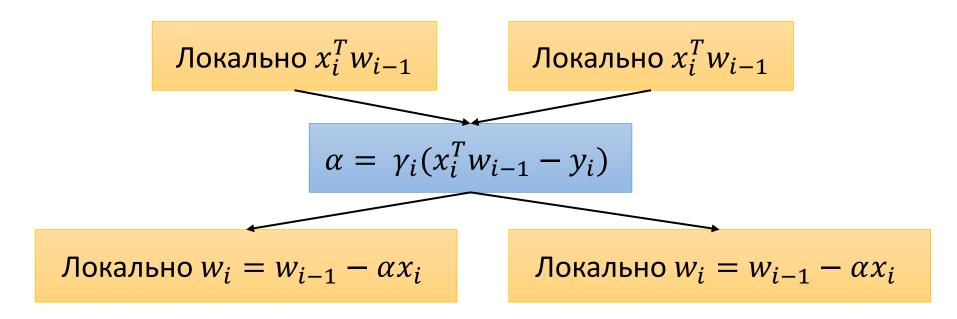
Делим объекты

Делим признаки

Делим признаки на многоядерной машине

• Нужно сделать шаг:

$$w_i = w_{i-1} - \gamma_i x_i (x_i^T w_{i-1} - y_i)$$

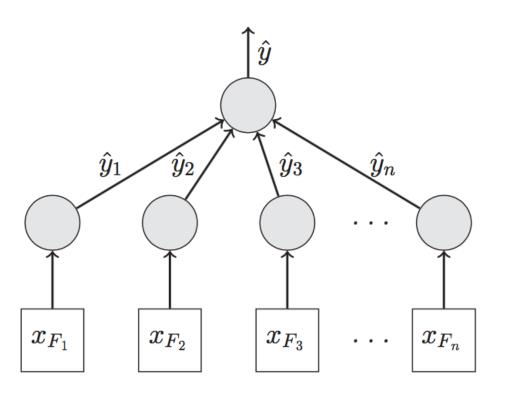


- Результат аналогичен однопоточному варианту
- На 4 ядрах дает ускорение в 3 раза, дальше слабо масштабируется

Делим признаки на много машин

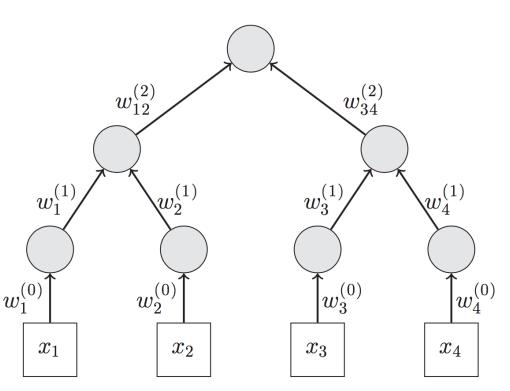
• Нужно сделать шаг:

$$w_i = w_{i-1} - \gamma_i x_i (x_i^T w_{i-1} - y_i)$$



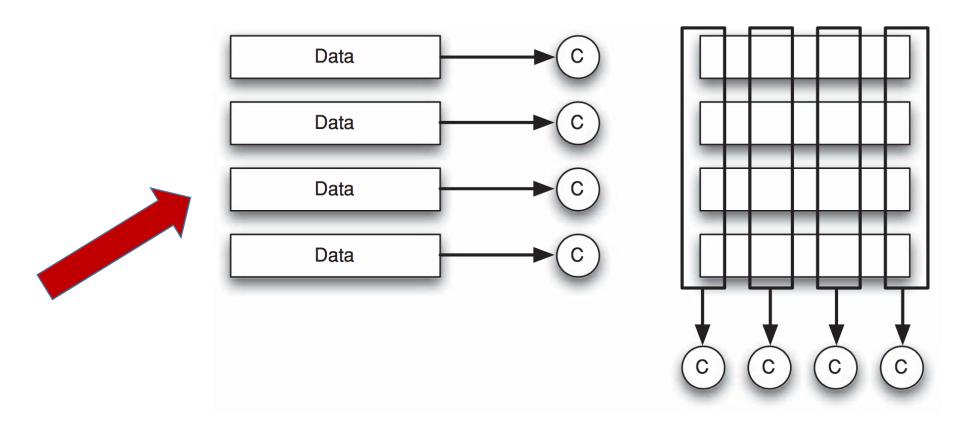
- На каждой машине учится модель, которая использует только свою часть признаков.
- Предсказания пересылаются на мастер машину, которая учит линейную модель, итоговая модель – линейная.
- Отличается от back-propagation, нет пересылки градиентов, модели учатся независимо.

Делим признаки на много машин – go deeper!



- По выразительной способности между Наивным Байесом и линейными моделями.
- Чем больше слоев, тем более выразительная модель, но больше задержка предсказания. Нужно искать баланс глубины и скорости.
- Не масштабируется линейно, время обмена больше времени вычисления.
- В экспериментах может проигрывать линейной модели по качеству.

Надо делить объекты на много машин!



Делим объекты

Делим признаки

Поможет Hadoop

- **Hadoop** проект Apache для распределенных вычислений
- **Hadoop YARN** планировщик задач и система для управления ресурсами кластера
- Hadoop MapReduce система для вычислений в парадигме Map-Reduce
- HDFS распределенная файловая система Hadoop

Особенности HDFS:

- Файлы хранятся блоками на разных машинах
- Каждый **блок дублируется** на нескольких разных машинах (replication factor)
- Информация о соответствии **путь файла** —> **его блоки** хранится на специальной машине **Name Node** в RAM

Парадигма Map-Reduce на примере Word Count

Шаг Мар:

```
(K1, V1) → List(K2, V2)
(#строки, "Deer Bear") → [("Deer", 1), ("Bear", 1)]
```

Шаг Shuffle (или Sort):

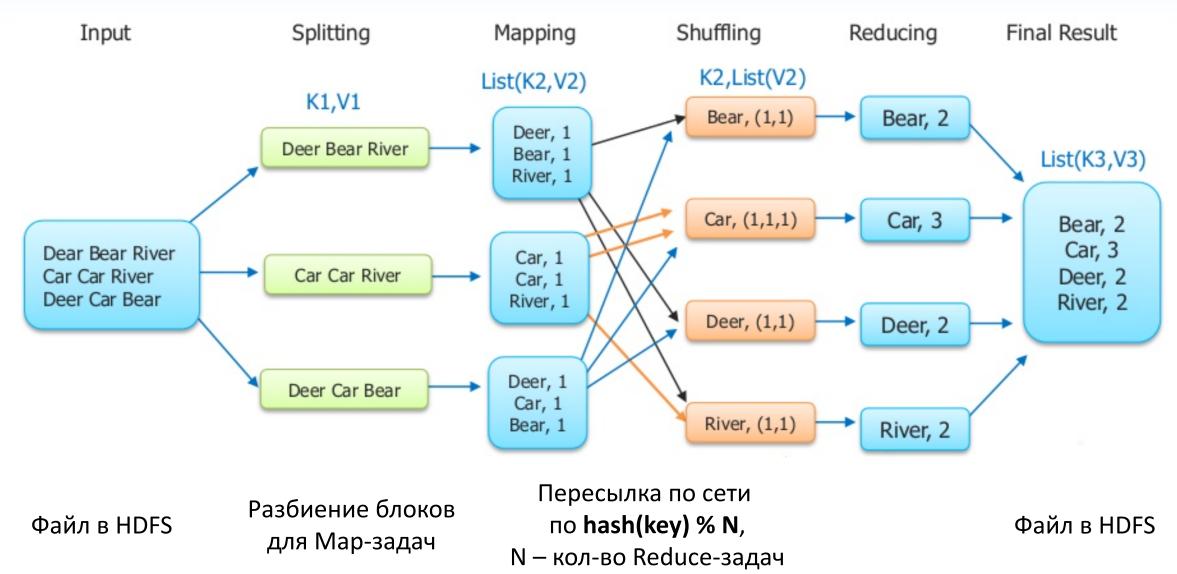
Shuffle делит данные по hash(key) % N на N частей (по границам key)

Шаг Reduce:

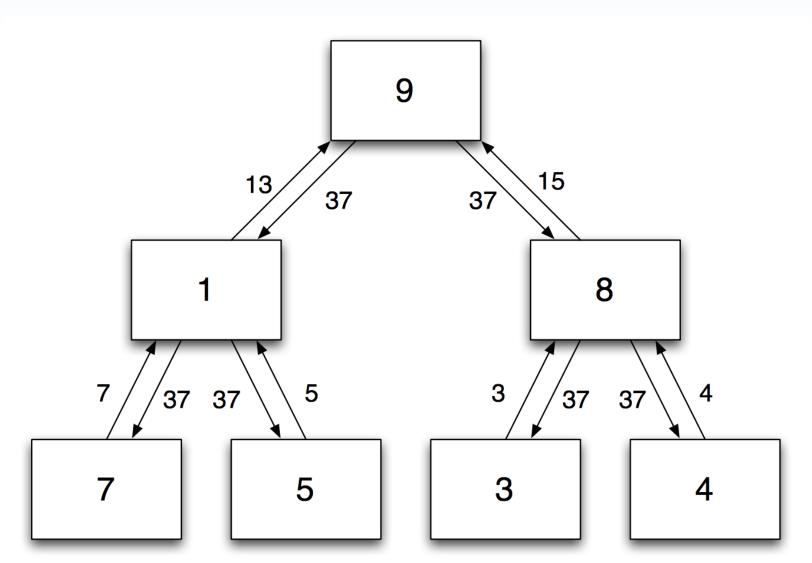
```
(K1, (V1, V2, ...)) \rightarrow List(K3, V3)

("Bear", (1, 1)) \rightarrow [("Bear", 2)]
```

Парадигма Map-Reduce на примере Word Count



AllReduce в VW



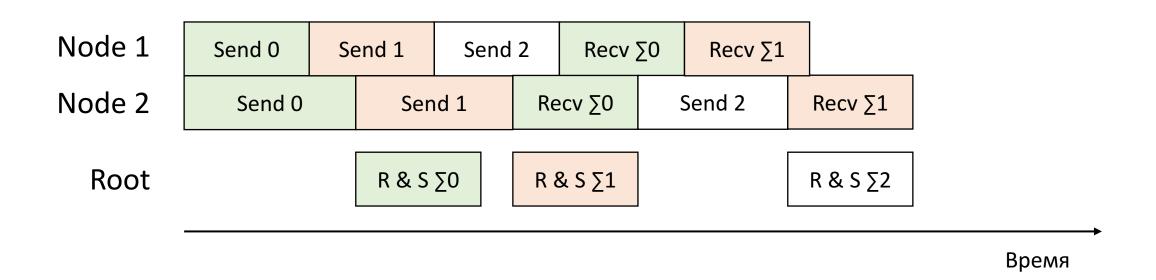
• Каждая машина считает вектор (градиент или веса) по своим объектам

• На каждой машине хочется получить сумму этих векторов от всех машин

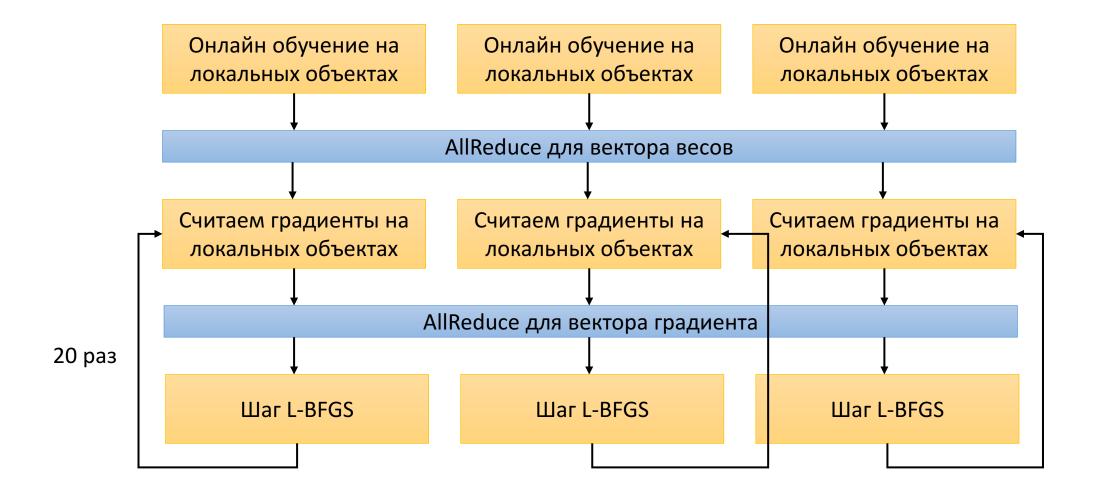
4/3/17 https://arxiv.org/pdf/1110.4198.pdf

Конвейеризация в AllReduce

- Не надо передавать весь вектор целиком и ждать, когда мастер машина посчитает сумму.
- Будем отправлять вектор поэлементно (или пачками) и по ходу получать обновленные значения.



Гибридная схема работы распределенного VW



Онлайн обучение на локальных объектах

- Мар-задачи в Hadoop
- SGD algorithm using adaptive gradient update:

```
Require: Invariance update function s
                  (see Karampatziakis and Langford, 2011)
   w = 0, G = I
   for all (x, y) in training set do
       \mathbf{g} \leftarrow \nabla_{\mathbf{w}} \ell(\mathbf{w}^{\top} \mathbf{x}; y)
        \mathbf{w} \leftarrow \mathbf{w} - s(\mathbf{w}, \mathbf{x}, y) \mathbf{G}^{-1/2} \mathbf{g}
        G_{jj} \leftarrow G_{jj} + g_j^2 \text{ for all } j = 1, \dots, d
   end for
```

AllReduce для вектора весов

• Пусть у нас m машин, тогда средний вектор весов будем считать так:

$$ar{\mathbf{w}} = \left(\sum_{k=1}^m \mathbf{G}^k
ight)^{-1} \left(\sum_{k=1}^m \mathbf{G}^k \mathbf{w}^k
ight)^{-1}$$

- G^k диагональные матрицы, диагональ такого же размера как w^k
- Две операции AllReduce. Работает быстрее агрегации при помощи Мар-Reduce:

	Full size	10% sample
MapReduce	1690	1322
AllReduce	670	59

Градиентный спуск

Gradient descent update:

$$\mathbf{w}_{t+1} = \mathbf{w}_t - \eta \nabla f(\mathbf{w}_t)$$

gradient

$$\mathbf{g}_t = \nabla f(\mathbf{w}_t)$$

Equivalently:

approximate

$$f(\mathbf{w}) \approx f(\mathbf{w}_t) + \mathbf{g}_t^{\mathsf{T}}(\mathbf{w}_t - \mathbf{w}) + \frac{1}{2\eta} \|\mathbf{w}_t - \mathbf{w}\|^2$$

optimize approximation:

$$\mathbf{w}_{t+1} = \underset{\mathbf{w}}{\operatorname{argmin}} \left(f(\mathbf{w}_t) + \mathbf{g}_t^{\mathsf{T}}(\mathbf{w}_t - \mathbf{w}) + \frac{1}{2\eta} \|\mathbf{w}_t - \mathbf{w}\|^2 \right)$$

Can we replace quadratic term by a tighter approximation?

Метод Ньютона

Hessian

$$\mathbf{H}_t = \nabla^2 f(\mathbf{w}_t)$$

Better approximation

$$f(\mathbf{w}) \approx f(\mathbf{w}_t) + \mathbf{g}_t^{\mathsf{T}}(\mathbf{w}_t - \mathbf{w}) + \frac{1}{2}(\mathbf{w}_t - \mathbf{w})^{\mathsf{T}} \mathbf{H}_t(\mathbf{w}_t - \mathbf{w})$$

Update:

$$\mathbf{w}_{t+1} = \mathbf{w}_t - \mathbf{H}_t^{-1} \mathbf{g}_t$$

Problem: Hessian can be too big (matrix of size dxd)

L-BFGS

Instead of the Newton update

$$\mathbf{w}_{t+1} = \mathbf{w}_t - \mathbf{H}_t^{-1} \mathbf{g}_t$$

Perform a *quasi-Newton* update:

$$\mathbf{w}_{t+1} = \mathbf{w}_t - \eta_t \mathbf{K}_t \mathbf{g}_t$$

where: K_t is a low-rank approximation of H_t^{-1} η_t is obtained by line search

- rank m specified by user (default m=15)
- instead of storage d², only storage 2dm required (update of K_t also has running time O(dm) per iteration)

L-BFGS B VW

```
--bfgs
turn on LBFGS optimization
```

--|2 0.0 L2 regularization coefficient

--mem 15 rank of the inverse Hessian approximation

--termination 0.001
termination threshold for the relative loss decrease

VW выводит ошибку модели

• Стандартный путь: обучение на train, качество на test

- При одном проходе по данным достаточно progressive validation
 - Для каждого нового объекта считается ошибка до обновления параметров
 - Выводится средняя ошибка по таким объектам
 - Доказано, что приближает ошибку на тесте
- При втором проходе по данным не будет иметь смысла
 - VW сам откладывает 10% данных в holdout, если указали больше одного прохода по данным (эпохи)
 - Можно отключить при помощи --holdout_off

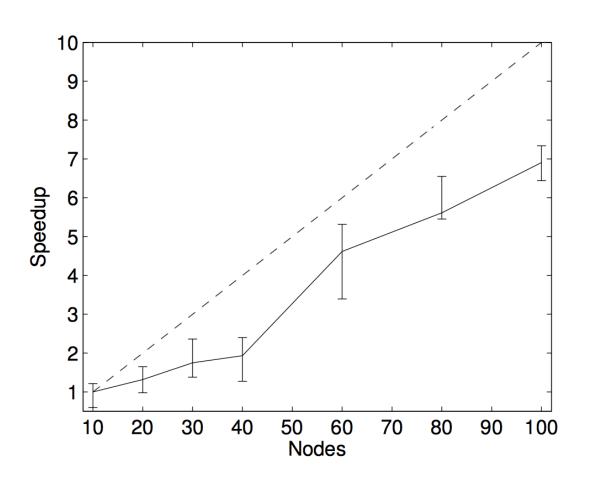
Задача предсказания кликов по рекламе

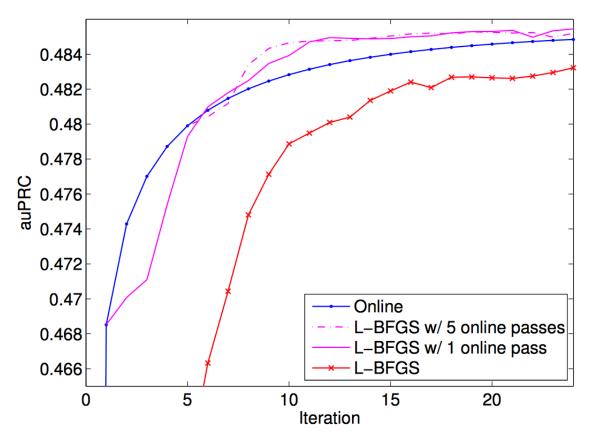
- 2.1Т разреженных признаков
- 17В примеров
- **16М** параметров (24 hash bits)
- 1К машин
- Оптимальный линейный классификатор за 70 минут

	1%	10%	100%
auROC	0.8178	0.8301	0.8344
auPRC	0.4505	0.4753	0.4856
NLL	0.2654	0.2582	0.2554

Сэмплирование ухудшает качество – нужно учиться на всех данных!

Задача предсказания кликов по рекламе





4/3/17 https://arxiv.org/pdf/1110.4198.pdf