

Assignment NO.5 Solutions

Deep learning | Spring 1401 | Dr.Mohammadi

Teacher Assistant:

Shabnam Ezatzadeh

Fatemeh Anvari

Student name: Amin Fathi

Student id: **400722102**

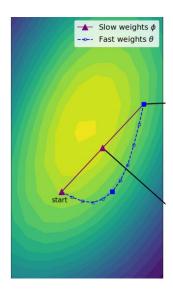
Problem1

در این روش ما با دو مجموعه وزن رو به رو هستمی ، وزن های سریع یا (فی) و وزن های کند یا همان(تتا) ، در این روش با استفاده از اپتیمایزر های استاندارد ابتدا مجموعه وزن های سریع آپدیت می شوند و سپس در هر اسری آپدیت این مجموعه وزن های سریع ، مقدار نهایی آن ها به عنوان مقدار جدید برای مجموعه وزن های کند (توسط یک تطبیق خطی بین این دو سری وزن) انتخاب خواهد شد . الگوریتم را در شکل زیر مشاهده می کنید که در آن آلفا یک نرخ یادگیری برای وزن های کند است :

Algorithm 1 Lookahead Optimizer:

```
Require: Initial parameters \phi_0, objective function L Require: Synchronization period k, slow weights step size \alpha, optimizer A for t=1,2,\ldots do Synchronize parameters \theta_{t,0} \leftarrow \phi_{t-1} for i=1,2,\ldots,k do sample minibatch of data d\sim \mathcal{D} \theta_{t,i} \leftarrow \theta_{t,i-1} + A(L,\theta_{t,i-1},d) end for Perform outer update \phi_t \leftarrow \phi_{t-1} + \alpha(\theta_{t,k} - \phi_{t-1}) end for return parameters \phi
```

که در شکل زیر هم به صورت شهودی مشاهده می کنید

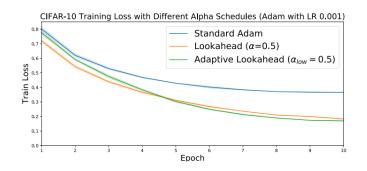


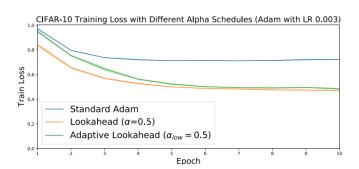
طبق آنچه در شبه کد این الگوریتم آمده و در شکل صفحه قبل هم مشاهده شد در واقع وزن های کند در به روز رسانی شان در هر حلقه داخلی که شامل k بار اجرای فرایند آپدیت کردن وزن های سریع است آپدیت می شوند و فرمول آن به شکل زیر است :

$$\phi_{t+1} = \phi_t + \alpha(\theta_{t,k} - \phi_t)$$

= $\alpha[\theta_{t,k} + (1 - \alpha)\theta_{t-1,k} + \dots + (1 - \alpha)^{t-1}\theta_{0,k}] + (1 - \alpha)^t\phi_0$

نگارندان مقاله ادعا کرده اند انتخاب مقدار آلفا به صورت فیکس شده از اکثر مزایای انتخاب تطبیقی آن برخورار است فلذا مقدار آن را در روند نگارش مقاله ثابت در نظر گرفته اند . در مورد تاثیر انتخاب آلفا در فرمول بالا می توان نتایج زیر را هم مورد بررسی قرار داد :



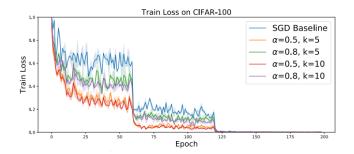


وزن های سریع هم طبق الگوریتم زیر به روز رسانی می شوند:

$$\theta_{t,i+1} = \theta_{t,i} + A(L, \theta_{t,i-1}, d).$$

که در آن A اپتیمایزری است که برای به روز رسانی انتخاب شده است ، و L تابع ضرر یا objective function و مم تعداد نمونه ها در

در ادامه ، نگارندگان این الگوریتم را در مورد مسایل Cifar10 و Cifar100 و ImageNet و پردازش زبان طبیعی به کار برده اند و نتایج ان را ثبت و تحلیل کرده اند . به طور مثلا مقدار loss و accuracy برای آلفا ها k های متفاوت در CIFAR-100 را در شکل زیر مشاهده می کنید :



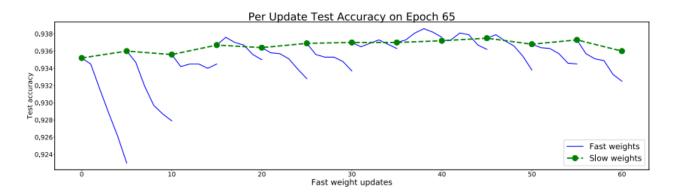
K	0.5	0.8
5	$78.24 \pm .02$	$78.27 \pm .04$
10	$78.19 \pm .22$	$77.94 \pm .22$

Table 5: All settings have higher validation accuracy than SGD (77.72%)

Figure 9: CIFAR-100 train loss and final test accuracy with various k and α .

که نشان دهنده نتایج نسبتا مشابه و مقاوم بودن این الگوریتم نسبت به آلفا ها و $\,\mathbf{k}\,$ های متفاوت است .

از مزایای این الگوریتم توانایی تطبیقش با اپتیمایزر های مختلف است ، و از ان جا که واریانس را کاهش می دهد موجب همگرایی سریع تر می شود و نتایج قابل قبولی هم ارایه می دهد که در صفحه قبل مشاهده کردیم .



در تصویر بالا هم مشاهده می شود که در به روز رسانی های مروبط به وزن های سریع چطور عملکرد مدل تخریب می شود و این تخریب توسط به روز رسانی وزن های کند کاور می شود و واریانس پایینی را مدل تجربه می کند .

Problem 2

مشکلی که با نرخ اموزش داریم اندازه ان است چنانچه که کوچک باشد با سرعت کمی به همگرایی می رود و چنانچه بزرگ باشد ممکن است واگرا شود و نقطه بهینه را هم رد کند بنابراین بعضی مواقع بهتر است از روش های دیگری استفاده کنیم و بسط تیلور را ادامه دهیم تا به انحنای منحنی هم توجه کرده باشیم .

چنانچه بسط تیلور را تا مشتق دوم ادامه دهیم به رابطه زیر می رسیم:

$$f(\mathbf{x} + \boldsymbol{\epsilon}) = f(\mathbf{x}) + \boldsymbol{\epsilon}^{\top} \nabla f(\mathbf{x}) + \frac{1}{2} \boldsymbol{\epsilon}^{\top} \nabla^{2} f(\mathbf{x}) \boldsymbol{\epsilon} + \mathcal{O}(\|\boldsymbol{\epsilon}\|^{3}).$$

مشتق دوم را جهت آسانتر شدن خوانش فرمول ماتریس هسین یا H می نامیم که یک ماتریس d^*d است (d همان ابعاد فضای ویژگی تابع است) فرمول حاصل به شکل زیر است :

$$f(\mathbf{x} + \boldsymbol{\epsilon}) = f(\mathbf{x}) + \boldsymbol{\epsilon}^{\mathrm{T}} \nabla f(\mathbf{x}) + \frac{1}{2} \boldsymbol{\epsilon}^{\mathrm{T}} \mathbf{H} \boldsymbol{\epsilon} + \mathcal{O}(\|\boldsymbol{\epsilon}\|^{3})$$

برای یافتن مقدار بهینه این تابع تقریبی (تقریب مرتبه دو دارایه بهینه سراسری است) ، می توان مشتق آن نسبت به **٤** را برابر با صفر قرار داد که در این صورت داریم :

$$\nabla f(\mathbf{x}) + \mathbf{H} \boldsymbol{\epsilon} = 0 \Rightarrow \boldsymbol{\epsilon} = -\mathbf{H}^{-1} \nabla f(\mathbf{x})$$

همانطور که مشاهده می شود بجای نرخ آموزش (در هنگام استفاده از فقط ترم اول بسط تیلور) از معکوس ماتریس Hessian استفاده شده است ، چون در واقع داریم از یک ماتریس استفاده می کنیم ممکن است نرخ آموزش های متفاوتی در جهت های مختلف داشته باشیم ، همچنین استفاده از این ماتریس باعث می شود که دیگر مجبور به تنظیم و ثابت سازی نرخ یادگیری

نباشیم . روش نیوتن از انجا که با یک ماتریس d^*d کار می کند ممکن است با افزایش d^*d حجم محاسبات بسیار بسیار بیشتر شود و همچنین با توجه به حضور مشتق دوم در فرمول ، چنانچه مقدار ان منفی باشد موجب افزایش مقدار d^*d می شود و نه کاهش آن که برای حل آن می توان از قدر مطلق تابع تقریب استفاده کرد .

منبع: صحبت های کلاس درس

Problem 3

در حالت with replacement احتمال انتخاب یک داده از مجموعه داده n عضوری برای train مدل به صورت تصادفی 1/n است ، احتمال انتخاب یک داده منحصر به فرد حداقل برای یک بار برابر است با :

$$P(\text{choose } i) = 1 - P(\text{omit } i) = 1 - (1 - 1/n)^n \approx 1 - e^{-1} \approx 0.63.$$

احتمال انتخاب یک داده دقیقا یک بار هم برابر است با :

$$\binom{n}{1} \frac{1}{n} \left(1 - \frac{1}{n} \right)^{n-1} = \frac{n}{n-1} \left(1 - \frac{1}{n} \right)^n \approx e^{-1} \approx 0.37.$$

همانطور که مشاهده می شود در این حالت همه داده ها لزوما انتخاب نمی شوند و چه بسا برخی داده ها هم بیش از یک بار انتخاب شوند که این باعث کاهش کارایی مدل می شود ولی در حال without با توجه به این که همه داده ها استفاده می شوند میتوان عملکرد بهتری را انتظار داشت .

منابع :

صفحه ۴۶۶ کتاب رفرنس

[1903.01463] SGD without Replacement: Sharper Rates for General Smooth Convex Functions (arxiv.org)

Problem 4

پیاده سازی این تمرین با توجه به فرمول های مشخص و توضیح داده شده در کلاس و نمونه کد های موجود در اینترنت چندان کار سختی نبود ، صرفا تنها جای مبهم آن محاسبه گرادیان نسبت به وزن ها بود که در شکل زیر توضیح داده شده است و در نهایت هم در جداول نتایج مقایسه شده است .

$$\frac{(1/2)^2 \frac{1}{1+e^{-2}} \left(\frac{(\alpha_3 y)^2 - y \log(\alpha)}{2} \right)}{2 = ux + b}$$

: GD

در جدول زیر مشاهده می شود که کمترین خطا و بهترین همگرایی مربوط به نرخ یادگیری ۱ می باشد و بدترین مربوط به ترخ یادگیری 0.01

LOSS VS ITERATION	LOSS	LEARNING RATE
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.6 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.5	0.01
Error vs Iterations 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.06	0.1
Error vs Iterations 0.7 0.6 0.5 0.7 0.0 0.0 0.1 0.0 0.1 0.0 0.2 0.1 0.0 0.2 0.1 0.0 0.0	0.012	0.5
Error vs Iterations 0.4 0.3 0.1 0.0 0.0	0.006	1

SGD

LOSS VS ITERATION	LOSS	LEARNING RATE
Error vs Iterations 1.25 1.20 1.15 9 1.10 1.05 1.00 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.97	0.01
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.24	0.1
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 9 0.4 0.2 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0	0.046	0.5
Error vs Iterations 0.6 0.5 0.4 0.2 0.1 0.0 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.019	1

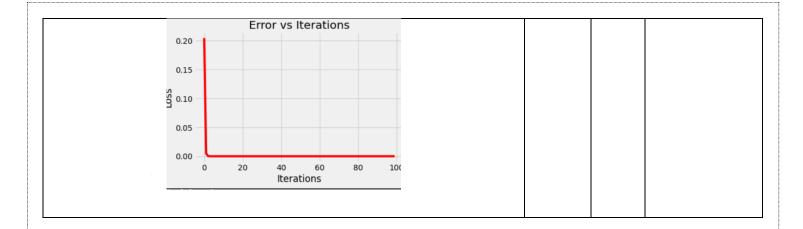
مشاهده می شود که در SGD عملکرد با لرنینگ ریت یکسان نسبت به GD ضعیف تر است ولی همچنان نرخ یادگیری ۱ بهترین و نرخ یادگیری 80.01 بدترین عملکرد را بین ۴ نرخ یادگیری دارد .

GD + Momentum

Loss vs iteration	loss	beta	Learning rate
1.2 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0 20 40 60 80 10 Iterations	0.18	0.7	0.01
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.4 0.2 0 20 40 60 80 10 Iterations	0.12	0.8	0.01
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0.0 0.0 20 40 60 80 100 Iterations	0.059	0.9	0.01

	0.017	0.7	0.1
Error vs Iterations 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0.0 0 20 40 60 80 10 Iterations	0.017	0.7	0.1
Error vs Iterations 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0.0 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.011	0.8	0.1
Error vs Iterations 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0.0 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.005	0.9	0.1
0.5 0.4 0.2 0.1 0.0 0 20 40 60 80 10 lterations	0.003	0.7	0.5

	0.002	0.8	0.5
Error vs Iterations			
0.5			
0.4			
N 0.3			
0.2			
0.1			
0.0 0 20 40 60 80 10			
Iterations			
	0.0002	0.9	0.5
Error vs Iterations			
0.4			
0.3			
9 0.2			
0.1			
0.0			
0 20 40 60 80 100 Iterations			
ici delolis			
	0.0016	0.7	4
Error vs Iterations	0.0016	0.7	1
0.25			
0.20			
0.15			
8 0.10 —			
0.05			
0.00			
0 20 40 60 80 10 Iterations			
	0.0007	0.8	1
Error vs Iterations			
0.20			
0.15			
SS 0.10			
0.05			
0.00			
0.00 0 20 40 60 80 10 Iterations			
iterations			
	0 تقريبا	0.9	1
	1 1 "+ /)	nu	7



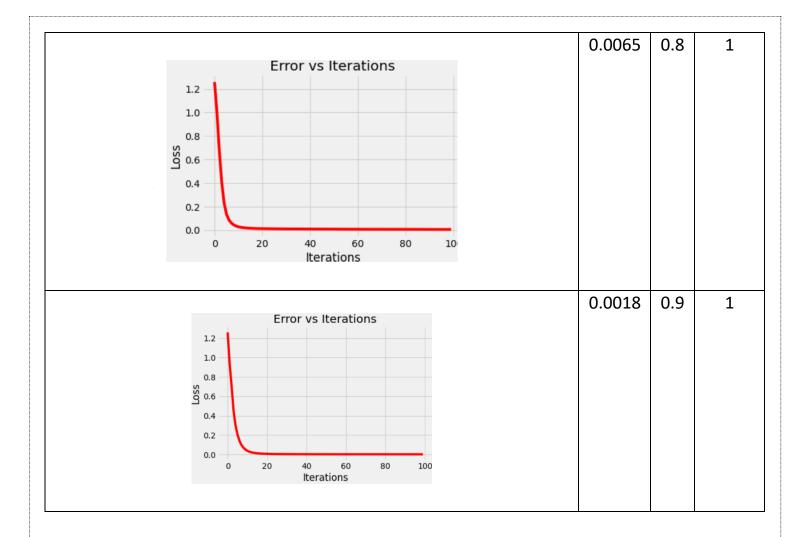
همانطور که مشاهده می شود بهترین عملکرد مربوط به نرخ یادگیری ۱ و بتای 0.9 و بدترین هم مربوط به نرخ یادگیری 0.01 و 0.7 همچنین عملکرد 0.7 و 0.7 و 0.7 همچنین عملکرد 0.7 و 0.7 همچنین عملکرد بهتری دارد .

SGD + Momentum

Loss vs iteration	loss	bet	Learni
		а	ng rate
1.2	0.87	0.7	0.01
Error vs Iterations 1.2 1.1 Signature 1.0 0.9 0.8 0.7 0 20 40 60 80 10 Iterations	0.73	0.8	0.01

	0.049	0.9	0.01
1.2 1.0 0.8 0.6 0.6 100 lterations	0.0 13	0.3	0.01
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.19	0.7	0.1
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.8 0.4 0.2 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.097	0.8	0.1
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0.0 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.033	0.9	0.1

	0.04	0.7	0.5
Error vs Iterations 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0.0 0 20 40 60 80 100 Iterations			
1.2 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0	0.017	0.8	0.5
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.4 0.2 0.0 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.004	0.9	0.5
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0.0 20 40 60 80 100 Iterations	0.011	0.7	1



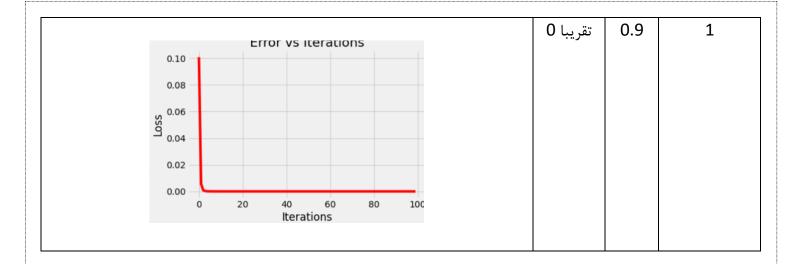
مشاهده می شود که gd + momentum عملکرد بهتری نسبت به sgd + momentum دارد ولی sgd + momentum نسبت به sgd عملکرد بهترین نرخ یادگیری هم برابر ۱ و بهترین بتا برابر 0.9 است.

GD + Nesterov Momentum

Loss vs iteration	loss	beta	Learning rate
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.18	0.7	0.01
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.4 0.2 0 20 40 60 80 10 Iterations	0.12	0.8	0.01
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.4 0.2 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.058	0.9	0.01

	0.017	0.7	0.1
Error vs Iterations			
0.8			
ν 0.6			
SO 0.4			
0.2			
0.0 0 40 60 80 100 Iterations			
Error vs Iterations	0.011	0.8	0.1
1.0			
0.8			
0.6			
SO 0.4 0.4			
0.2			
0.0 0 20 40 60 80 100			
0 20 40 60 80 100 Iterations			
Error vs Iterations	0.005	0.9	0.1
0.8			
0.6 X			
9 0.4			
0.2			
0.0			
0 20 40 60 80 10 Iterations			
	0.003	0.7	0.5
Error vs Iterations	0.003	0.7	0.5
0.4			
0.3			
0.2			
0.1			
0.0 0 20 40 60 80 100			
lterations			

	0.002	0.8	0.5
Error vs Iterations			
0.35			
0.30			
0.25			
S 0.20 - 0.15 -			
0.10			
0.05			
0.00 0 20 40 60 80 10			
Iterations			
	0.0004	0.9	0.5
Error vs Iterations	0.000	0.5	0.0
0.30			
0.25			
0.20 0.15			
0.10			
0.05			
0.00			
0 20 40 60 80 100 Iterations			
Relations			
	0.0016	0.7	1
Error vs Iterations	0.0016	0.7	1
0.150			
0.125			
0.100			
0.075			
0.050			
0.025			
0.000			
0 20 40 60 80 100 Iterations			
iterations			
	0.004	0.0	4
Error vs Iterations	0.001	0.8	1
0.12			
0.10			
0.08			
ιν ·			
S 0.06			
0.06			
0.04			I
0.04			
0.04 0.02			
0.04			



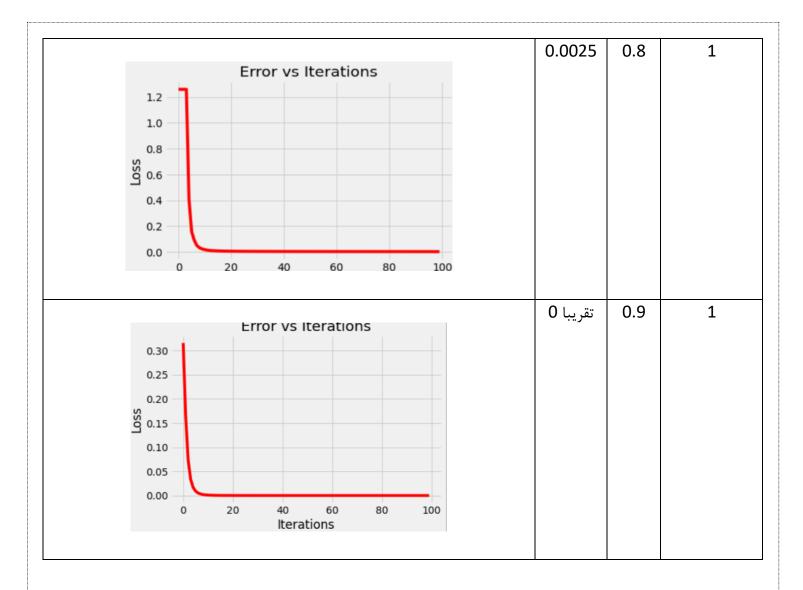
بهترین عملکرد مربوط به نرخ یادگیری ۱ و بتای 0.9 است و در کل با کمی اغماض می توان گفت Nesterov momentum از momentum بیشتر است .

SGD + Nesterov Momentum

Loss vs iteration	loss	beta	Learning rate
Error vs Iterations 1.2 1.1 1.0 9 0.9 0.8 0.7 0.6 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.6	0.7	0.01
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.6 0.4 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.4	0.8	0.01

			0.04
Error vs Iterations 1.2 1.0 90.8 0.6 0.4 0.2 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.21	0.9	0.01
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.66	0.7	0.1
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 9 0.4 0.2 0.0 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.047	0.8	0.1
Error vs Iterations 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0.0 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.018	0.9	0.1

	0.0137	0.7	0.5
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.6 0.4 0.2 0.0 0 20 40 60 80 100 Iterations			
Error vs Iterations 0.7 0.6 0.5 0.4 0.2 0.1 0.0 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.009	0.8	0.5
Error vs Iterations 0.6 0.5 0.4 0.2 0.1 0.0 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.0009	0.9	0.5
Error vs Iterations 1.2 1.0 0.8 0.4 0.2 0.0 0 20 40 60 80 100 Iterations	0.0059	0.7	1



اینبار هم مشاهده می شود که بهترین نرخ یادگیری 1 و بهترین بتا 0.9 است .