

本科毕业论文（设计）

学 院： 数学与统计学院

专 业： 信息与计算科学

学生姓名： 王圳川

学 号： 20271022

指导教师： 周声龙

**北京交通大学**

2024年4月

学士论文版权使用授权书

本学士论文作者完全了解北京交通大学有关保留、使用学士论文的规定。特授权北京交通大学可以将学士论文的全部或部分内容编入有关数据库进行检索，提供阅览服务，并采用影印、缩印或扫描等复制手段保存、汇编以供查阅和借阅。

（保密的学位论文在解密后适用本授权说明）

学位论文作者签名： 指导教师签名：

签字日期： 年 月 日 签字日期： 年 月 日

学士论文诚信声明

本人声明所呈交的毕业论文（设计），题目 深度神经网络的稀疏优化方法 是本人在指导教师的指导下，独立进行研究工作所取得的成果。尽我所知，除了文中特别加以标注和致谢中所罗列的内容以外，论文中不包含其他人已经发表或撰写过的研究成果，也不包含为获得北京交通大学或其他教育机构的学位或证书而使用过的材料。

申请学位论文与资料若有不实之处，本人承担一切相关责任。

本人签名： 日期：

中文摘要

**摘要：**中文摘要应将论文的内容要点简短明了地表达出来，约400字左右，字体为宋体小四号。内容应包括工作目的、研究方法、成果和结论。要突出本论文的创新点，语言力求精炼。为了便于文献检索，应在本页下方另起一行注明论文的关键词（3-5个），如有可能，尽量采用《汉语主题词表》等词表提供的规范词。图X幅，表X个，参考文献X篇。

**关键词：**

ABSTRACT

**ABSTRACT:**与中文摘要内容要相对应。

**KEYWORDS：**

目 录

[中文摘要 i](#_Toc414268225)

[ABSTRACT ii](#_Toc414268226)

[目 录 iii](#_Toc414268227)

[1 引言 1](#_Toc414268228)

[1.1 论文选题背景与意义 3](#_Toc414268230)

[1.2 计算机领域经典稀疏优化算法 3](#_Toc414268230)

[1.2.1 数据无关类 3](#_Toc414268231)

[1.2.2 数据驱动类 3](#_Toc414268231)

[1.2.3 训练感知类 3](#_Toc414268231)

[1.3 本文的主要工作与章节安排 3](#_Toc414268230)

[2 稀疏优化的最优性条件 2](#_Toc414268229)

[2.1 有稀疏约束条件的优化问题 3](#_Toc414268230)

[2.1.1 基本可行解 3](#_Toc414268231)

[2.1.2 -稳定性 3](#_Toc414268231)

[2.1.1 收敛性 3](#_Toc414268231)

[2.2 稀疏优化算法 3](#_Toc414268230)

[2.2.1 全局稀疏优化算法 3](#_Toc414268231)

[2.2.2 层级稀疏优化算法 3](#_Toc414268231)

[3 实验结果与讨论 4](#_Toc414268232)

[3.1 函数拟合实验 4](#_Toc414268233)

[3.1.1 实验设计 4](#_Toc414268234)

[3.1.1 实验结果 4](#_Toc414268234)

[3.2 双螺旋分类实验 4](#_Toc414268233)

[3.2.1 实验设计 4](#_Toc414268234)

[3.2.2 实验结果 4](#_Toc414268234)

[3.3 基于的文本分类实验 4](#_Toc414268233)

[3.3.1 实验设计 4](#_Toc414268234)

[3.3.2 实验结果 4](#_Toc414268234)

[5 结论 6](#_Toc414268238)

[参考文献 7](#_Toc414268239)

[致 谢 8](#_Toc414268240)

[附 录 8](#_Toc414268240)

目录说明：

（小四、黑体、左对齐、空1字符）

（小四、宋体、首行缩进1字符）

（小四、宋体、首行缩进2字符）

1. 引言
   1. 论文选题背景及意义

深度神经网络在许许多多的领域内（例如：图像分类、机器翻译、语音合成）展现出了最先进的水平。虽然一方面模型的质量在随着模型和训练数据的增大而提升，但是随之而来的训练和部署方面的成本也水涨船高。像图像分类和机器翻译类的神经网络的参数量是以千万计的，并且通常预测一个结果就需要百亿量级的浮点数运算。这就导致这些领域内的先进模型的部署、预测成本到达一个不可接受的程度，尤其是移动和嵌入式设备上的模型部署、预测。一些近年来大热的巨型模型像目标检测领域的先进模型Inception-V3[1]，一次预测需要进行57亿次运算，拥有2,700,000个参数；NLP领域的GPT-3模型需要175,000,000个参数（假设其参数为16 bits精度的话大约需要350GiB的存储空间）。除了部署与预测，训练这些大模型成本更高，每一次训练大概需要数百万美元。

为了解决上述问题，稀疏优化成为了一个可行手段。通过稀疏优化，我们可以使得参数的一个子集置为0，而任何与权重0相乘的运算将被跳过，并且由于参数是稀疏的，可以采取稀疏存储的方式节省内存空间，极大程度上降低了模型的部署和预测成本[2]。比如Minerva模型[3]通过对激活值较小的参数的舍弃，大约节约了训练过程中50％的能源消耗；Eyeriss模型[4]通过将激活值置为0节约计算成本；Cnvlutin[5]也是通过类似的方法达到了与优化之前的模型13倍的速度差距和降低10倍的能源消耗。由此可见，对模型参数的稀疏优化的确能够大幅度降低模型训练、预测、部署的成本。

虽然对模型的稀疏优化能够极大程度上降低成本，但是有许多人认为这种大幅度的减少模型参数的方法势必也会伴随模型性能的大幅度下降。但是事实证明并非如此。有研究已经证明深度神经网络对参数的高稀疏程度具有相当强的容忍度[6]。甚至有研究发现深度神经网络中的95％的参数能够通过剩余的5％的参数预测出来[7]。这些都说明了一定程度的稀疏优化不会对模型的性能造成明显的影响。事实上模型性能与稀疏程度的关系通常如下图所示，一定的稀疏程度非但不会使模型的性能下降，反而会让模型的性能得到提升。一些研究和奥卡姆剃刀原则都能够解释这种现象：提高模型的稀疏程度能够降低模型中存在的噪声。



在过去的几年里，学术界提出了很多稀疏优化的方案，比如变分丢弃法[8]、正则法、结构剪枝。然而这些方法并非对模型参数的直接稀疏优化，而是通过训练过程中产生的梯度或激活值为指标，丢弃掉神经网络中的一些结构，从而达到稀疏优化的目的。或者是采取在损失函数中增加正则项的方式，通过训练隐式地让模型规模减小，间接地达到稀疏优化的目的。这些方案往往以直觉为导向，缺乏足够的数学理论支持。而本论文计划将深度神经网络抽象为最优化问题，藉由硬阈值方法在训练的过程中迭代式地将模型中一部分参数置为0，直至收敛。并计划将此方法运用于Transformer模型，应用于文本分类实验，同时提供理论和经验结果证明该方法的有效性。

万物之始，大道至简，衍化至繁。——老子《道德经》

* 1. 计算机领域经典稀疏优化方法

目前的稀疏优化方法种类繁多，最主要可以分为结构化的稀疏方法和非结构化的稀疏方法。结构化的稀疏方法比如直接去掉神经网络中的神经元、卷积神经网络中的卷积核[9]、Transformer类模型[10]中的注意力头或者更复杂一些的神经网络中的某一个模块这类具有某种固定模式的参数。结构化的稀疏方法虽然能够减少记录需要稀疏的参数的位置信息的存储开销，但是结构化的稀疏方法往往会导致模型效果的明显下降，这是因为结构化的稀疏方法会大大降低模型稀疏时的自由度。因此，结构化的稀疏往往是一种粗粒度且低开销的稀疏优化方法。相比之下，非结构化的稀疏方法，通常是根据一些衡量参数重要程度的指标来选择重要程度高的参数保留，其他参数置为0来达到稀疏优化的目的，在实际运用中发现，非结构化的稀疏方法往往能够同时带来高稀疏度和较好的模型效果。而我们所运用的方法也属于非结构化稀疏方法的一种，因此，我会先在接下来的模块简单介绍一下目前的非结构化稀疏优化方法。

* + 1. 训练无关类

最简单也是最直觉性的一种非结构化稀疏优化是移除绝对值最小的参数，这种方法可以追溯到1993年，Hagiwara使用这种方法将75%的参数置为0，同时提高了10%的泛化效果[11]。还有Gale将卷积神经网络中的卷积核稀疏[12]，以及Guiying将这种方法推广到RNN中，在保证模型的泛化性能不明显下降的前提下，去掉了96.84%的连接[13]。虽然对于该方法的研究已经很多，但是大多数研究所讨论的模型参数相对于目前的千亿参数级别的大语言模型来说，规模还比较小。因此，在之前的研究中将全局参数进行排序，选取绝对值最大的前个参数所花费的时间是可以接受的，但是当参数规模到达千亿级别时，排序所花费的时间已经不可忽略了。同时我们注意到在模型参数增加的同时，模型深度也在增加，因此我们提出了模型层之间相互独立的假设，对模型的每一层单独进行稀疏，这样就能够并行稀疏模型的每一层，大幅度缩短稀疏所消耗的时间。

* + 1. 数据驱动类

这一类稀疏优化方法主要考虑模型神经元或整个模型的输出的数值敏感度。在这一类方法中，通常存在一个训练数据的集合来确定哪些参数需要被移除。举例来说，输入该集合中的不同例子，激活值变化最小或者几乎不变的参数将被移除，因为它们对模型判别不同的输入基本没有贡献。因此，这个敏感度指标可以用来衡量参数的重要性，而重要性较低的参数将被移除。在移除后，这些移除参数的激活值会被加入到下一层神经元的偏置中，以维持整个神经网络的不变性[14]。Castellano[15]泛化了这一方法，并在最后移除参数之后，将根据与移除之前的激活值变化最小为依据，重新计算参数。上述方法同样也可以运用在卷积神经网络中，比如Luo[16]以卷积层输出的激活值为依据，删除在整个小批量训练数据中对激活值改变最小的卷积层参数。

* + 1. 训练感知类

除了上述两种稀疏优化方法以外，我们还可以使用一些训练感知的方法。其中一种最简单的方法就是考虑训练过程中的总参数变化量。我们可以存储所有参数在整个训练中的更新量的大小，然后移除更新量最少的参数[17]。直觉上的解释是如果参数自随机初始化开始到训练结束，其改变量很小的话，那么这些参数可以被认为是“不重要的”。

这些训练感知类方法中比较著名的一种是在损失函数中加入正则项，举例来说，其中是原始损失函数，而是关于模型参数的惩罚项。惩罚项的设计可以是关于任何神经元本身的[18]，也可以是关于一些指标的，比如所需浮点数运算[19]，添加惩罚项能够间接让模型在训练过程中变得稀疏，同时降低了复杂度。

1. 稀疏优化的最优性条件

我们先假设数据集记数据集的标签，模型的预测值为。

那么我们要优化的问题是：

这里的，是神经网络所有参数的范数，即神经网络所有层中的非零参数的个数。

如果令，为神经网络的层数，则原优化问题可写作含有个约束条件的问题：

我们假设神经网络每一层之间相互独立，那么我们可以推得原问题在前层上每一层是一个有稀疏约束条件的优化问题，不失其一般性，我们假定为第层：

在第层上为无约束优化问题：

* 1. 有稀疏约束条件的优化问题

设，是指中绝对值最大的第个元素，即

* + 1. 基本可行解

**定义3.1.** 是的一个基本可行解，如果有：

**定理3.1.** 如果令是的最优解，那么是一个基本可行解

**证明.** 如果，那么有，，否则存在使得与的最优性相悖。因此我们有。如果该等式在显然也成立。

* + 1. -

对于问题

这里是闭凸可行域，是一个连续可导的函数，可能是非凸的。那么该问题的一个解可以被称为是稳定点，当：

如果是该问题的最优解，那么显然也是稳定点，因此，稳定点是一个必要最优性条件。许多解决上述非凸问题的优化方法都只能保证收敛到稳定点。

实际上述性质可以转化为，解是一个稳定点，当且仅当

这里假设，记作上的正交投影，即

我们将上式推广至有稀疏约束的问题*P*中，记为-稳定性

**定义3.2.** 一个解是问题的一个*L*-稳定点，如果满足关系

这里由于并不是一个凸集，所以投影运算并不止得到一个值，特别地，对于就是包含中绝对值最大的*s*个位置的参数矩阵。

接下来将证明在一个合适的李普希茨条件下，-稳定性是一个必要最优性条件，首先，我们需要用一种更简洁的方式描述条件。

**引理3.1.** ，满足条件当且仅当和

**证明：（）**。假设满足条件。如果，那么由条件可知，所以。如果，那么，又因为，所以  
（）。假如满足条件。如果，那么，则；因此，在这种情况下，。如果，那么并且，由该条件可知

因此，包含中绝对值最大的*s*个元素，其他的元素要么小于或者等于他们，故满足条件。

**假设3.1.** 目标函数的梯度是李普希茨连续，设其李普希茨常数，即

该假设对目标函数成立，取，

**引理3.2. (Decent Lemma)** 假设连续可导且满足假设3.1，

**引理 3.3.** 如果假设3.1成立，。对于任意，y是一个参数矩阵，满足

我们有

**证明：**可以写成，

上述最小化问题可以看作

则有

由引理3.2可知

又因为

则可以得到

**定理3.2.** 假设3.1成立的前提下，，假设是问题的最优解，那么

1. 是一个-稳定点
2. 只包含一个元素

**证明：**假设存在，并且与不同，由引理3.3可知

与最优解的性质相悖，因此只包含一个元素

1. 实验

在本章中，我们设计了三个实验来证明我们所设计的算法的有效性。第一个实验是拟合Sinc函数的回归实验，第二个实验是双螺旋数据的分类实验，第三个实验是基于Transformer架构的实际文本分类实验。通过前两个实验我们可以验证算法的通用性。因为目前几乎所有大模型都是以Transformer为基础架构，所以第三个实验验证了我们的算法对大模型进行稀疏优化的潜力。

* 1. 拟合Sinc函数的回归实验

我们考虑使用神经网络从有噪声的数据中拟合Sinc函数，其中噪声指的是均值为0，方差的高斯噪声。

假设训练数据集样本数量，我们将在该数据集上训练一个隐藏层为2的神经网络即

神经网络示意图如图所示。

* + 1. 稀疏优化中的参数更新可视化

为了了解在不同稀疏度下，神经网络中参数的实际更新情况，我们先在一个小型的神经网络上使用了全局稀疏优化算法，画出了参数保留频次热力图和算法停止时模型最终的参数情况。如图所示。

这里以，即保留40%的参数时举例，可以看到参数矩阵第一层保留频次都在16000次以上，而第二层和第三层则有大量参数保留频次在2000次左右，相差约8倍。根据算法，每次选择所有参数中绝对值最大的前40%保留，这说明模型第一层的参数的重要性往往高于第二层和第三层。

可以看到算法停止后，最终模型中的参数情况，其中白色位置的参数为0，非白色位置的参数非0。这三张图直观反映了我们的算法确实能够将模型内部的参数矩阵变得稀疏，能够达到我们的目的。通过对比三张图我们可以发现最终模型第一层没有值为0的参数，这进一步印证了我们认为第一层的重要性高于第二层和第三层的猜想。并且通过对比图和图，我们发现算法停止后，模型内部非0参数的位置和参数保留频次热力图中颜色较深的位置重合度较高，这启示我们模型权重在训练后期进行稀疏优化的位置是相对固定的，这启示我们在后续的研究中可以重新设计算法，在训练中期挑选出更新频次比较固定的参数位置，在训练后期无需再计算全局参数的梯度，只计算目标位置的梯度，更新目标位置的参数，其他参数直接置为0即可。这样就能够大大降低模型训练过程中的计算量。

* + 1. 实验结果

3.1.1中的实验为了能够可视化参数矩阵因而故意将隐藏层神经元数目降低。在正式实验中，我们同样使用隐藏层数目为2的神经网络，其中第一个隐藏层的神经元数目为200个，第二个隐藏层的神经元数目为300个，则该神经网络的总参数量为60500（不计算偏置项），激活函数为Sigmoid函数。

对于该回归任务，我们的评价指标是RMSE，即。

1. 结论

论文的结论是最终的、总体的结论，不是正文中各段的小结的简单重复。结论应该准确、完整、明确、精练。如果不可能导出应有的结论，也可以没有结论而进行必要的讨论。可以在结论或讨论中提出建议、研究设想、仪器设备改进意见以及尚待解决的问题等。

参考文献

[1] SZEGEDY C, VANHOUCKE V, IOFFE S, et al. Rethinking the inception architecture for computer vision; proceedings of the Proceedings of the IEEE conference on computer vision and pattern recognition, F, 2016 [C].

[2] KALCHBRENNER N, ELSEN E, SIMONYAN K, et al. Efficient neural audio synthesis; proceedings of the International Conference on Machine Learning, F, 2018 [C]. PMLR.

[3] REAGEN B, WHATMOUGH P, ADOLF R, et al. Minerva: Enabling low-power, highly-accurate deep neural network accelerators [J]. 2016, 44(3): 267-78.

[4] CHEN Y-H, KRISHNA T, EMER J S, et al. Eyeriss: An energy-efficient reconfigurable accelerator for deep convolutional neural networks [J]. 2016, 52(1): 127-38.

[5] ALBERICIO J, JUDD P, HETHERINGTON T, et al. Cnvlutin: Ineffectual-neuron-free deep neural network computing [J]. 2016, 44(3): 1-13.

[6] HAN S, POOL J, TRAN J, et al. Learning both weights and connections for efficient neural network [J]. 2015, 28.

[7] DENIL M, SHAKIBI B, DINH L, et al. Predicting parameters in deep learning [J]. 2013, 26.

[8] MOLCHANOV D, ASHUKHA A, VETROV D. Variational dropout sparsifies deep neural networks; proceedings of the International conference on machine learning, F, 2017 [C]. PMLR.

[9] POLYAK A, WOLF L J I A. Channel-level acceleration of deep face representations [J]. 2015, 3: 2163-75.

[10] MICHEL P, LEVY O, NEUBIG G J A I N I P S. Are sixteen heads really better than one? [J]. 2019, 32.

[11] HAGIWARA M. Removal of hidden units and weights for back propagation networks; proceedings of the Proceedings of 1993 International Conference on Neural Networks (IJCNN-93-Nagoya, Japan), F, 1993 [C]. IEEE.

[12] ELSEN E, DUKHAN M, GALE T, et al. Fast sparse convnets; proceedings of the Proceedings of the IEEE/CVF conference on computer vision and pattern recognition, F, 2020 [C].

[13] LI G, YANG P, QIAN C, et al. Stage-wise magnitude-based pruning for recurrent neural networks [J]. 2022.

[14] SIETSMA, DOW. Neural net pruning-why and how; proceedings of the IEEE 1988 international conference on neural networks, F, 1988 [C]. IEEE.

[15] CASTELLANO G, FANELLI A M, PELILLO M J I T O N N. An iterative pruning algorithm for feedforward neural networks [J]. 1997, 8(3): 519-31.

[16] LUO J-H, WU J, LIN W. Thinet: A filter level pruning method for deep neural network compression; proceedings of the Proceedings of the IEEE international conference on computer vision, F, 2017 [C].

[17] YANG D, GHASEMAZAR A, REN X, et al. Procrustes: a dataflow and accelerator for sparse deep neural network training; proceedings of the 2020 53rd Annual IEEE/ACM International Symposium on Microarchitecture (MICRO), F, 2020 [C]. IEEE.

[18] ZHUANG T, ZHANG Z, HUANG Y, et al. Neuron-level structured pruning using polarization regularizer [J]. 2020, 33: 9865-77.

[19] MOLCHANOV P, TYREE S, KARRAS T, et al. Pruning convolutional neural networks for resource efficient inference [J]. 2016.

致 谢

放置在参考文献页后，对象包括：1）国家科学基金，资助研究工作的奖学金基金，合同单位，资助或支持的企业、组织或个人。2）协助完成研究工作和提供便利条件的组织或个人。3）在研究工作中提出建议和提供帮助的人。4）给予转载和引用权的资料、图片、文献、研究思想和设想的所有者。5）其他应感谢的组织和个人。

附 录

附录A 程序代码

附录是作为论文主体的补充项目，并不是必须的。

论文的附录依序用大写正体英文字A、B、C……编序号，如：附录A。

附录B 工程

图纸