

# Байесовы нейронные сети

Басов Дмитрий Константинович

## 1 Обозначения и сокращения

$N(\mu, \sigma^2)$  — нормальное распределение

$\mathbf{x} \cdot \mathbf{y}$  — поэлементное произведение (произведение Адамара)

$\mathcal{L}$  — Evidence Lower Bound (ELBO)

$KL(q||p) = \int q(\mathbf{Z}) \cdot \ln \frac{q(\mathbf{Z})}{p(\mathbf{Z})} d\mathbf{Z}$  — расстояние Кульбака — Лейблера

$\mathbf{x}$  — вектор признаков

$\mathbf{y}$  — таргет

$D$  — датасет — пары значений  $\{\mathbf{x}_i, \mathbf{y}_i\}$ , где  $i = 1, \dots, L$

$\mathbf{W}$  — параметры модели — случайная величина размерности  $M$

$p(D|\mathbf{W}) = \prod_{i=1}^L p(\mathbf{y}_i|\mathbf{x}_i, \mathbf{W})$  — правдоподобие (likelihood)

$p(\mathbf{W})$  — априорное распределение параметров модели (prior)

$p(\mathbf{W}|D)$  — апостериорное распределение параметров модели (posterior)

$p(D)$  — маргинальная вероятность датасета (evidence)

$q(\mathbf{W})$  — аппроксимация апостериорного распределения параметров модели

$p(\mathbf{W}, D) = p(D|\mathbf{W}) \cdot p(\mathbf{W}) = p(\mathbf{W}|D) \cdot p(D)$  — совместная вероятность параметров и данных

## 2 Постановка задачи

Постановка задачи следующая: у нас есть датасет  $D$  и наша цель — смоделировать распределение  $p(\mathbf{y}|\mathbf{x}, D)$ . То есть мы хотим получить распределение вероятностей таргета  $\mathbf{y}$  для неразмеченных  $\mathbf{x}$ , используя датасет  $D$ . Сделаем следующие преобразования:

$$p(\mathbf{y}|\mathbf{x}, D) = \int p(\mathbf{y}, \mathbf{W}|\mathbf{x}, D) d\mathbf{W} = \int p(\mathbf{y}|\mathbf{W}, \mathbf{x}, D) \cdot p(\mathbf{W}|\mathbf{x}, D) d\mathbf{W} = \int p(\mathbf{y}|\mathbf{W}, \mathbf{x}) \cdot p(\mathbf{W}|D) d\mathbf{W}$$

Получим выражение для  $p(\mathbf{W}|D)$ , используя формулу Байеса:

$$p(\mathbf{W}|D) = \frac{p(\mathbf{W}, D)}{p(D)} = \frac{p(\mathbf{W}, D)}{\int p(\mathbf{W}, D) d\mathbf{W}} = \frac{p(D|\mathbf{W}) \cdot p(\mathbf{W})}{\int p(D|\mathbf{W}) \cdot p(\mathbf{W}) d\mathbf{W}}$$

Для аппроксимации распределения ответов модели можно воспользоваться методом Монте — Карло: взять сэмпл весов  $\hat{\mathbf{W}}$  из  $p(\mathbf{W}|D)$ , прогнать их через модель и получить  $\hat{\mathbf{y}}$ . Однако для этого необходимо уметь сэмплировать из распределения  $p(\mathbf{W}|D)$ .

Получить аналитическое решение можно только в очень ограниченном числе случаев. Существует возможность сэмплировать из  $p(\mathbf{W}|D)$ , используя методы Монте — Карло для марковских цепей (MCMC). Однако для больших датасетов и большого числа параметров это становится технически сложно. Альтернативный подход к решению таких задач — аппроксимация распределения  $p(\mathbf{W}|D)$  распределением  $q(\mathbf{W})$ , из которого сэмплировать намного проще.

### 3 Вариационный вывод для нейронной сети

Запишем выражение ELBO для распределения  $q(\mathbf{W})$  и преобразуем его, используя тождество  $p(\mathbf{W}, D) = p(\mathbf{W}|D) \cdot p(D)$ :

$$\begin{aligned}\mathcal{L}(q(\mathbf{W})) &= \int q(\mathbf{W}) \cdot \ln \frac{p(\mathbf{D}, \mathbf{W})}{q(\mathbf{W})} d\mathbf{W} = \int q(\mathbf{W}) \cdot \ln \frac{p(\mathbf{W}|D) \cdot p(D)}{q(\mathbf{W})} d\mathbf{W} = \ln p(D) \cdot \int q(\mathbf{W}) d\mathbf{W} - \\ &\int q(\mathbf{W}) \cdot \ln \frac{q(\mathbf{W})}{p(\mathbf{W}|D)} d\mathbf{W} = \ln p(D) - KL(q(\mathbf{W})||p(\mathbf{W}|D))\end{aligned}$$

Из равенства  $\mathcal{L}(q(\mathbf{W})) = \ln(p(D)) - KL(q(\mathbf{W})||p(\mathbf{W}|D))$  видно, что максимизируя  $\mathcal{L}(q(\mathbf{W}))$ , мы не только максимизируем  $\ln p(D)$ , но и минимизируем  $KL(q(\mathbf{W})||p(\mathbf{W}|D))$ . То есть распределение  $q(\mathbf{W})$  будет приближаться к распределению  $p(\mathbf{W}|D)$ .

Будем максимизировать  $\mathcal{L}(q(\mathbf{W}))$ . Преобразуем выражение для  $\mathcal{L}(q(\mathbf{W}))$ , используя тождество  $p(\mathbf{W}, D) = p(D|\mathbf{W}) \cdot p(\mathbf{W})$ :

$$\begin{aligned}\mathcal{L}(q(\mathbf{W})) &= \int q(\mathbf{W}) \cdot \ln \frac{p(\mathbf{D}, \mathbf{W})}{q(\mathbf{W})} d\mathbf{W} = \int q(\mathbf{W}) \cdot \ln \frac{p(D|\mathbf{W}) \cdot p(\mathbf{W})}{q(\mathbf{W})} d\mathbf{W} = \int q(\mathbf{W}) \cdot \ln p(D|\mathbf{W}) d\mathbf{W} - \\ &\int q(\mathbf{W}) \cdot \ln \frac{q(\mathbf{W})}{p(\mathbf{W})} d\mathbf{W} = \int q(\mathbf{W}) \cdot \ln p(D|\mathbf{W}) d\mathbf{W} - KL(q(\mathbf{W})||p(\mathbf{W}))\end{aligned}$$

Для дальнейшего вывода положим, что распределения  $p(\mathbf{W})$  и  $q(\mathbf{W})$  являются нормальными с диагональными матрицами ковариации:

$$p(\mathbf{W}) = N(\mathbf{W}|\mathbf{0}, \sigma_{p(\mathbf{W})}^2 \cdot \mathbf{I}), \text{ где } \sigma_{p(\mathbf{W})} \text{ — вектор длины } M$$

$$q(\mathbf{W}) = N(\mathbf{W}|\boldsymbol{\mu}, \sigma_{q(\mathbf{W})}^2 \cdot \mathbf{I}), \text{ где } \boldsymbol{\mu} \text{ и } \sigma_{q(\mathbf{W})} \text{ — вектора длины } M$$

Так как распределения  $p(\mathbf{W})$  и  $q(\mathbf{W})$  являются нормальными, то  $KL(q(\mathbf{W})||p(\mathbf{W}))$  можно посчитать аналитически:

$$KL(q(\mathbf{W})||p(\mathbf{W})) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^M \left( \frac{\sigma_{q(W)_k}^2}{\sigma_{p(W)_k}^2} + \frac{\mu_k^2}{\sigma_{p(W)_k}^2} - \ln \frac{\sigma_{q(W)_k}^2}{\sigma_{p(W)_k}^2} - 1 \right)$$

Априорное распределение параметров модели определяется параметром  $\sigma_{p(\mathbf{W})}$ . Воспользуемся техникой эмпирического Байеса — нахождения параметров априорного распределения из данных. Посчитаем  $\frac{d\mathcal{L}(q(\mathbf{W}))}{d(\sigma_{p(W)_k}^{-2})}$ :

$$\begin{aligned}\frac{d\mathcal{L}(q(\mathbf{W}))}{d(\sigma_{p(W)_k}^{-2})} &= \frac{d(\int q(\mathbf{W}) \cdot \ln p(D|\mathbf{W}) d\mathbf{W} - KL(q(\mathbf{W})||p(\mathbf{W})))}{d(\sigma_{p(W)_k}^{-2})} = -\frac{d(KL(q(\mathbf{W})||p(\mathbf{W})))}{d(\sigma_{p(W)_k}^{-2})} \\ \frac{d\mathcal{L}(q(\mathbf{W}))}{d(\sigma_{p(W)_k}^{-2})} &= -\frac{1}{2} \sum_{k=1}^M (\sigma_{q(W)_k}^2 + \mu_k^2 - \sigma_{p(W)_k}^2)\end{aligned}$$

Приравняв производную к нулю, получим:

$$-\frac{1}{2} \sum_{k=1}^M (\sigma_{q(W)_k}^2 + \mu_k^2 - \sigma_{p(W)_k}^2) = 0$$

$$(\sigma_{q(W)_k}^2 + \mu_k^2 - \sigma_{p(W)_k}^2) = 0$$

$$\sigma_{p(\mathbf{W})}^2 = \mu^2 + \sigma_{q(\mathbf{W})}^2$$

Подставив полученное выражение в  $KL(q(\mathbf{W})||p(\mathbf{W}))$ , получим:

$$KL(q(\mathbf{W})||p(\mathbf{W})) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^M \ln \left( 1 + \frac{\mu_k^2}{\sigma_{q(W)_k}^2} \right)$$

Чтобы избежать неопределенности  $\frac{0}{0}$ , и чтобы  $\sigma_{q(\mathbf{W})}$  была всегда положительна, сделаем следующую замену переменных:

$$\mu_k = \gamma_k \cdot e^{\rho_k}$$

$$\sigma_{q(W)_k} = |\gamma_k|$$

Тогда:

$$KL(q(\mathbf{W})||p(\mathbf{W})) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^M \ln(1 + \frac{\mu_k^2}{\sigma_{q(W)_k}^2}) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^M \ln(1 + e^{2 \cdot \rho_k}) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^M \text{Softplus}(2 \cdot \rho_k)$$

Таким образом, функция потерь будет иметь следующий вид:

$$\text{Loss}(\boldsymbol{\rho}, \boldsymbol{\gamma}) = -\frac{\mathcal{L}(q(\mathbf{W}))}{L} = \int N(\mathbf{W}|\boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\sigma}_{\mathbf{q}(\mathbf{W})}^2 \cdot \mathbf{I}) \cdot NLL \cdot d\mathbf{W} + \frac{KL}{L}, \text{ где:}$$

$$\boldsymbol{\mu} = \boldsymbol{\gamma} \cdot \exp(\boldsymbol{\rho})$$

$$\boldsymbol{\sigma}_{\mathbf{q}(\mathbf{W})} = |\boldsymbol{\gamma}|$$

$$NLL = -\frac{1}{L} \sum_{i=1}^L \ln p(\mathbf{y}_i|\mathbf{x}_i, \mathbf{W})$$

$$KL = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^M \text{Softplus}(2 \cdot \rho_k)$$

## 4 Алгоритм обучения

Задаем шаг градиентного спуска  $\alpha$  и инициализируем параметры распределения  $q(\mathbf{W}) - \boldsymbol{\rho}$  и  $\boldsymbol{\gamma}$ . Затем повторяем, пока не достигнем критерия остановки:

1.  $\boldsymbol{\sigma} \leftarrow |\boldsymbol{\gamma}|$
2.  $\boldsymbol{\mu} \leftarrow \boldsymbol{\gamma} \cdot \exp(\boldsymbol{\rho})$
3.  $\hat{\mathbf{W}} \leftarrow N(0, 1)$  — сэмплируем случайные веса
4.  $\hat{\mathbf{W}} \leftarrow \hat{\mathbf{W}} \cdot \boldsymbol{\sigma} + \boldsymbol{\mu}$  — репараметризация
5.  $nll \leftarrow -\frac{1}{L} \sum_{i=1}^L \ln p(\mathbf{y}_i|\mathbf{x}_i, \hat{\mathbf{W}})$
6.  $kl \leftarrow \frac{1}{2} \sum_{k=1}^M \text{Softplus}(2 \cdot \rho_k)$
7.  $l \leftarrow nll + \frac{kl}{L}$  — считаем функцию потерь
8.  $\boldsymbol{\rho} \leftarrow \boldsymbol{\rho} - \alpha \frac{dl}{d\boldsymbol{\rho}}$
9.  $\boldsymbol{\gamma} \leftarrow \boldsymbol{\gamma} - \alpha \frac{dl}{d\boldsymbol{\gamma}}$

## 5 Эксперименты

Для проверки своей гипотезы я выбрал [Alzheimer's Disease Dataset](#). Данные были разбиты на тренировочную и тестовую часть в пропорции 80 на 20. В качестве архитектуры была выбрана полносвязная нейронная сеть с одним скрытым слоем и функцией активации ReLU. То есть:

$$z = \text{ReLU}(\text{matmul}(x, W_1))$$

$$y = \text{Sigmoid}(\text{matmul}(z, W_2))$$

Размерность скрытого состояния  $z$  варьировалась от 1 до 32. Для каждой размерности обучались 2 модели - классическая (без регуляризации) и байесовская. Для каждой модели производилась оценка ROC-AUC на тренировочной и тестовой выборках. На рисунках 1 и 2 представлены результаты экспериментов

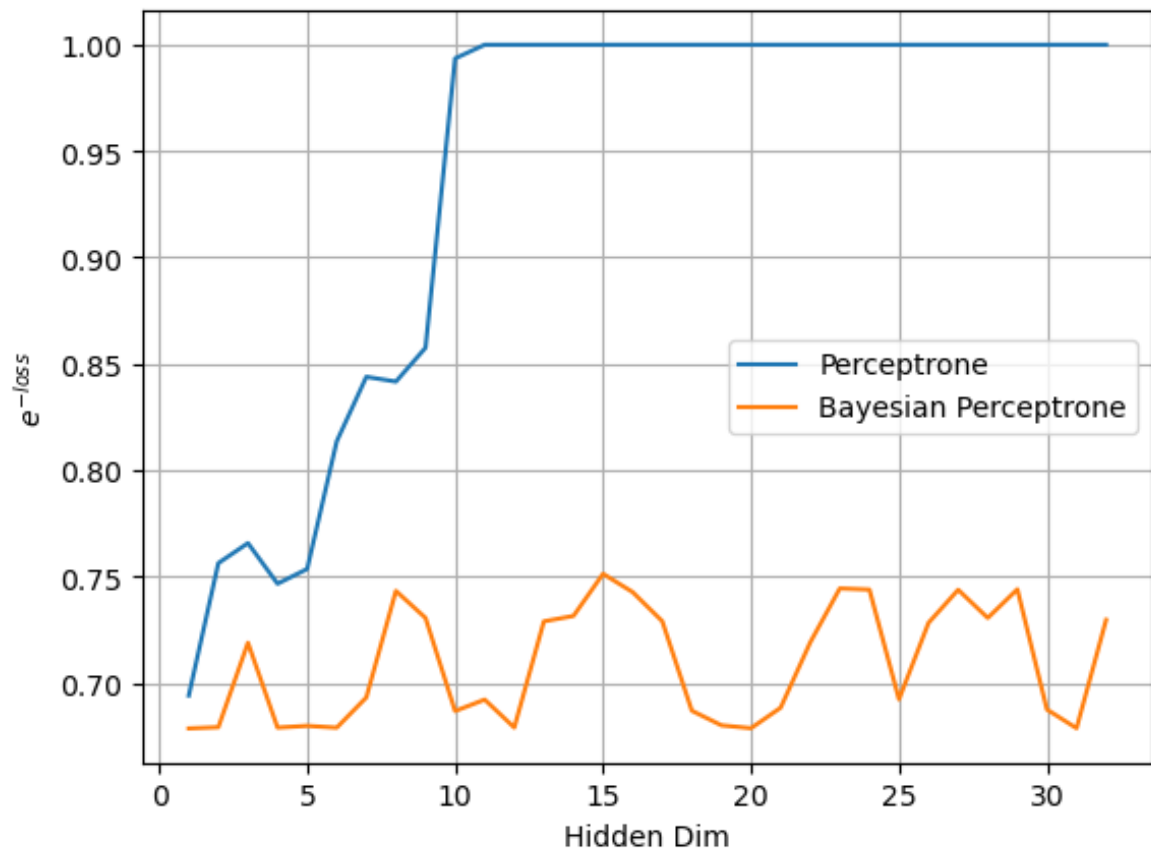


Рис. 1: Зависимость  $e^{-loss}$  от размерности скрытого состояния на тренировочных данных

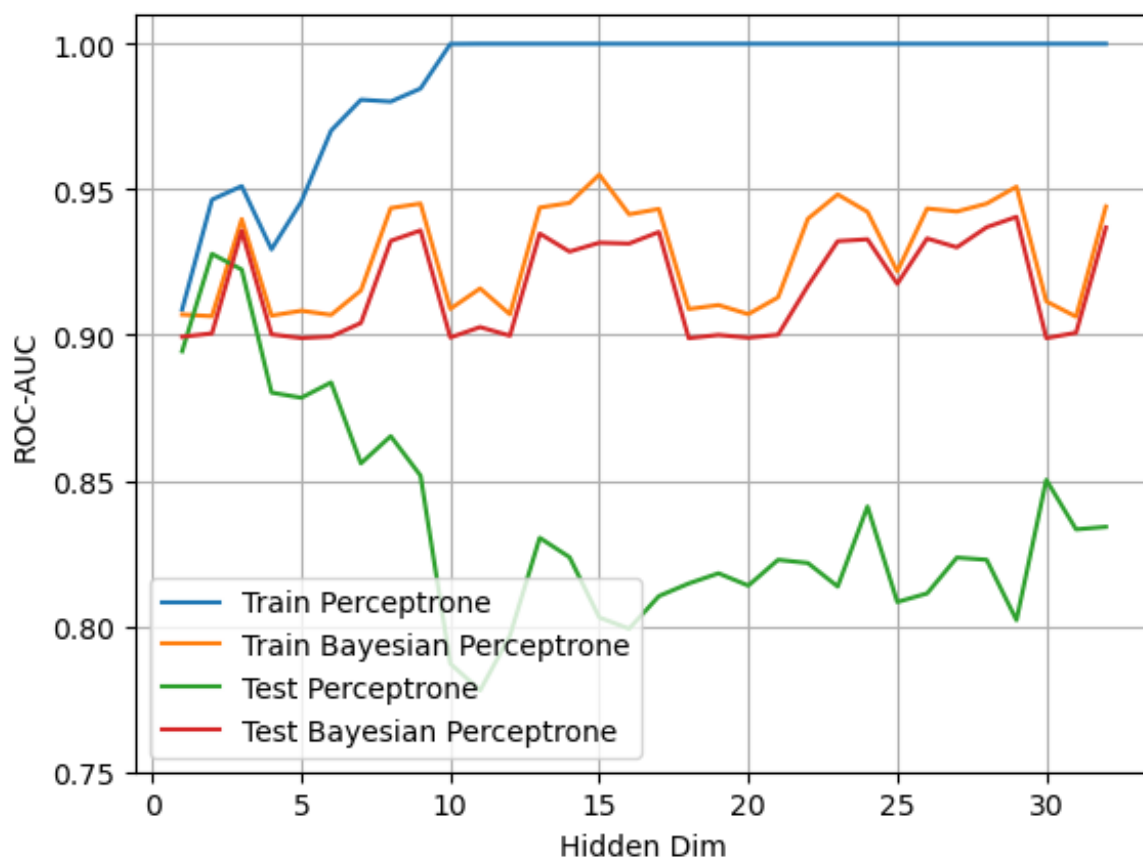


Рис. 2: Зависимость  $ROC - AUC$  от размерности скрытого состояния на тренировочных и тестовых данных

## 6 Выводы

По результатам работы можно сделать следующие выводы:

- с ростом сложности модели байесова нейронная сеть не переобучилась;
- качество на тестовой выборке на всём рассматриваемом диапазоне гиперпараметров у байесовой нейронной сети было выше, чем у классической;
- значение ROC-AUC на тестовой выборке имеет очень высокую корреляцию со значением ROC-AUC на тренировочной выборке (0.97 по Пирсону). Следовательно, для подбора гиперпараметров можно ориентироваться на метрики, полученные по тренировочной выборке. Это даёт нам возможность отказаться от деления на тренировочную и валидационную выборки для подбора гиперпараметров.

Так же стоит отметить, что данный подход переносится на другие архитектуры нейронных сетей (рекуррентные, свёрточные, трансформеры).

Имплементация данного подхода была выполнена с использованием PyTorch. Весь исходный код для проведения экспериментов размещён по адресу <https://github.com/dimabasow/bayesian-neural-networks>.