Лекция 2 Методы оптимизации

Градиентный спуск

Структура задач машинного обучения

$$D = \{x,y\}_{i=1}^N$$
 — обучающая выборка.

$$y^* = A(x; \mu)$$
 — метод предсказания μ — параметры

$$L(D,\mu) = E(D,\mu) + R(\mu)$$
 — функция потерь $E(D,\mu)$ — функция ошибки $R(\mu)$ — функция регуляризации

$$L(D,\mu) o \min_{\mu}$$
 — процедура обучения

Ключевая задача в машинном обучении: оптимизация.

Напоминание: градиентный спуск

$$f(x) \to \min_x$$

 η — величина шага (гиперпараметр)

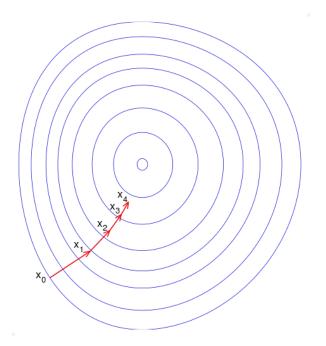
• Инициализация

$$k=0, \quad x_k=$$
 начальное приближение

2 Шаг в сторону сильнейшего убывания

$$x_{k+1} = x_k - \eta \nabla f(x_k)$$

$$k := k + 1$$
, перейти к 2



Особенности градиентного спуска

Плюсы

- Достаточно универсальный метод
- Легко реализуем

Минусы

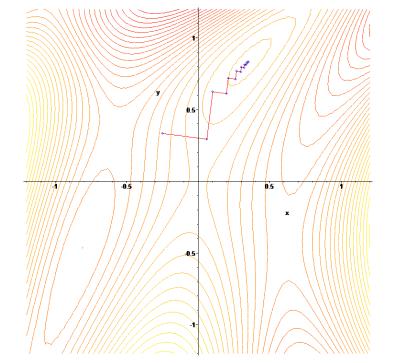
Особенности градиентного спуска

Плюсы

- Достаточно универсальный метод
- Легко реализуем

Минусы

- Попадает в локальные минимумы
- Шаги могут быть медленными
- Неэффективен для больших выборок
- Неприменим для недифференцируемых функций



Стохастические методы

Проблема эффективности

Пусть D содержит очень много элементов.

- Долго считать градиент
- Можно сделать мало итераций за разумное время
- Плохое решение

Идея: приближенно оценивать градиент.

Разложим функцию потерь:

$$L(D, \mu) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} l(x_i, \mu).$$

Разложим функцию потерь:

$$L(D, \mu) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} l(x_i, \mu).$$

Разложим градиент:

$$\nabla_{\mu} L(D, \mu) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \nabla_{\mu} l(x_i, \mu).$$

Разложим функцию потерь:

$$L(D, \mu) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} l(x_i, \mu).$$

Разложим градиент:

$$\nabla_{\mu} L(D, \mu) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \nabla_{\mu} l(x_i, \mu).$$

Пусть $I=(i_1,i_2,\ldots,i_m)$ — небольшая подвыборка D Приблизим градиент:

$$\nabla_{\mu}L(D,\mu) \approx \frac{1}{m} \sum_{l} \nabla_{\mu}l(x_{i},\mu).$$

$$\sum_{i=1}^{N} f_i(x) \to \min_x$$

 η — величина шага, m — размер подвыборки

• Инициализация

$$k=0, \quad x_k=$$
 начальное приближение

Шаг примерно в сторону сильнейшего убывания

I:= случайная подвыборка размера m

$$x_{k+1} = x_k - \eta \sum_{I} \nabla f_i(x_k)$$

$$k := k + 1$$
, перейти к 2

SGD + Mini-batches

На каждой итерации:

- Перемешать выборку
- Разбить выборку на равные части размера m (мини-батчи)

$$I_1 + I_2 + \ldots + I_{N/m} = \{1, \ldots, N\}$$

ullet Для $j=1,\ldots,N/m$

$$x := x - \eta \sum_{I_j} \nabla f_i(x)$$

Возможный вариант: m = 1.

Методы 2 порядка

Ряд Тейлора

f(x) — одномерная бесконечно дифференцируемая функция

$$f(x) = f(x_0) + \frac{f'(x_0)}{1!}(x - x_0) + \frac{f''(x_0)}{2!}(x - x_0)^2 + \dots =$$
$$= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}(x - x_0)^n.$$

(не всегда сходится)

Ряд Тейлора и градиентный спуск

$$f(x) \to \min_x$$

Разложим в ряд Тейлора до первой производной

$$f(x) \approx f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$$

Ряд Тейлора и градиентный спуск

$$f(x) \to \min_x$$

Разложим в ряд Тейлора до первой производной

$$f(x) \approx f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$$

Минимизируем

$$f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) \to \min_x$$

Ряд Тейлора и градиентный спуск

$$f(x) \to \min_x$$

Разложим в ряд Тейлора до первой производной

$$f(x) \approx f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$$

Минимизируем

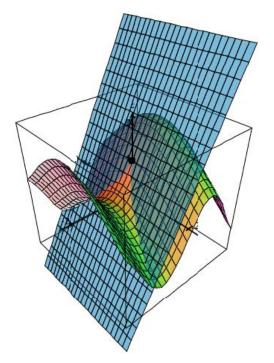
$$f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) \to \min_x$$

$$f'(x_0)>0$$
 — минимум в направлении $x\to -\infty$ $f'(x_0)<0$ — минимум в направлении $x\to +\infty$ Оптимальный шаг: в направлении $-f'(x_0)$

$$f(x) \to \min_{x}$$

Разложим в ряд Тейлора до первой производной

$$f(x) \approx f(x_0) + (x - x_0)^T \nabla f(x_0)$$



Задача:

$$f(x) \to \min_x$$

Разложим в ряд Тейлора до первой производной

$$f(x) \approx f(x_0) + (x - x_0)^T \nabla f(x_0)$$

Когда достигается максимум $\langle x - x_0, \nabla f(x_0) \rangle$?

Задача:

$$f(x) \to \min_x$$

Разложим в ряд Тейлора до первой производной

$$f(x) \approx f(x_0) + (x - x_0)^T \nabla f(x_0)$$

Когда достигается максимум $\langle x - x_0, \nabla f(x_0) \rangle$?

Ответ: когда $(x-x_0)$ и $\nabla f(x_0)$ параллельны

Задача:

$$f(x) \to \min_x$$

Разложим в ряд Тейлора до первой производной

$$f(x) \approx f(x_0) + (x - x_0)^T \nabla f(x_0)$$

Когда достигается максимум $\langle x - x_0, \nabla f(x_0) \rangle$?

Ответ: когда $(x-x_0)$ и $\nabla f(x_0)$ параллельны

Наибольшее возрастание: $x - x_0 = \eta \nabla f(x_0)$ Наибольшее убывание: $x - x_0 = -\eta \nabla f(x_0)$

Минимизация 2 порядка

$$f(x) \to \min_x$$

Разложим в ряд Тейлора до второй производной

$$f(x) \approx f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{1}{2}f''(x_0)(x - x_0)^2$$

Минимизация 2 порядка

$$f(x) \to \min_x$$

Разложим в ряд Тейлора до второй производной

$$f(x) \approx f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{1}{2}f''(x_0)(x - x_0)^2$$

Минимизируем

$$f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{1}{2}f''(x_0)(x - x_0)^2 \to \min_x$$

Минимизация 2 порядка

$$f(x)\to \min_x$$

Разложим в ряд Тейлора до второй производной

$$f(x) \approx f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{1}{2}f''(x_0)(x - x_0)^2$$

Минимизируем

$$f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{1}{2}f''(x_0)(x - x_0)^2 \to \min_x$$

Минимум при

$$x = x_0 - \frac{f'(x_0)}{f''(x_0)}$$

Минимизация 2 порядка (многомерная)

$$f(x) \to \min_x$$

Разложим в ряд Тейлора до второй производной

$$f(x) \approx f(x_0) + (x - x_0)^T \nabla f(x_0) + \frac{1}{2} (x - x_0)^T \nabla^2 f(x_0) (x - x_0)$$

Минимизация 2 порядка (многомерная)

$$f(x) \to \min_{x}$$

Разложим в ряд Тейлора до второй производной

$$f(x) \approx f(x_0) + (x - x_0)^T \nabla f(x_0) + \frac{1}{2} (x - x_0)^T \nabla^2 f(x_0) (x - x_0)$$

Минимизируем

$$f(x_0) + (x - x_0)^T \nabla f(x_0) + \frac{1}{2} (x - x_0)^T \nabla^2 f(x_0) (x - x_0) \to \min_x$$

Минимум при

$$x = x_0 - (\nabla^2 f(x_0))^{-1} \nabla f(x_0)$$

Метод Ньютона

$$f(x) \to \min_{x}$$

• Инициализация

$$k=0, \quad x_k=$$
 начальное приближение

2 Шаг в точку примерного минимума

$$x_{k+1} = x_k - \left(\nabla^2 f(x_k)\right)^{-1} \nabla f(x_k)$$

$$k := k + 1$$
, перейти к 2

Метод Ньютона (модификация)

$$f(x) \to \min_x$$

 η — величина шага (гиперпараметр)

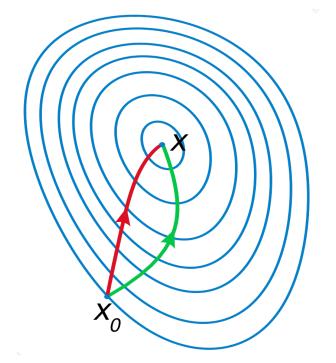
• Инициализация

$$k = 0, \quad x_k =$$
начальное приближение

Шаг в сторону примерного минимума

$$x_{k+1} = x_k - \eta \left(\nabla^2 f(x_k) \right)^{-1} \nabla f(x_k)$$

$$k := k + 1$$
, перейти к 2



Почему «метод Ньютона»?

Задача:

$$g(x) = 0$$

Итеративное решение:

$$x_{k+1} = x_k - \frac{g(x_k)}{g'(x_k)}$$

Почему «метод Ньютона»?

Задача:

$$g(x) = 0$$

Итеративное решение:

$$x_{k+1} = x_k - \frac{g(x_k)}{g'(x_k)}$$

Задача:

$$f(x) \to \min_{x} \quad \Rightarrow \quad f'(x) = 0$$

Итеративное решение:

$$x_{k+1} = x_k - \frac{f'(x_k)}{f''(x_k)}$$

Методы 0 порядка

Покоординатный спуск

(Производную нельзя вычислить)

$$f(x) = f(x_1, x_2, \dots, x_n) \to \min_x$$

Минимизируем вдоль одной координаты i

$$f(x_1,\ldots,x_{i-1},z,x_{i+1},\ldots,x_n)\to \min_z$$

Минимизация линейным поиском (перебор всех значений в окрестности).

Покоординатный спуск

$$f(x) = f(x_1, x_2, \dots, x_n) \to \min_x$$

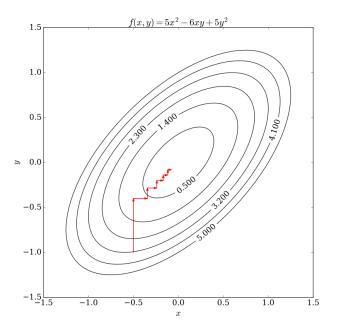
• Инициализация

$$k = 0, \quad x^k =$$
 начальное приближение

2 Минимизируем вдоль координаты i для $i=1,\ldots,n$

$$z^* = \arg\min_{z} f(x_1, \dots, x_{i-1}, z, x_{i+1}, \dots, x_n)$$
$$x^{k+1} = (x_1^k, \dots, x_{i-1}^k, z^*, x_{i+1}^k, \dots, x_n^k)$$

$$k := k + 1$$



Вариации градиентного спуска

GD + линейный поиск

$$f(x)\to \min_x$$

• Инициализация

$$k=0, \quad x_k=$$
 начальное приближение

Минимизация в направлении сильнейшего убывания

$$\alpha^* = \arg\min_{\alpha} f(x_k - \alpha \nabla f(x_k))$$

$$x_{k+1} = x_k - \alpha^* \nabla f(x_k)$$

$$k := k + 1$$
, перейти к 2

GD + переменный шаг

$$f(x) \to \min_x$$

 η — базовая величина шага (гиперпараметр)

• Инициализация

$$k=0, \quad x_k=$$
 начальное приближение

2 Шаг в сторону сильнейшего убывания

$$x_{k+1} = x_k - \frac{\eta}{k} \nabla f(x_k)$$

$$k := k + 1$$
, перейти к 2

GD + инерция

$$f(x) \to \min_{x}$$

 η — величина шага, α — влияние инерции

• Инициализация

$$k=0, \quad x_k=$$
 начальное приближение, $m_k=0$

2 Шаг в сторону сильнейшего убывания

$$m_{k+1} := -\eta \nabla f(x_k) + \alpha m_k$$

$$x_{k+1} = x_k + m_{k+1}$$

$$k := k + 1$$
, перейти к 2

Резюме

Обзор методов

- Градиентный спуск
- Стохастический градиентный спуск
- Метод Ньютона
- Покоординатный спуск

Источники

- G. Venter. Review of Optimization Techniques.
- Википедия:)