

Análisis Matemático para Inteligencia Artificial

Verónica Pastor (vpastor@fi.uba.ar),
Martín Errázquin (merrazquin@fi.uba.ar)

Especialización en Inteligencia Artificial

5/8/2022

- 1 Optimización en ML
- 2 Opt. sin restricciones
 - Gradient Descent
 - Extensiones
 - Batch size

Optimización en ML

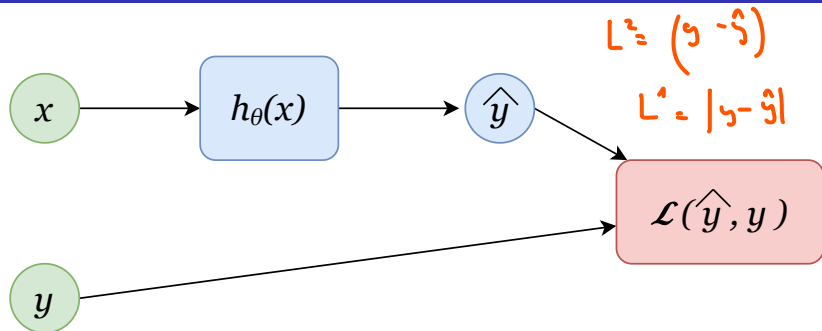
Convención: Todos los casos van a asumirse de minimización, sin pérdida de generalidad ya que maximizar f equivale a minimizar $f' = -f$.

Optimización en general: buscamos minimizar $J(\theta)$, tenemos toda la información necesaria disponible.

Optimización en ML: buscamos minimizar $J(\theta)$, sólo disponemos de un $\hat{J}(\theta)$ basado en el dataset disponible.

Conclusión: **no** son el mismo problema.

Aprendizaje supervisado: esquema



Dada una observación (x, y) fija, entonces la predicción $\hat{y} = h_{\theta}(x)$ depende puramente de los parámetros θ del modelo, y por lo tanto también la pérdida/error.

Para un dataset $(x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)$ fijo, definimos entonces una función de costo $J(\theta)$ que sólo depende de los parámetros del modelo, y queremos minimizarla.

Proxy target/surrogate loss

Denominamos *proxy* o *surrogate* a una función f' que queremos minimizar como *medio* para minimizar otra función f que es la que verdaderamente nos interesa.

El esquema entonces resulta:

- *aprendemos* vía train set \rightarrow necesitamos minimizar $J_{train}(\theta)$
- *predecimos* vía test set \rightarrow queremos minimizar $J_{test}(\theta)$

Importante: Definida una función de pérdida por observación $\mathcal{L}(\hat{y}, y)$, la función de costo típicamente se define como

$$J(\theta) = \mathbb{E}[\mathcal{L}(\hat{y}, y)]$$

empirical
risk
minimization

de donde

$$\hat{J}(\theta) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \mathcal{L}(\hat{y}_i, y_i)$$

pérdida promedio

Ejemplo

Supongamos un caso de clasificación binaria donde definimos la función de pérdida como el *accuracy* o *precisión*, definido como

$$\mathcal{L}(\hat{y}, y) = 1\{\hat{y} \neq y\}$$

$$y, \hat{y} \in \{0, 1\}$$

Como podemos ver, esta función de pérdida es *muy mala* para minimizar.

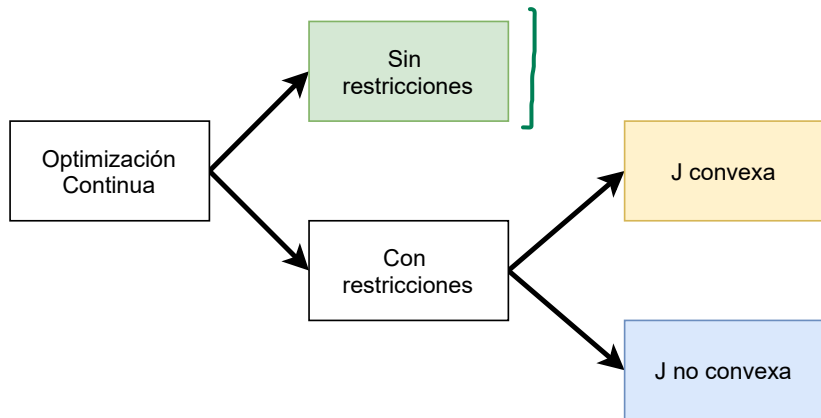
Planteamos entonces entrenar sobre la *cross-entropy loss*

$$\mathcal{L}_{train}(\hat{y}, y) = -y \cdot \log(\hat{y}) - (1 - y) \cdot \log(1 - \hat{y})$$

$$y \in \{0, 1\}$$
$$\hat{y} \in [0, 1]$$

que nos permite ya no sólo trabajar con $\hat{y} \in \{0, 1\}$ sino todo el rango continuo $[0, 1]$ de probabilidades, además de, especialmente, ser **derivable respecto de \hat{y}** .

Ahora que nuestro problema es minimizar $J_{train}(\theta)$, podemos separarlo en varios casos:



Opt. sin restricciones

Analicemos el caso más simple: se conoce la solución analítica.

Ejemplo: modelo lineal con $\hat{y} = \langle \theta, x \rangle$, matriz de diseño X , vector de targets Y , $\mathcal{L}(\hat{y}, y) = (\hat{y} - y)^2$, entonces el θ óptimo resulta:

$$\theta^* = \arg \min_{\theta} J(\theta) = (X^T X)^{-1} X^T Y$$

Importante: si ese cálculo nosotros lo realizamos mediante cierto método iterativo en vez de calcularlo directamente es *decisión de implementación* nuestra, la expresión de θ^* ya la tenemos.

Gradient Descent

Intuición

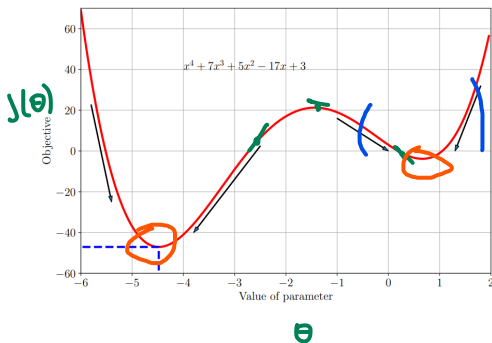
$$\begin{aligned} -\Delta\theta &\leftarrow J'(\theta) > 0 \rightarrow \swarrow \\ +\Delta\theta &\leftarrow J'(\theta) < 0 \rightarrow \searrow \end{aligned}$$

¿Qué ocurre si no existe solución analítica? En términos generales, la única estrategia posible es *prueba y error* en forma *iterativa*.

Planteemos el caso de $J(\theta)$, $\theta \in \mathbb{R}$.

En cada punto ¿Cómo saber hacia donde moverme?

- Si J es derivable, J' informa la inclinación de J para cada θ .
- Como mínimo, informa la *dirección de crecimiento* y (en sentido contrario) la *dirección de decrecimiento*



Definición

Sea $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ diferenciable, entonces:

- $\nabla_f(x)^T$ apunta en la dirección de *máximo crecimiento*.
- $-\nabla_f(x)^T$ apunta en la dirección de *máximo decrecimiento*.

Se define entonces el algoritmo de minimización de *descenso por gradiente* (GD) como:

$$x_{t+1} = x_t - \gamma \cdot \nabla_f(x)^T$$

donde $\gamma > 0$ es el *learning rate*, un valor pequeño que controla *cuánto* moverse por paso.

- Para una sucesión γ_t apropiada está demostrado que GD converge a un mínimo *local*.
- Son dos problemas a resolver:
 - Cómo seleccionar el punto inicial x_0
 - Cómo seleccionar γ (o γ_t)

¿Pausa! ¿Por qué Gradient Descent?

- GD pide muy poco, que f sea diferenciable (y recordemos que nosotros la construimos...)
- GD es una aproximación *lineal*

¿Podemos hacer algo mejor que lineal?

Recordemos el polinomio de Taylor de grado 2 de una función $f(x)$ alrededor de un punto x_t evaluada en un punto $\tilde{x} = x_t + \Delta$ con Δ pequeño:

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

$$f(x_t + \Delta) \approx f(x_t) + f'(x_t)\Delta + \frac{1}{2}f''(x_t)\Delta^2$$

Método de Newton

Para el caso anterior (desarrollo de Taylor de orden 2) el máximo ocurre en $f'(x_t + \Delta^*) = 0$ para $\Delta^* = -\frac{f'(x_t)}{f''(x_t)}$. Luego, el método de Newton plantea:

$$x_{t+1} = x_t - \frac{f'(x_t)}{f''(x_t)}$$

O en su versión multivariada:

$$x_{t+1} = x_t - H^{-1} \nabla_f(x_t)^T$$

Pros:

- Incorpora curvatura para corrección \rightarrow mayor velocidad de convergencia

Cons:

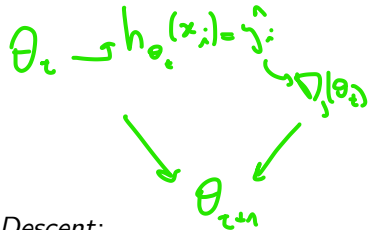
- Newton en particular no converge a mínimo, sino a punto crítico: surgen los *saddle points* como peligro.
- La estimación de Hessiano requiere **muchas** observaciones. Goodfellow compara 10^2 obs. para $\nabla_f(x)$ vs 10^4 para $H^{-1} \nabla_f(x)^T$.

Extensiones

Recapitulación

Queremos seguir utilizando gradient descent (GD/VGD), la idea es proponer adaptaciones del mismo que ataquen los problemas del original, a saber:

- elección de θ_0
- elección de γ_t
- convergencia lenta



Recordemos la expresión de (*Vanilla*) *Gradient Descent*:

$$\theta_{t+1} = \theta_t - \gamma \cdot g$$

con $g = \nabla_f(\theta_t)$.

LR decay

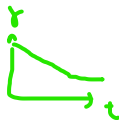
Idea: al principio está bien aprender de forma agresiva, luego hay que ir *refinando* $\rightarrow \gamma$ decrece con t .

$$\theta_{t+1} = \theta_t - \gamma_t \cdot g$$

con diferentes opciones de γ_t decreciente, entre ellas:

- polinomial: $\gamma_t = \gamma_0 \left(\frac{1}{t}\right)^k = \gamma_0 \cdot t^{-k}$
- exponencial: $\gamma_t = \gamma_0 \left(\frac{1}{k}\right)^t = \gamma_0 \cdot k^{-t}$
- restringida: $\gamma_t = \begin{cases} \left(1 - \frac{t}{t_{max}}\right)\gamma_0 + \frac{t}{t_{max}}\gamma_{min} & \text{si } 0 \leq t < t_{max} \\ \gamma_{min} & \text{si } t \geq t_{max} \end{cases}$

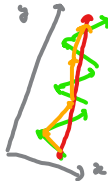
con hiperparámetros $k, \gamma_0, \gamma_{min}$ menos sensibles que γ constante.



Momentum

Idea: adaptar el γ según consistencia (tener en cuenta steps anteriores) \rightarrow agregar memoria.

$$\begin{cases} v_t = \alpha v_{t-1} - \gamma \cdot g \\ \theta_{t+1} = \theta_t + v_t \end{cases}$$



- $\alpha \in (0, 1)$ es la *viscosidad* (en términos físicos) o retención de memoria de valores anteriores.

Observar que

$$\theta_{t+1} = \theta_t - \gamma(g_t + \alpha g_{t-1} + \alpha^2 g_{t-2} + \dots) = \theta_t - \gamma \sum_{i=0}^t \alpha^i g_{t-i}$$



Idea: "reescalar" el gradiente para tener más estabilidad. El reescalamiento se hace a nivel de *feature* para que variaciones grandes sobre un feature no anulen a otros que aún no variaron.

$$\begin{cases} s_t = \lambda s_{t-1} + (1 - \lambda) g^2 \\ \theta_{t+1} = \theta_t - \frac{\gamma}{\sqrt{s_t + \epsilon}} \odot g \end{cases}$$

con 2 y $\sqrt{}$ aplicados *element-wise*, e.g. $g^2 = g \odot g = (g_1^2, g_2^2, \dots, g_n^2)$.

- $\lambda \in (0, 1)$ es la retención de memoria de valores anteriores.
- $0 < \epsilon \ll 1$ es una constante para estabilidad numérica. Valores típicos rondan 10^{-6} .

Idea: Momentum y RMSProp hacen cosas distintas y ambas están buenas
¡Mezclemos!

$$\left\{ \begin{array}{l} v_t = \beta_1 v_{t-1} + (1 - \beta_1)g \\ s_t = \beta_2 s_{t-1} + (1 - \beta_2)g^2 \\ v'_t = \frac{v_t}{1 - \beta_1^t} \\ s'_t = \frac{s_t}{1 - \beta_2^t} \\ \theta_{t+1} = \theta_t - \frac{\gamma}{\sqrt{s'_t} + \epsilon} \odot v'_t \end{array} \right.$$

- $\beta_1, \beta_2 \in (0, 1)$ son la retención de memoria de valores anteriores de media y variabilidad del gradiente. Valores default son $\beta_1 = 0.99, \beta_2 = 0.999$.
- $0 < \epsilon \ll 1$ es una constante para estabilidad numérica. Valor default es 10^{-8} .

Batch size

Estimación de ∇_f

En todos estos casos estamos partiendo de la base que conocemos *perfectamente* $\nabla_f(\theta)$, pero la realidad es que no. En el mejor de los casos, podemos calcular el promedio sobre las n observaciones del dataset.

El problema: ¿cuántas m observaciones utilizamos para estimar $\nabla_f(\theta)$?

Si recordamos que $\sigma_{\bar{x}} \propto \frac{1}{\sqrt{m}}$, reducir $10\times$ el error estándar de la estimación requiere $100\times$ más observaciones. \rightarrow no rinde. Al mismo tiempo, hardware tipo GPU/TPU nos permite procesar múltiples entradas en paralelo.

Se definen 3 enfoques generales:

- stochastic (*): $m = 1$
- minibatch: $1 < m \ll n$ según hardware
- batch: $m = n$

(*) Hay un conflicto en la literatura, donde a cualquier $m < n$ se le llama *stochastic*, especialmente dada la preponderancia del esquema de minibatch por sobre los demás.