## 경사하강법\_매운맛

- 경사하강법으로 선형회귀 계수 구하기
- ullet 선형회귀의 목적식:  $\parallel y Xeta \parallel_2$

이를 최소화는  $\beta$ 를 찾기

$$\circ \ \, \nabla_{\beta} \parallel y - X\beta \parallel_2 = (\partial_{\beta_1} \parallel y - X\beta \parallel_2, \ldots, \partial_{\beta_d} \parallel y - X\beta \parallel_2)$$

$$\circ \hspace{0.2cm} \partial_{eta_k} \parallel y - Xeta \parallel_2 = \partial_{eta_k} \Big\{ rac{1}{n} \sum_{i=1}^n (yi - \sum_{j=1}^d X_{ij}eta_j)^2 \Big\}^{1/2}$$

- RMSE(Root Mean Squared Error): norm은 확작성을 가지고 있고, 관용적으로 RMSE를  $L_2$ -norm처럼 사용한다.
- 1. 벡터 간의 거리를  $L_2$ -norm으로 계산
- 2. SE(Squared Error)는 각 데이터별 정답과 예측값 간의 차이를  $L_2$ -norm의 제곱으로 계산
- 3. MSE(Mean Squared Error)는 SE에서 데이터 숫자만큼 나눔
- 4. RMSE(Root Mean Squared Error)는 MSE에서 제곱근을 취함

$$=-rac{X_k^T(y-Xeta)}{n\|y-Xeta\|_2}$$
 (행렬 X의 k번째 열벡터 전치)

- => Xeta를 계수 eta에 대해 미분한 결과인  $X^T$ 만 곱해지는 것
- ullet 목적식 초소화하는 eta를 구하는 경사하강법 알고리즘

$$eta^{(t+1)} \leftarrow eta^{(t)} - \lambda 
abla_{eta} \|y - X eta^{(t)}\|$$
 ( $\lambda$ : learning rate)

ullet  $L_2$ -norm에 제곱을 해서 식을 단순화하기

$$\circ \parallel y-Xeta\parallel_2$$
 대신  $\parallel y-Xeta\parallel_2^2$  최소화 $abla_eta\parallel y-Xeta\parallel_2^2=(\partial_{eta_1}\parallel y-Xeta\parallel_2^2,\ldots,\partial_{eta_d}\parallel y-Xeta\parallel_2^2) 
onumber = -rac{2}{n}X^T(y-Xeta) 
onumber eta^{(t+1)}\leftarroweta^{(t)}+rac{2\lambda}{n}X^T(y-Xeta^{(t)})$ 

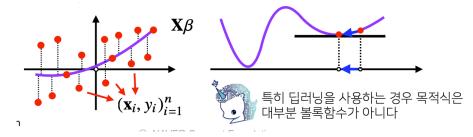
```
norm: L2-노름을 계산하는 함수
lr: 학습률, T = 학습횟수

for t in range(T): # 종료조건을 일정 학습횟수로 변경하는 점을 제외하고는 경사하강법 알고리즘과 같다
error = y - X @ beta
grad = - transpose(X) @ error
beta = beta - lr * grad
```

- $\circ$   $\nabla_{eta} \parallel y Xeta \parallel_2^2$ 항을 계산해서 eta 업데이트
- o 학습률 & 학습횟수 => 중요한 hyperparameter

```
1 X = np.array([[1, 1], [1, 2], [2, 2], [2, 3]])
2 y = np.dot(X, np.array([1, 2])) + 3
3
4 beta_gd = [10.1, 15.1, -6.5] # [1, 2, 3] 이 정답
5 X_ = np.array([np.append(x,[1]) for x in X]) # intercept 항 추가
6
7 for t in range(5000):
8    error = y - X_ @ beta_gd
9    # error = error / np.linalg.norm(error)
10    grad = - np.transpose(X_) @ error
11    beta_gd = beta_gd - 0.01 * grad
12
13 print(beta_gd)
[1.00000367 1.999999949 2.99999516]
```

- 이론적으로 경사하강법은 미분가능하고 볼록(convex)한 함수에 대한 적절한 학습률과 학습횟수 선태 시 수렴 보장
- ullet 특히 **선형회귀**의 경우, 목적식  $\parallel y-Xeta\parallel_2$ 은 **회귀계수 eta에 대해 블록함수** => 수렴 보장
- 비선형회귀 경우, 목적식이 볼록하지 않을 수 있음 => 수렴 항상 보장 X



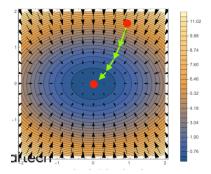
• 볼록이 아닌(non-convex) 목적식: SGD를 통해 최적화 가능

$$\boldsymbol{\theta}^{(t+1)} \leftarrow \boldsymbol{\theta}^{(t)} - \widehat{\nabla_{\boldsymbol{\theta}} \mathcal{L}}(\boldsymbol{\theta}^{(t)}) \qquad \mathbb{E}[\widehat{\nabla_{\boldsymbol{\theta}} \mathcal{L}}] \approx \nabla_{\boldsymbol{\theta}} \mathcal{L}$$

• 딥러닝의 경우 SGD가 BGD보다 실증적으로 더 낫다고 검증됨

$$\boldsymbol{\beta}^{(t+1)} \leftarrow \boldsymbol{\beta}^{(t)} + \frac{2\lambda}{n} \mathbf{X}^{\top} (\mathbf{y} - \mathbf{X}\boldsymbol{\beta}^{(t)}) \xrightarrow{O(d^2n) \to O(d^2b)} \boldsymbol{\beta}^{(t+1)} \leftarrow \boldsymbol{\beta}^{(t)} + \frac{2\lambda}{b} \mathbf{X}_{(b)}^{\top} (\mathbf{y}_{(b)} - \mathbf{X}_{(b)} \boldsymbol{\beta}^{(t)})$$
 전체 데이터  $(\mathbf{X}, \mathbf{y})$  를 쓰지 않고 미니배치  $(\mathbf{X}_{(b)}, \mathbf{y}_{(b)})$  를 써서 업데이트 하므로 연산량이  $b/n$  로 감소한다

• 배치 경사하강법(Batch Gradient Descent, BGD)

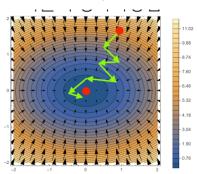


- o batch: 전체 학습 데이터셋 의미
- o 전체 학습데이터를 하나의 배치로 묶어 학습시키는 경사하강법
- 전체 데이터를 통해 학습 => 모델 파라미터 업데이트 횟수 적음(1 Epoch 당 1회 업데이트)

But 한 스텝에 모든 학습 데이터 사용 => 학습 오래 거림

- ㅇ 전체 데이터 모두 한 번에 처리 => 메모리 가장 많이 필요
- ㅇ 항상 같은 데이터(전체)에 대해 경사를 구함 => 수렴 안정적
- o local minima 상태가 되면 빠져나오기 힘듬

## 확률적 경사하강법(Stochastic Gradient descent, SGD)



- 모든 데이터 사용 X, 전체 데이터 중 랜덤하게 선택된 단 하나의 데이터(배치사이즈 = 1)를 이용해 학습시키는 경사하 강법
- o BGD보다 적은 데이터 학습 => 속도 빠름
- ㅇ 연산자원을 좀 더 효율적으로 활용하는데 도움
- 데이터 한 개씩 처리 => GPU 성능 전부 활용 X
- 수렴속도 빠름, but 각 데이터의 손실값 기울기는 약간씩 다름 => shooting 발생
- o shooting은 local minima에 빠질 확률 줄어줌
- ㅇ 보편적, 전체 학습 데이터에 대한 좋은 값을 방향으로 수렴, but global minima에 수렴 어려움

## • 미니배치 확률적 경사하강법(Mini-Batch Stochastic Gradient Descent)

- BGD, SGD의 절충안(그래프도 그 중간의 모습)
- o 전체데이터를 배치 사이즈(사용자 지정)만큼 나눠 미니배치로 학습시키는 경사하강법
- o 한 배치의 손실값의 평균으로 학습 => BGD보다 빠르고 SGD보다 낮은 오차율 가짐(shooting 적음)
- o SGD보다 SPU 병렬 연산 유리
- o local minima에 빠질 리스크 적음
- o 배치사이즈 설정 필요: 보통 2의 제곱수 이용, 본인의 GPU에 따른 out of memory 발생 않도록 설정해야함
- o 마지막 남은 배치가 다른 사이즈일 시, 해당 배치의 데이터가 학습에 더 큰 비중을 가짐 => 학습 데이터 갯수에 나누어 떨어지도록 지정 권장

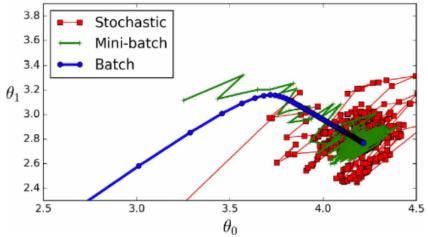


Figure 4-11. Gradient Descent paths in parameter space

- 배치: 경사 하강법 1회에 사용되는 데이터의 묶음
  - o (배치 크기) == (전체 학습 데이터) => 배치 경사 하강법 (BGD)

- o (배치 크기) == 1 => 확률적 경사 하강법 (SGD)
- (배치 크기) == (사용자가 지정) => 미니 배치 확률적 경사 하강법 (MSGD)

⚠ MSGD, SGD는 다른 알고리즘이지만 요즘에는 MSGD를 SGD라고 혼용해서 부름