

# 深度学习中的各种

## tricks\_1.0\_label\_smoothing

2017/11/16 - Thursday - 第一次修改

[ 用于整理遇到的NN设计中使用的不同结构和trick的原理与实现 ]

### label smoothing （标签平滑）

在读cleverhans的示例代码时发现code中对于train\_Y即训练标签做了label smoothing，于是找到paper中对于该方法的描述和理论分析，如下：

对于分类问题，常规做法时将类别做成one-hot vector，然后在网络最后一层全链接的输出后接一层softmax，softmax的输出是归一的，因此我们认为softmax的输出就是该样本属于某一类别的概率。由于标签是类别的one-hot vector，因此表征我们已知该样本属于某一类别是概率为1的确定事件，而其他类别概率都为0。

softmax:

$$p(k|x) = \frac{\exp(z_k)}{\sum_i \exp(z_i)}$$

其中  $z_i$  一般叫做 logits，即未被归一化的对数概率。我们用  $p$  代表 predicted probability，用  $q$  代表 groundtruth。在分类问题中loss函数一般用交叉熵，即：cross entropy loss:

$$\text{loss} = - \sum_{k=1}^K q(k|x) \log(p(k|x))$$

交叉熵对于logits可微，且偏导数形式简单： $\partial \text{loss} / \partial z_k = p(k) - q(k)$ ，显然梯度时有界的（-1到1）。

对于groundtruth为one-hot的情况，即每个样本只有惟一的类别，则

$q(k) = \delta_{k,y}$ ， $y$  是真实类别。其中  $\delta$  是Dirac函数。要用predicted label去拟合这样的函数具有两个问题：首先，无法保证模型的泛化能力（generalizing），容易导致过拟合；其次，全概率和零概率将鼓励所属类别

和非所属类别之间的差距尽可能拉大，而由于以上可知梯度有界，因此很难 adapt。这种情况源于模型过于相信预测的类别。（Intuitively, this happens because the model becomes too confident about its predictions.）

因此提出一种机制，即要使得模型可以 less confident。思路如下：考虑一个与样本无关的分布  $u(k)$ ，将我们的 label 即真实标签  $q(k)$  变成  $q'(k)$ ，其中：

$$q'(k|x) = (1 - \epsilon)\delta_{k,y} + \epsilon u(k)$$

可以理解为，对于 Dirac 函数分布的真实标签，我们将它变成以如下方式获得：首先从标注的真实标签的 Dirac 分布中取定，然后，以一定的概率  $\epsilon$ ，将其替换为在  $u(k)$  分布中的随机变量。因此可以避免上述的问题。而  $u(k)$  我们可以用先验概率来充当。如果用 uniform distribution 的话就是  $1/K$ 。该操作就叫做 label-smoothing regularization, or LSR。

对于该操作的数学物理含义可以用交叉熵的概念说明：

$$H(q', p) = - \sum_{k=1}^K \log p(k) q'(k) = (1-\epsilon)H(q, p) + \epsilon H(u, p)$$

<http://blog.csdn.net/edogawachia>

可以认为 loss 函数分别以不同的权重对 predicted label 与标注的 label 的差距 以及 predicted label 与 先验分布的差距 进行惩罚。根据文章的报告，可以对分类性能有一定程度的提升。（In our ImageNet experiments with  $K = 1000$  classes, we used  $u(k) = 1/1000$  and  $\epsilon = 0.1$ . For ILSVRC 2012, we have found a consistent improvement of about 0.2% absolute both for top-1 error and the top-5 error）

reference:

1. Szegedy C, Vanhoucke V, Ioffe S, et al. Rethinking the Inception Architecture for Computer Vision[C]// Computer Vision and Pattern Recognition. IEEE, 2016:2818-2826.

2.

[https://github.com/tensorflow/cleverhans/blob/master/cleverhans\\_tutorials/mnist\\_tutorial\\_tf.py](https://github.com/tensorflow/cleverhans/blob/master/cleverhans_tutorials/mnist_tutorial_tf.py)