

# Tema 4.3

# Entrenamiento y Despliegue

Deep Learning

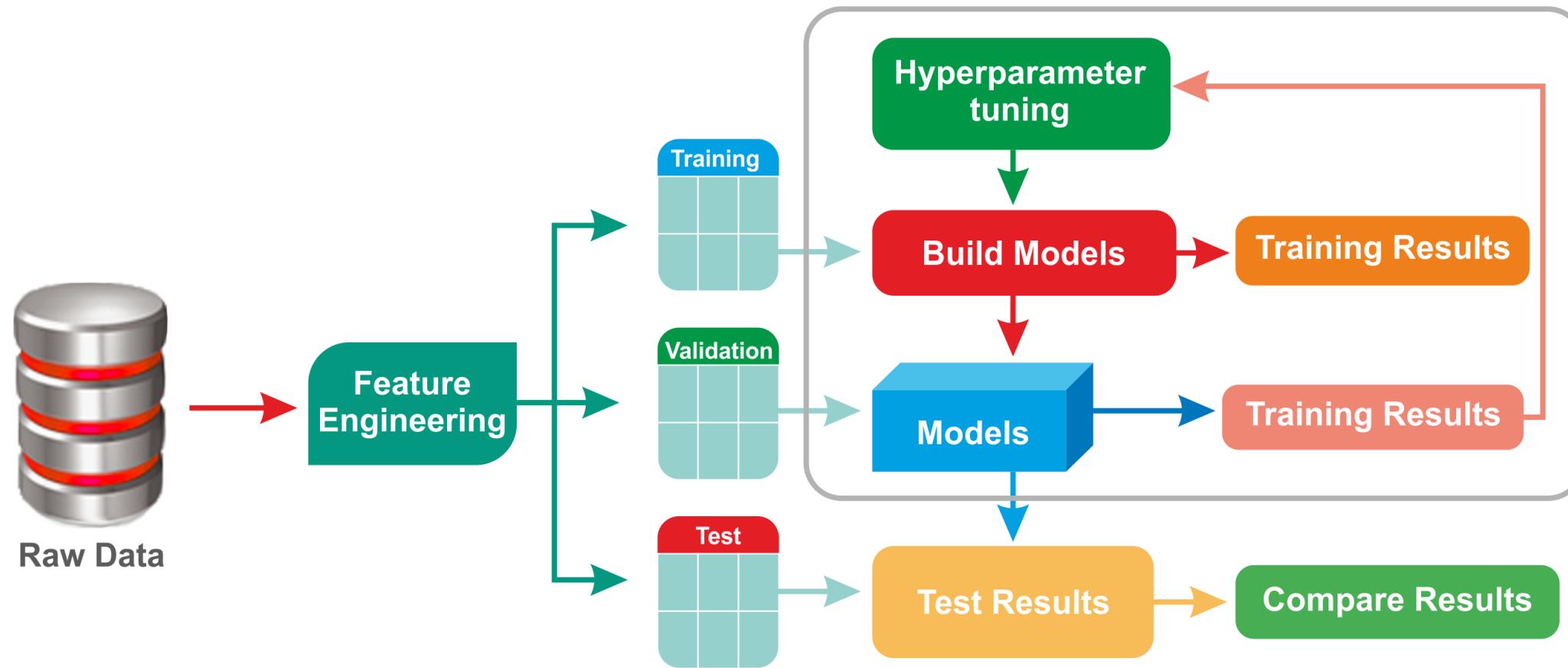
Máster Oficial en Ingeniería Informática

Universidad de Sevilla

# Contenido

- El proceso de aprendizaje
- Optimización de hiperparámetros
- Métodos de despliegue eficiente

# El proceso de aprendizaje



# El proceso de aprendizaje

## 1. Primera configuración

- *Preprocesamiento de datos, aumentado de datos*
- *Elección de una arquitectura, funciones de activación, inicialización de pesos*
- *Elección de método de regularización*
- *Elección de función de coste y método de optimización*

## 2. Dinámica de entrenamiento

- *Monitorización del entrenamiento (lo trabajaremos en las prácticas)*
- *Optimización de parámetros*
- *Optimización de hiperparámetros (NAS, AutoML)*

## 3. Evaluación

- *Ensamblado de modelos*

# Optimización de hiperparámetros

## Model Design

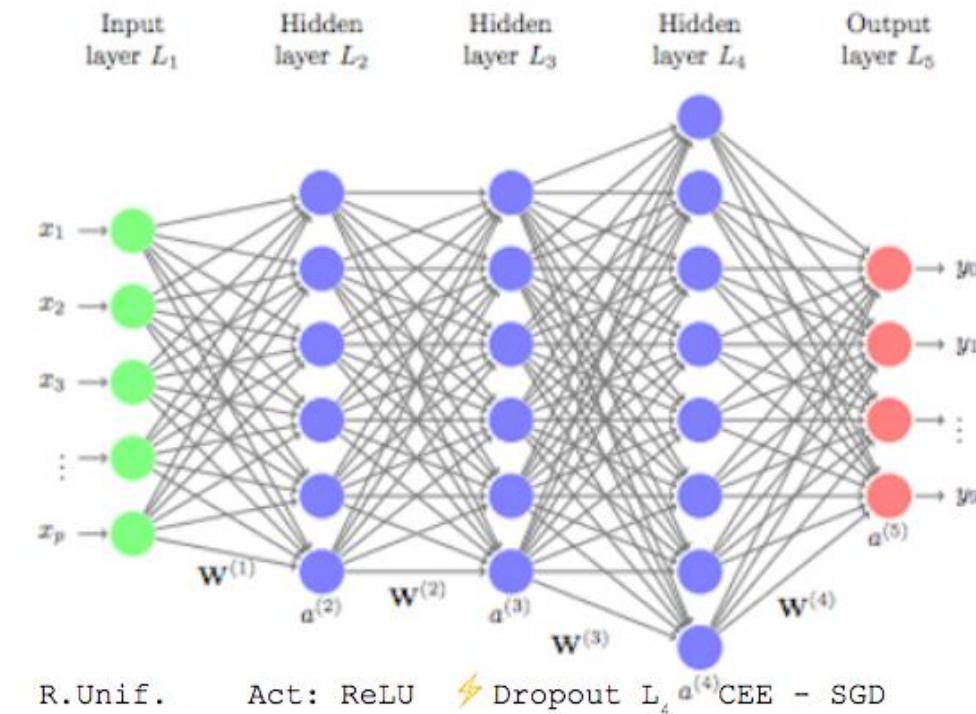
- Weight init.: Random Uniform
- Act.: ReLU
- Loss: CEE
- # Hidden Layers: 3
- # Units per layer {p, p+1, p+1, p+3, 10}
- Optimizer: SGD
- Dropout layer:  $L_4$

## Hyperparameters

- Learning rate
- Dropout Rate
- Batch size

## Model Parameters

- $W^{(1)} \Rightarrow W^{(4)}$

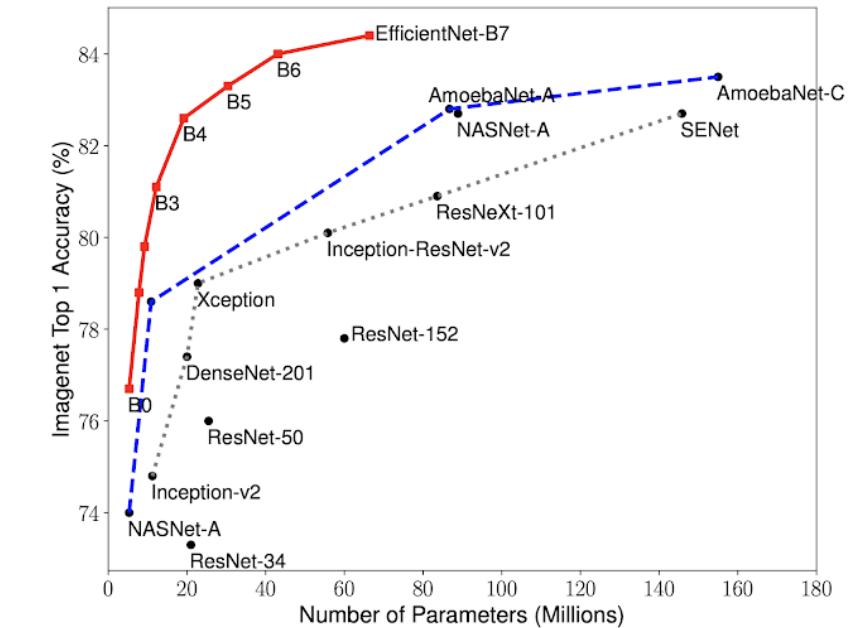
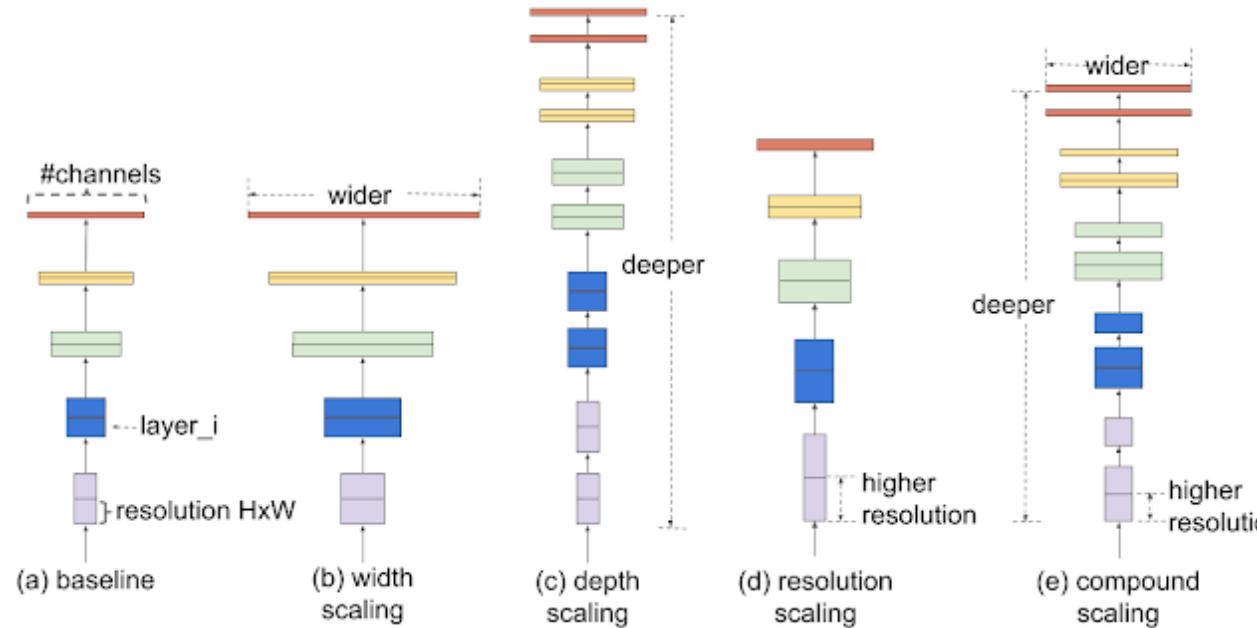


# Optimización de hiperparámetros

- **Neural Architecture Search (NAS)** o **AutoML**
- **Hiperparámetros** con los que jugar:
  - La **arquitectura** de la red
  - El **learning rate**, su decaimiento y tipo de actualización
  - El **momentum** (si se escoge este método con SGD)
  - **Regularización** (L2/Dropout)
  - Tamaño del **batch**
- **Métodos:**
  - Manual: Babysitting o “prueba y error”
  - Búsqueda paralela: Grid Search, Random Search, Bayesian Optimization, Reinforcement Learning, Búsqueda Evolutiva

# Optimización de hiperparámetros: Ejemplo

- **EfficientNet (2019)**: Combinación de escalas según anchura, profundidad y resolución. Redes obtenidas mediante AutoML



# Optimización de hiperparámetros: babysitting

- Comenzar **observando la pérdida** obtenida del modelo:
  - Al comienzo, desactivar la regularización
  - Observar que la pérdida incrementa al introducir regularización
  - Comprobar que podemos hacer sobreajuste sobre unos cuantos datos
- Comenzar con un **factor pequeño de regularización** y **encontrar el learning rate** que decrementa la pérdida:
  - Si la pérdida no decrece: learning rate muy bajo
  - Si la pérdida explota: learning rate demasiado alto
  - Probar valores entre  $10^{-3}$  y  $10^{-5}$ .

# Optimización de hiperparámetros: babysitting

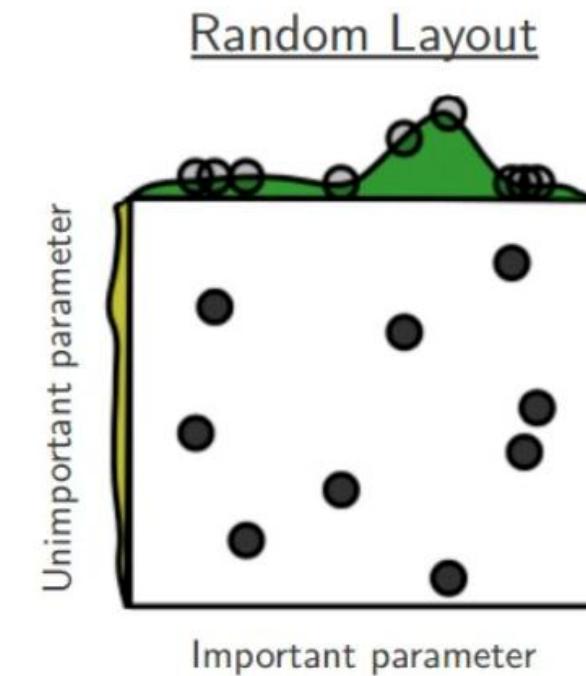
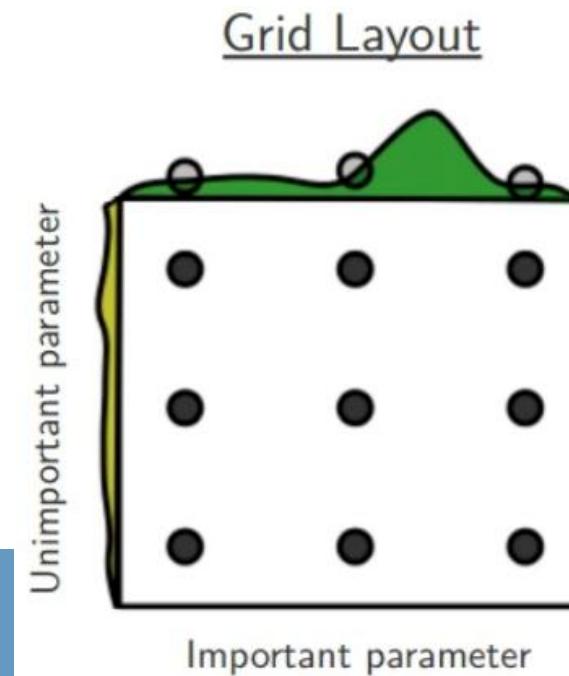
- Hacer validación cruzada:
  - Primero con pocas épocas para ver rápidamente los valores que funcionan bien.
  - Probar valores en escala logarítmica! Es decir:  $lr= 10^{-3}, 10^{-4}, 10^{-5}$
  - Después de elegir
    - Probar más épocas.
    - Afinar los valores de los hiperparámetros (esta vez no logarítmicamente)

# Optimización de hiperparámetros: Grid search

- Probar configuraciones en paralelo mediante un grid:
  - Definir un grid de n dimensiones, donde cada dimensión es un hiperparámetro.
  - Para cada dimensión, definir un rango de posibles valores. Por ejemplo, batch size = 4, 6, 8, 16, 32, 64, 128; learning rate = 0,01; 0,001; 0,0001
  - Busca para todas las posibles configuraciones y espera los resultados para encontrar la mejor combinación.

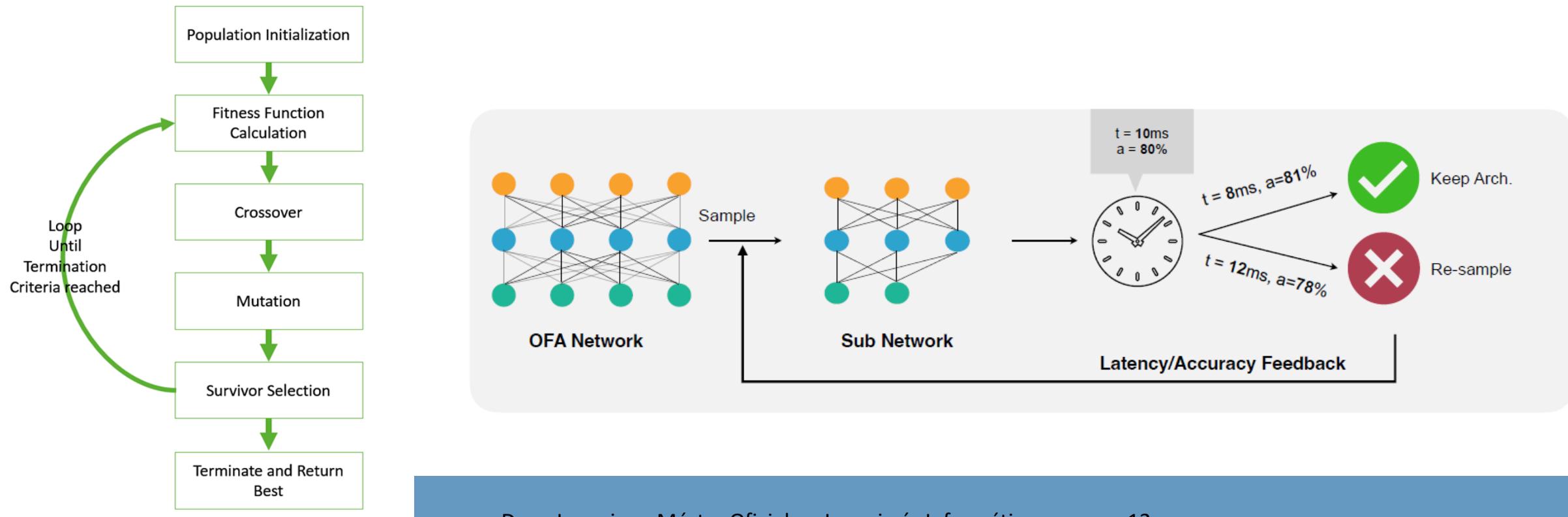
# Optimización de hiperparámetros: random search

- Introducido en [[Bergstra y Begio, 2012](#)]:
- La diferencia real está en el primer paso, random search escoge los puntos aleatoriamente del espacio de configuración

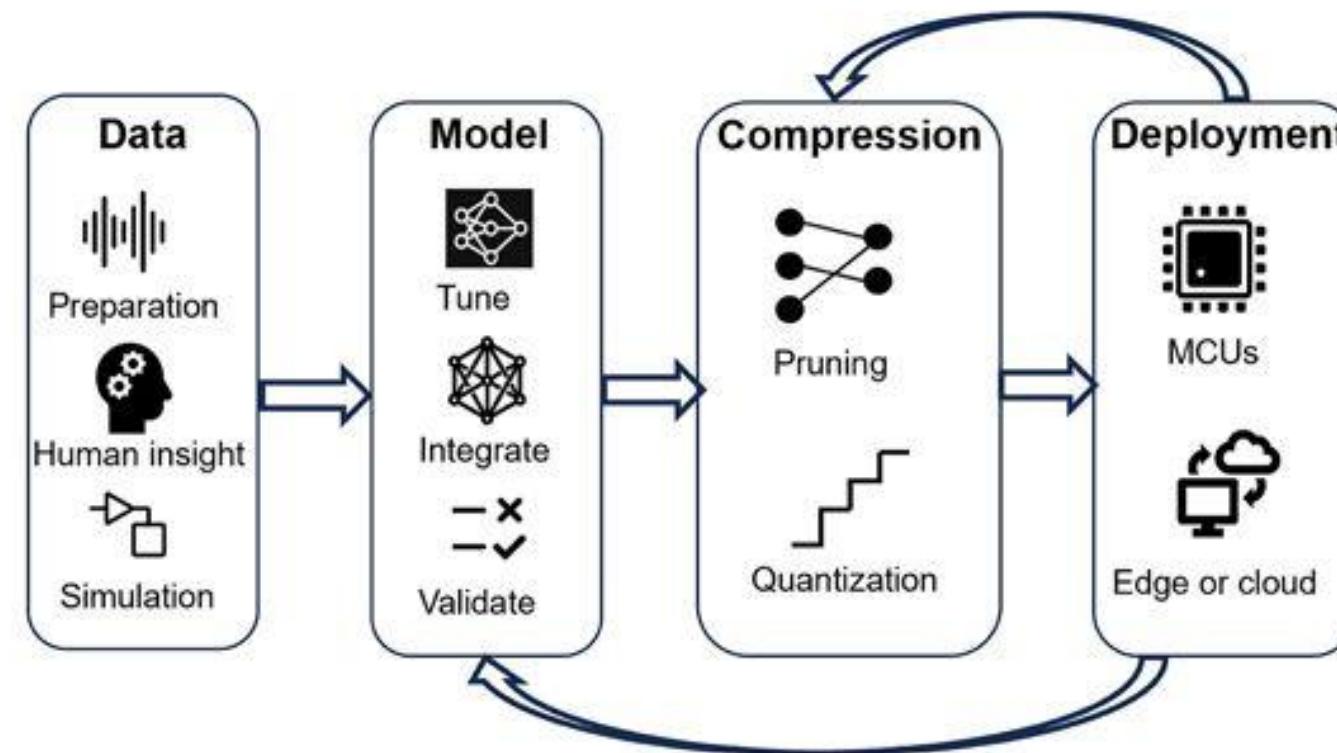


# Optimización de hiperparámetros: Ejemplo

- **Búsqueda evolutiva**



# Métodos de Despliegue Eficiente



<https://www.mathworks.com/company/technical-articles/rapid-deployment-of-deep-learning-on-edge-devices.html>

# Métodos de Despliegue Eficiente

- **Cuantización de pesos:**

- Uso de representación con menos bits
- Menos memoria
- Si hardware adaptado, más cálculos en paralelo

[IEEE 754 Single Precision 32-bit Float \(IEEE FP32\)](#)



[IEEE 754 Half Precision 16-bit Float \(IEEE FP16\)](#)



[Google Brain Float \(BF16\)](#)



[Nvidia FP8 \(E4M3\)](#)



[Nvidia FP8 \(E5M2\) for gradient in the backward](#)



INT4

S				
0	0	0	1	
0	1	1	1	

FP4 (E1M2)

S	E	M	M
0	0	0	1
0	1	1	1

FP4 (E2M1)

S	E	E	M
0	0	0	1
0	1	1	1

FP4 (E3M0)

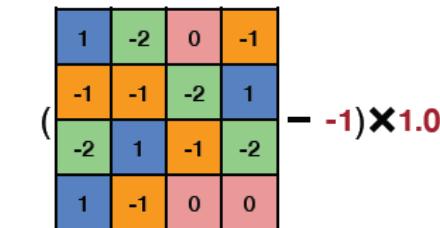
S	E	E	E
0	0	0	1
0	1	1	1

# Métodos de Despliegue Eficiente

- Cuantización de pesos. Métodos:

2.09	-0.98	1.48	0.09
0.05	-0.14	-1.08	2.12
-0.91	1.92	0	-1.03
1.87	0	1.53	1.49

3	0	2	1	3: 2.00
1	1	0	3	2: 1.50
0	3	1	0	1: 0.00
3	1	2	2	0: -1.00



1	0	1	1
1	0	0	1
0	1	1	0
1	1	1	1

**K-Means-based  
Quantization**

**Linear  
Quantization**

**Binary/Ternary  
Quantization**

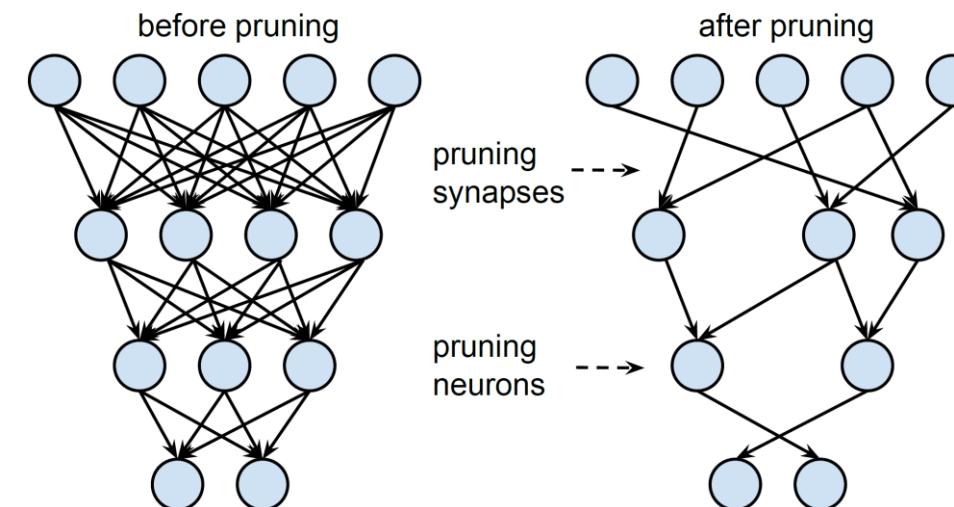
<b>Storage</b>	Floating-Point Weights	Integer Weights; Floating-Point Codebook	Integer Weights	Binary/Ternary Weights
<b>Computation</b>	Floating-Point Arithmetic	Floating-Point Arithmetic	Integer Arithmetic	Bit Operations

[S. Han, efficientML.ai]

# Métodos de Despliegue Eficiente

- **Poda (Pruning):**

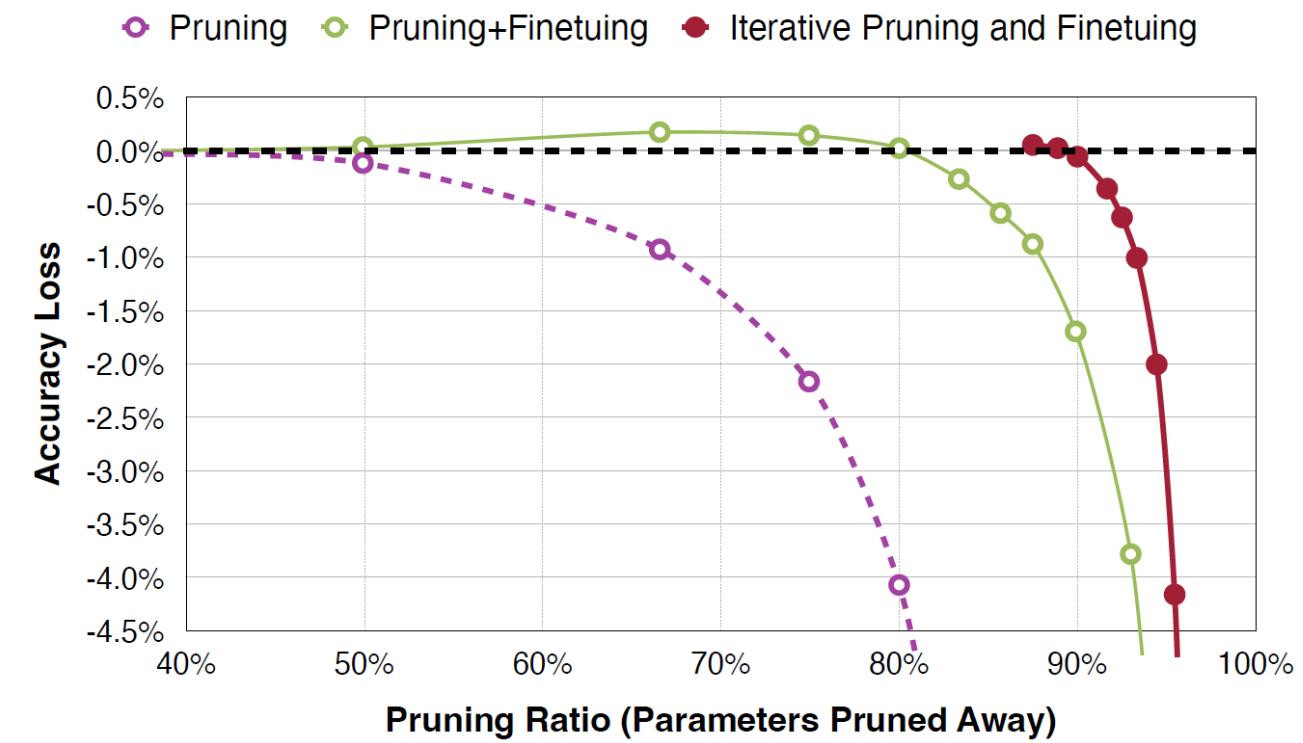
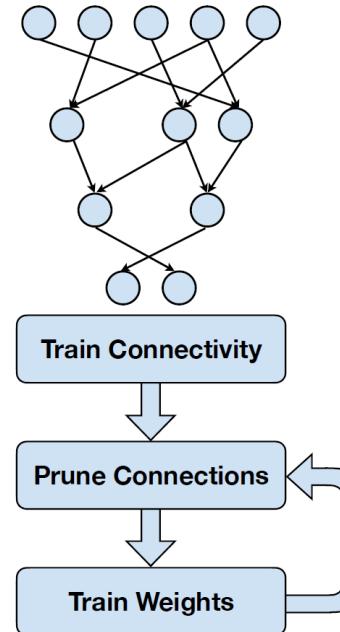
- Después de cuantización, muchos pesos igual a 0
- En algunas redes, es posible incluso eliminar hasta el 90% de los pesos sin perder accuracy



[LeCun et al, Optimal Brain Damage, NeurIPS 1989]

# Métodos de Despliegue Eficiente

- **Pruning. Metodología:**

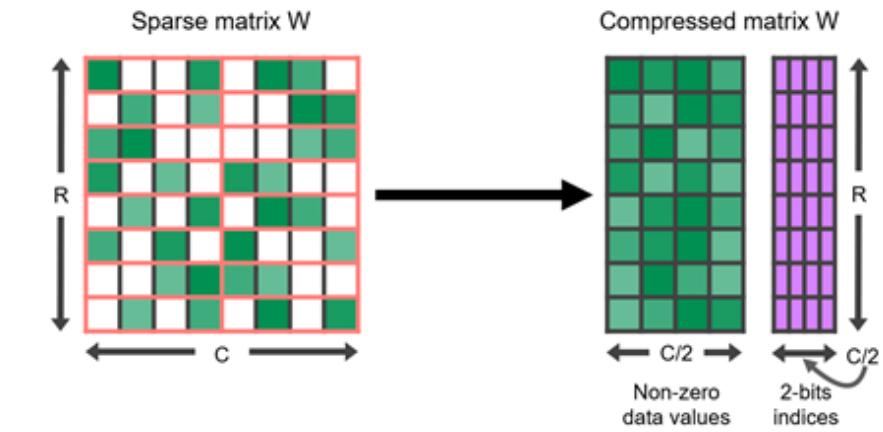
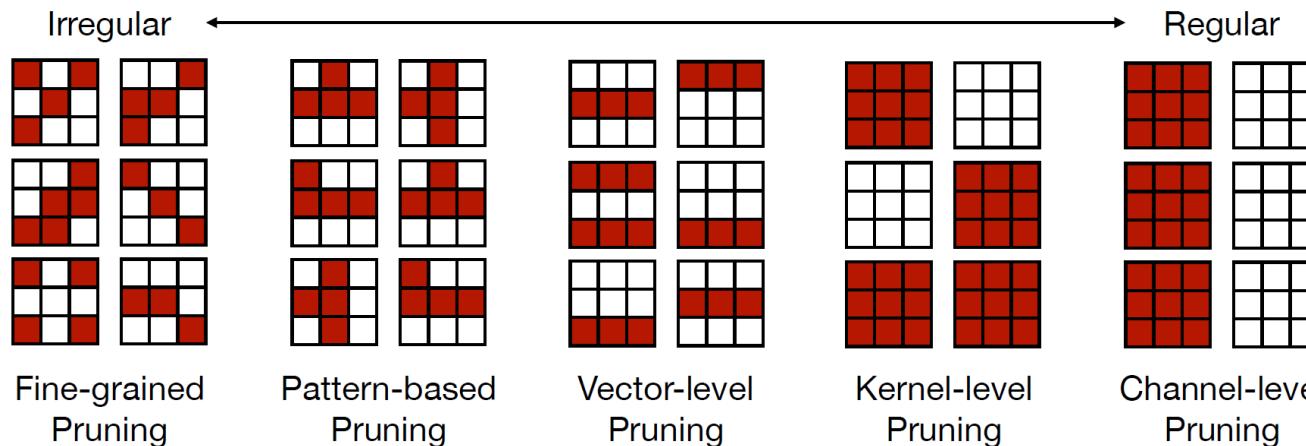


[S. Han et al, Learning both Weights and Connections for Efficient Neural Networks, NIPS 2015]

# Métodos de Despliegue Eficiente

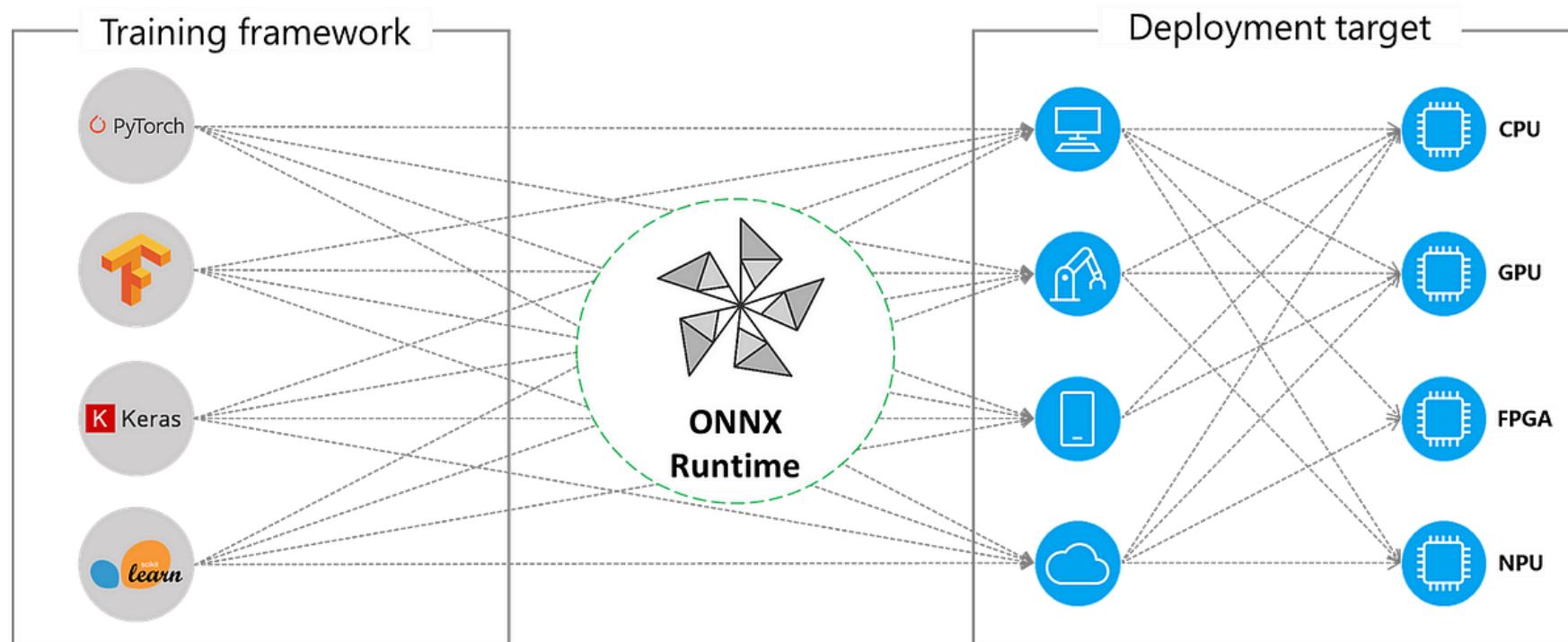
- **Patrones de dispersión (Sparsity):**

- Podemos hacer pruning a distintos niveles:
  - Más Irregular: menos pérdida de precisión pero menos paralelismo (eficiencia)
  - Más Regular: más pérdida de precisión pero más paralelismo (eficiencia)
- Desde las GPUs Ampere de NVIDIA, podemos manejar matrices dispersas



# Métodos de Despliegue Eficiente

- ONNX: formato estándar



# Métodos de Despliegue Eficiente

- **PyTorch:**
  - Optimizar modelos con: *ASP* (Automatic SParsity), *torch.nn.utils.prune* y *torch.quantization*
  - Despliegue eficiente: *torchao*
- **Tensorflow:**
  - Optimizar modelos con: *tensorflow\_model\_optimization*
  - Despliegue: *TFLite*
- **NVIDIA TensorRT:** optimizador de modelos para inferencia que soporta PyTorch, Tensorflow y ONNX
- **Servidores de inferencia:** NVIDIA Triton, TorchServe, Tensorflow Serving, ONNX Runtime

# Recapitulación

- Hemos repasado de nuevo el **proceso** a seguir para entrenar un modelo desde cero.
- Hemos visto algunos métodos para **optimizar** los **hiperparámetros**:
  - Prueba y error, o **babysitting**
  - Paralelos: en **grid**, **random** o **búsqueda evolutiva**
- Para hacer un despliegue, suele convenir optimizar el modelo:
  - **Cuantización**
  - **Pruning**
- Uso del formato ONNX para interoperabilidad