□模型训练过程

1. 预训练
    - □标：学会语言本身，语言的通用表示，进行语言建模
    - 方法：自监督学习
2. **SFT**（有监督微调）：何使用标注数据对预训练模型进行监督训练的过程
    - □标：让模型遵循指令，能够理解人类提出的问题
    - 方法：监督学习
    - 通常有全参微调，LoRA微调，Adapter微调等，指令微调也是SFT的一部分
3. **RLHF**（人类反馈强化学习）
    - □标：让模型更符合人类的偏好，贴近人类意图
    - 方法：强化学习
4. 增强与扩展
    - 蒸馏，微调，迁移学习等

SFT（Supervised Finetune）

主要任务是数据收集与标注，标注数据的质量和数量对微调效果至关重要

数据生产工作不完全是dirty work，数据质量直接决定模型微调后性能的好坏

数据方面有以下几点要阐述的

- **Few-Shot Prompting** 是一种通过提供少量示例（通常1-5个）来引导模型生成符合任务要求的输出的技术
- **Seed Prompt** 是为特定任务类型（`task_type`）预先设计的指令模板，用于明确任务目标、输入输出格式及上下文约束
- 数据多样性
    - 数据质量和多样性比数据数量更为重要
    - answer是尽量不要出错，需要大量人工筛查
    - task_type 的划分就是sft数据最重要的基建工作，没有之一
- 数据生产
    - 生产prompt
        - 给每个task_type（任务类型分类）准备一些seed prompt，然后随机采样seed，喂给一个很强的**pretrain**模型，让他基于这些**seed**再续写出一些问题或者**prompt**
    - 生产answer
        - 不在乎成本，用GPT4/Claude3
        - 在乎成本，Qwen_72B/deepseek_MoE

引人深思的一段话

 image-20250817002125325

RL（Reinforcement Learning）

定义：基于智能体在复杂、不确定的环境中最□化他能获得的奖励，从而获得自主决策

核心目标：给定一个马尔可夫决策过程，寻找最优策略

经典的强化学习模型

- **Agent**: 智能体，就是我们要训练的模型
- **action**: 行为
- **Environment**: 环境，是提供reward的某个对象
- **reward**: 奖赏，可以类比为在明确□标的情况下，接近□标意味着奖，远离□标意味着做的不好则惩，最终达到奖励最□化
- **State**: 环境的状态

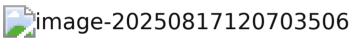
马尔可夫决策过程（**MDP**）

状态转移矩阵

假设有一类不确定的现象，假设今天是晴天，但无法百分百确定明天一定是晴天还是雨天、阴天

对于这种假设具有M个状态的模型

1. 共有M^2的状态转移，因为任何一个状态都有可能是所有状态的下一个转移状态
2. 每一个状态转移都有一个概率值，相当于从一个状态转移到另一个状态的概率
3. 所有M^2个概率可以用一个状态转移矩阵表示



概率论的研究对象是静态的随机现象，而随机过程的研究对象是随时间演变的随机现象

- 随机现象在某时刻t的取值是一个向量随机变量，用S_t表示 比如上述天气转移矩阵便如下所示

$$ \begin{bmatrix} S_1 \to S_1 & S_1 \to S_2 & S_1 \to S_3 \\ S_2 \to S_1 & S_2 \to S_2 & S_2 \to S_3 \\ S_3 \to S_1 & S_3 \to S_2 & S_3 \to S_3 \end{bmatrix} $$

- 在某个时刻t的状态S_t通常取决于**t**时刻之前的状态，将已知历史信息$(S_1,\dots,S_t)$时下一个时刻的状态S_{t+1}的概率表示成 $p(S_{t+1}|S_1,\dots,S_t)$
- 当且仅当某时刻的状态只取决于上一时刻的状态时，一个随机过程被称为具有马尔可夫性质

$$ p(S_{t+1}|S_t) =p(S_{t+1}|S_1,\dots,S_t) $$

- 具有马尔可夫性质的随机过程称为马尔可夫过程
    - 是一个二元组$<S,P>$，S是有限状态集，P是状态转移矩阵

    $$ P_{ss'} = p(S_{t+1}=s'|S_t = s) $$

马尔可夫奖励过程（**MRP**）

是一个四元组$<S,P,R,\gamma>$

- S: 有限状态集
- P: 状态转移概率矩阵
- R: 奖励函数 $R_S = E[R_{t+1}|S_t=s]$
    - 也就是状态转移概率加权和
    - 表示从状态s到状态s'的收益
    - 取均值是因为状态s'并非固定，从s到下一个状态有多种可能，要取这多种可能的均值

- γ: 折扣因子/衰减系数 $\gamma \in [0,1]$
- 回报（Return）：G_t是从时间t开始的总折扣奖励
  - 表示所有奖励在当前的价值，量化一个策略的长期表现
  - 设置衰减系数的原因: 保证回报的收敛

  $$ G_t = R_{t+1}+\gamma R_{t+2}+\gamma^2 R_{t+3}+\dots = \sum_{k=0}^{\infty}\gamma^kR_{t+k+1} $$
- 值函数: $V(s)$表示一个状态s的长期价值
  - 是对回报的期望
  - 状态S后面的状态都是未知的，也就是有多个状态路径可以选择，值函数就是对这多个状态路径的回报取了均值

$$ V(s) = E[G_t|S_t=s] $$

MRPs的贝尔曼方程

由下述式子可以推出 $$ V(s) = E[G_t|S_t=s]\ G_t = R_{t+1} + \underbrace{\gamma R_{t+2}+\gamma^2 R_{t+3}+\dots}{*\gamma V(S*{t+1})} = \sum_{k=0}^{\infty}\gamma^kR_{t+k+1} $$ 也就是 $$ V(s) = E[R_{t+1}+\gamma V(S_{t+1})|S_t = s] $$

马尔可夫决策过程（**MDP**）

马尔可夫决策过程是一个五元组$<S,A,P,R,\gamma>$

- S: 有限状态集
- A: 动作集
- P: 状态转移概率矩阵 $P_{ss'}^a = p[S_{t+1}=s'|S_t=s,A_t=a]$
- R: 奖励函数 $R_S^a = E[R_{t+1}|S_t=s,A_t=a]$
  - 也就是状态转移概率加权和
  - 表示从状态s执行动作a到状态s'的收益
  - 取均值是因为状态s'并非固定，从s到下一个状态有多种可能，要取这多种可能的均值
- γ: 折扣因子/衰减系数 $\gamma \in [0,1]$

策略

π是给定状态的动作分布，$\pi(a|s)=P[A_t=a|S_t=s]$

- 是一个随机变量，表示在状态s前提下作出动作a的可能性
- 完全决定智能体行为
- MDP策略依赖于当前状态（无关历史），且无关时间

给定一个马尔可夫决策过程$M=<S,A,P,R,\gamma>$和策略π，其可转化为马尔可夫过程和马尔可夫奖励过程

- 也就是通过加权求和把动作的维度消除，减少运算量

$$ P_{s,s'}^{\pi} = \sum_{a\in A}\pi(a|s)P_{s,s'}^a \ R_s^{\pi} = \sum_{a \in A} \pi(a|s)R_s^a $$

- 第一个可以理解成从状态s可以使用多个动作到状态s'，这里对其使用了加权求和
- 第二个也同理，加权求和，消除动作的维度

状态值函数

表示在状态S下，遵循策略**π**的期望回报

 image-20250817175244201 $$ V_{\pi}(s) = E_{\pi}[G_t|S_t=s] $$ 回报的表达式 $$ G_t = \underbrace{R_{t+1}}{\text{即奖励}} + \underbrace{\gamma R{t+2}+\gamma^2 R_{t+3}+\dots}{{\text{后继状态的折扣价值}}} = \sum_{k=0}^{\infty}\gamma^kR_{t+k+1} $$ 可以得到状态值函数的贝尔曼期望方程 $$ V_{\pi}(s) = E_{\pi}[R_{t+1}+\gamma V_{\pi}(S_{t+1})|S_t = s] $$

动作值函数

表示在状态S下执行动作**a**后，遵项策略**π**的期望回报

 image-20250817175237288 $$ q_{\pi}(s,a) = E_{\pi}[G_t|S_t = s,A_t = a] $$ 同上推导，可以得到动作值函数的贝尔曼

期望方程 $$ q_{\pi}(s,a) = E_{\pi}[R_{t+1} +\gamma q_{\pi}(S_{t+1},A_{t+1})|S_t = s,A_t = a] $$

将动作值函数和状态值函数联系起来

某一个状态的价值可以用该状态下的所有动作的价值表述 $$ V_{\pi}(s) = \sum_{a \in A}\pi(a|s)q_{\pi}(s,a) $$

 image-20250817181356989

某一个动作的价值可以用该状态后继状态的价值表述 $$ q_{\pi}(s,a) = R_s^a+\gamma \sum_{s' \in S}P_{ss'}^aV_{\pi}(s') $$

 image-20250817181417147

贝尔曼最优方程

最优状态值函数 $$ V_{}(s) = \max_{\pi}V_{\pi}(s) $$ 最优动作值函数 $$ q_(s,a) = \max_{\pi}q_{\pi}(s,a) $$ 最优策略

- 存在一个最优策略，使$\pi_* \ge any \pi$
- 所有最优策略都能取得最优状态值函数
- 所有最优策略都能取得最优动作值函数
- 最优策略本质上是一个具体的动作链，而不是分布

$$ \pi_* \ge any \pi $$

注: 若$V_{\pi'}(s)\ge V_{\pi}(s)$，则$\pi' > \pi$

由上述定义可以写出贝尔曼最优方程

状态值函数的贝尔曼最优方程

首先根据 $$ V_{\pi}(s) = \sum_{a \in A}\pi(a|s)q_{\pi}(s,a) $$ 和 $$ q_{\pi}(s,a) = R_s^a+\gamma \sum_{s' \in S}P_{ss'}^aV_{\pi}(s') $$ 写出: $$ V_{\pi}(s) = \sum_{a \in A}\pi(a|s)(R_s^a+\gamma \sum_{s' \in S}P_{ss'}^aV_{\pi}(s')) $$ 下面来推导贝尔曼最优方程（动态规划方法）

从状态值函数的贝尔曼方程出发 $$ V_{\pi}(s) = \sum_{a \in A}\pi(a|s)q_{\pi}(s,a) $$

最优策略π_*必须在每个状态s选择最化$q_*(s,a)$

- 最优策略π_*一定满足$V_{\pi_*}(s) \ge V_{\pi}(s)$
- 也满足$q_{\pi_*}(s,a) \ge q_{\pi}(s,a)$
- 最大化$V_{\pi}(s)$等价于最大化$q_{\pi}(s,a)$

$$ \pi_{}(a \mid s) = \begin{cases} 1 & \text{if } a = \arg \max_{a} q_{}(s, a), \ 0 & \text{otherwise}. \end{cases} $$ 因此，最优状态值需要满足： $$ V_*(s) = \max_aq_*(s,a) $$ 代入动作值函数 $$ q_*(s,a)=R_s^a+\gamma\sum_{s'}P_{s,s'}^aV_*(s') $$ 最后得出状态值函数的贝尔曼最优方程 $$ V_*(s) = \max_a(R_s^a+\gamma\sum_{s'}P_{s,s'}^aV_*(s')) $$

动作值函数的贝尔曼最优方程

同上，写出： $$ q_{\pi}(s,a) = R_s^a+\gamma \sum_{s' \in S}P_{ss'}^aV_{\pi}(s') $$

要最大化动作值函数的贝尔曼方程，就是要最大化V_{π}，即 $$ q_{}(s,a) = R_s^a+\gamma \sum_{s' \in S}P_{ss'}^aV_{}(s') $$ 代入$V_*(s')$，得到动作值函数的贝尔曼最优方程 $$ q_{}(s,a) = R_s^a+\gamma \sum_{s' \in S}P_{ss'}^a\max_{a'}q_(s',a') $$

LLaMA

与GPT类似，LLaMA也只使用了**Transformer**的解码器，即Decoder-only架构，且□前主流的语言大模型都采用了这个架构

- 只训练了单一模块，效率高
- 采用掩码注意力实现双向编码和单向生成的兼容
- 自回归任务天生适应

RMSNorm

通过计算输入的张量的均方根实现归一化

公式如下 $$ RMSNorm(x) = \frac{x}{\sqrt{\frac{1}{d}\sum_{i=1}^dx_i^2+ \epsilon}} \cdot\gamma $$
其中：

- x是输入向量
- d是输入向量的维度
- ϵ是一个小常数，避免除零错误
- γ是一个可学习的缩放参数

SwiGLU

是一种用于神经网络的激活函数，结合了**Swish**激活函数和门控机制的特点

Swish激活函数 $$ Swish(x) = x \cdot \sigma(x) $$

- σ为Sigmoid函数

GLU激活函数 $$ GLU(x) = \sigma(W_1x+b_1) \odot(W_2x+b_2) $$

- $\odot$为逐元素相乘
- $W_1、W_2$为权重矩阵，$b_1、b_2$为偏置项

SwiGLU激活函数 $$ SwiGLU(x) = Swish(Linear_1(x))\odot Linear_2(x) $$ 符号寓意同上

优势：

- 平滑非线性：Swish函数的平滑性可以缓解梯度消失
- 门控特性：GLU的门控机制允许模型动态调整信息流

RoPE

提过，不说了，在其它笔记里有

GQA

在**LLaMA2、3**中使用

具体理论在下面

GPT

Deepseek

MLA（多头潜在注意力）

下面说了，不再赘述

分布式训练

为何要进行分布式训练？

- 模型太过庞大，一个GPU放不下
- 用多张GPU加速模型训练

有哪些分布式训练框架？

- **DP**（**Data Parallel**）
- **DDP**（**Distributed Data Parallel**）
- **FSDP**（**Fully Sharded Data Parallel**）

All-Reduce（全局制约）

- 目标：所有进程（GPU）都得到相同结果，该结果是所有进程输入数据的聚合
- 操作流程
    - 输入：每个GPU有一个本地数据
    - 数据交换：对所有GPU的数据执行某种操作（如 `SUM`、`MAX`）
    - 输出：所有GPU得到完全相同的聚合结果

All-Gather（全局收集）

- 目标：所有进程（GPU）收集其它所有进程的数据，最终每个GPU拥有完整的数据拼接（不聚合）

- 操作流程

    - 输入：每个GPU有一个本地数据块

    - 数据交换：所有GPU互相广播自己的数据块

    - 输出：所有GPU得到所有数据块的完整拼接

数据并行

DP（Data Parallel）

单进程多线程，**Python GIL**（全局解释器锁）只能利用一个**CPU**核

image-20250814165126760

工作流程

1. 用CPU将数据分成多份，给每个GPU一份
2. 每个GPU独自进行训练，将自己计算的梯度传递到GPU0上
3. GPU0用全局平均梯度更新自己的网络参数
4. 将更新后的参数广播到其它**GPU**上

通信分析

假设参数量位ψ，节点数为 N

- 对于GPU0，传入梯度为$(N-1)\psi$，传出参数为$(N-1)\psi$
- 对于其它GPU，传出梯度为ψ，传入参数为ψ

问题

- 单进程，多线程，Python **GIL**只能利用一个**CPU**核
- GPU0负责收集梯度，更新参数，广播参数，计算压力

DDP（Distributed Data Parallel）

生产环境常用，多进程多线程

- 执行多个相同的**py**脚本，但用**rank**进行不同脚本的区分，也就实现了多进程
- 注意的是通讯成本比计算成本

工作步骤

- GPU0加载模型，并把模型同步到其它GPU
- 按照神经网络参数定义反序，把参数进行排列，即输出层在最前面，输入层在最后面
- 对每个参数注册一个监听器，将这些监听器按顺序放到一个个桶里
- GPU在进行计算的同时进行传输，先计算出来的梯度先进行同步
- 当多个**GPU**的同一个桶的梯度都计算完成后，就进行**Ring-AllReduce**的梯度同步
- 所有的桶都计算完毕后，每个GPU调用他们各自的优化器进行参数更新

通讯分析

假设参数量位ψ，进程数为 N

对于每个GPU进程

- Scatter-Reduce阶段传入/传出: $(N-1)\frac{\psi}{N} \approx \psi$
- All-Gather阶段传入/传出: $(N-1)\frac{\psi}{N} \approx \psi$

总传入/传出: 2ψ，与集群小无关

集群通信方式: **Ring-AllReduce**

- 将多个节点连成环进行通讯
- 具体就是每个GPU即在发送，也在接受数据
- 参数量除以总GPU个数就是一个**GPU**负责的块（也就是要同步的块）

工作流程:

Scatter-Reduce

- 假设有n块GPU，那么将数据划分为n块，然后开始执行n-1次操作
- 第i次操作，GPU_j会将自己的第$(j-i) %n$块数据发送给GPU_{j+1}，并接收GPU_{j-1}的第$(j-i-1)%n$块数据

All-gather

- 将各个参数梯度求和值同步到其它GPU
- 第i块GPU的第$(i+1)%n$块数据传递给其它GPU

- 在第i次传递时，GPU_j把自己的第$(j-i-1)\%n$块数据发送给自己的右邻居，同时接受左邻居的第$(j-i-2)\%n$块数据

image-20250813101824156

FSDP（Fully Sharded Data Parallel）

核心原理：

- 参数分片：对梯度、参数、优化器状态均匀拆分到各个GPU
- 按需通信：前向传播或者后向传播的时候依靠通信获取所需数据，使用完后立即释放
- 显存卸载：会将没用到的优化器状态或者参数从GPU显存卸载到CPU内存

DeepSpeed ZeRO-1

假设有3块GPU，使用混合精度训练，每个GPU都要存储以下东西

image-20250814170149855

在GPU中，优化器状态占用大部分显存，ZeRO-1的出发点就是每块**GPU**只存储一部分优化器状态，存储了那部分优化器的状态就负责那几层网络的参数更新

image-20250814170444276

工作流程

- 进行前向传播
- 进行后向传播的同时，**GPU0**和**GPU1**把计算出来的梯度传给**GPU2**，让**GPU2**去更新网络参数，其它GPU同理
- 反向传播完毕后，每个**GPU**更新各自优化器的梯度、一阶动量、二阶动量、**FP32**参数和**FP16**网络参数、梯度
- 最后把**FP16**参数广播到每个**GPU**完成一次训练

通信量分析

假设参数量位ψ，节点数为 N

对于每个GPU进程：

- 梯度收集阶段传入/传出：$(N-1)\frac{\psi}{N} \approx \psi$
- 参数广播阶段传入/传出：$(N-1)\frac{\psi}{N} \approx \psi$

总传入/传出：2ψ

DeepSpeed ZeRO-2

ZeRO-2中，把**FP16**的梯度也进行了划分，即GPU不再保存自己用不到的梯度

image-20250814171201197

工作过程

- 进行前向传播
- 进行后向传播时，**GPU0**和**GPU1**计算出来梯度后，立即传递给**GPU2**，然后进行释放，其它GPU也同理
- 反向传播完毕后，每个**GPU**更新各自优化器的梯度、一阶动量、二阶动量、**FP32**参数和**FP16**网络参数、梯度
- 最后把**FP16**参数广播到每个**GPU**完成一次训练

通信量分析

假设参数量位ψ，节点数为 N

对于每个GPU进程：

- 梯度收集阶段传入/传出：$(N-1)\frac{\psi}{N} \approx \psi$
- 参数广播阶段传入/传出：$(N-1)\frac{\psi}{N} \approx \psi$

总传入/传出：2ψ

DeepSpeed ZeRO-3

ZeRO-3对**FP16**参数也进行了划分

image-20250814172727460

工作过程

- 前向传播，GPU遇到自己没有的参数，靠其它**GPU**来进行广播，计算完后立即释放，不占用显存
- 反向传播同样要用到参数，这时候需要利用广播获取参数，使用完参数后立即释放
- 每个GPU利用优化器进行参数更新，每个GPU仅更新自己分区的参数
- 最后把参数进行广播，完成一次训练

通信量分析

假设参数量位ψ，节点数为 N

对于每个GPU进程：

- 梯度收集阶段传入/传出：$(N-1)\frac{\psi}{N} \approx \psi$
- 参数广播阶段传入/传出：$2(N-1)\frac{\psi}{N} \approx 2\psi$

总传入/传出：3ψ

模型并行

张量并行（**TP**）

核心原理：将模型中的张量进行拆分然后分配到不同的**GPU**上

列并行

将权重矩阵按列进行切分

假设有 $$ Y = XW $$ 其中：

- $X \in R^{2 \times 2}, W \in R^{2 \times 2}$

可以看成 $$ \begin{bmatrix} y_1&y_2 \y_3&y_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1&x_2 \x_3&x_4
\end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_1&w_2 \w_3&w_4 \end{bmatrix} $$ 然后按列进行分割，分配到两块GPU上进行计算 $$
W = \begin{bmatrix} W_0&W_1
\end{bmatrix} $$ 接着 $$ Y_0 = XW_0 = \begin{bmatrix} x_1&x_2 \x_3&x_4
\end{bmatrix}\begin{bmatrix} w_1 \ w_3
\end{bmatrix}= \begin{bmatrix} y_1 \y_3 \end{bmatrix}\ Y_1 = XW_1 = \begin{bmatrix} x_1&x_2
\x_3&x_4 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} w_2 \ w_4
\end{bmatrix}= \begin{bmatrix} y_2 \y_4 \end{bmatrix} $$ 然后进行拼接 $$ Y = \begin{bmatrix} Y_0 &Y_1

\end{bmatrix} $$ image-20250815105857273

行并行

将权重矩阵按行进行切分

假设有 $$ Y = XW $$ 其中:

- $X \in R^{2 \times 2}, W \in R^{2 \times 2}$

可以看成 $$ \begin{bmatrix} y_1&y_2 \y_3&y_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1&x_2 \x_3&x_4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_1&w_2 \w_3&w_4 \end{bmatrix} $$ 然后按列进行分割，分配到两块GPU上进行计算 $$ W = \begin{bmatrix} W_0\W_1
\end{bmatrix} $$ 此时X也要进行切割 $$ X = \begin{bmatrix} X_1 & X_2\end{bmatrix} $$ 接着进行计算 $$ Y_1 = \begin{bmatrix} x_1 \ x_3\end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_1 & w_2\end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_{11} & y_{12} \y_{31} &y_{32}\end{bmatrix}\ Y_2 = \begin{bmatrix} x_2 \ x_4\end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_3 & w_4\end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_{23} & y_{24} \y_{43} &y_{44}\end{bmatrix} $$ 最后把Y_1和Y_2进行相加得到最终输出 $$ Y = Y_1 +Y_2 $$

image-20250815105921459

流水线并行（**PP**）

本质上是层间并行，将模型的不同层分发到不同的**GPU**上

朴素流水线并行

- 将模型按照层间切分成多个部分（Stage），并将每个部分（Stage）分配给一个 GPU
- 对小批量数据进行常规的训练，在模型切分成多个部分的边界处进行通信

image-20250815223849142

工作流程

- 模型进行前向传播，到边界处把结果张量传递给GPU2
- GPU2计算得到模型的输出
- 进行反向传播，反向传播至边界处将梯度发送给GPU1，GPU1继续进行反向传播

存在的问题

- **GPU**利用率低，在任意时刻只有一个GPU工作
- 计算和通信没有重叠

流水线并行策略

F-then-B策略

- 先进行前向计算，再进行反向计算
- 具体来说就是前向计算完一个mini-batch，再反向传播这个mini-batch

1F1B策略

- 前向计算和反向计算交叉进行，可以释放不必要的中间变量
- 示例如下图所示，以 stage4 的 F42（stage4 的第 2 个 micro-batch 的前向计算）为例，F42 在计算前，F41 的反向 B41（stage4 的第 1 个 micro-batch 的反向计算）已经计算结束，即可释放 F41 的中间变量，从而 **F42** 可以复用 **F41** 中间变量的显存

  image-20250815225054421

- 显存占比明显下降

Gpipe流水线并行

谷歌提出的流水线并行，使用的是**F-then-B**策略

image-20250815224552849

核心：它把一个Mini-bacth，拆解成更小的Micro-batches，比如上图的把一个Mini-batch，拆成4个Micro-batches

好处：当前向计算的第一个**Micro-batch1**被**GPU0**计算完毕，它就会传递到模型的下一层**GPU1**，然后**GPU0**可以继续计算**Micro-batch2**

坏处：对于那些需要统计量的层（如：Batch Normalization），就会导致计算变得麻烦，需要重新实现。在**Gpipe**中的方法是，在训练时计算和运用的是micro-batch里的均值和方差，同时持续追踪全部**mini-batch**的移动平均和方差，以便在测试阶段进行使用

PipeDream --- DeepSpeed

微软提出的流水线并行策略，非交错式**1F1B**

Gpipe的流水线有以下问题：

- 将mini-batch切分成m份micro-batch之后，会带来更频繁的流水线刷新（当GPU流水线并行训练时出错进行检查点重载）
    - Pipeline Flush（流水线刷新）是流水线并行系统中的一种重置操作，其本质是：
        - 丢弃所有未完成的计算（半成品微批次）
        - 释放被占用的计算/通信资源
        - 回滚到最近的安全状态（如检查点）
- 将mini-batch切分成m份micro-batch之后，需要缓存m份激活值，会导致内存增加

PipeDream具体方案如下：

- 一个阶段做完一次micro-batch的前向传播之后，就立刻进行mirco-batch的后向传播，然后释放内存
- 如下图所示，machine1先执行micro-batch的forward，然后把激活值传给machine2，以此类推
- 从machine4进行反向传播，逐步传递梯度至machine1，然后逐渐进入稳定状态（**1F1B**）
- 斜线的方块就是Bubble，也就是GPU的空闲时间

image-20250815235148856

问题：

- 当前向传播的5号Micro-batch在Machine1上就开始传递的时候，实际上它使用的权重是Micro-batch 1做完了反向传播之后更新的权重，此时FW2-4并没有进行更新
    - 如果 **Micro-batch 5** 的前向计算使用了 最新版本的权重（即 **Micro-batch 1** 反向更新后的权重），而 **Micro-batch 5** 的反向计算又使用了 更晚更新的权重（如 **Micro-batch 4** 反向更新后的权重），就会导致梯度计算不一致，影响训练稳定性
- 同理，Machine2上FW5又是在batch1-2做完反向传播后进行更新的，而Machine1是在做完了batch1的反向传播后进行更新的，**Machine1**和**Machine2**的权重又起了冲突

解决方法：

在1F1B的基础上，PipeDream引入了**Weight stashing**和**Vertical Sync**两种技术来矫正权重的冲突和同步

- **Weight stashing**（权重暂存）：为权重维护多个版本，每个 Micro-batch 的前向计算所使用的权重会被暂存，并在其反向计算时复用
    - 具体流程：
        1. 前向计算时：Machine 1 使用 当前最新版本的权重 计算 **Micro-batch 5** 的前向结果，并 保存该版本的权重（记为 W_5）
        2. 反向计算时：Machine 1 在计算 **Micro-batch 5** 的反向传播时，使用之前暂存的 W_5，而不是最新的权重
        3. 参数更新：反向传播完成后，梯度更新仍然作用于最新版本的权重（即 W_5 的梯度会更新到当前最新的权重上）
- **Vertical Sync**（垂直同步）：每个 Micro-batch 进入流水线时，会记录当前最新版本的权重，并在整个生命周期（所有 Stage）中使用该版本
    - 具体流程：
        1. **Micro-batch** 进入流水线时，**Machine 1** 会记录当前最新版本的权重（如 W_1），并 将该版本号传递给后续所有 **Stage**

2. 所有 **Stage** 在处理该 Micro-batch 时，都使用 **W_1**，而不是各自的最新权重
3. 梯度更新：反向传播完成后，梯度仍然更新到 最新版本的权重（即 **W_1** 的梯度会更新到当前最新的权重上）

问题解析

问题**1**：同一个微批次数据，相同的device（相同**stage**），在前向计算和反向计算，采用不同版本的模型参数

示例：

- Device 1 的微批次5数据，在前向传播使用了第1个版本模型（微批次1反向传播完成），
- Device 1 的微批次5数据，在反向传播使用了第4个版本模型（微批次1、2、3、4反向传播完成）

image-20250816005408042

解决办法：`Weight Stashing` 方法

每个**device**多备份几个不同版本的权重，确保同一个微批次数据，在前向计算和后向计算采用同一个版本的模型权重。计算前向传播之后，会将这份前向传播使用的权重保存下来，用于同一个 minibatch 的后向计算

示例：

- Device 1 的 微批次5数据，在前向传播使用了第1个版本模型（微批次1反向传播完成）
- Device 1 的 微批次5数据，在反向传播使用了第1个版本模型（微批次1反向传播完成）

问题**2**：同一个微批次数据，相同的操作（都是前向或者都是反向），在不同的device上（不同stage），采用不同版本的模型参数

示例：

- **Device 1** 的微批次5数据，在前向传播使用了第1个版本模型（微批次1反向传播完成）
- **Device 2** 的微批次5数据，在前向传播使用了第2个版本模型（微批次1、2反向传播完成）

image-20250816005535158

解决方法：`Vertical Sync` 方法

每个批次数据进入pipeline时都使用当前device（阶段）最新版本的参数，并且参数版本号会伴随该批次数据整个生命周期，从而实现了**device**（阶段）间的参数一致性

示例：

- **Device 1**的微批次5数据，在前向传播使用了第1个版本模型（微批次1反向传播完成）
- **Device 2**的微批次5数据，在前向传播使用了第1个版本模型（微批次1反向传播完成）

混合精度训练

大部分情况下，计算都是在**float16**下进行，但是优化器会保存一份**float32**的精度值（**Master-Weight**）

训练过程

1. 将**Master-Weight**转换为**fp16**
2. 和inputs一起进行前向传播、反向传播，存储的激活值也是FP16
3. 梯度传入优化器，被转换为fp32用于参数更新

image-20250813120951515

Loss Scaling

1. 用fp16精度的权重进行前向传播计算损失，损失为fp32
2. 然后进行损失缩放，得到fp32（缩放后）的损失
3. 再把损失转换为fp16的梯度，进行反向传播梯度计算，接着转回fp32的梯度
4. 再次进行缩放，得到**fp32**位的梯度，进行参数更新

将梯度进行放，可以避开**fp16**的下溢区间（因为梯度一般来说都很小，会在FP16的下溢区间）

 image-20250813121114207

一般在线性层、卷积、**RNN**使用**fp16**，在累加过程中用**fp32**

浮点型的表示

将浮点数转换为二进制，再转换为科学计数法

 image-20250813115950009

各种精度

 image-20250813115500851

低精度带来的问题

1. 表示范围有限
2. 大数吃小数问题，大的数和小的数相加，小的数要转换为和大的数一样的指数表示，转换后的小数位太小，低精度无法表示，因此溢出

 image-20250813115927153

注意力机制变体

MHA、**MQA**和**GQA**

 image-20250816120438735

MHA

之前说过，不赘述

MQA（Multi-Query Attention）

多头查询注意力

原理：

- 将原生Transformer每一层多头注意力的key矩阵、value矩阵改为该层下所有头共享，即K、V矩阵每层只有一个，Q矩阵不受影响。
- 在同一层的注意力机制中，多个头共享相同的**K**、**V**矩阵
- 层内KV共享，而不是跨层共享

好处与坏处：

- 大幅度减少了参数量，推理得到了加速
- 但会造成模型性能的损失，且训练的时候模型不稳定

GQA（Grouped-Query Attention）

分组查询注意力

原理：

- 将**Query**进行分组，每个组内共享一组**Key、Value**
- 令组的个数为N，N=1时为**MQA**，N等于Query的数量则退化为**MHA**

好处：

- 通过分组减少模型性能损失，使推理性能接近**MHA**，同时也减少了参数量

MLA（Multi-Head Latent Attention）

多头潜在注意力，在**Deepseek-V3**中提出

为何提出？

- KV Cache虽然加速了模型推理，但是占据了大量显存空间
- 上文提到的**MQA**和**GQA**虽然降低了**KV Cache**计算量（），但是性能损失太多

的是什么？

- 降低推理过程中的KV Cache资源开销
- 缓解MQA，GQA对性能的损耗

怎么做的？

- 对**Key**和**Value**矩阵进行了一个低秩联合压缩（通过低秩转换为一个压缩的KV，使得存储的KV的维度显著减小）
- 如下图所示，阴影表示的是KV缓存，在MLA中的KV缓存是最少的

 image-20250816120905940

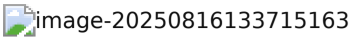
下面来看看怎么压缩的

对Query和Key进行拆分，拆分为$\begin{bmatrix}q_t^R& q_t^C\end{bmatrix}$，$\begin{bmatrix}k_t^R& k_t^C\end{bmatrix}$，其中一部分做压缩$(q_t^C,k_t^C)$，另一部分做RoPE编码$(q_t^R,k_t^R)$

1. 输入隐藏层状态h_t
2. 通过低秩分解生成$c_t^{KV}、c_t^Q$
    - c_t^{KV}为KV潜在向量
    - c_t^Q为Q潜在向量
3. 将Key和Value分成两部分
    - 静态缓存部分：推理时缓存的低维 Key 和 Value。即$k_{t,i}^C,v_{t,i}^C$
    - 动态残差部分：补充压缩可能丢失的细节信息。即$k_{t,i}^R$（直接通过输入的隐藏层获取）
4. 同时对Query也分成两部分，一部分做压缩$q_{t,i}^R$，一部分应用旋转编码$q_{t,i}^C$（这里是先压缩再分成两部分的）
5. 对Q、K、V的不同部分进行拼接，进行多头注意力计算

 image-20250816131927886

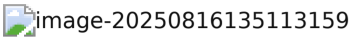
对**KV**进行联合压缩



三个变量$c_t^{KV}、k_t^C、v_t^{C}$分别通过如下三个公式得来 $$ c_t^{KV} = W^{DKV}h_t \ k_t^C = W^{UK}c_t^{KV} \ v_t^C = W^{UV}c_t^{KV} $$ 就是针对KV先一块降维，然后再分别升维

在推理的过程中，只需要缓存每一步的c_t^{KV}，然后再计算还原回原始的**K**、**V**即可

对**Q**压缩降维、再升维



公式如下 $$ c_t^Q = W^{DQ}h_t\ q_t^C = W^{UQ}c_t^Q $$ 这并不能降低**KV Cache**，但可以减少训练过程中的激活内存

MLA对**Q**和**K**的**RoPE**编码

MLA需要对k_t^R和q_t^R应用RoPE编码，但是**RoPE**与低秩压缩是不兼容的

- RoPE对Q和K的编码是动态的，因此在推理的时候，**RoPE**必须实时计算
- 如果对压缩后的c_t^{KV}应用RoPE，这就意味着旋转矩阵R_n与低秩矩阵W_{QK}耦合，并且无法缓存K_{rot}，因为RoPE需要进行实时计算，**KV Cache**的优势丧失

$$ K_{rot} = R_n(W_{QK}\cdot c_t^{KV}) $$

- 且矩阵乘法不满足交换律，无法将W_{QK}吸收到其它权重中

原始注意力分数 $$ S = (W^{UQ})^T(c_t^Q)^TR_m^TR_nc_t^{KV}W^{UK} $$ 它不等于 $$ S = (c_t^Q)^TR_m^T(W^{UQ})^TW^{UK}R_nc_t^{KV}\ =(c_t^Q)^TR_m^TW_{merge}R_nc_t^{KV} $$
因为矩阵不满足交换律，也就无法将W_{QK}吸收到其它权重中

MLA通过对RoPE和c_t^{KV}进行解耦！！！来解决这个问题

1. 静态缓存部分（**k_t^C**）：
   - 低秩压缩后的 K（c_t^{KV}）不应用 **RoPE**，直接缓存
   - 推理时只需存储低维 c_t^{KV}，显存占用极低
2. 动态 **RoPE** 部分（**k_t^R**）：
   - 从输入 h_t动态生成，单独应用 **RoPE**
   - 补充位置信息，避免与低秩矩阵的耦合
3. 合并计算
   - 最终$K=[k_t^C;k_t^R]$，既保留了位置信息，又利用了KV Cache

MFA（Multi-matrix Factorization Attention）

多矩阵分解注意力

没博客和视频教啊！！！后面看论文吧

注意力机制加速

Paged Attention

内存优化

核心思想：将操作系统的内存分页思想引入显存管理，□幅度降低显存占用

首先要明确：

- GPU↔CPU对连续内存的访问效率远高于非连续内存
- 频繁申请/释放GPU显存会让其显存变得零散，降低利用率

传统注意力计算的显存有三种类型的浪费

- 推理的时候是按照最□序列长度预分配显存的，如果输出的序列没这么长，会导致显存浪费
  - 比如输出的序列是 `□爱中国`，模型输出最大序列长度是1024，那么预分配的显存就是1024个token，但输出序列只占了4个token，造成显存大量浪费
- 大模型的推理是自回归任务，下一个token即使还未生成，显存已经为其预留好了，无法和其它生成任务并行
  - 比如我这个任务要生成**1000**个**token**，现在生成到第5个token，此时有个新的任务只需要生成**10**个**token**，但后面995个token的显存已经被占用了，新任务无法分配到显存
- 显存利用碎片化，显存分配是随机的
  - 已释放的显存空间不连续：显存占用情况：`[空闲500MB] [已占1GB] [空闲300MB] [已占2GB]`。假设有一个任务占用500MB显存，现在任务完成将他释放，但是新任务需要600MB显存，没法为其分配连续的显存，报错
  - 序列间的显存块太小：显存被多个并发生成序列分割占用，剩余的空闲块尺寸小于新请求所需的最小单位

具体是怎么做的

- 分页存储：vLLM 启动时会预先分配一批固定□小的显存页，形成一个空闲页池

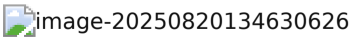
- 动态分配显存：每次生成都会预留一页token的显存，当生成新token的时候检查当前页是否用完，用完了就从空闲页池申请新页
- 逻辑表映射：分配显存的时候，每一页物理上是不连续的，但是Paged Attention通过维护一个逻辑页表将物理不连续的显存页映射为逻辑上连续的**KV Cache**

- 显存不足：会将不活跃的页换出到**CPU**，需要的时候再换回，或者尝试释放已使用完的页
- **KV Cache**共享：当Prompt相同的时候，Paged Attention会将相同的KV Cache进行共享
  - 页表映射共享：多个生成序列的逻辑页表可以指向同一个物理显存页，存储共享的 KV 数据
  - 写时复制（**Copy-on-Write**）：当某个请求需要修改共享页的内容时，系统会先复制该物理页到一个新页（如从页**3**复制到页**5**），仅更新当前请求的页表，其他请求仍指向原页

Flash Attention

计算优化，着眼于减少**IO**访问量，通过芯片内缓存（**SRAM**中的）加快**IO**速度

看完下文GPU工作原理，你可以知道计算单元从**SRAM**读取数据的速度要比从**HBM**读取快得多，因此**Flash attention**的□标就是避免**Attention**计算的时候从**HBM**读写数据



这项技术为何而生？

- 传统注意力计算是从HBM读取数据进行计算，速度要慢得多
- 读取速度太慢，算力太强，导致GPU算力资源一直在等待数据读取
- 传统注意力计算不对矩阵进行分块处理，导致SRAM放不下这么大的数据，Pytorch虽然做了分块，但是需要多次读写中间结果，导致计算瓶颈

先来看看pytorch在attention上的实现

- 从HBM加载Q，K到SRAM
- 计算出$S = QK^T$
- 将S写到HBM（这里是为了存储中间激活值，做反向传播）
- 从HBM读取S到HRAM
- 计算$P=softmax(S)$
- 将P写到HBM（这里是为了存储中间激活值，做反向传播）
- 从HBM加载P到SRAM
- 计算$O=PV$
- 把O写到HBM
- 返回O

传统计算的性能瓶颈

- **Compute-Bound**（计算瓶颈）：
  - 来源：大的矩阵乘法，多通道的卷积
  - 程序性能受限于**GPU**的计算能力，大部分时间花在数值运算或逻辑处理上
- **Memory-Bound**（内存瓶颈）：
  - 来源：ReLU，Softmax，Sum，Dropout等
  - 程序性能受限于内存访问速度，GPU经常等待数据加载

先介绍下**Safe-Softmax**

传统softmax $$ softmax(x_i) = \frac{e^{x_i}}{\sum_{j=1}^n e^{x_j}} $$ 若使用混合精度进行训练，当输入数值**x_i**非常时，会造成数值溢出

Safe Softmax $$ softmax(x_i) = \frac{e^{x_i-\max(x)}}{\sum_{j=1}^n e^{x_j- \max(x)}} $$

- 通过减去输入的最大值$\max(x)$来避免数值溢出
- 相当于分子分母同时除以$e^{\max(x)}$，结果不变

核心工作原理是什么?

- **Tiling Algorithm**（分块计算）
  - 核心思想就是根据SRAM块的大小将的矩阵拆分成小的矩阵送入**SRAM**进行计算
  - 传统注意力机制需要重复读写**SRAM**，而Flash Attention将矩阵分块后在SRAM中一次性算出最终结果
- **Recomputation**（重计算）
  - GPU计算时间小于HBM读写时间，不再存储中间结果，反向传播的时候重新计算即可
  - 对于$S=QK^T$，Flash Attention不进行HBM的存储，而是继续在SRAM中计算
  - 对于$P = softmax(S)$，也不进行HBM的存储，而是继续集散
- **Kernal Fusion**（融合计算）
  - 将多个操作融合成一个操作，以此减少**HBM**的读写
  - 分块计算可以用一个Kernal完成注意力计算的所有操作

接下来看看分块计算在SRAM中是如何一次性到位的

- 首先取Q，K，V的小块，送入SRAM
- 计算$S=QK^T$
- 计算$P=softmax(S)$
  - 这里并不是全局的softmax，而是局部的softmax

  - 取出局部最大值，然后使用Safe-Softmax
  - 下一次进入Safe-Softmax的时候，用上次的局部最大值和当前块的最大值算出新的最大值，然后进行Safe-Softmax的更新
    - 举例：分为2块计算，$x_1 = [1,2]$$x_2 = [3,4]$
    - 计算第一块内的最大值$m(x_1)=2=m(x)$
    - 第一个块内进行指数计算，$f(x_1)=[e^{1-m(x_1)},e^{2-m(x_1)}] = [e^{-1},e^0]$
    - 第一个块计算归一化因子$l(x_1)=e^{-1}+e^0$
    - 操作第二个块，更新最大值$m(x)=\max(m(x_1),m(x_2)) = 4$
    - 同上，$f(x_2) = [e^{3-m(x_2)},e^{4-m(x_2)}] =[e^{-1},e^{0}]$
    - 第二个块计算归一化因子，$l(x_2)=e^{-1}+e^0$
    - 计算全局$f(x)$和$l(x)$

    $$ f(x) = [e^{m(x_1)-m(x)}f(x_1),e^{m(x_2)-m(x)}f(x_2)]\ f(x) = [e^{-2}(e^{-1},e^0),e^0(e^-1,e^0)]\ l(x)=e^{m(x_1)-m(x)}*l(x_1) + e^{m(x_2)-m(x)}*l(x_2) \ l(x) = e^{-3} + e^{-2} + e^{-1} + e^0 $$

- 计算$O=PV$
- 从SRAM中取出O回到HBM

GPU工作原理

使用 `SIMT` 单一指令，多线程进行，比如矩阵乘法里结果里的每个元素可以分配一个线程

GPU任务调度的最小单元：Warp（32个线程一组）

SM（流式多处理器）：GPU核心计算单元

- **CUDA Cores**（**CUDA** 核心）：执行基本算术和逻辑运算
- **Tensor Cores**（张量核心）：专用于加速矩阵乘法，支持混合精度计算
- **Warp Scheduler**（**Warp** 调度器）：管理Warp的执行，调度线程用的
- **Shared Memory**：供同一线程块的线程共享数据，可显式控制
- **L1 Cache**：缓存频繁访问的数据，硬件自动管理，无法直接控制
- **Load/Store Units**：负责从全局内存（HBM）或者共享内存（Shared Memory）加载数据
- **Register File**（寄存器文件）：存储线程的私有变量
- **SFU**：执行超越函数或者复杂运算

image-20250819141437101

GPU的存储分为芯片内和芯片外：

- **SRAM**（芯片内）：L1 Cache（仅对当前 **SM**有效），L2 Cache（全局共享，所有**SM**共用），Shared Memory（同一线程块共享），用来存储数据，供计算单元快速读取
- **HBM**（芯片外）：我们常说的显存（访问速度慢，空间大），所有线程可访问

访问速度

image-20250819132629103

- `NVLink`：**GPU**间高速互联（分布式训练）
- `PCIe`：**CPU-GPU**通信总线

[illegible]

[illegible]

1. [illegible]PCIe[illegible]CPU[illegible]GPU HBM
2. [illegible]**HBM**[illegible]**L2 Cache**[illegible]**Shared Memory**[illegible]**L1 Cache**[illegible]
    - [illegible]HBM[illegible]SM[illegible]**SM**[illegible]
3. [illegible] **CUDA Core**[illegible]**Tensor Core**[illegible]
4. [illegible]HBM