1.1 为什么是 ML 策略? (Why ML Strategy?)

大家好, 欢迎收听本课, 如何构建你的机器学习项目也就是说机器学习的策略。我希望 通过这门课程你们能够学到如何更快速高效地优化你的机器学习系统。那么, 什么是机器学 习策略呢?

Motivating example













Ideas:

- Collect more data
- Collect more diverse training set
- Train algorithm longer with gradient descent Network architecture
- Try Adam instead of gradient descent
- Try bigger network
- Try smaller network

- Try dropout
- Add L_2 regularization
- - · Activation functions
 - · # hidden units
 - Andrew Ng

我们从一个启发性的例子开始讲,假设你正在调试你的猫分类器,经过一段时间的调整, 你的系统达到了90%准确率,但对你的应用程序来说还不够好。

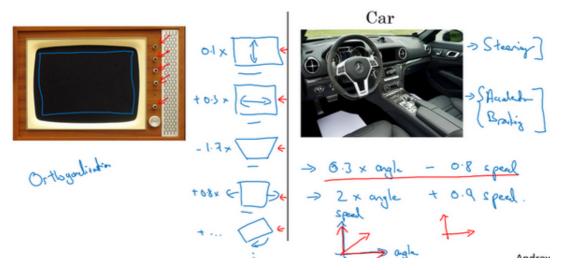
你可能有很多想法去改善你的系统,比如,你可能想我们去收集更多的训练数据吧。或 者你会说,可能你的训练集的多样性还不够,你应该收集更多不同姿势的猫咪图片,或者更 多样化的反例集。或者你想再用梯度下降训练算法,训练久一点。或者你想尝试用一个完全 不同的优化算法,比如 Adam 优化算法。或者尝试使用规模更大或者更小的神经网络。或者 你想试试 dropout 或者L2正则化。或者你想修改网络的架构,比如修改激活函数,改变隐藏 单元的数目之类的方法。

我希望在这门课程中,可以教给你们一些策略,一些分析机器学习问题的方法,可以指 引你们朝着最有希望的方向前进。这门课中,我会和你们分享我在搭建和部署大量深度学习 产品时学到的经验和教训,我想这些内容是这门课程独有的。比如说,很多大学深度学习课 程很少提到这些策略。事实上,机器学习策略在深度学习的时代也在变化,因为现在对于深 度学习算法来说能够做到的事情,比上一代机器学习算法大不一样。我希望这些策略能帮助 你们提高效率,让你们的深度学习系统更快投入实用。

1.2 正交化(Orthogonalization)

搭建建立机器学习系统的挑战之一是,你可以尝试和改变的东西太多太多了。包括,比如说,有那么多的超参数可以调。我留意到,那些效率很高的机器学习专家有个特点,他们 思维清晰,对于要调整什么来达到某个效果,非常清楚,这个步骤我们称之为正交化,让我 告诉你是什么意思吧。

TV tuning example



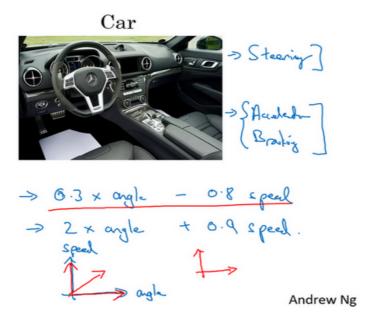
这是一张老式电视图片,有很多旋钮可以用来调整图像的各种性质,所以对于这些旧式电视,可能有一个旋钮用来调图像垂直方向的高度,另外有一个旋钮用来调图像宽度,也许还有一个旋钮用来调梯形角度,还有一个旋钮用来调整图像左右偏移,还有一个旋钮用来调图像旋转角度之类的。电视设计师花了大量时间设计电路,那时通常都是模拟电路来确保每个旋钮都有相对明确的功能。如一个旋钮来调整这个(高度),一个旋钮调整这个(宽度),一个旋钮调整这个(梯形角度),以此类推。

相比之下,想象一下,如果你有一个旋钮调的是0.1x表示图像高度,+0.3x表示图像宽度,-1.7x表示梯形角度,+0.8x表示图像在水平轴上的坐标之类的。如果你调整这个(其中一个)旋钮,那么图像的高度、宽度、梯形角度、平移位置全部都会同时改变,如果你有这样的旋钮,那几乎不可能把电视调好,让图像显示在区域正中。

所以在这种情况下,正交化指的是电视设计师设计这样的旋钮,使得每个旋钮都只调整 一个性质,这样调整电视图像就容易得多,就可以把图像调到正中。

接下来是另一个正交化例子,你想想学车的时候,一辆车有三个主要控制,第一是方向盘,方向盘决定你往左右偏多少,还有油门和刹车。就是这三个控制,其中一个控制方向,

另外两个控制你的速度,这样就比较容易解读。知道不同控制的不同动作会对车子运动有什么影响。



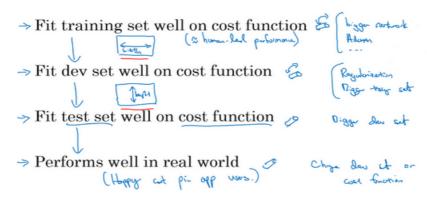
想象一下,如果有人这么造车,造了个游戏手柄,手柄的一个轴控制的是0.3×转向角-速度,然后还有一个轴控制的是2×转向角+0.9×车速,理论上来说,通过调整这两个旋钮你是可以将车子调整到你希望得到的角度和速度,但这样比单独控制转向角度,分开独立的速度控制要难得多。

所以正交化的概念是指,你可以想出一个维度,这个维度你想做的是控制转向角,还有 另一个维度来控制你的速度,那么你就需要一个旋钮尽量只控制转向角,另一个旋钮,在这 个开车的例子里其实是油门和刹车控制了你的速度。但如果你有一个控制旋钮将两者混在 一起,比如说这样一个控制装置同时影响你的转向角和速度,同时改变了两个性质,那么就 很难令你的车子以想要的速度和角度前进。然而正交化之后,正交意味着互成 90 度。设计 出正交化的控制装置,最理想的情况是和你实际想控制的性质一致,这样你调整参数时就 容易得多。可以单独调整转向角,还有你的油门和刹车,令车子以你想要的方式运动。

那么这与机器学习有什么关系呢?要弄好一个监督学习系统,你通常需要调你的系统的旋钮。

确保四件事情,首先,你通常必须确保至少系统在训练集上得到的结果不错,所以训练 集上的表现必须通过某种评估,达到能接受的程度,对于某些应用,这可能意味着达到人类 水平的表现,但这取决于你的应用,我们将在下周更多地谈谈如何与人类水平的表现进行比 较。但是,在训练集上表现不错之后,你就希望系统也能在开发集上有好的表现,然后你希 望系统在测试集上也有好的表现。在最后,你希望系统在测试集上系统的成本函数在实际使 用中表现令人满意, 比如说, 你希望这些猫图片应用的用户满意。

Chain of assumptions in ML



我们回到电视调节的例子,如果你的电视图像太宽或太窄,你想要一个旋钮去调整,你可不想要仔细调节五个不同的旋钮,它们也会影响别的图像性质,你只需要一个旋钮去改变电视图像的宽度。

所以类似地,如果你的算法在成本函数上不能很好地拟合训练集,你想要一个旋钮,或者一组特定的旋钮,这样你可以用来确保你的可以调整你的算法,让它很好地拟合训练集,所以你用来调试的旋钮是你可能可以训练更大的网络,或者可以切换到更好的优化算法,比如 Adam 优化算法,等等。我们将在本周和下周讨论一些其他选项。

相比之下,如果发现算法对开发集的拟合很差,那么应该有独立的一组旋钮,你希望有一组独立的旋钮去调试。比如说,你的算法在开发集上做的不好,它在训练集上做得很好,但开发集不行,然后你有一组正则化的旋钮可以调节,尝试让系统满足第二个条件。类比到电视,就是现在你调好了电视的宽度,如果图像的高度不太对,你就需要一个不同的旋钮来调节电视图像的高度,然后你希望这个旋钮尽量不会影响到电视的宽度。增大训练集可以是另一个可用的旋钮,它可以帮助你的学习算法更好地归纳开发集的规律,现在调好了电视图像的高度和宽度。

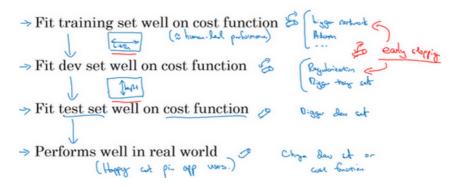
如果它不符合第三个标准呢?如果系统在开发集上做的很好,但测试集上做得不好呢?如果是这样,那么你需要调的旋钮,可能是更大的开发集。因为如果它在开发集上做的不错,但测试集不行这可能意味着你对开发集过拟合了,你需要往回退一步,使用更大的开发集。

最后,如果它在测试集上做得很好,但无法给你的猫图片应用用户提供良好的体验,这意味着你需要回去,改变开发集或成本函数。因为如果根据某个成本函数,系统在测试集上做的很好,但它无法反映你的算法在现实世界中的表现,这意味着要么你的开发集分布设置

不正确, 要么你的成本函数测量的指标不对。

我们很快会逐一讲到这些例子,我们以后会详细介绍这些特定的旋钮,在本周和下周晚些时候会介绍的。所以如果现在你无法理解全部细节,别担心,但我希望你们对这种正交化过程有个概念。你要非常清楚,到底是四个问题中的哪一个,知道你可以调节哪些不同的东西尝试解决那个问题。

Chain of assumptions in ML



当我训练神经网络时,我一般不用 early stopping,这个技巧也还不错,很多人都这么干。但个人而言,我觉得早期停止有点难以分析,因为这个旋钮会同时影响你对训练集的拟合,因为如果你用 early stopping,那么对训练集的拟合就不太好,但它同时也用来改善开发集的表现,所以这个旋钮没那么正交化。因为它同时影响两件事情,就像一个旋钮同时影响电视图像的宽度和高度。不是说这样就不要用,如果你想用也是可以的。但如果你有更多的正交化控制,比如我这里写出的其他手段,用这些手段调网络会简单不少。

所以我希望你们对正交化的意义有点概念,就像你看电视图像一样。如果你说,我的电视图像太宽,所以我要调整这个旋钮(宽度旋钮)。或者它太高了,所以我要调整那个旋钮(高度旋钮)。或者它太梯形了,所以我要调整这个旋钮(梯形角度旋钮),这就很好。

在机器学习中,如果你可以观察你的系统,然后说这一部分是错的,它在训练集上做的不好、在开发集上做的不好、它在测试集上做的不好,或者它在测试集上做的不错,但在现实世界中不好,这就很好。必须弄清楚到底是什么地方出问题了,然后我们刚好有对应的旋钮,或者一组对应的旋钮,刚好可以解决那个问题,那个限制了机器学习系统性能的问题。

这就是我们这周和下周要讲到的,如何诊断出系统性能瓶颈到底在哪。还有找到你可以用的一组特定的旋钮来调整你的系统,来改善它特定方面的性能,我们开始详细讲讲这个过程吧。