

KIMI Linear: A expressive, efficient attention architecture

研究人：龚平，任鑫

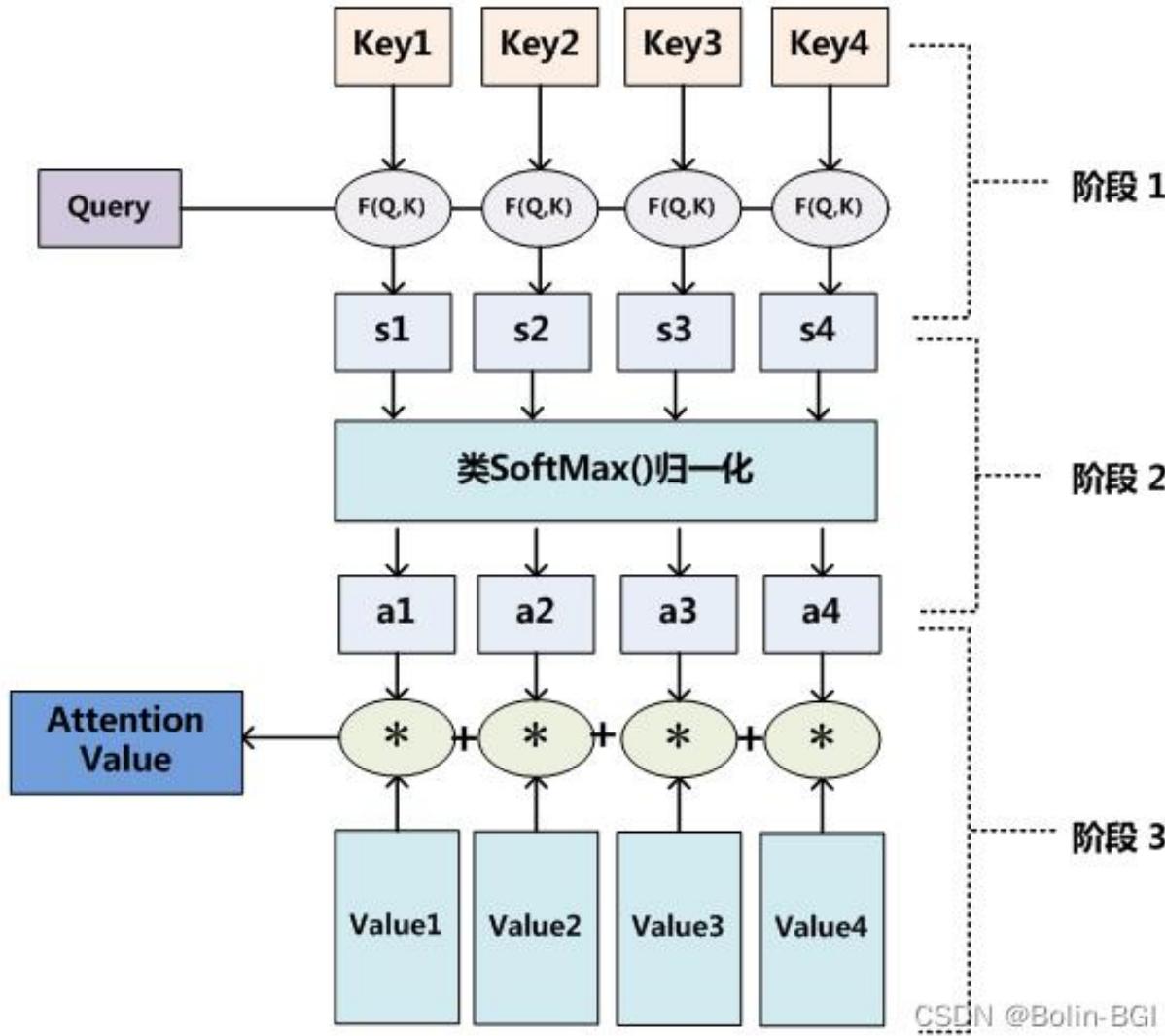


Context

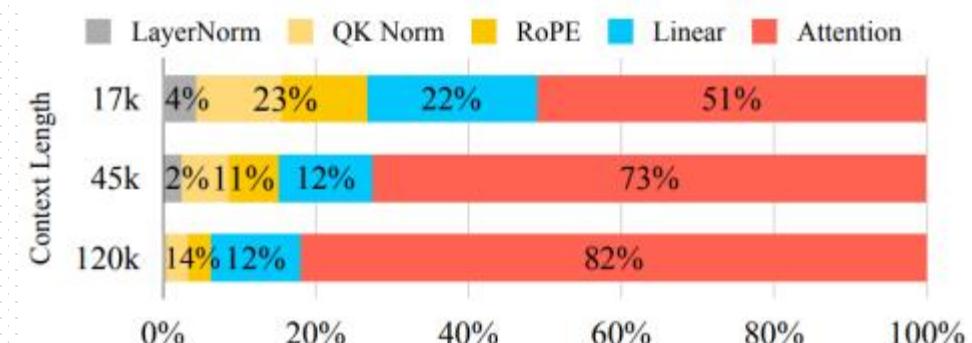
- ❑ Problem of attention
- ❑ What's linear attention?
- ❑ The history of linear attention
- ❑ KIMI Linear
- ❑ What's next?



Problem of attention



时间复杂度: $O(N^2)$
空间负责度: $O(N)$





What's linear attention?



Attention



时间复杂度: $O(N^2)$
空间负责度: $O(N)$

时间复杂度: $O(N)$
空间负责度: $O(1)$

Why not?



The history of linear attention

□ Linear Attention 演变

❖ *Transformers are RNNs – 2020年*

$$\text{Attention}(Q, K, V) = \text{softmax}\left(\frac{QK^T}{\sqrt{d_k}}\right)V$$



The history of linear attention

□ Linear Attention 演变

❖ *Transformers are RNNs – 2020年*

$$\text{Attention}(Q, K, V) = \text{softmax}\left(\frac{QK^T}{\sqrt{d_k}}\right)V$$



$$\text{Attention}(Q, K, V)_i = \sum_{j=1}^N \frac{\exp(Q_i^T K_j)}{\sum_{k=1}^N \exp(Q_i^T K_k)} V_j$$



The history of linear attention

□ Linear Attention 演变

❖ *Transformers are RNNs – 2020年*

$$\text{Attention}(Q, K, V) = \text{softmax} \left(\frac{QK^T}{\sqrt{d_k}} \right) V$$



$$\text{Attention}(Q, K, V)_i = \sum_{j=1}^N \frac{\exp(Q_i^T K_j)}{\sum_{k=1}^N \exp(Q_i^T K_k)} V_j$$



$$\text{Attention}(Q, K, V)_i = \frac{\sum_{j=1}^N \text{sim}(Q_i, K_j) V_j}{\sum_{j=1}^N \text{sim}(Q_i, K_j)}$$

Set: $\text{sim}(q, k) = \exp \left(\frac{q^T k}{\sqrt{D}} \right)$



The history of linear attention

□ Linear Attention 演变

❖ *Transformers are RNNs – 2020年*

$$V'_i = \text{Attention}(Q, K, V)_i = \frac{\sum_{j=1}^N \text{sim}(Q_i, K_j) V_j}{\sum_{j=1}^N \text{sim}(Q_i, K_j)}$$

Use $\phi()$ to replace $\text{sim}()$



$$V'_i = \frac{\sum_{j=1}^N \phi(Q_i)^T \phi(K_j) V_j}{\sum_{j=1}^N \phi(Q_i)^T \phi(K_j)}$$



$$V'_i = \frac{\phi(Q_i)^T \sum_{j=1}^N \phi(K_j) V_j^T}{\phi(Q_i)^T \sum_{j=1}^N \phi(K_j)}$$



The history of linear attention

□ Linear Attention 演变

❖ *Transformers are RNNs – 2020年*

$$V'_i = \frac{\phi(Q_i)^T \sum_{j=1}^N \phi(K_j) V_j^T}{\phi(Q_i)^T \sum_{j=1}^N \phi(K_j)} \rightarrow S_i = \sum_{j=1}^i \phi(K_j) V_j^T \rightarrow Z_i = \sum_{j=1}^i \phi(K_j)$$

$$V'_i = \frac{\phi(Q_i)^T S_i}{\phi(Q_i)^T Z_i}$$

Update: $S_i = S_{i-1} + \phi(K_i) V_i^T$
 $Z_i = Z_{i-1} + \phi(K_i)$

Definition of RNNs: The output depends only on the current input and a fixed-size hidden state.



The history of linear attention

□ Linear Attention 演变

❖ *Transformers are RNNs – 2020年*

- 理论优雅
- 缺乏 *Softmax* 的精准聚焦能力，导致语义混淆
(权重分配不当) 和过时信息难以擦除。

$$V'_i = \frac{\phi(Q_i)^T S_i}{\phi(Q_i)^T Z_i}$$

$$S_i = S_{i-1} + \phi(K_i)V_i^T$$

$$Z_i = Z_{i-1} + \phi(K_i)$$



The history of linear attention

□ Linear Attention 演变

❖ *Transformers are RNNs* – 2020年

❖ *RetNet* – 2021年

❖ *DeltaNet* – 2025年

❖ *Gated DeltaNet* – 2025年

❖ *KIMI Linear* – 2025年

记忆更新模式（指数衰减）：

$$\mathbf{S}_t = \gamma \mathbf{S}_{t-1} + \mathbf{K}^T \mathbf{V}$$

- 原理：旧信息按比例衰减，新信息直接叠加。
- 优势：实现简单 + 容易并行化
- 问题：记忆容易受历史噪音的累积影响



The history of linear attention

□Linear Attention演变

- ❖ *Transformers are RNNs – 2020年*
- ❖ *RetNet – 2021年*
- ❖ *DeltaNet – 2024年*
- ❖ *Gated DeltaNet – 2025年*
- ❖ *KIMI Linear – 2025年*

记忆更新模式（指数衰减）：

$$\mathbf{S}_t = \mathbf{S}_{t-1} + \beta(\mathbf{V} - \mathbf{S}_{t-1}\mathbf{K})\mathbf{K}^T$$

- 原理：计算预测误差，有选择地更新记忆
- 直观理解：先计算当前记忆对新输入的预测误差($\mathbf{V} - \mathbf{S}_{t-1}\mathbf{K}$)。
- 问题：理论上具有良好的效果。但是训练的时候，历史的梯度积累导致数值不稳定。有点像一个优化器



The history of linear attention

□ Linear Attention 演变

- ❖ *Transformers are RNNs* – 2020年
 - ❖ *RetNet* – 2021年
 - ❖ *DeltaNet* – 2024年
 - ❖ *Gated DeltaNet* – 2025年
 - ❖ *KIMI Linear* – 2025年
1. RetNet的长程衰减真的不好吗？
2. DeltaNet的修正机制真的好吗？

修正机制：

$$\mathbf{S}_t = \gamma_t \mathbf{S}_{t-1} + \beta (\mathbf{V} - \mathbf{S}_{t-1} \mathbf{K}) \mathbf{K}^T$$



The history of linear attention

□ Linear Attention 演变

❖ *Transformers are RNNs* – 2020年

❖ *RetNet* – 2021年

❖ *DeltaNet* – 2024年

❖ *Gated DeltaNet* – 2025年

❖ *KIMI Linear* – 2025年

修正机制：

$$\mathbf{S}_t = \gamma_t \mathbf{S}_{t-1} + \beta (\mathbf{V} - \mathbf{S}_{t-1} \mathbf{K}) \mathbf{K}^T$$

原理：该忘就忘 + 精确修改记忆

问题：代价是什么？

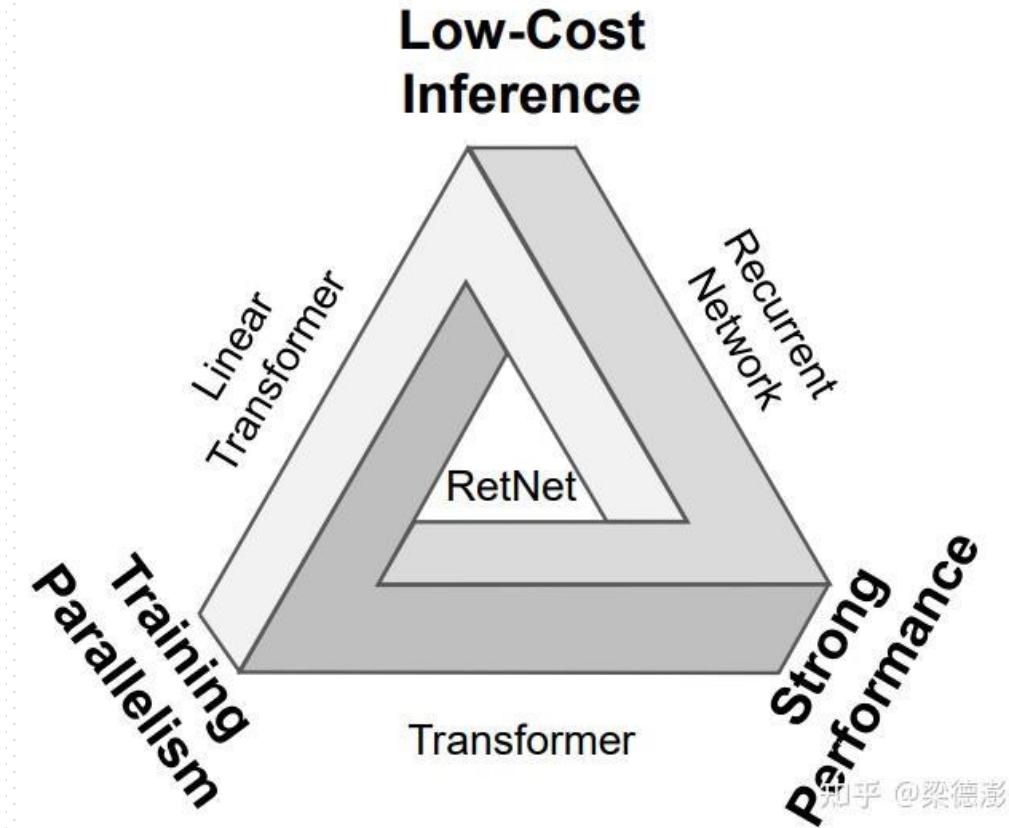


Parallelism Problem

□ 三角问题

❖ Gated DeltaNet

- $S_t = \gamma_t S_{t-1} + \beta(V - S_{t-1}K)K^T$
- S_t 依赖于 S_{t-1} , 怎么训练并行化?





Parallelism Problem

□ 线性化重写

$$S_t = \alpha_t S_{t-1} + \beta_t (v_t - S_{t-1} k_t) k_t^T$$

$$S_t = S_{t-1} \underbrace{(\alpha_t I - \beta_t k_t k_t^T)}_{A_t} + \underbrace{\beta_t v_t k_t^T}_{B_t}$$

$$S_t = S_{t-1} A_t + B_t$$



Parallelism Problem

□结合率

$$S_t = S_{t-1} A_t + B_t$$

$$S_3 = ((S_0 A_1 + B_1) A_2 + B_2) A_3 + B_3$$

关键矩阵: $A_1 A_2 A_3, B_1 A_2 A_3, B_2 A_3, B_3$

关键技术: 树状归约、前缀和算法



Others: System Problem

- 关键技术：树状归约、前缀和算法
- 大规模的Linear Attention训练真的简单吗？
 - ❖负载均衡问题？
 - ❖算子问题？
 - ❖通行和计算如何重叠？
- 长文的Linear Attention推理（Prefill）真的简单吗？

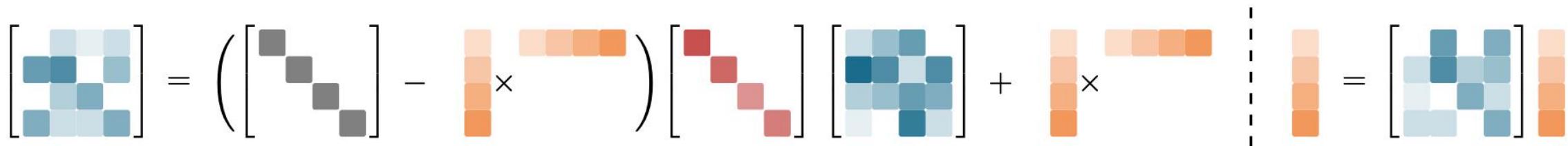


KIMI Linear - KDA

□KDA: 修正机制 (but channel-wise gate):

$$\square \mathbf{S}_t = \mathbf{y}_t \mathbf{S}_{t-1} + \beta (\mathbf{V} - \mathbf{S}_{t-1} \mathbf{K}) \mathbf{K}^T$$

$$\mathbf{S}_t = (\mathbf{I} - \beta_t \mathbf{k}_t \mathbf{k}_t^\top) \text{Diag}(\boldsymbol{\alpha}_t) \mathbf{S}_{t-1} + \beta_t \mathbf{k}_t \mathbf{v}_t^\top \in \mathbb{R}^{d_k \times d_v}; \quad \mathbf{o}_t = \mathbf{S}_t^\top \mathbf{q}_t \in \mathbb{R}^{d_v}$$





KIMI Linear - KDA

□并行化问题

- ❖ WY Representation
- ❖ UT transform

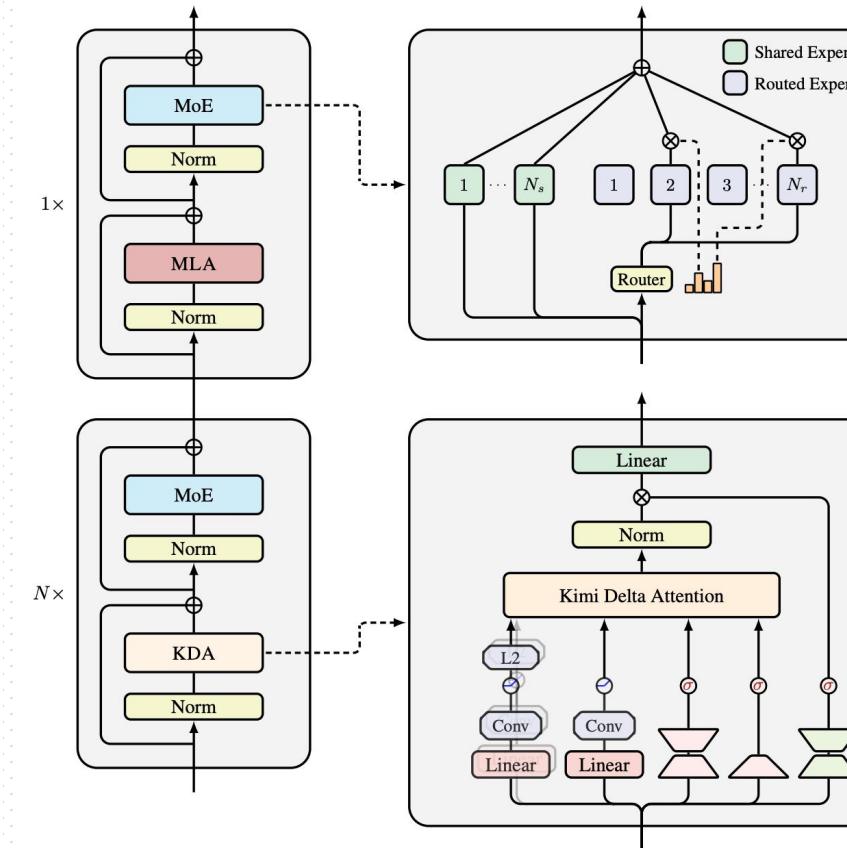
$$\mathbf{S}_{[t+1]} = \text{Diag}(\boldsymbol{\gamma}_{[t]}^C) \mathbf{S}_{[t]} + \left(\boldsymbol{\Gamma}_{[t]}^{i \rightarrow C} \odot \mathbf{K}_{[t]} \right)^T (\mathbf{U}_{[t]} - \mathbf{W}_{[t]} \mathbf{S}_{[t]}) \in \mathbb{R}^{d_k \times d_v}$$

$$\begin{bmatrix} \text{Blue} & \text{White} & \text{Blue} \\ \text{Blue} & \text{Blue} & \text{Blue} \\ \text{Blue} & \text{Blue} & \text{Blue} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \text{Red} & & \\ & \text{Red} & \\ & & \text{Red} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \text{Blue} & \text{White} & \text{Blue} \\ \text{Blue} & \text{Blue} & \text{Blue} \\ \text{Blue} & \text{Blue} & \text{Blue} \end{bmatrix} + \left(\begin{bmatrix} \text{Red} & \text{Red} & \text{Red} \\ \text{Red} & \text{Red} & \text{Red} \\ \text{Red} & \text{Red} & \text{Red} \end{bmatrix} \odot \begin{bmatrix} \text{Orange} & & \\ & \text{Orange} & \\ & & \text{Orange} \end{bmatrix} \right) \begin{bmatrix} \text{Orange} & \text{Orange} & \text{Orange} \\ \text{Orange} & \text{Orange} & \text{Orange} \\ \text{Orange} & \text{Orange} & \text{Orange} \end{bmatrix}$$



KIMI Linear - Arch

❑ 3 KDA + 1 MLA



$$\mathbf{o}_t = \mathbf{W}_o \left(\text{Sigmoid} \left(\mathbf{W}_g^\uparrow \mathbf{W}_g^\downarrow \mathbf{x}_t \right) \odot \text{RMSNorm} \left(\text{KDA} \left(\mathbf{q}_t, \mathbf{k}_t, \mathbf{v}_t, \boldsymbol{\alpha}_t, \beta_t \right) \right) \right)$$



KIMI Linear - NoPE

- ❑ NoPE for MLA
- ❑ NoPE is not without PE
- ❑ KDA Layers as learnable position embeddings

❖ Kimi Delta Attention (KDA) 模块本质上是一个递归模型 (RNN-like)。它通过隐状态的迭代更新和门控衰减，将“位置信息”内化为了“状态信息”，从而让后续的全注意力层可以直接利用这些含时序特征的向量，无需外挂显式的位置编码。



KIMI Linear - NoPE

□ RoPE

$$s_{t,i} = \mathbf{q}_t^\top \left(\prod_{j=i+1}^t \mathbf{R}_j \right) \mathbf{k}_i$$

$$\mathbf{R}_j^k = \begin{pmatrix} \cos(j\theta_k) & -\sin(j\theta_k) \\ \sin(j\theta_k) & \cos(j\theta_k) \end{pmatrix}$$

$$\therefore \prod_{j=i+1}^t \mathbf{R}_j = \begin{pmatrix} \cos((t-i)\theta_k) & -\sin((t-i)\theta_k) \\ \sin((t-i)\theta_k) & \cos((t-i)\theta_k) \end{pmatrix}$$

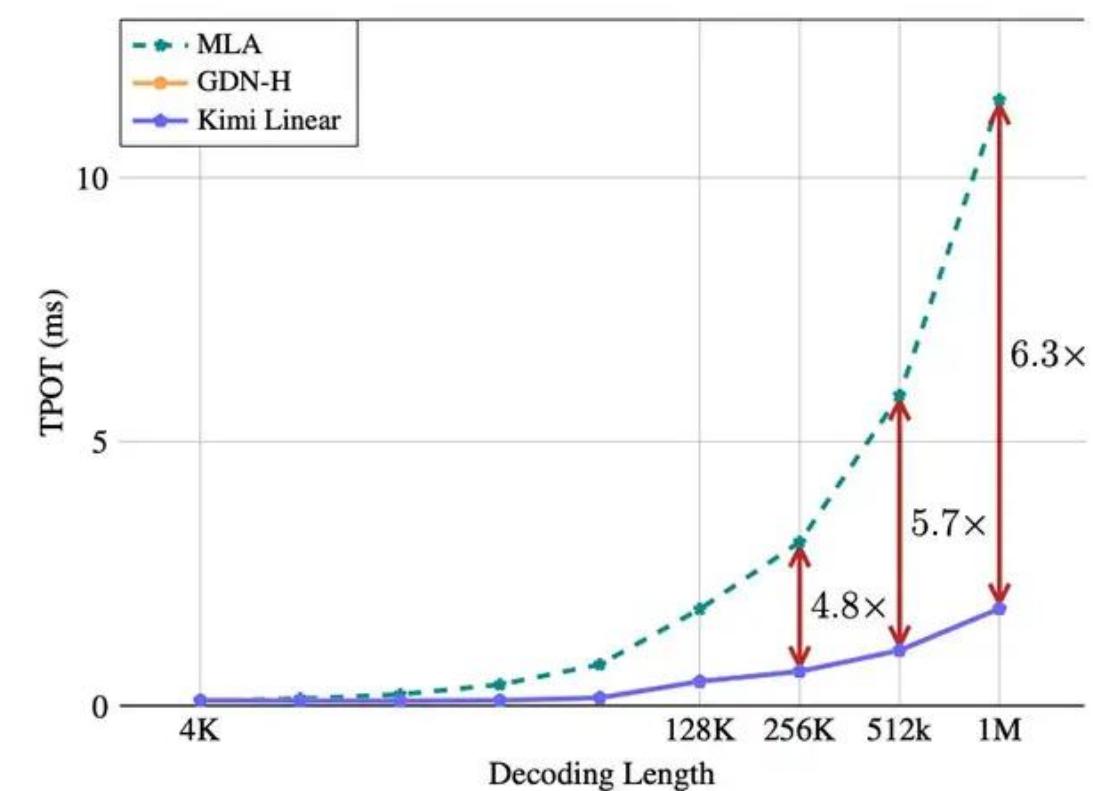
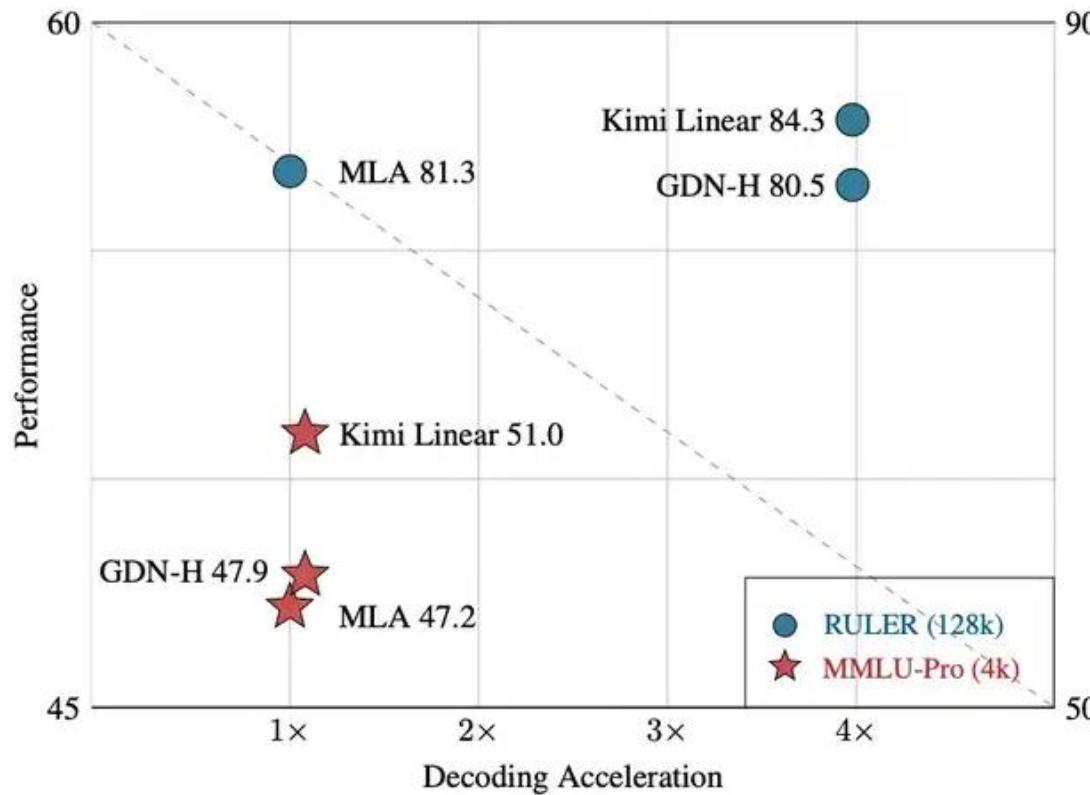
□ KDA

$$\mathbf{o}_t = \sum_{i=1}^t \left(\mathbf{q}_t^\top \left(\prod_{j=i+1}^t \mathbf{A}_j (\mathbf{I} - \beta_j \mathbf{k}_j \mathbf{k}_j^\top) \right) \mathbf{k}_j \right) \mathbf{v}_j$$



Results

□ 精度和性能





Results

□ 精度

Table 5: Comparisons of Kimi Linear with MLA, GDN-H, and Kimi Linear (RoPE) across long-context benchmarks. The last column reports the overall average (\uparrow). All models are trained on 1.4T tokens. Best per-column results are **bolded**.

	RULER	MRCR	HELMET-ICL	LongBench V2	Frames	RepoQA	Long Code Arena		Avg.
							Lib	Commit	
MLA	81.3	22.6	88.0	36.1	60.5	63.0	32.8	33.2	52.2
GDN-H	80.5	23.9	85.5	32.6	58.7	63.0	34.7	30.5	51.2
Kimi Linear (RoPE)	78.8	22.0	88.0	35.4	59.9	66.5	31.3	32.5	51.8
Kimi Linear	84.3	29.6	90.0	35.0	58.8	68.5	37.1	32.7	54.5

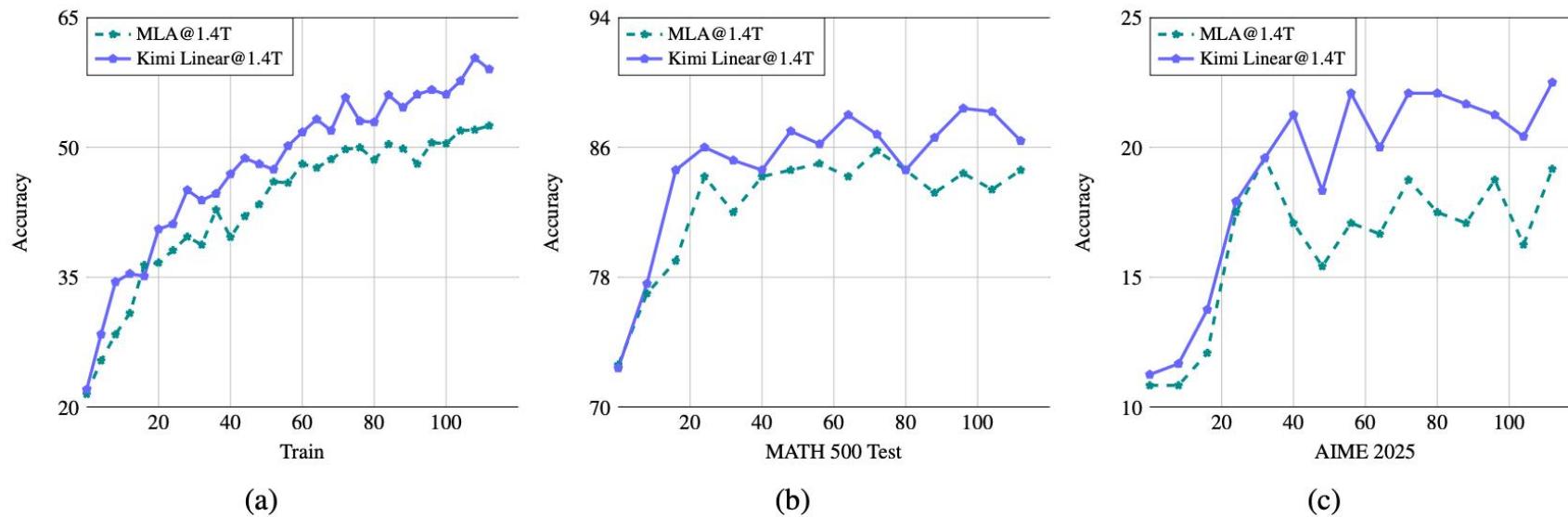


Figure 6: The training and test accuracy curves for Kimi Linear@1.4T and MLA@1.4T during Math RL training. Kimi Linear consistently outperforms the full attention baseline by a sizable margin during the whole RL process.



Results

□消融实验

Table 1: Ablation study on the hybrid ratio of KDA to MLA attention and other key components. We list the training and validation perplexities (lower is better) for comparison. The best-performing model, used in our final experiments, is highlighted in gray.

		Training PPL (\downarrow)	Validation PPL (\downarrow)
Hybrid ratio	3:1	9.23	5.65
	0:1	9.45	5.77
	1:1	9.29	5.66
	7:1	9.23	5.70
	15:1	9.34	5.82
<i>w/o</i> output gate		9.25	5.67
<i>w/</i> swish output gate		9.43	5.81
<i>w/o</i> convolution layer		9.29	5.70



Conclusions

- KIMI Linear 是一种专为“超长上下文”设计的混合架构 LLM。
 - ❖ 架构设计：采用 Hybrid (混合) 策略，由大量的 Linear Attention (KDA) 层和 MLA 层交替组成（通常比例为 3:1）。
 - ❖ 核心创新：利用 GDN (Gated Delta Network) 的递归特性（类 RNN）自动捕捉序列顺序，从而实现了 NoPE（无位置编码）。
 - ❖ 关键优势：结合了线性注意力的高推理效率/低显存占用与标准注意力的高召回能力，完美解决了长文本任务中“性能”与“成本”的平衡难题。



What's Next?

□ About Linear Attention

2025.11.06

为什么MiniMax M2是一个Full Attention模型？

作为MiniMax M2预训练的负责人，我收到了很多来自社区的询问：“为什么你们在MiniMax M2上开倒车，采用了Full Attention 机制？”在一次又一次的聊天中解释了背后的故事后，我觉得是时候在一篇blog里写下我们的心路历程。

我可以花一整个下午来讨论为什么应该构建应该做 Linear/Sparse Attention。同样，我也可以反过来花一整个下午来讨论为什么不应该去做。但所有这些纸上谈兵又有什么意义呢？回到实际情况里，我们要不要做呢？

先说结论：我们一直在研究它，但在一个现实的工业系统中 Efficient Attention 相比 Full Attention 还有此



What's Next?

□ About Linear Attention

❖ 观测成本高

- 不scale上去，永远不知道会发生什么，很多问题在小规模试验中无法暴露。
- 发现问题，真的比解决问题要难得的多。

❖ 相比Full Attention, Linear Attention和Sparse Attention的基建要差的多，想要真的拿到收益，要补不少课。

- States的低精度存储：当前Linear Attention对精度要求比Full Attention高得多；
- 如何解决Prefix Cache：正常业务命中Cache的概念是很高的；
- 如何优化Linear Attention上的投机解码
- Linear Attention的训练优化问题 - 算子/调度