- CausalQwen-0.5B: 一个简化的因果语言模型架构
 - 1. 概述
 - 2. 核心哲学: 架构背后的"道"
 - 2.1 "推断-行动"范式 (Abduction-Action Paradigm)
 - 2.2 柯西分布: 认知不确定性的数学表达
 - 2.3 < NUM > 词元: 统一任务的桥梁
 - 3. 简化架构: 从理论到实现
 - 3.1 整体结构
 - 3.2 输入处理与<NUM>词元
 - 3.3 词汇表设计与预留Token机制
 - 3.4 推断模块: 生成个体因果表征分布P(U|x)
 - 3.5 行动模块 (ActionNetwork)
 - 4. 训练策略: 因果原生损失函数
 - 4.1 One-vs-Rest (OvR) 决策与概率
 - 4.2 统一损失函数
 - 5. 验证路径
 - 附录
 - 附录A: 因果语言模型核心数学理论
 - A.1 柯西分布的关键性质
 - A.2 重参数化技巧的数学原理
 - A.3 OvR分类的理论基础
 - A.4 门控损失的数学合理性
 - 附录B: 后续开发计划

CausalQwen-0.5B: 一个简化的因果语言模型架构

1. 概述

本文档旨在阐述一个理论完备且路径清晰的简化架构,用于将一个标准的大语言模型(如Qwen-0.5B)改造为一个**因果语言模型**。其核心目标是在LLM强大的符号推理能力之上,嫁接一个结构化的数值因果推断框架。

本架构是**V3"推断-行动"范式**的直接体现,它优先考虑工程实现的简洁性和因果原生设计。每一个组件都经过精心简化,以便能够快速验证其核心理论。

最终,该模型能够无缝处理混合数据任务,在统一的输出机制下,自主理解何时生成文本、何时进行数值回归。

2. 核心哲学: 架构背后的"道"

我们的架构根植于几个区别于标准LLM的根本性原则。

2.1 "推断-行动"范式 (Abduction-Action Paradigm)

这是我们模型认知过程的核心两步:

- 1. **推断 (Abduction):** 给定某个输入序列×,模型不直接预测结果。相反,它首先推断一个潜在高维**因果表征U**的概率分布P(U|x)。这个U代表了导致最终结果的、不可观测的"样本因果表征"或"个体因果表征" 的分布推断。
- 2. **行动 (Action):** 模型接着从分布P(U|x)中采样一个具体的因果表征向量u。这个样本u成为所有因果生成的**唯一依据**,通过简单、直接的行动网络,同时驱动分类(文本生成)和回归(数值预测)。

2.2 柯西分布: 认知不确定性的数学表达

我们特意选择**柯西分布(Cauchy Distribution)** 来为P(U|x)建模。这不仅是技术选择,更是哲学考量。柯西分布的极重尾特性,是我们坚信"万事皆有可能/任何结果可以被任何个体实现"这一信念的数学化身。它确保了即使是极小概率的个体因果表征U也拥有非零的概率密度。

2.3 < NUM> 词元: 统一任务的桥梁

为了优雅地处理混合数据任务,我们引入了一个特殊的<NUM>词元。它在模型的词汇表中扮演了一个至关重要的桥梁角色,使得模型能够将"是否应该输出一个数值?"这个决策问题,视为一个标准的"下一词元预测"问题。这个设计是统一文本与数值输出的关键。

3. 简化架构: 从理论到实现

我们通过对基座LLM(如Qwen-0.5B)进行最小化但功能强大的修改来实现目标。

3.1 整体结构

数据在模型中的流动遵循一个清晰的序列,如下图所示,它精确地区分了用于训练的解析路径和用于推理的采样路径:

```
Parse error on line 4:
                subgraph FN [" FeatureNetwork"]
                         , 'NEWLINE', 'SPACE', 'EOF', 'GRAPH', 'TAGSTART', 'UP', 'DOWN', 'subgraph',
Expecting 'SEMI',
'DIR', 'TAGEND',
'end', 'SQE', 'F
                                          'DIAMOND_STOP',
           'SQE', 'PE', '-)',
'ARROW_POINT',
                      'ARROW_CIRCLE', 'ARROW_CRÓSS', 'ARROW_OPÉN',
'DOTTED_ARROW_POINT',
                                   'DOTTED ARROW CIRCLE'
'DOTTED_ARROW_CROSS', 'DOTTED_ARROW_OPEN'
'THICK_ARROW_POINT', 'THICK_ARROW_CIRCLE
'THICK_ARROW_CROSS', 'THICK_ARROW_OPEN',
                                   'DOTTED_ARROW_OPEN',
                                 'THICK ARROW_CIRCLE'
                                                                 'PIPE', 'STYLE',
'LINKSTYLE', 'CLASSDEF', 'CLASS', 'CLICK', 'DEFAULT',
'NUM', 'PCT', 'COMMA', 'ALPHA', 'COLON', 'BRKT', 'DOT',
'PUNCTUATION', 'UNICODE_TEXT', 'PLUS', 'EQUALS', 'MULT',
got 'SQS'
```

3.2 输入处理与<NUM>词元

对于包含数值的输入,我们采用一个简化的融合机制。

- **分词:** 输入"价格是99.9"被分词。数字99.9%被替换为特殊词元<NUM>, 其真实值被分离开。
- 简化融合: 为了结合<NUM>的语义和其精确值,我们使用一个简单的乘法调制。这可作为更复杂编码函数的占位符,但抓住了核心思想。[\text{final_embedding} = \text{embedding}(\text{}) \cdot \sigma(\text{value})] 这里,embedding(<NUM>)提供了"此处是一个数字"的通用语义上下文,而sigmoid(value)则根据数值的大小对该embedding进行调制。

3.3 词汇表设计与预留Token机制

在实现CausalQwen时,我们发现了Qwen模型词汇表设计中的一个重要特性,这对我们的架构设计有着深远影响。

核心发现: Qwen的271个预留Token

通过深度分析, 我们发现:

• 配置容量: config.vocab_size = 151,936 (模型支持的完整词汇表大小)

• **实际使用**: len(tokenizer) = 151,665 (实际加载的词汇数量)

• **预留空间**: 151,936 - 151,665 = 271个预留token位置

预留Token的"活跃"特性

令人惊讶的是,这271个预留token并非简单的占位符,而是具有完整功能:

• 权重初始化: 所有预留位置都有正常的非零权重(标准差0.010054, 比实际使用权重的0.015621更保守)

• 前向传播: 预留token可以正常参与推理过程

• 梯度更新: 训练时预留位置会接收并更新梯度

• 架构支持: Im_head权重矩阵为[151,936, 896], 完全支持预留token

对CausalQwen设计的影响

这个发现为我们的架构设计带来了重要启示:

1. 理论设计层面:

- 。 数学文档应基于完整配置容量: K = 151,936
- 。 保持理论框架的完整性和扩展性

2. 实际实现层面:

- 。 代码实现基于有效词汇表大小: K = 151,665
- 。 CausalQwen词汇表大小: 151,665 + 1 = 151,666 (添加<NUM>token)

3. 扩展性考虑:

- 。可以安全利用预留空间添加更多特殊token
- 。 权重继承策略需要考虑预留token的处理
- 。 为未来模型扩展保留了架构灵活性

最佳实践:

- 在文档中明确区分"设计容量"与"实际使用"
- 代码注释中说明这种差异的合理性
- 为未来可能的词汇表扩展做好架构准备

详细分析请参考: docs/background/qwen_reserved_tokens_analysis.md

3.4 推断模块: 生成个体因果表征分布P(U|x)

这个模块连接了观测世界(文本)与潜在的因果世界。

- **输入:** LLM主干的最终隐藏状态h(x)(例如, Qwen-0.5B中维度为[1, 1024]的张量)。
- 功能: 一个简单的线性层将h(x)映射到高维柯西分布U的参数。

```
# h(x) 的形状为 [batch, hidden_size]
# causal_dim 是一个超参数, e.g., 64
causal_inference_layer = nn.Linear(hidden_size, causal_dim * 2)
# 输出形状为 [batch, causal_dim * 2]
params = causal_inference_layer(h_x)
# 分割为位置参数μ和尺度参数γ
mu, log_gamma = torch.split(params, causal_dim, dim=-1)
gamma = torch.exp(log_gamma) # 确保尺度参数为正
```

3.5 行动模块 (ActionNetwork)

因果表征的**随机变量U**是所有行动的统一驱动源。

- **主输出头 (分类):** 一个线性层将随机变量U映射为一个K+1维的**决策向量S**, 其中K是原始词汇表大小。 [S_k = \vec{A}_k \cdot U + B_k, \quad \text{for } k \in {0, 1, \dots, K}] 其中A和B是可学习的权重和偏置。重要的是,这里的U是随机变量,因此S_k也是一个独立的柯西随机变量,代表了对类别k的决策得分。
- 辅助回归头: 另一个线性层将 同一个随机变量U 映射到一个标量随机变量Y。 [Y = \vec{W} \cdot U + b] Y同样是一个柯西随机变量。

重要说明:训练与推理的区别

• 训练 (计算损失时): 我们不需要对因果表征U进行采样。由于柯西分布的线性封闭性,我们可以直接从U的分布参数(loc_u, scale_u)解析地计算出决策分数S_k

和回归值Y的分布参数,进而计算出精确的损失,整个过程是确定且可微的。

• **推理 (生成预测时)**: 当我们想得到一个具体的预测结果(例如,最可能的词元或一个具体的数值)时,更好的做法是直接使用我们解析计算出的概率和参数。对于分类,选择概率P_k最大的词元;对于回归,直接使用预测分布的中位数loc_y作为输出,这样更稳定且高效。仅在需要模拟真实世界随机性或进行探索性生成时,才考虑从P(U|x)中采样一个具体的实例u。

4. 训练策略: 因果原生损失函数

4.1 One-vs-Rest (OvR) 决策与概率

我们不使用Softmax, 而是将多分类问题解构为K+1个独立的"一对剩余"二元决策问题。

- **决策原理:** 对每个类别k, 我们计算其决策得分随机变量S_k大于一个可学习阈值 C_k的概率(为简化,可设C_k=0)。
- 概率公式: 利用柯西分布的累积分布函数(CDF), 我们可以得到一个解析的概率表达式。这一步无需采样,仅依赖分布参数: [P_k = E[l(S_k > C_k)] = 1 P(S_k \leq C_k) = \frac{1}{2} + \frac{1}{\pi} \arctan\left(\frac{\text{loc}}{S_k} C_k}\text{scale} {S_k}\text{scale} {S_k}\text{scale} frac{1}{2} + \frac{1}{\pi} \arctan\left(\frac{\text{loc}}{Fac{\text{scale}}} + \text{scale} frac{1}{\text{scale}} \text{scale} frac{1}{\text{scale}} \text{scale} frac{1}{\text{scale}} frac{1}{\text{sc

4.2 统一损失函数

总损失是分类损失和门控回归损失的加权和: [\mathcal{L}{\text{total}} = \mathcal{L} {\text{cls}} + \lambda \cdot \mathcal{L}_{\text{reg_gated}}]

- 1. **分类损失 L_cls:** 它是K+1个独立的二元交叉熵损失之和。对于真实标签为j的样本, y_k在k=j 时为1, 否则为0。 [\mathcal{L}{\text{cls}} = \sum{k=0}^{K} \left[y_k \log(P_k) + (1-y_k) \log(1-P_k) \right]]
- 2. **门控回归损失 L_reg_gated:** 此损失仅对真实标签为<NUM>的样本激活,并由模型自身的预测置信度加权。

- 回归基础损失 L_cauchy_nll: 我们使用柯西分布的负对数似然(NLL)作为回归任务的基础损失,这与我们对y的柯西性质假设保持一致。[\mathcal{L} {\text{cauchy_nll}} = \log(\pi \cdot \text{scale} {\text{out}}) + \log\left(1 + \left(\frac{y_{\text{true}} \text{loc}{\text{out}}}{\text{scale}} {\text{out}}}\right)^2\right)]
- 门控机制: "门"即模型预测类别为<NUM>的概率P_<NUM>。[\mathcal{L} {\text{reg_gated}} = \mathbb{I](y\{\text{true_id}} = \text{_ID}) \cdot P_{\text{}} \cdot \mathcal{L}_{\text{cauchy_nll}}] 这个设计迫使模型必须先提升对<NUM>的预测概率(打开大门),才能有效优化回归损失,从而学会先分类,再回归。

5. 验证路径

为了初步验证,整个系统可以在"模拟模式"下进行测试,以隔离核心逻辑:

- 模拟h(x): Qwen主干可以用正确形状的随机张量(如 torch_randn([batch_size, 1024])) 替代。
- **合成数据:** 一个数据生成器可以创建(fake_h_x, target_token_id, target_value)的数据批次,允许我们在不受文本处理复杂性干扰的情况下,对因果引擎本身进行快速、可控的实验。

这个方法为从架构蓝图到可工作的概念验证提供了一条清晰、高效的路径。

附录

附录A: 因果语言模型核心数学理论

A.1 柯西分布的关键性质

定义与参数化: 一维柯西分布的概率密度函数为: [f(x; \mu, \gamma) = \frac{1} {\pi\\gamma} \cdot \frac{1}{1 + \left(\frac{x-\mu}{\gamma} \right)^2}] 其中 μ 是位置参数 (对应分布的中位数), $\gamma > 0$ 是尺度参数。

重尾特性: 柯西分布没有定义的均值和方差,这正是我们选择它的哲学原因:

- 极重的尾部确保了"任何结果都有非零概率"
- 数学上表达了对极端事件的开放态度
- 提供了天然的鲁棒性,对异常值不敏感

线性组合的封闭性: 这是柯西分布在我们架构中的核心数学优势。如果U1, U2, 11, Un是独立的柯西随机变量: [U_i \sim \text{Cauchy}(\mu_i, \gamma_i)] 那么它们的线性组合(代表了我们的ActionNetwork): [Y = \sum_{i=1}^n a_i U_i + b] 仍然是柯西分布: [Y \sim \text{Cauchy}\left(\sum_{i=1}^n a_i \mu_i + b, \sum_{i=1}^n |a_i| \gamma_i\right)] 这个性质使得我们可以在不知道U具体采样值的情况下,仅通过其分布参数就能精确推导出输出的分布参数,这是无采样训练的理论基石。

A.2 重参数化技巧的数学原理

我们有时候可能需要从P(U|x)这个概率分布中进行采样,但采样操作本身是不可导的,这会阻断梯度的反向传播。**重参数化技巧(Reparameterization Trick)** 通过将随机性从网络参数中分离出去来解决此问题。我们不直接从 $Cauchy(\mu, \gamma)$ 中采样,而是从一个固定的、简单的分布(如Uniform(0, 1))中采样一个噪声变量 ϵ ,然后通过一个确定性函数将其转换为我们想要的分布的样本。 [$u = mu + \gamma \cdot coot (repsilon - 0.5) \cdot right)$,right,right 个位式中,right 个种度可以顺利地流经它们。随机性完全由外部的 ϵ 引入,而 ϵ 不参与梯度计算。这样,我们就构建了一条从损失函数到网络参数 μ 和 γ 的可微路径。在推理时,我们可以确定性地使用分布的中位数,即 μ 。

A.3 OvR分类的理论基础

传统Softmax的局限: Softmax假设类别间互斥且概率和为1: $[P_k = \frac{\sum_{j=1}^K \exp(z_k)}$ $[sum_{j=1}^K \exp(z_j)]$] 这在处理"开放世界"问题时过于严格。

OvR的优势: 每个类别独立决策,允许:

- 多个类别同时为真
- 所有类别都为假的情况
- 更灵活的决策边界

数学表述: 对于决策分数 $S_k \sim Cauchy(loc_k, scale_k)$, 类别k的概率为: [$P_k = P(S_k > 0) = \frac{1}{2} + \frac{1}{\pi c} \arctan\left(\frac{1}{\pi c}\right)$ {\text{scale}_k}\right)]

A.4 门控损失的数学合理性

设计目标:确保模型"先学分类,再优化回归"。

数学机制: 总损失中的回归项: [\mathcal{L}{\text{reg_term}} = P{\text{}} \cdot \mathcal{L} {\text{cauchy nll}}]

优化动态:

- 当P <NUM>很小时,回归损失贡献微弱
- 模型必须先提高P <NUM> (学会分类)
- 只有P_<NUM>足够大,回归优化才有效果
- 这种耦合确保了学习的层次性

附录B: 后续开发计划

当前架构因果生成视角简化版本:

阶段1:验证核心机制

- 使用本附录B的简化实现
- 在合成数据上验证收敛性
- 确认OvR分类和门控损失的有效性

阶段2:集成真实特征网络

- 替换mock_feature_network为真实的Qwen主干
- 添加<NUM>词元处理逻辑
- 实现真实的数值编码机制

阶段3:端到端优化

- 在真实混合数据集上训练
- 性能调优和超参数搜索