

# 深度學習應用——作業二報告

B03902072 江廷睿

## 1 Model description

### 1.1 參數與最佳化方式

- 批的大小：64
- 最佳化方式：Adam
- 學習率：0.001

### 1.2 架構描述

參考 [1] 提出的 hLSTMat 架構以及一些誤解，實作了如下的架構：

#### 1.2.1 編碼器

使用助教提供的，對於每個訊框，用 VGG16 抽取的特徵：

$$V = \{v_1, v_2, \dots, v_{80}\} \quad (1)$$

#### 1.2.2 解碼器

- 底層的 LSTM 以上一個字的 embedding 作為輸入，參考原論文，LSTM 的大小是 512。<sup>1</sup>

$$\begin{aligned} h_0^\vee, c_0^\vee &= \tanh([W^{ih}; W^{ic}] \text{Mean}(v_1, v_2, \dots, v_{80})) \\ h_t^\vee, c_t^\vee &= \text{LSTM}(\text{embedding}(y_t), h_{t-1}^\vee, c_{t-1}^\vee) \end{aligned} \quad (2)$$

其中 embedding 與  $W^{ih}, W^{ic}$  都是要學的參數，參考作者的原始碼使用 embedding 維度 512。

- 上層的 LSTM 以下層的輸出  $h^\vee$  作為輸入，參考原論文，LSTM 的大小也是 512：

$$h_t^\wedge, c_t^\wedge = \text{LSTM}(h_t^\vee, h_{t-1}^\wedge, c_{t-1}^\wedge) \quad (3)$$

---

<sup>1</sup>這邊的 tanh 是參考原作者的原始碼，在原論文中沒有出現。

- Attention：在每個時間點  $t$  使用下層 LSTM 的輸出  $h_t^\wedge$  計算出權重

$$\alpha = \text{softmax}(w^T \tanh(W_a h_t^\wedge + U_a V + b_a)) \quad (4)$$

其中  $w, W_a, U_a, b_a$  都是要學的參數。原論文沒有說明這之中的維度，原作者的原始碼不太合理的使用影片特徵的維度，所以這部份我隨意的設成 128。然後算出 attention<sup>2</sup>

$$a = \sum_i \alpha_i v_i \quad (5)$$

- 輸出層：將上層 LSTM 的輸出  $h^\wedge$  與 attention  $a$  相接後，輸入一個兩層的神經網路，並用 softmax 把輸出轉化成預測每個字的機率：

$$P(y) = \text{softmax}(U_p \tanh(W_p[h^\wedge; a] + b_p) + d) \quad (6)$$

其中中間層的維度參考原作者可怕的原始碼，同樣使用 512。

- Dropout：在上述的模型中，對  $h^\wedge, h^\vee, a$  以及多層神經網路的中間層使用 dropout，丟失比例參考論文使用 0.5。

## 2 Attention Mechanism

### 2.1 How do you implement attention mechanism?

請參考 1.2.2 中 Attention 的部份。

### 2.2 Compare and analyze the results of models with and without attention mechanism.

這個架構在拿掉 attention（把 attention 換成 0 向量）後的 BLEU@1 分數只有 0.66，而若是加上 attention，分數則有 0.70。另外 S2VT [2] 這個沒有 attention 的架構也只有 0.66。因此，顯然 attention 的確能增進模型的效果。

## 3 How to improve your performace

### 3.1 特徵標準化

把影片的特徵的每個維度都減去他們的平均值並除以他們的標準差，使得每個維度的平均值為 0，標準差為 1。理論上這可以讓梯度下降的過程更順利，並加速訓練。實際上這的確能使模型的 bleu score 上升得更快。

### 3.2 兩層的 LSTM 架構

根據論文，這種架構的理念是希望上層的 LSTM 可以專住在學習語言模型，而下層的 LSTM 則是專住在處理影片的資訊。實際上而言，因為這個架構沒有使用 RNN 編碼影片，所以訓練速度會快上許多，而且 BLEU@1 分數能達到 0.70，因此最終決定採取這個架構。

<sup>2</sup>原論文中 attention 前面多乘了一個  $\frac{1}{n}$

### 3.3 Beam Search

Beam Search 是一種廣度優先搜尋演算法的變形，與廣度優先演算法的差異是 Beam Search 在每個深度只會保留分數前幾高的結果，保留的數量稱為 beam size。假如 beam size 等於 1，結果則跟貪婪演算法一樣，很有可能部會得到全域最佳解；假如 beam size 設為無限，則跟暴力搜尋一樣，最後的最佳解一定是全域最佳解，但時間複雜度也是指數型的。使用一個大於 1 而小於無限大的 beam size 可以在兩者之中達到平衡，有機會可以在有限的時間內獲得較好的結果。

## 4 Experimental results and settings

### 4.1 Schedule Sampling

實驗發現使用 schedule sampling 沒辦法有效的增加 BLEU 分數，此外使用 Schedule Sample 容易使模型產生不合文法的句子，像是「A man is a a」，因此最後沒有使用 schedule sampling。

### 4.2 改變 Embedding 大小與 Hidden Layer 的維度

這裡嘗試著改變 embedding 維度與輸出神經網路的 hidden layer 的維度，但因為原論文（程式碼）中 embedding 大小與 hidden layer 維度都相同，因此只有測試他們使用相同維度的狀況。在嘗試過 256、512、768 的大小之後，發現這三組參數的 BLEU@1 分數都在 0.69 到 0.70 之間。

### 4.3 改變 Dropout Rate

雖然最後的模型是使用 dropout rate 0.5 訓練出來的，但實驗證明在維度等於 512 的情況下，沒有 dropout 或是 dropout rate 等於 0.25 的模型也可以達到 BLEU@1 0.70 的分數。

## References

- [1] J. Song, L. Gao, Z. Guo, W. Liu, D. Zhang, and H. T. Shen, “Hierarchical LSTM with adjusted temporal attention for video captioning,” in Proceedings of the Twenty-Sixth International Joint Conference on Artificial Intelligence, IJCAI 2017, Melbourne, Australia, August 19-25, 2017, pp. 2737–2743, 2017.
- [2] S. Venugopalan, M. Rohrbach, J. Donahue, R. J. Mooney, T. Darrell, and K. Saenko, “Sequence to sequence - video to text,” in 2015 IEEE International Conference on Computer Vision, ICCV 2015, Santiago, Chile, December 7-13, 2015, pp. 4534–4542, IEEE Computer Society, 2015.