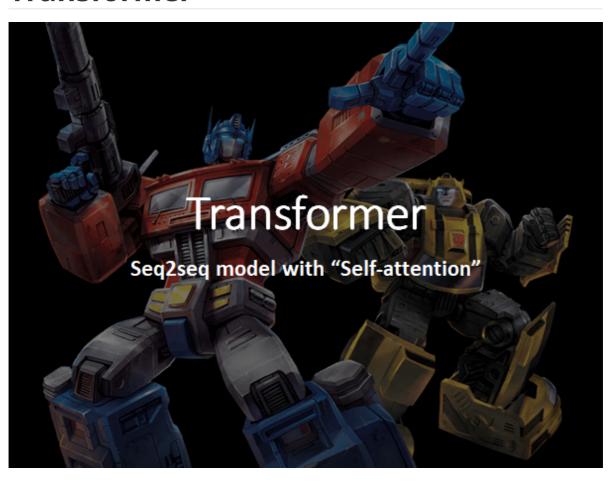


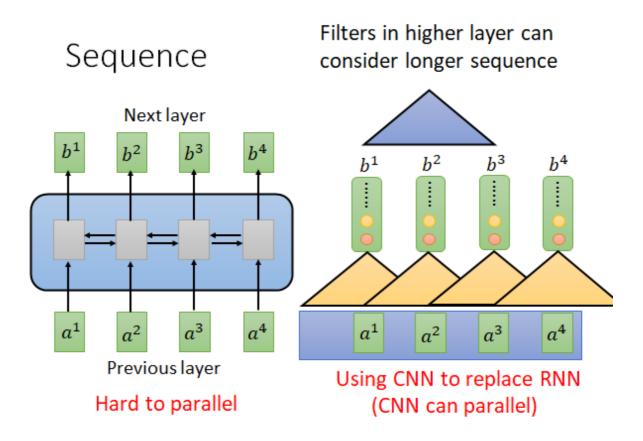
## **Transformer**



Transformer 现在有一个非常有名的应用就是BERT,这一节还不会讲到BERT,我们先讲 Transformer。BERT就是无监督train 的Transformer。Transformer是一个seq2seq model,之前讲的 课程中教过seq2seq model 所以这里就假设大家都懂这个东西。Transformer它特别的地方就是在 seq2seq model中大量使用了"self attention"这种layer。接下来我们要讲的就是"self attention"这种 layer 它具体是在做什么。

### Sequence

一般遇到处理sequence 的问题最常想到的model 就是RNN,无论是单向还是双向总之RNN就是比较适合处理输入是sequence 的问题。



RNN的架构就如上图左侧所示(BiDirectional),它的输入和输出都是一个vector。在单向RNN中在输出b4的时候a1-a4它都看过了,在输出b3的时候a1-a3它都看过了,在双向RNN中,在输出任意一个b的时候,所有输入它都要看过,所以它的问题是不好做平行运算的,因为他计算后一个输入的时候要依赖前一个输入。

为了解决这个问题,有人提出了用CNN替代RNN的想法,如上图右侧所示。每个三角形代表一个filter,它就吃输入的一小段,输出一个数值,filter扫过输入产生一排输出,即上图一排红色的点,还会有其他的filter 扫过输出产生一排输出,即上图黄色的点…**这些filter 可以平行计算**。那你就会说了,CNN它没有考虑所有输入,RNN是看过所有输入才计算出输出,而CNN只看了一部分呀。只看一层的话确实是这样,但是我们可以叠很多层CNN(如蓝色三角示例),这样上层的CNN就会看到更多的输入。

总而言之,CNN确实可以平行计算了,但是它需要叠很多层才能看到全部输入的信息,那有没有更好的办法呢,接下来就介绍**Self Attention**。

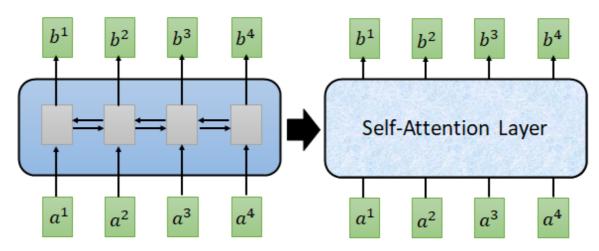
### **Self Attention**

Self Attention 就是想要取代RNN 做的事情,并且能克服RNN不能平行计算的缺点。下面的内容如果你看不下去,你就只要记得Self Attention 能做到和RNN 一摸一样的事情,它也是吃一个sequence 吐出一个sequence ,输出sequence 的每个元素都是看过所有输出计算出来的,而且是平行计算出来的。

# Self-Attention

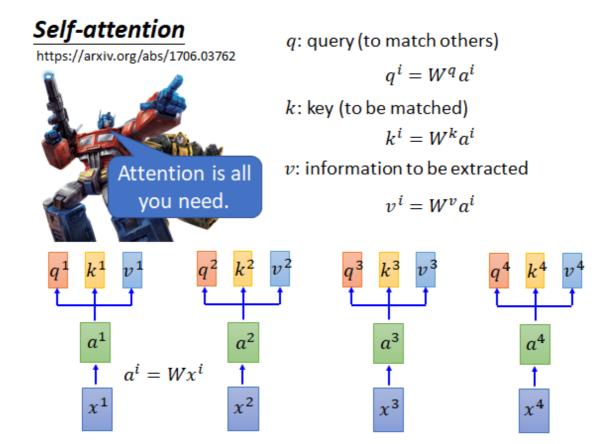
 $b^i$  is obtained based on the whole input sequence.

 $b^1, b^2, b^3, b^4$  can be parallelly computed.



You can try to replace any thing that has been done by RNN with self-attention.

关键就是你可以在你要做的事情上用Self Attention 取代RNN。



#### https://arxiv.org/abs/1706.03762

输入是  $x_1$  到  $x_4$  的sequence ,输入x通过一个matrix W 做embedding 得到sequence a 。 (**注意**  $x_i$  和  $a^i$  **应该都是vector,列向量**) 然后每个  $a^i$  都乘上三个不同的matrix 得到三个输出向量q k v (列向量)。

q代表query 它是要去match 别人的

k代表key 它是要被match的

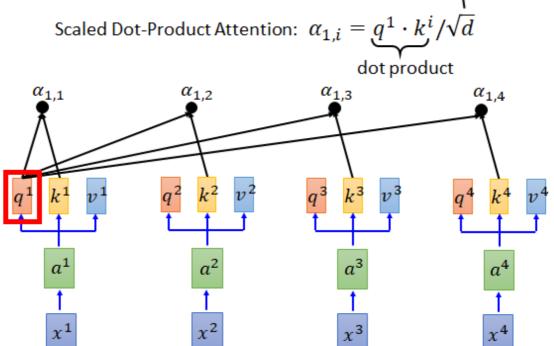
v代表information 就是要被抽取出来的信息

接下来我们就拿每个q对每个k做attention:

### Self-attention

拿每個 query q 去對每個 key k 做 attention

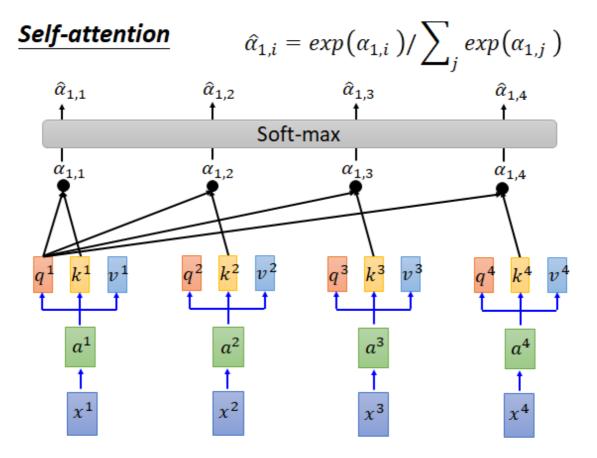
d is the dim of q and k



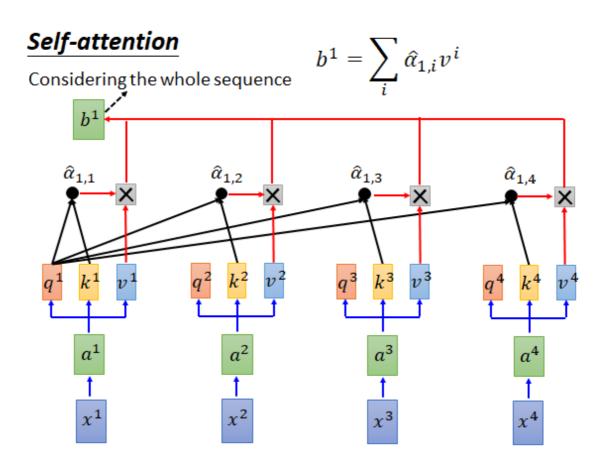
attention 怎么做呢? (根据google论文中所述这里讲解的attention function是类似于dot-proudct attention)self-attention layer 它要做的就是拿  $q^1$  和  $k^1$  做attention,得到  $\alpha_{1,1}$  ,如上图所示同样的做法得到  $\alpha_{1,2}$  , $\alpha_{1,3}$  , $\alpha_{1,4}$  。 attention 的具体公式就是上图所示的,对于  $\alpha_{1,i}$  attention就是指把  $q^1$  点积  $k^i$  然后除以根号d,d是q和k的维度。( $\alpha$  是数值)

为什么除以根号d,而不是除以其他东西呢?在google 的Self-attention 的paper 中3.2.1节attention公式下有解释,你可以自己去看看,大意好像就是为了避免dot-product attention将softmax函数推入梯度极小的区域,我也解释不太好愈。老师也没有实践这个除以根号d对结果有多大影响。

另外,你还需要知道attention function显然不止一种,paper中另外有提到addictive attention,不过没有实践替换attention function 会对结果有多大影响。



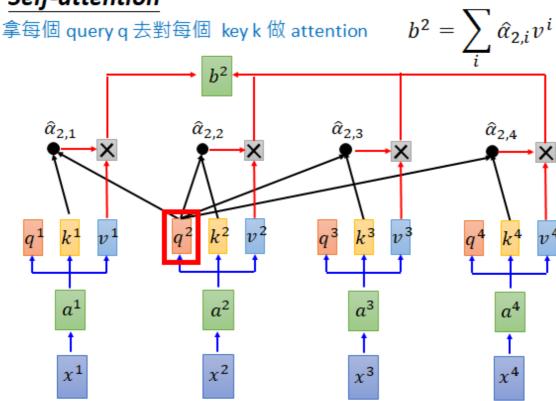
然后,你要把上述得到的  $\alpha$  通过一个softmax layer 得到  $\hat{\alpha}$  ,softmax layer做的事情就是上图公式所示,相当于做一个normalization 。



得到  $\hat{\alpha}$  以后要把每个  $\hat{\alpha}$  和对应的v 相乘,再求和就得到  $b^1$  。我们上面说self-attention 也是输入一个 sequence 输出一个sequence,这个  $b^1$  就是输出的第一个element 。之后我们只要用同样的办法求出  $b^2$  ,  $b^3$  ,  $b^4$  就结束了。这个过程中每个output element 的计算都是独立的,都不依赖其他的output element 所以可以并行计算。

我们再看一下上图中self-attention layer 的结构,对于  $b^1$  来说它看过了整个input sequence ,而且我们也可以让它看部分的input sequence ,只要把不希望它看的部分产生的  $\alpha$  的值设为0就可以了。所以使用self-attention layer 对于output sequence 中的element 来说它可以看任意多个任意位置的input sequence 中的element 。

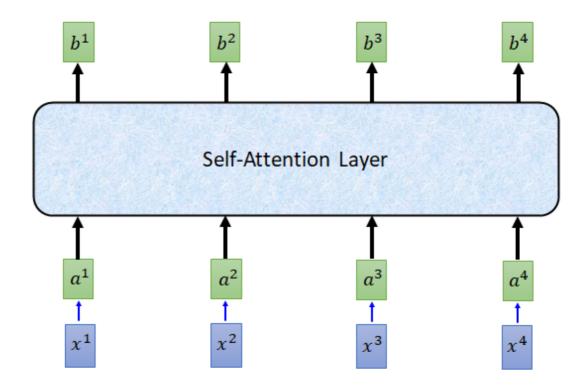




 $b^2$  的计算也是一样的,如上图所示, $q^2$  和  $k^i$  做attention 得到对应的  $\alpha_{2,i}$  然后做softmax 得到  $\hat{\alpha}_{2,i}$  再乘  $v^i$  做summation 就得到  $b^2$  。以此类推平行计算所有b:

## **Self-attention**

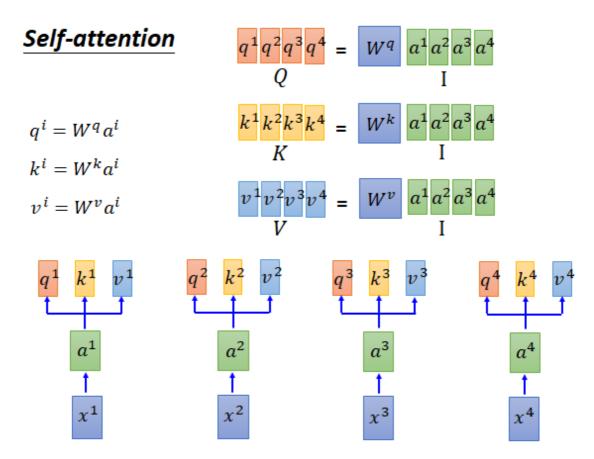
 $b^1$ ,  $b^2$ ,  $b^3$ ,  $b^4$  can be parallelly computed.



如果你觉得上面的讲解比较乱,看不懂,你可以只记住self-attention layer 的输入输出就好。

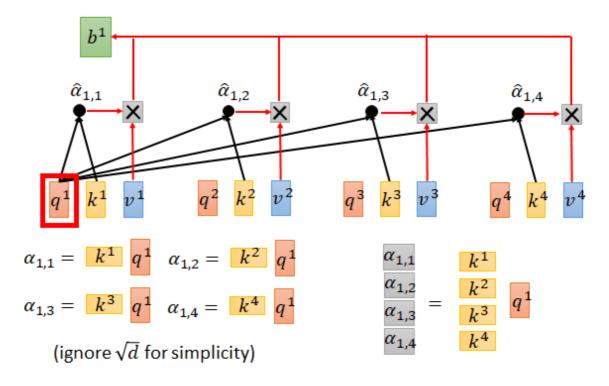
接下来我们要具体讲解一下attention 中的一连串矩阵运算,为什么是容易被平行计算,为什么是容易被加速的。

### Why Could Speed Up

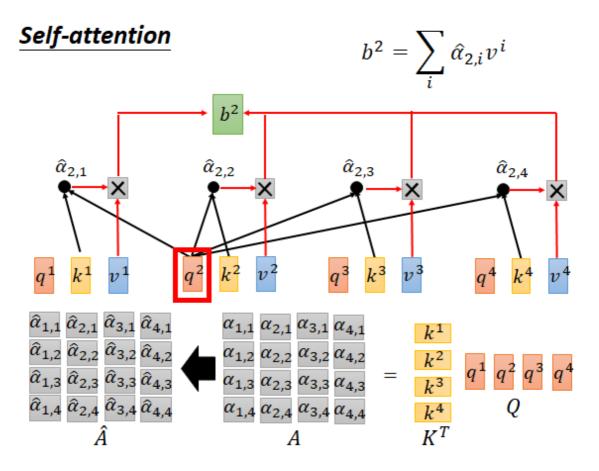


首先来看列向量q、k、v的计算方法,根据上面说过的,如上图右上角所示,我们可以把列向量  $a^i$  排在一起,形成一个矩阵 I 。将四个q、k、v的计算转换成矩阵运算。

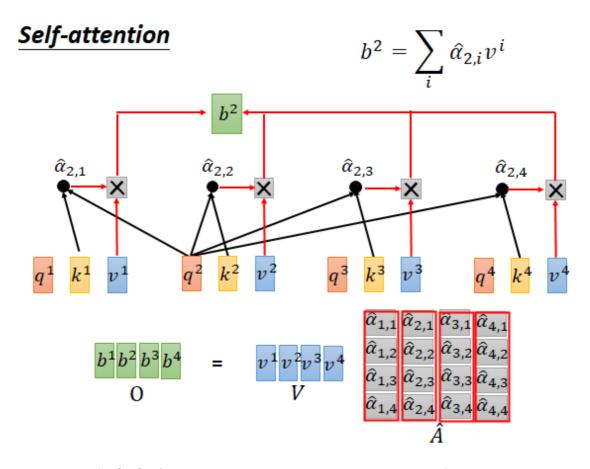
### Self-attention



再来看数值  $\alpha$  的计算,以  $\alpha_{1,i}$  为例,我们可以把k和q的内积转换为  $k^T$  与 q 的积,进一步可以把四个  $\alpha_{1,i}$  的运算转换为上图右下角的矩阵乘向量。更进一步,对于  $\alpha_{2,i}$  也是一样的,所以得到了下述公式:

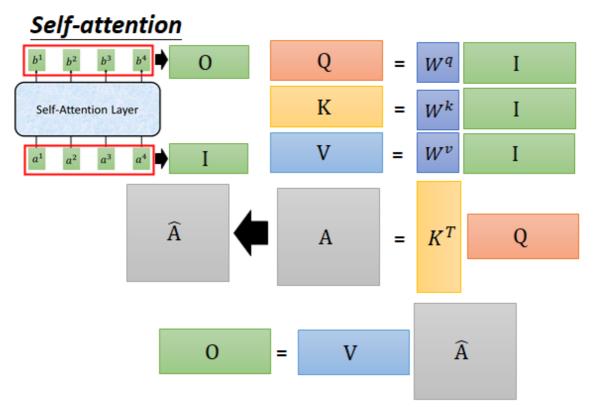


matrix A 中每个元素都是我们要求的值,A可以转换为matrix 乘积  $K^TQ$  。 再把A中每一列元素做一下 softmax 就能得到  $\hat{A}$  。



接着,把列向量  $v^1,v^2,v^3,v^4$  分别乘以  $\alpha_{1,1}^2,\alpha_{1,2}^2,\alpha_{1,3}^2,\alpha_{1,4}^2$  再加起来就得到  $b^1$  ,对于其他的b也是一样的,就这样结束。

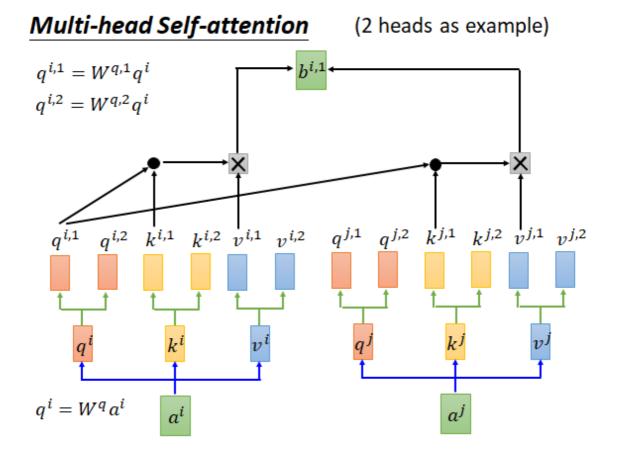
我们再来总的看一下从input I 到output O 经历了哪些步骤:



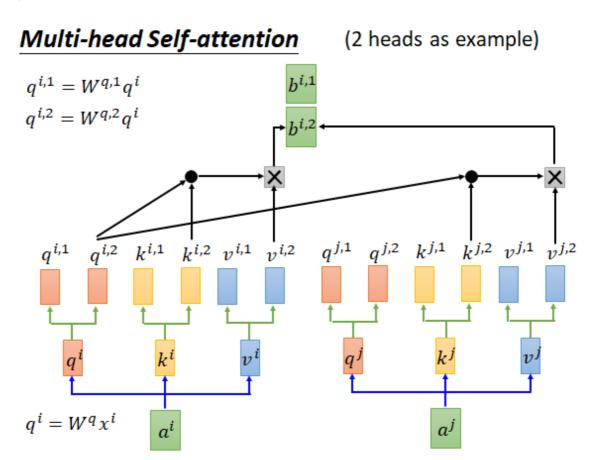
反正就是一堆矩陣乘法,用 GPU 可以加速

### **Multi-head Self-attention**

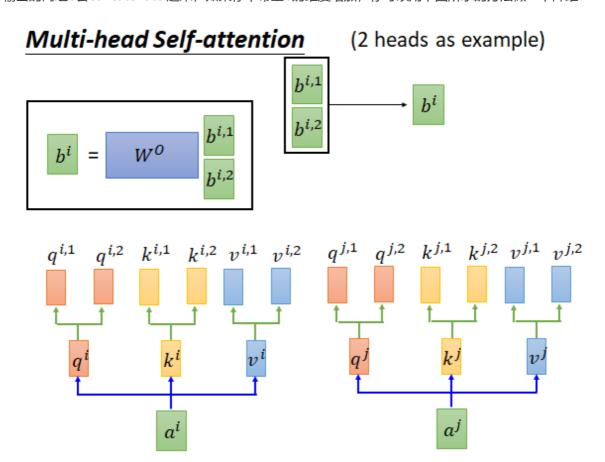
接下来讲一个Self-attention 的变形 (2 heads as example)



在这种方法中q、k、v都会有多个,生乘的输出也会有多组,这里以2 head 举例所以画了两个,具体的做法可以是你把  $q^i$  乘一个matrix  $W^{q,1}$  得到  $q^{i,1}$  ,乘一个matrix  $W^{q,2}$  得到  $q^{i,2}$  。然后你在做attention的时候就是每个head 生乘的q、k、v只在本组内做运算,举例来说如上图所示,如果你要计算head 1组的  $b^{i,1}$  你就用  $a^i$  生成的  $q^{i,1}, k^{i,1}, v^{i,1}$  和  $a^j$  生成的同head组的  $q^{j,1}, k^{j,1}, v^{j,1}$  做计算。对于head 2组的  $b^{i,2}$ :



输出的两组b会concatenate 起来,如果你不希望b的维度增加,你可以用下图所示的方法做一下降维:

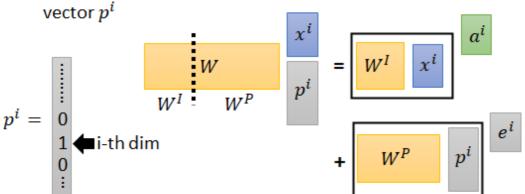


multi-head的好处是,不同的head 可以考虑不同的事情。比如说有的head 只需要近期的信息,所以只看local 的信息,有的head 需要长时间以前的信息,看global 的信息。

### **Positional Encoding**

# Positional Encoding

- No position information in self-attention.
- Original paper: each position has a unique positional vector e<sup>i</sup> (not learned from data)
- In other words: each  $x^i$  appends a one-hot vector  $n^i$

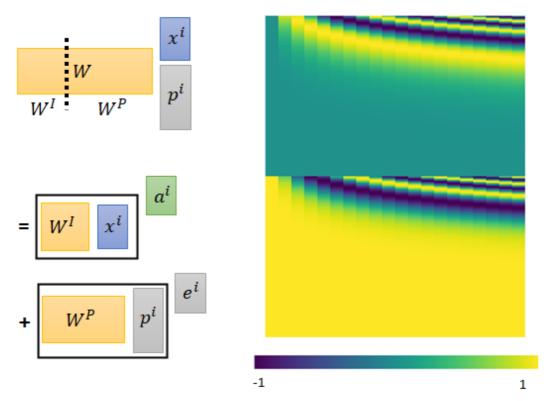


self-attention layer 它没有考虑input sequence 的顺序,上面我们说了,对于self-attention 的输出可以看任意数量任意位置的input,所以对它来说没有顺序的概念,也就是说你今天输入"我吃饭了"和"饭吃我了"对它来说可能是完全一样的,我们显然不希望是这样。

Positional Encoding就是要解决这个问题,做法就是在列向量  $a^i$  上加上一个标识位置的列向量  $e^i$  这个  $e^i$  在原始paper 中是人设定的,位置1就是  $e^1$  位置2就是  $e^2$  ... 你可能会问为什么是加,为什么不 concatenate起来,你把一个向量加上去那原来的信息不就变了吗,concatenate不是会更好吗。

为了让你理解这个做法,这里老师用另一种方式来讲解,假如说我们在x都后面concatenate 一个表示位置的one-hot向量p,然后再做本来做的那个乘矩阵W转换为a的步骤,如果我们把W拆分成  $W^I,W^P$  来看待,根据线性代数的知识,这个公式就可以拆分成上图所示的两两相乘再相加样子,  $W^Ix^i$  就是  $a^i$  ,  $W^Pp^i$  就是  $e^i$  。这样是不是就好理解了。

让人难以理解的是你当然可以learn  $W^P$  ,在self-attention 的paper 中有提到以前用CNN做seq2seq model 的时候就有人试过learn  $W^P$  了,结果没有更好,他们的  $W^P$  是用一个奇怪的公式产生出来的,它就长这个样子:

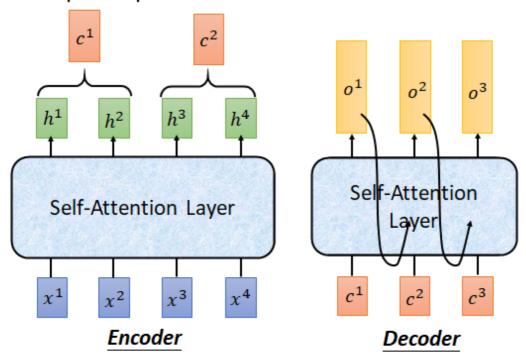


source of image: http://jalammar.github.io/illustrated-transformer/

### **Seq2seq with Attention**

上面讲的是在Seq2seq model 中我们可以用self-attention 取代RNN,接下来我们就来讲在Seq2seq model 中self-attention 是怎么应用的。

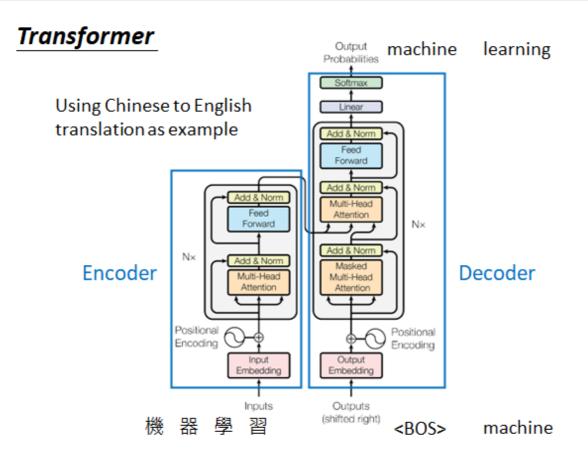
# Seq2seq with Attention



Review: <a href="https://www.youtube.com/watch?v=ZjfjPzXw6og&feature=youtu.be">https://www.youtube.com/watch?v=ZjfjPzXw6og&feature=youtu.be</a>

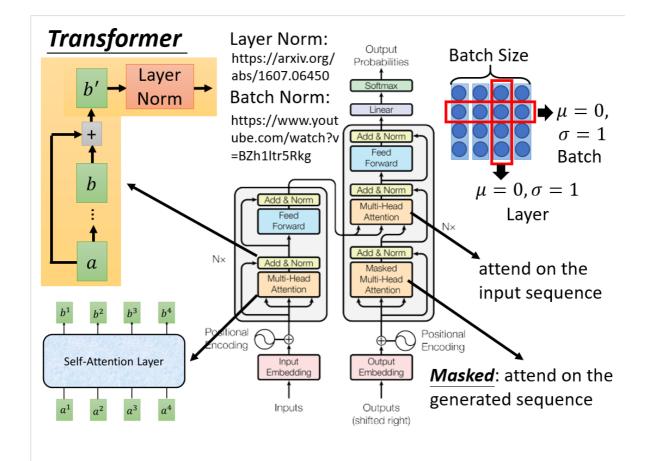
这是google 用self-attention 做的翻译模型的gif演示。首先每个step 会把input sequence 两两之间做 attention,然后弹出一排一排的小点是告诉你这些step 是平行运算的,每一层都做self-attention,接着做Decoding,会对input 的encoder做attention,在decode 第二个word 的时候它就不只对input 做 attention 还会对之前产生的东西做attention。

#### **Transformer**



上图是一个seq2seq model ,做的任务是中英互译,左半部是encoder 右半部是decoder,我们以中翻英为例,输入"机器学习",encoder 进行encoding 然后输入给deocder ,decoder 吃进去产生输出,machine 然后把machine 当作输入再吃进去,在产生learning ,如此运行知道输出句末标志结束。

下面来介绍一下self-attention 在这个模型中的具体运作方式:



Layer Norm: <a href="https://arxiv.org/abs/1607.06450">https://arxiv.org/abs/1607.06450</a>

Batch Norm: https://www.youtube.com/watch?v=BZh1ltr5Rkg

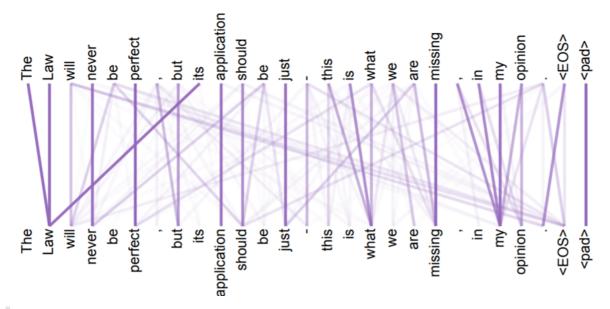
先看encoder, input 经过embedding 和 positional encoding 以后进入灰色的block,这部分会重复N次。在这个灰色的block中,先是一个multi-head attention layer;下一个layer是Add&Norm,意思是说把multi-head attention layer的input和output加起来,再把得到的b'做Layer Normalization;(如果要进一步了解Layer Norm可以参考上述文献)

我们之前讲过Batch Norm,Batch Norm是说我们希望一个Batch的data中每个维度的mean=0, variance=1; Layer Norm是不需要考虑Batch 的,举例来说给一笔Data 我们希望它所有维度的 mean=0, variance=1。Layer Norm一般会搭配RNN使用,transformer 很像RNN,这可能就是Layer Norm用在这里的原因。

回到decoder,再往后,就如图说是,进入一个前馈神经网络,然后在跟一个Add&Norm。

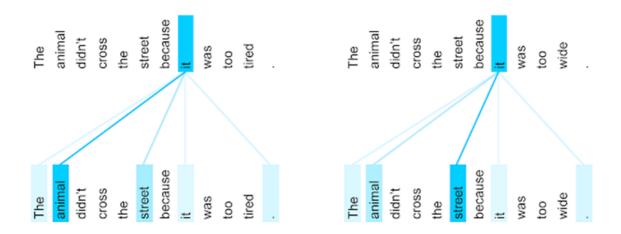
再看Deocder,Deocder的输入是前一个step 产生的output,前面的处理都是一样的,灰色的block会重复N次,其中上来就是一个Masked Multi-head Attention,这个Masked意思是在做self-attention的时候decoder 只会attend已经产生的sequence,这也是很合理嘛,毕竟还没有产生出来的东西你怎么做self-attention。接着是一个Multi-head Attention 这个layer attend之前encoder 的输出,接着还有一个Add&Norm,再后面的东西也是和encoder 一样的不再赘述。

### **Attention Visualization**



https://arxiv.org/abs/1706.03762

这是google的paper中最终版本得到的结果,所有单词两两之间都会有attention,颜色越深表示 attention的weight越大。

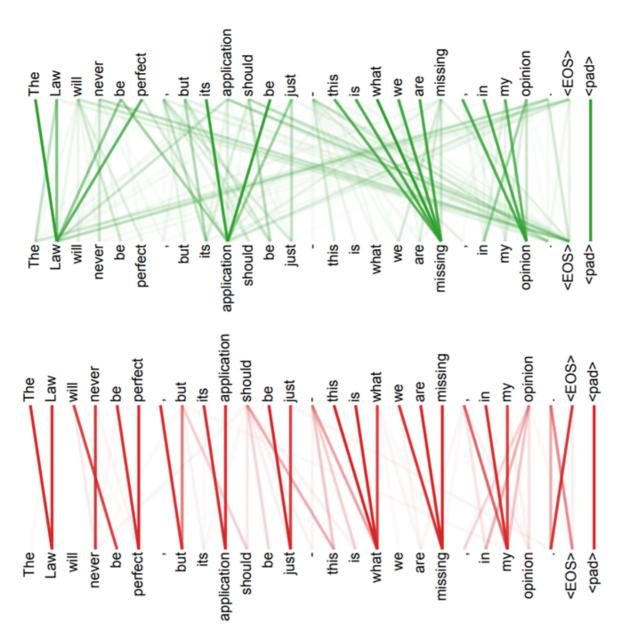


The encoder self-attention distribution for the word "it" from the 5th to the 6th layer of a Transformer trained on English to French translation (one of eight attention heads).

https://ai.googleblog.com/2017/08/transformer-novel-neural-network.html

上图是这个意思,左边输入的句子是这只动物没走过街道,因为它太累了,机器学到了it指代的是 animal,这两个词之间的attention很深,而当我们把之后的tired换成wide,句子变成这只动物没走过 街道,因为它太宽了,机器就学到it是指代街道。amazing

#### **Multi-head Attention**

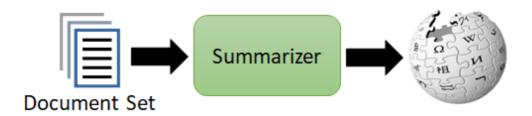


上如图所示是两组q、k、v,也就是两个head 做出的结果,显然上面就偏向于attend全局信息,下面就偏向于attend局部信息。

### **Example Appplication**

## **Example Application**

• If you can use seq2seq, you can use transformer.



Dataset	Input	Output	# examples
Gigaword (Graff & Cieri, 2003) CNN/DailyMail (Nallapati et al., 2016) WikiSum (ours)	$10^1 \\ 10^2 - 10^3 \\ 10^2 - 10^6$	$10^1$ $10^1$ $10^1$ $10^1$ – $10^3$	$10^6$ $10^5$ $10^6$

https://arxiv.org/abs/1801.10198

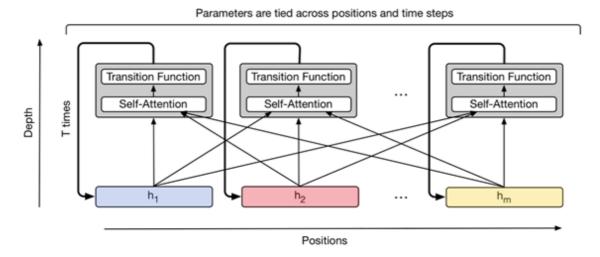
Transformer 可以用在哪里呢?基本上原来用seq2seq model 做的任务都可以换成transformer,现在这些任务基本上已经被洗过一轮了,都被做干了。

#### https://arxiv.org/abs/1801.10198

比较惊人的是做Summarizer,这篇文章是google 做的,他们的input是一堆文章,然后写出这堆文章的总结和摘要,要求有wiki的风格,所以输出也是一篇文章。比如说你搜索台湾大学,把google出来的文章都作为input,机器就会写一个台湾大学的wiki。这个任务的训练资料是很多的,出现transformer之前,大概是做不起来的。

#### **Universal Transformer**

### **Universal Transformer**

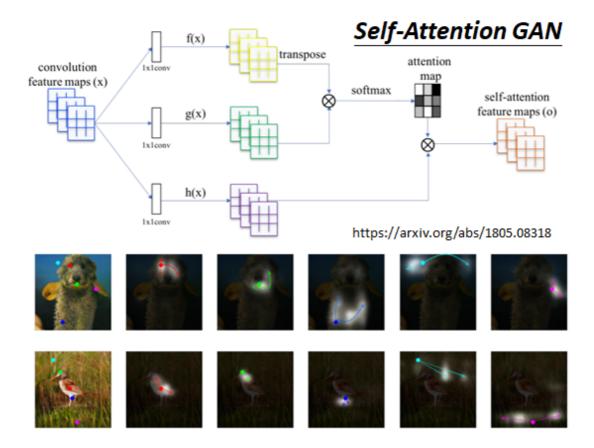


https://ai.googleblog.com/2018/08/moving-beyond-translation-with.html

https://ai.googleblog.com/2018/08/moving-beyond-translation-with.html

出现Transformer后提出的,时间上换成transformer,纵向深度上仍然用RNN,具体细节可以参考上述链接。

#### **Self-Attention GAN**



https://arxiv.org/abs/1805.08318

transformer 最早提出来是用在文字上,现在它也可以被用在影像上,举例来说,有一个Self-attention GAN,你在处理影像的时候可以让每个pixel 都去attention 其他的pixel,所以你在处理影像的时候可以考虑到比较global 的信息。