

-飲水遇源 愛國榮枚-

https://plms.ai/teaching/index.html (该章节部分课件参照CS11-747, CS224n)



I hate this movie ? neutral bad

I love this movie ? very good good

neutral

bad

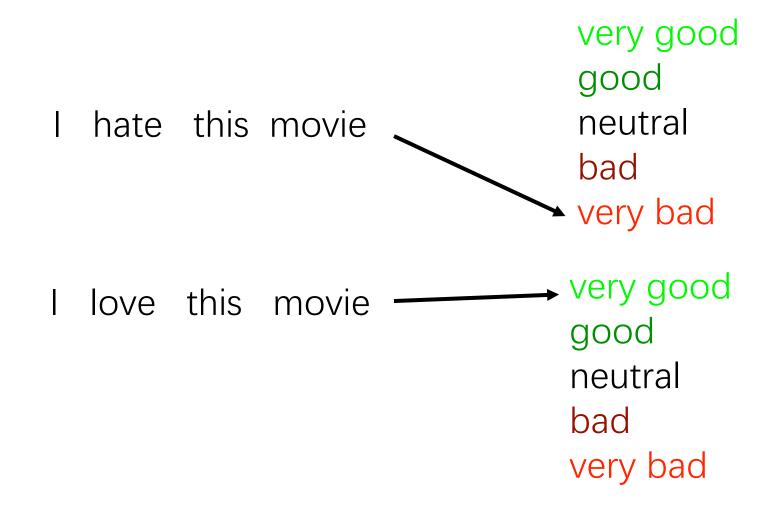
very bad

very good

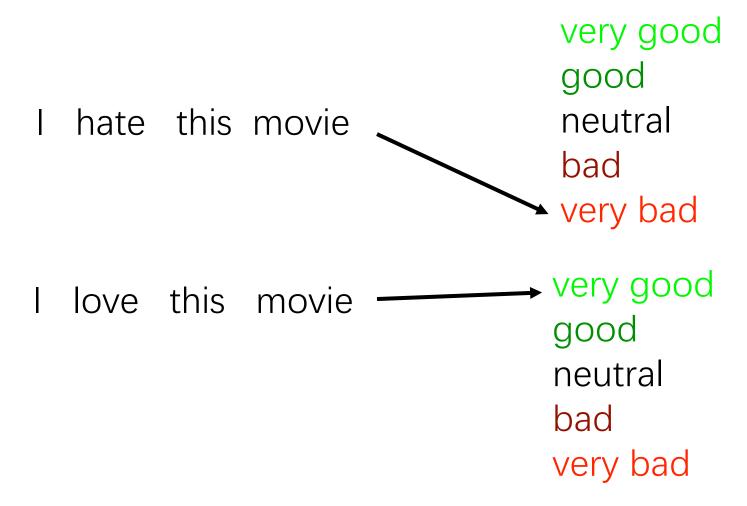
very bad

good





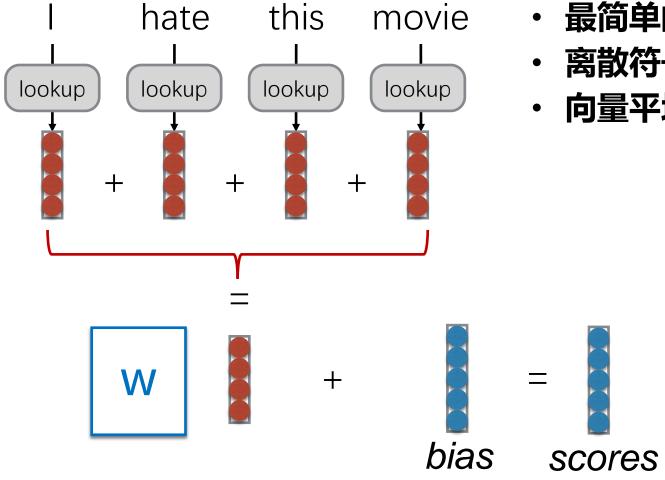
一个情感分类的例子



我们的机器如何完成这项任务?



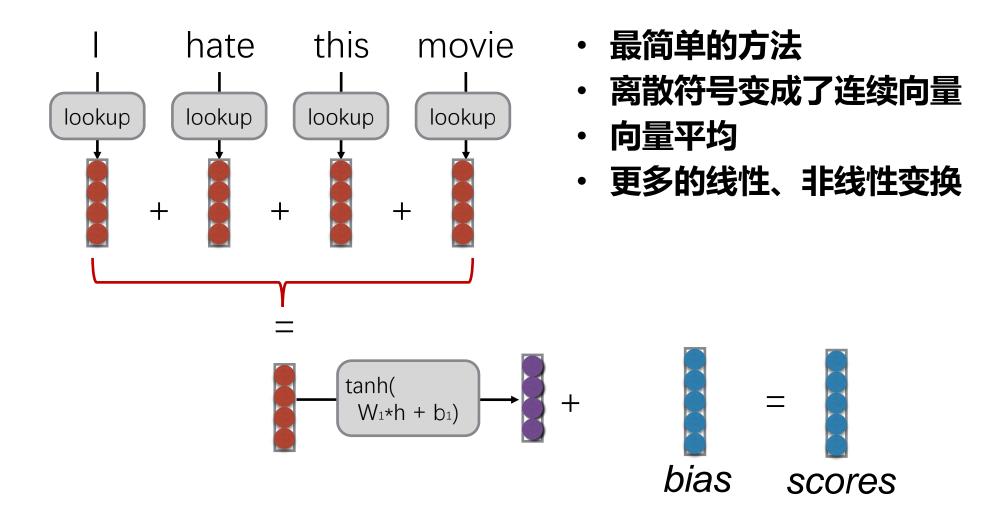
Continuous Bag of Words (CBOW)



- 最简单的方法
- 离散符号变成了连续向量
- 向量平均



Continuous Bag of Words (CBOW)





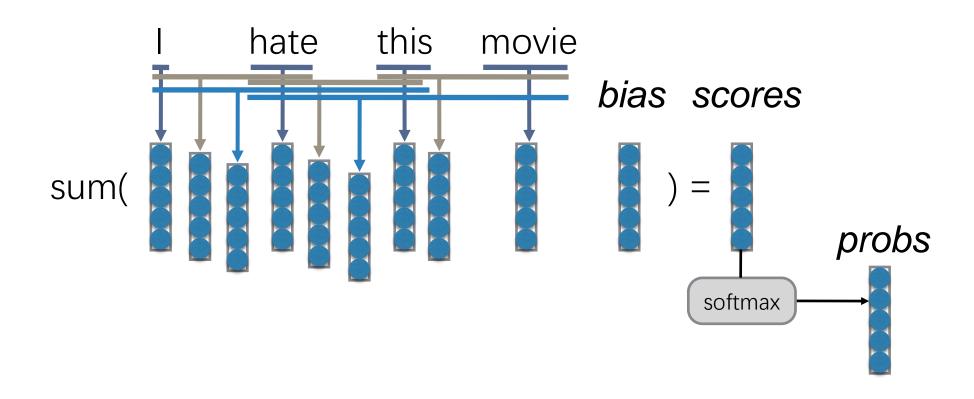
深度网络层的作用

- □ 多个MLP (多层感知器) 层可以让我们轻松学习特征组合
- □ 例如,捕捉到像 "not" 和 "hate" 这样的组合
- □ 但是! 无法处理 "not hate" 这样的情况

如何处理处理组合?



Bag of n-grams

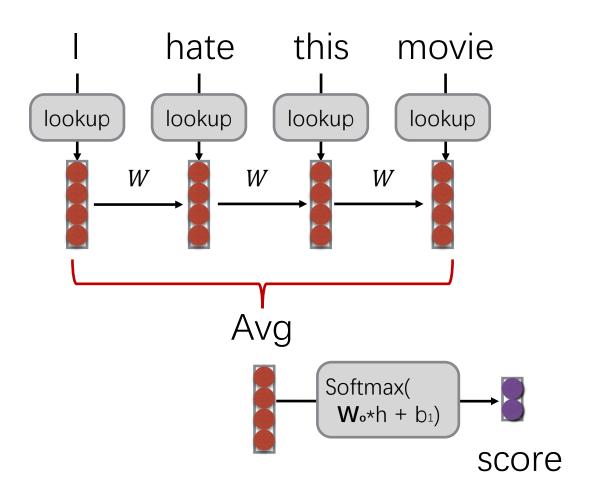




Bag of n-grams的问题

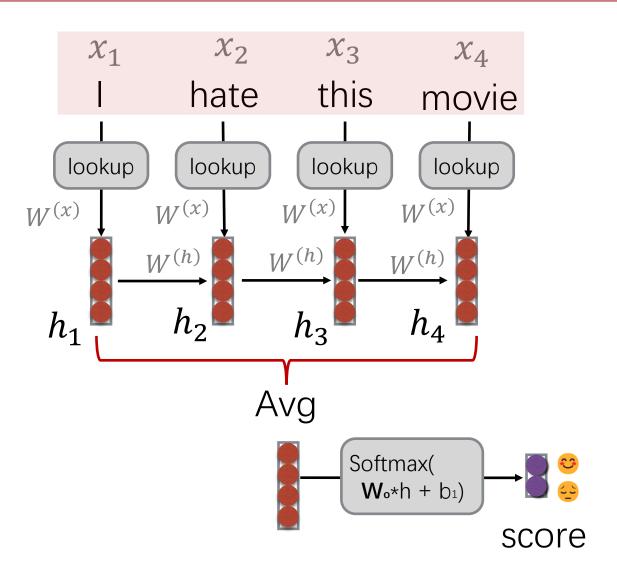
- □ 与之前相同:参数爆炸
- □ 相似词/词组之间没有共享
- □ 丢失了全局序列顺序





- 不断用相同的权重处理输入的单词
- 位置敏感
- 支持任意长度的句子





输入: x_1, x_2, x_3, x_4

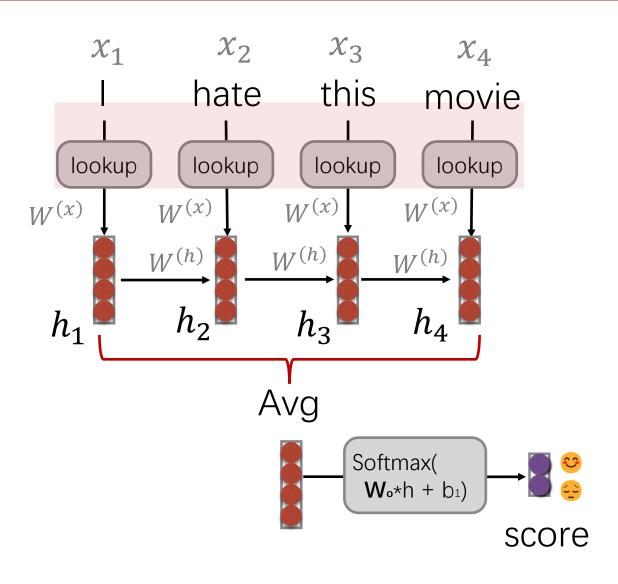
向量化: x_1, x_2, x_3, x_4

循环计算: $h_t = f(W^h h_{t-1} + W^x x_t)$ h_0 需要初始化

向量聚合: $\boldsymbol{h} = \frac{1}{N} \sum_{t} \boldsymbol{h}_{t}$

输出计算: $\hat{y} = \operatorname{Softmax}(W^0h + b)$





输入: x_1, x_2, x_3, x_4

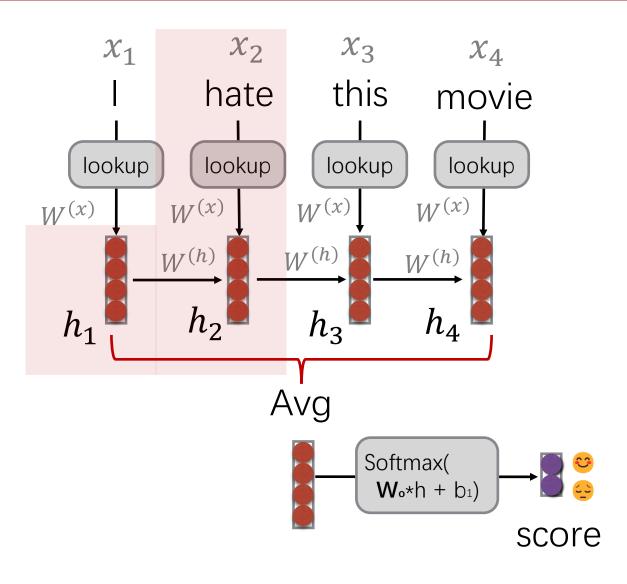
向量化: x_1, x_2, x_3, x_4

循环计算: $h_t = f(W^h h_{t-1} + W^x x_t)$ h_0 需要初始化

向量聚合: $\boldsymbol{h} = \frac{1}{N} \sum_{t} \boldsymbol{h}_{t}$

输出计算: $\hat{y} = \operatorname{Softmax}(W^0h + b)$





输入: x_1, x_2, x_3, x_4

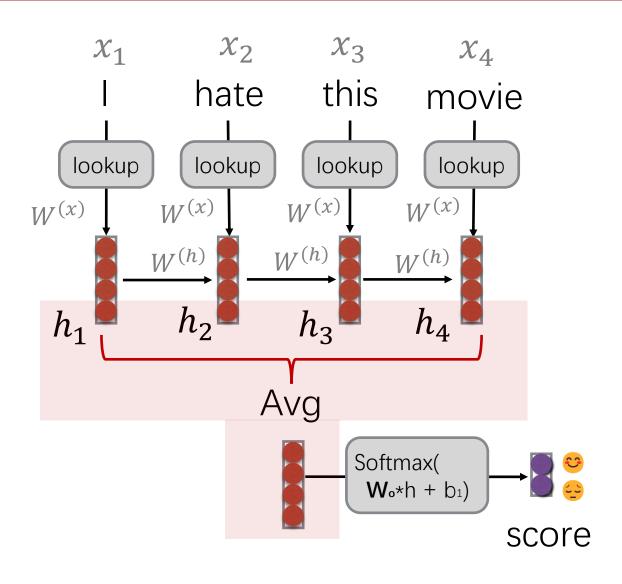
向量化: x_1, x_2, x_3, x_4

循环计算: $h_t = f(W^h h_{t-1} + W^x x_t)$ h_0 需要初始化

向量聚合: $\boldsymbol{h} = \frac{1}{N} \sum_{t} \boldsymbol{h}_{t}$

输出计算: $\hat{y} = \operatorname{Softmax}(W^0h + b)$





输入: x_1, x_2, x_3, x_4

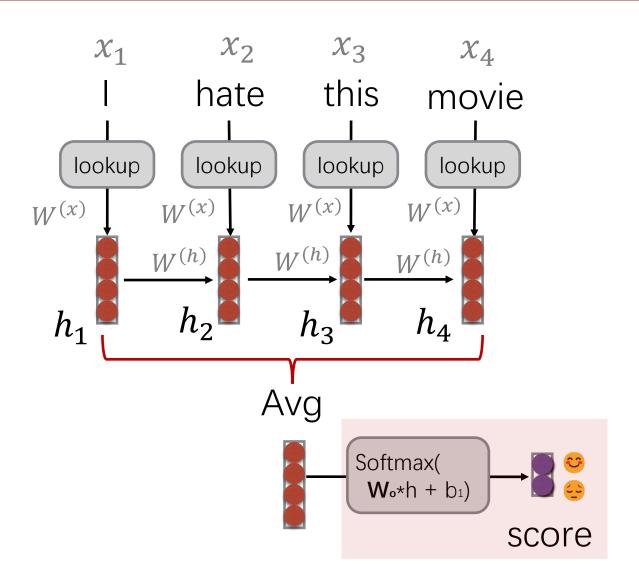
向量化: x_1, x_2, x_3, x_4

循环计算: $h_t = f(W^h h_{t-1} + W^x x_t)$ h_0 需要初始化

向量聚合: $\boldsymbol{h} = \frac{1}{N} \sum_{t} \boldsymbol{h}_{t}$

输出计算: $\hat{y} = \operatorname{Soft} \max(W^0 h + b)$





输入: x_1, x_2, x_3, x_4

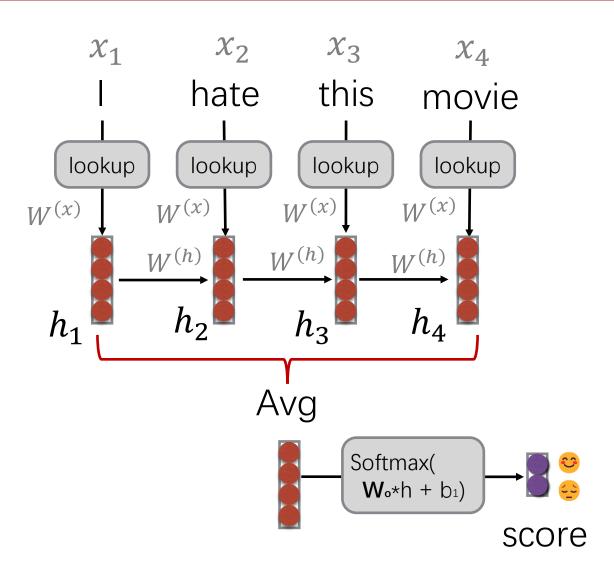
向量化: x_1, x_2, x_3, x_4

循环计算: $h_t = f(W^h h_{t-1} + W^x x_t)$ h_0 需要初始化

向量聚合: $\boldsymbol{h} = \frac{1}{N} \sum_{t} \boldsymbol{h}_{t}$

输出计算: $\hat{y} = \operatorname{Soft} \max(W^0 h + b)$

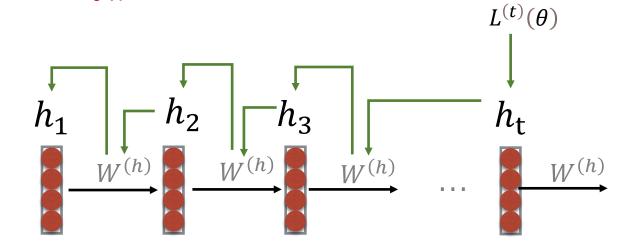


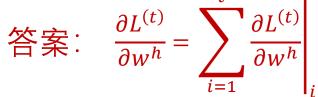


- 口优点
 - 可以处理变长的序列
 - 可以把词序考虑进去
 - 可以考虑上下文信息
 - 参数数量和序列长度无关
- □ 缺点
 - 计算难以并行
 - 难以捕捉长距离依赖

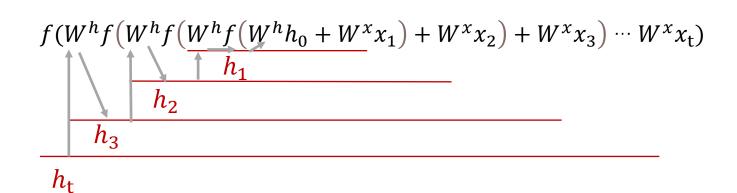






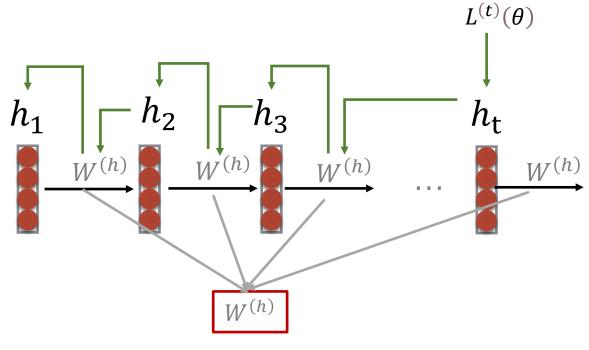


在神经网络里,参数参与过 多少次运算,就应该获得多 少次梯度的"奖励"









答案:
$$\frac{\partial L^{(t)}}{\partial w^h} = \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\partial L^{(t)}}{\partial w^h}$$

在神经网络里,参数参与过 多少次运算,就应该获得多 少次梯度的"奖励"

$$f(W^{h}f(W^{h}f(W^{h}h_{0} + W^{x}x_{1}) + W^{x}x_{2}) + W^{x}x_{3}) \cdots W^{x}x_{t})$$

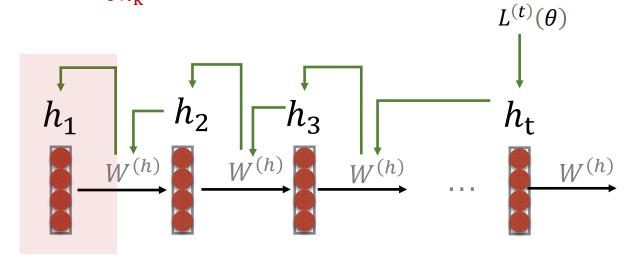
$$h_{1}$$

$$h_{2}$$

$$h_{t}$$







在神经网络里,参数参与过 多少次运算,就应该获得多 少次梯度的"奖励"

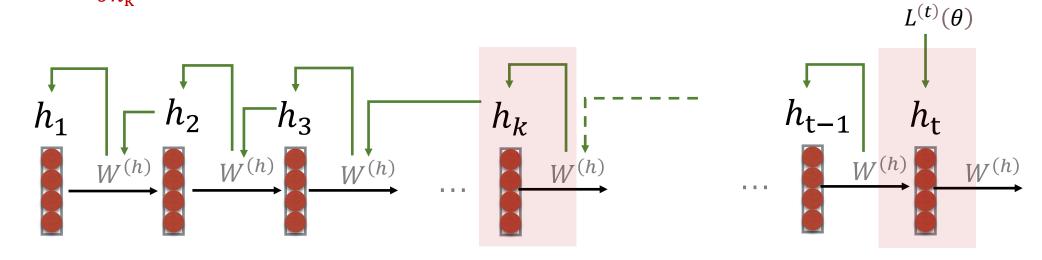
$$\frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_1} = \frac{\partial h_2}{\partial h_1} \frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_2}$$

$$\frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_1} = \frac{\partial h_2}{\partial h_1} \frac{\partial h_3}{\partial h_2} \frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_3}$$

$$\frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_1} = \frac{\partial h_2}{\partial h_1} \frac{\partial h_3}{\partial h_2} \dots \frac{\partial h_t}{\partial h_{t-1}} \frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_t}$$



如何计算 $\frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_k}$



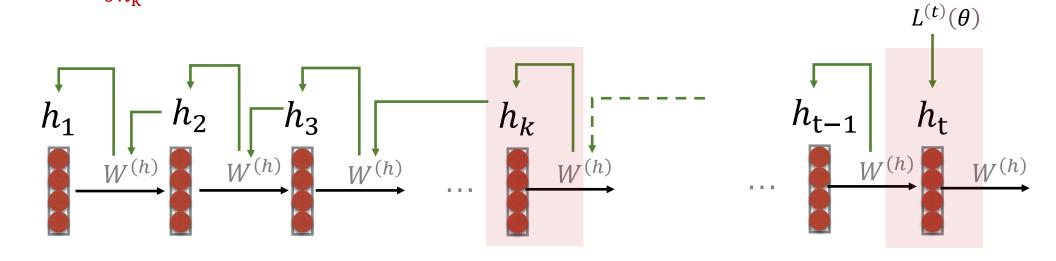
$$\frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_{k}} = \frac{\partial h_{k+1}}{\partial h_{k}} \cdot \underbrace{\frac{\partial h_{t}}{\partial h_{t-1}}} \frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_{t}} \longrightarrow \underbrace{\frac{\partial h_{t}}{\partial h_{t}} + W^{x}x_{t}}_{h_{t-1}} + W^{x}x_{t}}$$

$$= \frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_{t}} \prod_{k < i \le t} \frac{\partial h_{i}}{\partial h_{i-1}}$$

$$= \frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_{t}} \prod_{k < i \le t} \operatorname{diag} \left(f'(W^{h}h_{i-1} + W^{x}x_{i}) \right) W_{h}$$



如何计算 $\frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_k}$



$$\frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_{k}} = \frac{\partial h_{k+1}}{\partial h_{k}} \dots \frac{\partial h_{t}}{\partial h_{t-1}} \frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_{t}}$$

$$= \frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_{t}} \prod_{k < i < t} \frac{\partial h_{i}}{\partial h_{i-1}}$$

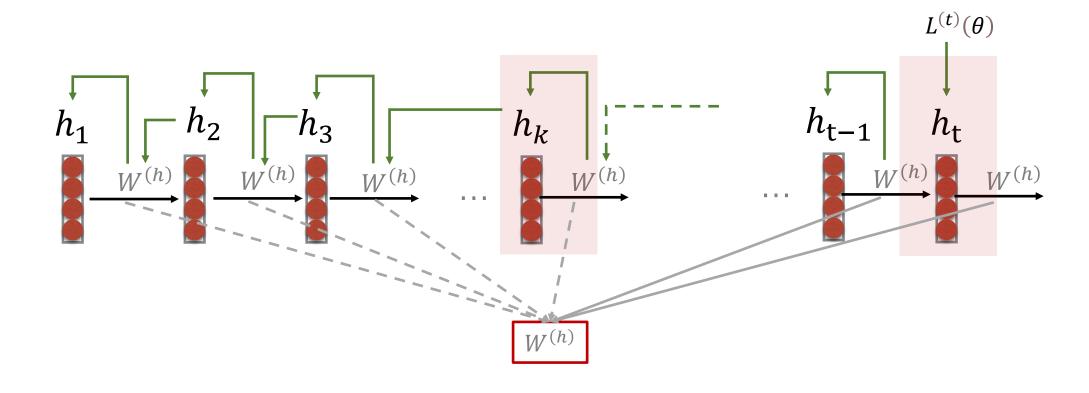
$$= \frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_{t}} \prod_{k < i \leq t} \operatorname{diag} \left(f' \left(\mathbf{W}^{h} \mathbf{h}_{i-1} + \mathbf{W}^{x} \mathbf{x}_{i} \right) \right) \mathbf{W}_{h}$$

如果
$$t - k$$
很大,且 $\operatorname{diag}\left(f'(\boldsymbol{W}^h\boldsymbol{h_{i-1}} + \boldsymbol{W}^x\boldsymbol{x_i})\right)\boldsymbol{W}_h$ 很小 $\frac{\partial L^{(t)}}{\partial h_k}$ 趋近于零 梯度弥散

如果很大则会有梯度梯度爆炸



梯度弥散的影响



梯度弥散并不意味着 $W^{(h)}$ 无法**获得梯度**,而是无法获得**长距离单词传过来的梯度**,使得模型难以**捕捉到长距离的依赖关系**

长距离依赖

在一个晴朗的秋日,李明决定带着他的狗旺财去附近的公园散步。公园里人不多,让他感到非常放松。他注意到公园的一角正在举行一个小型的户外画展,展出了一些当地艺术家的作品。李明对艺术一直有所兴趣,尤其是绘画,所以他决定过去看看。在画展中,他被一幅描绘秋天景象的油画深深吸引,画中的色彩和细节处理让他联想到了他孩提时代的一些美好回忆。心动之下,李明决定购买这幅画作为他的生日礼物。然而,他突然意识到自己没有带足够的现金,也忘记带银行卡。这时,画展的组织者提出一个建议,如果李明能够解答一个关于展览主题的小谜题,他们愿意以优惠价提供这幅画。李明的狗的名字是___.



常见解决方案

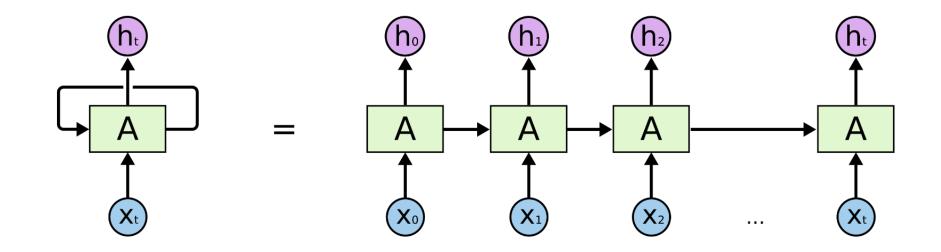
- □ 梯度爆炸
 - 梯度阶段 (Gradient Clipping)

```
Algorithm 1 Pseudo-code for norm clipping

\hat{\mathbf{g}} \leftarrow \frac{\partial \mathcal{E}}{\partial \theta} \\
\mathbf{if} \quad \|\hat{\mathbf{g}}\| \geq threshold \ \mathbf{then} \\
\hat{\mathbf{g}} \leftarrow \frac{threshold}{\|\hat{\mathbf{g}}\|} \hat{\mathbf{g}} \\
\mathbf{end} \quad \mathbf{if}
```

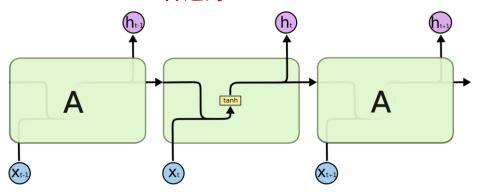
- □ 梯度弥散
 - 是一个更难得问题,即如何让神经网络长时间的保留信息





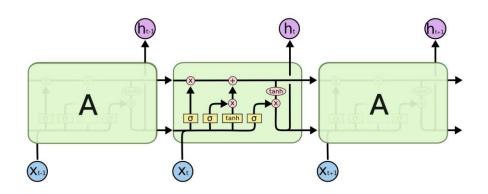


普通的RNN



$h_t = tanh(W^h h_{t-1} + W^x x_t)$

LSTM



$$f_{t} = \sigma(\mathbf{W}^{f} h_{t-1} + \mathbf{U}^{f} \mathbf{x}_{t} + b_{f})$$

$$i_{t} = \sigma(\mathbf{W}^{i} h_{t-1} + \mathbf{U}^{i} \mathbf{x}_{t} + b_{i})$$

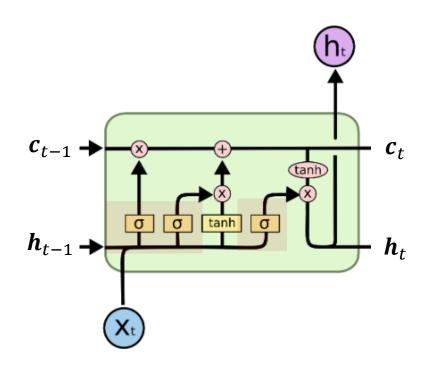
$$o_{t} = \sigma(\mathbf{W}^{o} h_{t-1} + \mathbf{U}^{o} \mathbf{x}_{t} + b_{o})$$

$$\widetilde{c}_{t} = \sigma(\mathbf{W}^{c} h_{t-1} + \mathbf{U}^{c} \mathbf{x}_{t} + b_{c})$$

$$c_{t} = f_{t} \cdot c_{t-1} + i_{t} \cdot \widetilde{c}_{t}$$

$$h_{t} = o_{t} \cdot tanh(c_{t})$$





$$\boldsymbol{f}_t = \sigma (\boldsymbol{W}^f \boldsymbol{h_{t-1}} + \boldsymbol{U}^f \boldsymbol{x_t} + \boldsymbol{b_f})$$

$$\boldsymbol{i}_t = \sigma (\boldsymbol{W}^i \boldsymbol{h}_{t-1} + \boldsymbol{U}^i \boldsymbol{x}_t + \boldsymbol{b}_i)$$

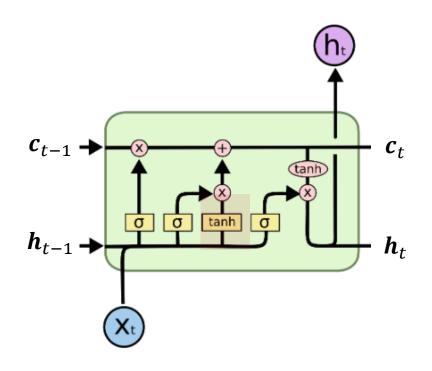
$$o_t = \sigma(W^o h_{t-1} + U^o x_t + b_o)$$

遗忘门:控制上个状态信息是否保留和遗忘

输入门:控制哪些新的信息被写 入

输出门:控制那部分信息被输出到隐层





$$\boldsymbol{f}_t = \sigma (\boldsymbol{W}^f \boldsymbol{h_{t-1}} + \boldsymbol{U}^f \boldsymbol{x_t} + \boldsymbol{b_f})$$

遗忘门:控制上个状态信息是否保留和遗忘

$$\boldsymbol{i_t} = \sigma(\boldsymbol{W^i}\boldsymbol{h_{t-1}} + \boldsymbol{U^i}\boldsymbol{x_t} + b_i)$$

输入门:控制哪些新的信息被写 入

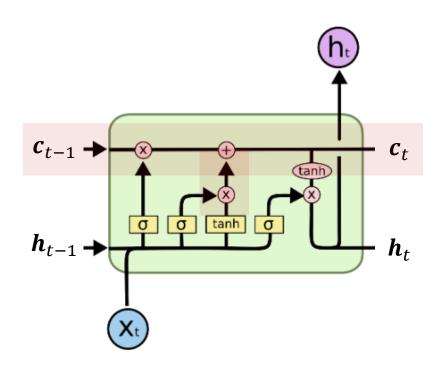
$$o_t = \sigma(W^o h_{t-1} + U^o x_t + b_o)$$

输出门:控制那部分信息被输出到隐层

$$\widetilde{c_t} = \sigma(\mathbf{W}^c \mathbf{h_{t-1}} + \mathbf{U}^c \mathbf{x_t} + b_c)$$

新记忆单元:新生成的信息内容





$$\boldsymbol{f}_t = \sigma (\boldsymbol{W}^f \boldsymbol{h_{t-1}} + \boldsymbol{U}^f \boldsymbol{x_t} + \boldsymbol{b_f})$$

遗忘门:控制上个状态信息是否保留和遗忘

$$\boldsymbol{i_t} = \sigma(\boldsymbol{W^i}\boldsymbol{h_{t-1}} + \boldsymbol{U^i}\boldsymbol{x_t} + b_i) \quad .$$

输入门:控制哪些新的信息被写 入

$$\boldsymbol{o}_t = \sigma(\boldsymbol{W}^o \boldsymbol{h_{t-1}} + \boldsymbol{U}^o \boldsymbol{x_t} + \boldsymbol{b_o})$$

输出门:控制那部分信息被输出到隐层

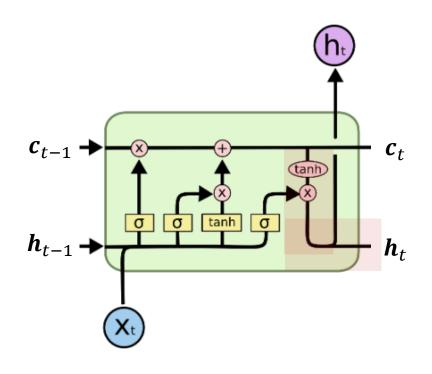
$$\widetilde{c_t} = \sigma(W^c h_{t-1} + U^c x_t + b_c)$$

新记忆单元:新生成的信息内容

$$c_t = f_t \cdot c_{t-1} + i_t \cdot \widetilde{c_t}$$

记忆单元:擦掉旧的并写入新的内容





$$\boldsymbol{f}_t = \sigma (\boldsymbol{W}^f \boldsymbol{h_{t-1}} + \boldsymbol{U}^f \boldsymbol{x_t} + \boldsymbol{b_f})$$

遗忘门:控制上个状态信息是否保留和遗忘

$$\boldsymbol{i_t} = \sigma(\boldsymbol{W^i}\boldsymbol{h_{t-1}} + \boldsymbol{U^i}\boldsymbol{x_t} + b_i)$$

输入门:控制哪些新的信息被写 入

$$\boldsymbol{o}_t = \sigma(\boldsymbol{W}^o \boldsymbol{h_{t-1}} + \boldsymbol{U}^o \boldsymbol{x_t} + \boldsymbol{b_o}) \blacktriangleleft$$

输出门:控制那部分信息被输出到隐层

$$\widetilde{c_t} = \sigma(W^c h_{t-1} + U^c x_t + b_c)$$

新记忆单元:新生成的信息内容

$$\boldsymbol{c}_t = \boldsymbol{f}_t \cdot \boldsymbol{c}_{t-1} + \boldsymbol{i}_t \cdot \widetilde{\boldsymbol{c}}_t$$

记忆单元:擦掉旧的并写入新的内容

$$h_t = o_t \cdot tanh(c_t)$$

隐层状态:读出一部分记忆内容 作为隐层状态



LSTM与梯度弥散理解

- □ LSTM不能解决梯度弥散/爆炸,只是为 学习长距离依赖**提供了架构基础**
- 回 如果 $f_t = 1$, $i_t = 0$, 记忆单元信息将会被永远保存(对于一般的RNN,不具备这个能力)

$$f_{t} = \sigma(\mathbf{W}^{f} h_{t-1} + \mathbf{U}^{f} \mathbf{x}_{t} + b_{f})$$

$$i_{t} = \sigma(\mathbf{W}^{i} h_{t-1} + \mathbf{U}^{i} \mathbf{x}_{t} + b_{i})$$

$$o_{t} = \sigma(\mathbf{W}^{o} h_{t-1} + \mathbf{U}^{o} \mathbf{x}_{t} + b_{o})$$

$$\widetilde{c}_{t} = \sigma(\mathbf{W}^{c} h_{t-1} + \mathbf{U}^{c} \mathbf{x}_{t} + b_{c})$$

$$c_{t} = f_{t} \cdot c_{t-1} + i_{t} \cdot \widetilde{c}_{t}$$

$$h_{t} = o_{t} \cdot tanh(c_{t})$$



LSTM跌宕起伏、颠沛流离的一生

□ 1997: Long Short-Term Memory提出

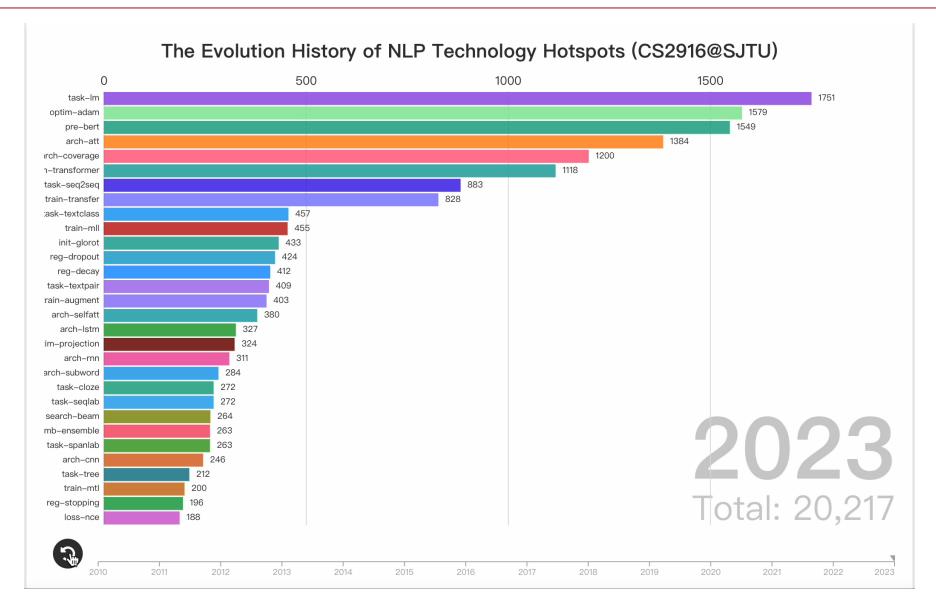
□ 2000: 引入"遗忘门"

□ 2014: 首次成功应用真实任务 (并开始流行起来)

□ 2019:逐渐退出舞台

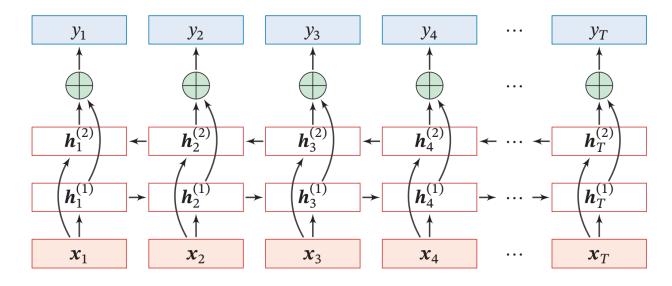


LSTM历史





- □ 双向循环神经网络
 - 适用条件:可以获得全部数据序列
 - 往往非常有效

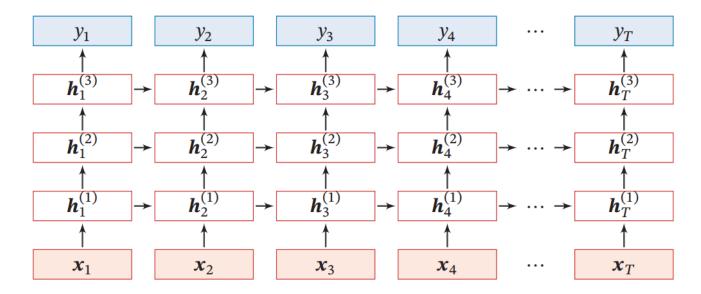


按时间展开的双向循环神经网络

图来源: https://nndl.github.io/nndl-book.pdf



- □ 堆叠的LSTM
 - 时间维度上的"deep",但是参数共享
 - 网络结构上的 "deep" 参数不共享



按时间展开的堆叠循环神经网络

图来源: https://nndl.github.io/nndl-book.pdf



梯度弥散在非RNN中的探索

- □ 深层的网络都会遇到梯度弥散的问题,
 - 链式法则、非线性函数的求导
 - 远离输出层的梯度会越来越小
- □ 解决方法:
 - 添加直连边
 - 添加Gate边

$$y = F(x, w) + x$$

Residual Network (He et al.2016)

$$y = \alpha F(x, w) + (1 - \alpha)x$$

$$\alpha = \sigma(Wx + b)$$
Highway Network
(Kumar et al.2015)