详解Self-attention与Transformer

【参考文献】

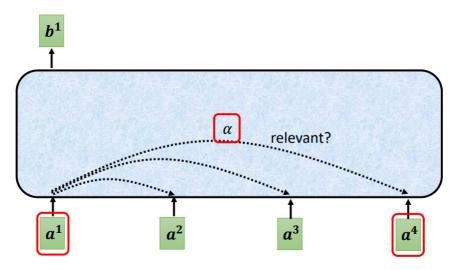
李宏毅机器学习2021春

The Illustrated Transformer

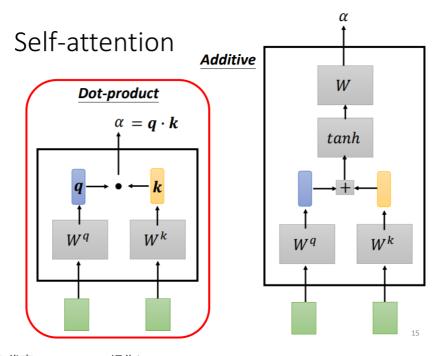
Transformers Explained Visually (Part 3): Multi-head Attention, deep dive

Self-attention

Self-attention会计算输入序列中指定位置的vector与其他位置的vector之间的相关关系,然后以此进行聚合得到新的输出。



Self-attention有两种形式: Dot-product 式和 Additive 式,Transformer 结构中使用的是前者,而后者使用在类似 GAT 的网络结构中。

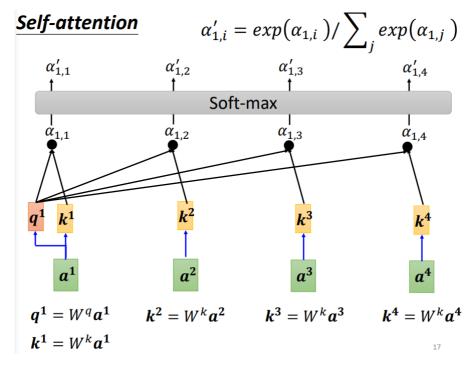


(上图中的 + 代表 concatenate 操作)

基本layer

对于输入序列的某个位置的 vector(如下图中的 a^1),Self-attention layer 首先计算它与其它其他位置的 vector 之间的相关系数(包括自身),**具体步骤**如下:

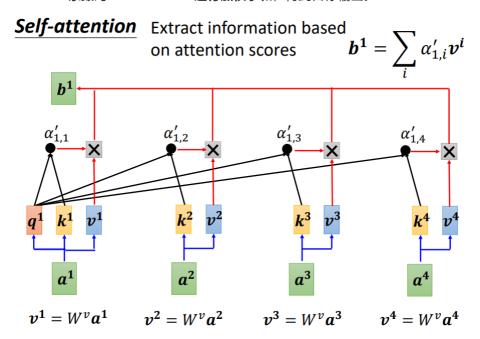
- 对于当前的目标位置,使用一个**参数矩阵** W^q 对输入进行一次线性变换,变换后的结果称为 $query\ vector;$
- 对于序列中的其它位置(计算的时候包括自身),使用另一个**参数矩阵** W^k 对输入进行线性变换,变换后的结果称为 \mathbf{key} \mathbf{vector} ;
- 目标位置的 query vector 与所有位置的 key vector 做点积,得到对应的 attention 系数;
- 使用 softmax 对 attention 系数进行归一化(实际操作中还要除以向量的维度进行归一化);



对于自己和自己做 attention 的个人理解是为了在立足自身的前提下聚合起其他位置的信息,否则只使用其他位置的信息来替代可能会造成信息的损失。

得到 attention 系数后,再进行各个位置信息的聚合,具体步骤如下:

- 使用一个**参数矩阵W^v**,对各个输入进行线性变换,变换后结果称为 value vector;
- 利用 attention 系数对 value vector 进行加权求和,得到目标输出。



对于每个位置,self-attention layer 都进行相同的计算,并且三个参数矩阵 W^q, W^k, W^v 在所有位置间共享,因此整个前传过程可以写成矩阵形式:

$$Q = W^{q}I$$

$$K = W^{k}I$$

$$V = W^{v}I$$

$$A = K^{T}Q$$

$$A' = \operatorname{softmax}(A)$$

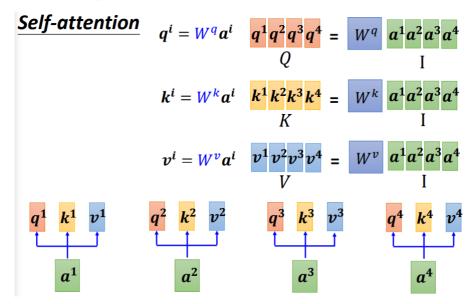
$$Q = VA'$$

$$(1)$$

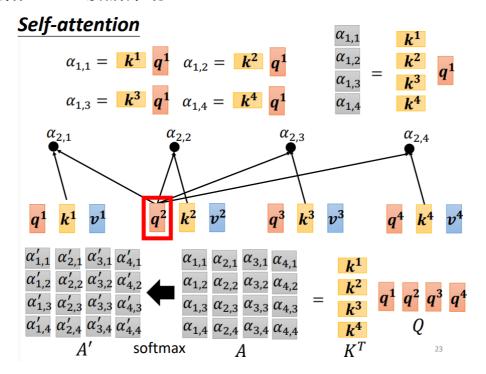
其中 I 是输入矩阵。

为便于理解,用图例表示的前传过程如下:

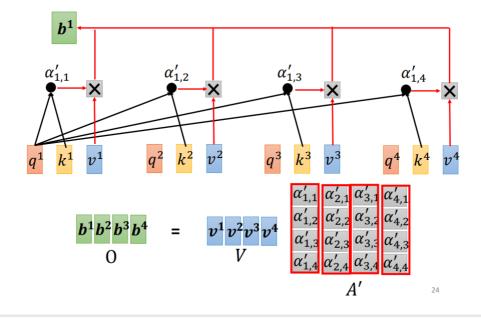
第一步: 计算每个位置的 query, key 和 value



第二步: 计算attention系数并归一化



第三步: 根据attention系数计算输出



并行化特点:

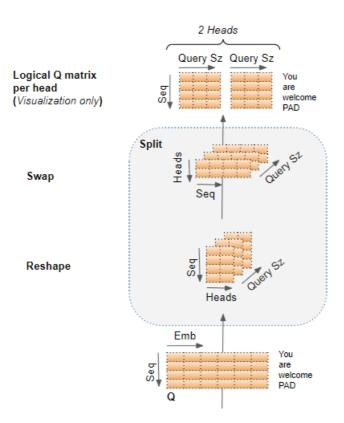
因为 self-attention layer 对于所有位置都执行相同的计算,与输入的顺序无关,不需要像 RNN 那样等待上一个 hidden 输出计算完毕后才能计算下一个,所以可以进行并行计算。

Multi-head

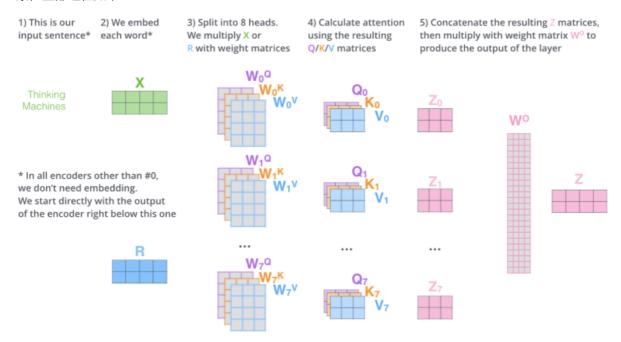
为了增强特征表达能力,可以并行使用多个 self-attention 模块,类似于 CNN 中使用多个卷积核。**直觉上理解,可以认为每个 self-attention 模块(即一组** W^q,W^k,W^v **)学习一种相关关系,而多个 self-attention 模块就可以学习多种不同层面的相关关系。**

具体实现时,是将参数矩阵划分成数块,每块对应一个 head:

这样可以通过一次前传就得到所有head的输出。为方便计算还要进行reshape等操作:



不同 head 得到的输出会 concat 成一个大的向量,**最后再通过一次线性变换** W^O **得到最终的输出结果**,全部过程如下:



Positional Encoding

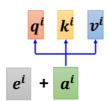
与RNN不同的是,Self-attention 中没有包含序列的位置信息,而位置信息对于某些任务是比较重要的,例如在 NLP 中,名词往往会跟在动词后面出现等等。为了弥补位置信息的缺失,在self attention的输入侧加入了 positional encoding 的概念。

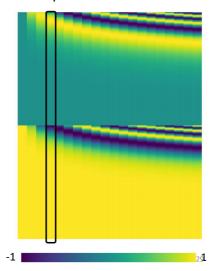
Positional encoding 一般是一个人为定义的(当然也可以让网络学出来)、按照一定函数关系生成的 embedding,每个位置都有一个独特的 positional encoding。每个position encoding都使用加和的方式直接加到对应的输入上。

Positional Encoding

Each column represents a positional vector e^i

- No position information in self-attention.
- Each position has a unique positional vector e^i
- hand-crafted
- · learned from data





V.S. CNN

Self-attention 与 CNN 的比较:

- CNN 可以视作一种特殊的 self-attention,即只关注某个局部区域的 attention。
- Self-attention 可以视作一种具有 learnable 的 receptive filed 的 CNN,即一种更复杂的 CNN。
- 在大规模数据下, self-attention 的效果更好; 而在小规模数据下, CNN 的效果更好。

V.S. RNN

Self-attention 与 RNN 的比较:

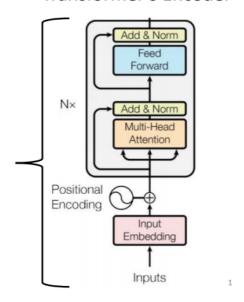
- RNN 一般只考虑当前位置之前的信息(双向RNN除外),而 self-attention 会考虑序列中所有位置的信息;
- RNN 容易产生长程遗忘的问题,在诸如 LSTM 的设计中, memory 是逐渐累积的,因此当序列较长时,前面的信息就容易被遗忘;
- RNN 不能并行,必须要等上一结果计算完成才能开始下一结果的计算,而 self-attention 可以并行。

Transformer

Transformer 是一个 encoder-decoder 结构,一般用来处理 sequence-to-sequence 的问题。

Encoder

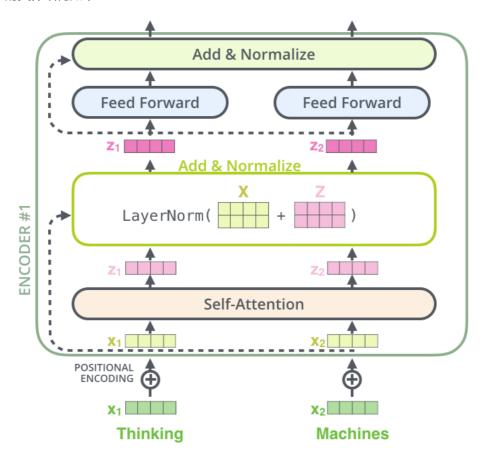
Transformer's Encoder



Transformer 的 encoder 由多个相同的 block 堆叠而成,每个block包括:

- Multi-head self-attention 模块;
- 残差连接 (即 Add);
- Layer Norm (即 Norm);
- 全连接网络:将 attention 的输出作为输入

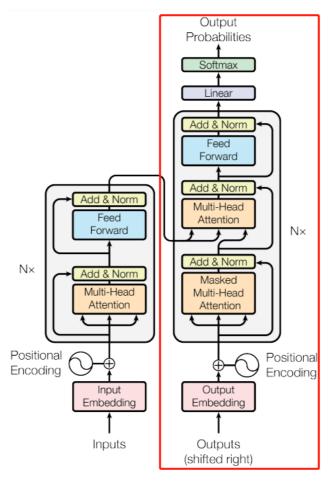
一个block的具体结构如下:



Decoder

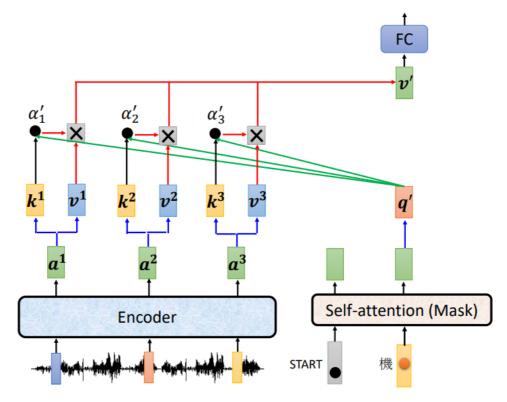
Decoder 的结构与 encoder 大致相同,也是由若干个 block 组成。

(下图中红框内即 decoder 的部分。)



与 encoder 相比 decoder 独有的部分在于:

- Masked multi-head self-attention: 实际上与 encoder 的 self-attention 部分相同,只不过在进行自回归式的输出时,需要将之前的输出结果作为输入来得到新的输出结果,因此需要使用一个mask来将目标位置之后的部分给遮住。
- Encoder-decoder attention: 该模块的目的是整合encoder的输出信息。具体做法是在计算 attention 系数时,将 encoder 输出的各个位置的 key 与 decoder 各个位置的 query 进行点积:



最后再通过一层全连接与 softmax 得到最终的预测概率。