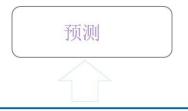
#### Attention模型中序列的方向信息和位置信息编码

汇报人: 吴林志

#### NLP任务的特点



特征抽取器: RNN、CNN、Transformer etc.



如果你愿意一层一层的剥开我的心…………那么你会坐牢的我跟你说。

#### NLP任务的特点和图像有极大的不同

NLP的输入往往是一句话或者一篇文章, 所以它有几个特点:

- 输入是个一维线性序列
- 输入是不定长的,有的长有的短
- 序列的**方向信息**很重要: 例:这件衣服贵的很啊! ("很"是修饰"贵"的)
- 单词或者子句的**相对位置关系**很重要,两个单词位置互换可能导 致完全不同的意思
  - 例:"你欠我那一千万不用还了"和"我欠你那一千万不用还了"
- 句子中的**长距离特征**对于理解语义也非常关键
  - 例: "如果············,那么······"。预测"那么"时依赖于"如果"。

#### Self-Attention

Attention
$$(Q, K, V) = \operatorname{softmax}(\frac{QK^T}{\sqrt{d_k}})V$$

subspace representation

MultiHead
$$(Q, K, V)$$
 = Concat(head<sub>1</sub>, ..., head<sub>h</sub>) $W^O$   
where head<sub>i</sub> = Attention $(QW_i^Q, KW_i^K, VW_i^V)$ 

$$att_{additive}(h_j, h_i) = V_a \tanh(U_a h_j + W_a h_i + b_a)$$

$$att_{bilinear}(h_j, h_i) = h_j^T W_{bil} h_i$$

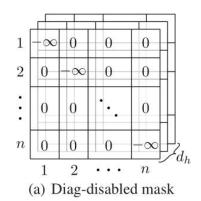
$$att_{\textit{multiplicative}}(h_j, h_i) = h_j^T h_i$$

$$a(h_j, h_i) = \frac{\exp(att(h_j, h_i))}{\sum_{\tilde{i}=0}^{N} \exp(att(h_j, h_{\tilde{i}}))} \implies h_j^* = \sum_{i=0}^{N} a(h_j, h_i) h_i$$

$$h_j^* = \sum_{i=0}^N a(h_j, h_i) h_i$$

#### 如何编码Self-Attention中的方向信息?

#### Directional Self-Attention Network (DiSAN)



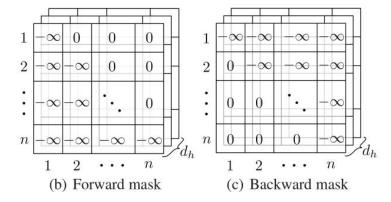


Figure 3: Three positional masks: (a) is the diag-disabled mask  $M^{diag}$ ; (b) and (c) are forward mask  $M^{fw}$  and backward mask  $M^{bw}$ , respectively.

$$M_{ij}^{diag} = egin{cases} 0, & i 
eq j \ -\infty, & i = j \end{cases}$$
 disable the attention of each token to itself

$$M_{ij}^{fw} = \begin{cases} 0, & i < j \\ -\infty, & otherwise \end{cases}$$

the only attention of later token i to early token i

$$M_{ij}^{bw} = \begin{cases} 0, & i > j \\ -\infty, & otherwise \end{cases}$$

the only attention of later token i to early token j

$$M_{ij} = -\infty$$

 $M_{ii} = -\infty$  there is no attention of  $x_i$  to  $x_i$ 

$$M_{ii} = 0$$

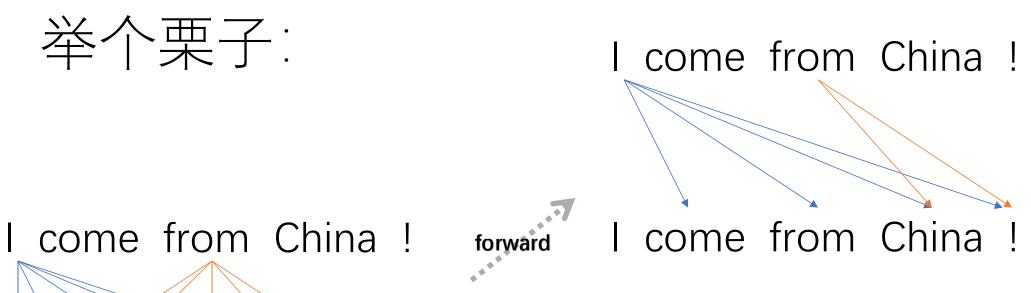


attention of  $x_i$  to  $x_j$  exists

#### 举个栗子:

I come from China!

undirectional



backward

I come from China!

I come from China!

#### 如何编码Self-Attention中的位置信息?

#### RNN和Attention位置编码的差异

- RNN 通常依靠其循环机制,结合t时刻的输入和前一时刻的隐层 状态h<sub>t-1</sub>计算出h<sub>t</sub>,直接通过其顺序结构沿时间维度捕获相对和绝 对位置。而非 RNN 模型不需要顺序处理输入,则<u>需要显式编码</u> 才能引入位置信息。
- 在同一个输入序列中,<u>不同位置的相同单词的representation完全相同</u>,这样并不能体现单词之间的时序关系,所以要对单词的时序位置进行编码表征。

#### Transformer的位置编码

• 采用绝对位置编码:

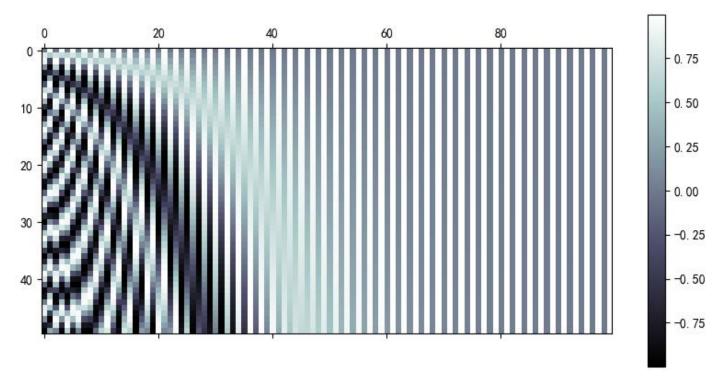
$$PE(i,2k) = \sin(\frac{i}{10000^{2k/d} - \text{mod}el})$$

$$PE(i,2k+1) = \cos(\frac{i}{10000^{2k/d} - \text{mod}el})$$

序列: I come from China!

位置: 0 1 2 3 4

### 绝对位置可视化



序列长度为50的100维位置向量可视化的结果

#### 如何变成相对位置编码?

$$PE_{ij}(2k) = \sin(\frac{j-i}{10000^{2k/d} - \text{mod}el})$$

$$PE_{ij}(2k+1) = \cos(\frac{j-i}{10000^{2k/d} - \text{mod}el})$$

序列: I come from China!

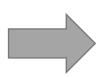
位置: -2 -1 0 1 2

#### Relative Position Representations

#### 如何变成相对位置编码?

输入:  $x=(x_1,\ldots,x_n)$  输出:  $z=(z_1,\ldots,z_n)\in\mathbb{R}^{n\times d}$ :

$$e_{ij} = rac{x_i W^Q (x_j W^K)^T}{\sqrt{d_z}} \ lpha_{ij} = rac{\exp(e_{ij})}{\sum_{k=1}^n \exp(e_{ik})} \ z_i = \sum_{j=1}^n lpha_{ij} (x_j W^V)$$



$$e_{ij} = rac{x_i W^Q(x_j W^K + oxed{a_{ij}})^T}{\sqrt{d_z}}$$
 $lpha_{ij} = rac{\exp(e_{ij})}{\sum_{k=1}^n \exp(e_{ik})}$  是  $\sum_{j=1}^n lpha_{ij}(x_j W^V + oxed{a_{ij}})$  是  $\sum_{j=1}^n lpha_{ij}(x_j W^V$ 

RPR 的不在输入时将位置表示与 token 表示相加,而是选择对 self-attention 进行改动!

模型学习相对位置表示  $w^K = (w_{-k}^K, \dots, w_k^K) \in \mathbb{R}^{(2k+1) \times d}$  ( $w^V$  同理),同一层的attention heads之间共享,但是在不同层之间是不同的!

### Transformer-XL

非常长距离的Transformer

- ✓ Segment-level recurrence
- ✓ Relative Positional Encoding

### 片段水平的复现和状态重用 Segment-level recurrence with state reuse

• 为了解决只能利用一个固定长度的context的限制,文中提出了一个recurrence机制。在训练的时候,先前的segment计算出的隐状态序列,被固定和储存下来,在下一个segment中被当做延长了的context(扩展上下文)再使用。尽管梯度只留在一个segment里,这个额外的输入使得网络可以利用历史上的信息,使网络向着记住长距离依赖和解决上下文碎裂问题的方向前进。

### 片段水平的复现和状态重用 Segment-level recurrence with state reuse

• 令两个长度为L的片段分别是  $s_{\tau} = [x_{\tau,1}, ..., x_{\tau,L}]$ 和 $s_{\tau+1} = [x_{\tau+1,1}, ..., x_{\tau+1,L}]$ 。表示第 $\tau$ 个片段 $s_{\tau}$ 的第n个隐状态序列为 $h_{r}^{n} \in R^{L \times d}$ ,d是隐层的维度. 那么片段 $s_{\tau+1}$  的第n个隐状态序列依如下产

```
\begin{aligned} & \underbrace{\boldsymbol{+}}_{q,\,k,\,v:\,L\times d,\,(M+L)\times d,*} \ \widetilde{\mathbf{h}}_{\tau+1}^{n-1} = [\mathrm{SG}(\mathbf{h}_{\tau}^{n-1})\circ\mathbf{h}_{\tau+1}^{n-1}], & \text{(extended context)} \\ & \mathbf{q}_{\tau+1}^{n}, \mathbf{k}_{\tau+1}^{n}, \mathbf{v}_{\tau+1}^{n} = \mathbf{h}_{\tau+1}^{n-1}\mathbf{W}_{q}^{\top}, \widetilde{\mathbf{h}}_{\tau+1}^{n-1}\mathbf{W}_{k}^{\top}, \widetilde{\mathbf{h}}_{\tau+1}^{n-1}\mathbf{W}_{v}^{\top}, & \text{(query, key, value vectors)} \\ & \mathbf{h}_{\tau+1}^{n} = \text{Transformer-Layer}\left(\mathbf{q}_{\tau+1}^{n}, \mathbf{k}_{\tau+1}^{n}, \mathbf{v}_{\tau+1}^{n}\right). & \text{(self-attention + feed-forward)} \end{aligned}
```

the function  $SG(\cdot)$  stands for stop-gradient, the notion  $[h_u \circ h_v]$  indicates the concatenation of two hidden sequences along the length dimension, W denotes model parameters.

# 片段长度为4时Transformer-XL的训练和评估过程

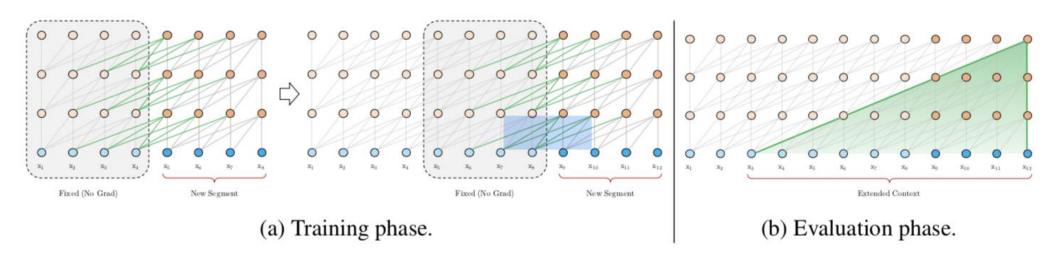


Figure 2: Illustration of the Transformer-XL model with a segment length 4.

- 在标准的Transformer中,序列顺序的信息由位置编码提供,可以用  $U \in \mathbb{R}^{L_{max} \times d}$ 表示,第i行对应片段中第i个绝对位置, $L_{max}$ 是模型输入的最大长度。Transformer的真实输入是element-wise的word embedding和位置编码的加和(和segment embeddings)。
- 采用这样的位置编码在文中的复现机制中,模型没有信息来区分先前和当下的片段 $(x_{\tau,j}, x_{\tau+1,j})$ 在位置上的不同。
- 为避免这种失败的模式,基本的想法是在隐状态中编码相对位置信息。概念上讲,位置编码给了模型在如何收集信息上一个时间的提示或者"倾向",也就是,哪里需要注意。
- 基于同样的目的,除了将这样的倾向静态的合并到开始的嵌入层,也可以将同样的信息引入到每一层的注意力得分上。更重要的是,将时间的倾向定义为一种相对的方式更符合直觉和更泛化。

- 可以定义一组相对位置编码 $R \in \mathbb{R}^{(M+L)\times d}$ ,第i行 $R_i$ 表示两个位置 的相对距离为i时的编码。这样模型就能区分出 $(x_{\tau,i},x_{\tau+1,i})$ 。
- 在标准Transformer中,在同一个片段中query  $q_i$  和 key 向量  $k_i$ 之间的注意力得分可以分解为:

$$\mathbf{A}_{i,j}^{\text{abs}} = q_i^{\top} k_j = \underbrace{\mathbf{E}_{x_i}^{\top} \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_k \mathbf{E}_{x_j}}_{(a)} + \underbrace{\mathbf{E}_{x_i}^{\top} \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_k \mathbf{U}_j}_{(b)} + \underbrace{\mathbf{U}_i^{\top} \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_k \mathbf{E}_{x_j}}_{(c)} + \underbrace{\mathbf{U}_i^{\top} \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_k \mathbf{E}_{x_j}}_{(d)} + \underbrace{\mathbf{U}_i^{\top} \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_k \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_k \mathbf{W}_q}_{(d)} + \underbrace{\mathbf{U}_i^{\top} \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_q}_{(d)} + \underbrace{\mathbf{U}_i^{\top} \mathbf{W}_q}_{(d)} +$$

• 根据只依靠相对位置信息的想法,可以重新用参数表示这四项:

$$\mathbf{A}_{i,j}^{\mathrm{rel}} = \underbrace{\mathbf{E}_{x_i}^{\top} \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_{k,E} \mathbf{E}_{x_j}}_{(a) \uparrow} + \underbrace{\mathbf{E}_{x_i}^{\top} \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_{k,R} \mathbf{R}_{i-j}}_{(b) \uparrow} + \underbrace{\mathbf{u}^{\top} \mathbf{W}_{k,E} \mathbf{E}_{x_j}}_{(c) \uparrow} + \underbrace{\mathbf{v}^{\top} \mathbf{W}_{k,R} \mathbf{R}_{i-j}}_{(d) \uparrow}.$$

$$(W_{q}(E_{xi} + U_{i}))^{T}(W_{k}E_{xj}) + (W_{q}(E_{xi} + U_{i}))^{T}(W_{k}U_{j}) \qquad (W_{q}E_{xi} + u)^{T}(W_{k,E}E_{xj}) + (W_{q}E_{xi} + v)^{T}(W_{k,R}R_{i-j})$$



$$(W_q E_{xi} + u)^T (W_{k,E} E_{xj}) + (W_q E_{xi} + v)^T (W_{k,R} R_{i-j})$$

- 1. 将所有的key vector中的绝对位置编码 $U_j$ 替换为相对位置编码 $R_{i-j}$ 。R是一个正弦编码矩阵(attention is all you need),没有可学习的参数。
- 2. 引入可训练的参数 $u \in \mathbb{R}^d$  代替term(c)中的query  $U_i^{\mathsf{T}}W_q^{\mathsf{T}}$  。也就是,对于任何的query位置,query向量都一样,表明不管query中位置如何,对不同单词的注意力倾向是相同的。同样的原因,加入一个可训练的参数 $v \in \mathbb{R}^d$ 来代替term(d)中的 $U_i^{\mathsf{T}}W_q^{\mathsf{T}}$ 。
- 3. 分离两个权重矩阵 $W_{k,E}$ 和 $W_{k,R}$ ,分别产生基于内容的key向量和基于位置的key向量。

- 在新的参数下,每一个term都有一个直觉上的意义:
- term(a) 代表基于内容的寻址;
- term(b) 捕获基于内容的位置偏差;
- term(c) 管理一个全局的内容偏差;
- term(d) 编码了**全局的位置偏差**。

$$\mathbf{A}_{i,j}^{\text{rel}} = \underbrace{\mathbf{E}_{x_i}^{\top} \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_{k,E} \mathbf{E}_{x_j}}_{(a)} + \underbrace{\mathbf{E}_{x_i}^{\top} \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_{k,R} \mathbf{R}_{i-j}}_{(b)} + \underbrace{\mathbf{u}^{\top} \mathbf{W}_{k,E} \mathbf{E}_{x_j}}_{(c)} + \underbrace{\mathbf{v}^{\top} \mathbf{W}_{k,R} \mathbf{R}_{i-j}}_{(d)}.$$

#### Transformer-xI模型计算过程总结

• 一个N层Transformer-XL,有1个attention head的计算过程可以总结如下:

```
\begin{aligned} \text{For } n = 1, \dots, N: \qquad & \widetilde{\mathbf{h}}_{\tau}^{n-1} = \left[ \operatorname{SG}(\mathbf{m}_{\tau}^{n-1}) \circ \mathbf{h}_{\tau}^{n-1} \right] & \widetilde{h}_{\tau+1}^{n-1} \boldsymbol{\epsilon} \mathbb{R}^{(M+L) \times d} & \text{concat memory} \\ \mathbf{q}_{\tau}^{n}, \mathbf{k}_{\tau}^{n}, \mathbf{v}_{\tau}^{n} &= \mathbf{h}_{\tau}^{n-1} \mathbf{W}_{q}^{n\top}, \widetilde{\mathbf{h}}_{\tau}^{n-1} \mathbf{W}_{k,E}^{n\top}, \widetilde{\mathbf{h}}_{\tau}^{n-1} \mathbf{W}_{v}^{n\top} & \text{attention head} \\ \text{calculate attention} & \mathbf{A}_{\tau,i,j}^{n} &= \mathbf{q}_{\tau,i}^{n\top} \mathbf{k}_{\tau,j}^{n} + \mathbf{q}_{\tau,i}^{n\top} \mathbf{W}_{k,R}^{n} \mathbf{R}_{i-j} + u^{\top} \mathbf{k}_{\tau,j} + v^{\top} \mathbf{W}_{k,R}^{n} \mathbf{R}_{i-j} \\ & \mathbf{a}_{\tau}^{n} &= \operatorname{Masked-Softmax}(\mathbf{A}_{\tau}^{n}) \mathbf{v}_{\tau}^{n} & q \in \mathbb{R}^{L \times d}, k, v, R \in \mathbb{R}^{(M+L) \times d} \\ & \mathbf{o}_{\tau}^{n} &= \operatorname{LayerNorm}(\operatorname{Linear}(\mathbf{a}_{\tau}^{n}) + \mathbf{h}_{\tau}^{n-1}) \\ & \mathbf{h}_{\tau}^{n} &= \operatorname{Positionwise-Feed-Forward}(\mathbf{o}_{\tau}^{n}) \end{aligned}
```

# 附录: 对有相对位置编码的注意力的高效 运算

 $\mathbb{R}^{d \times d} \mathbb{R}^{d \times 1}$ 

• 对每一对(i,j)计算 $W_{k,R}R_{i-j}$ 是一种平方成本,不用每一对(i,j) 都计算。把所有可能的i-j计算好,对于不同的 $query_i$ 平移就好了。

$$\mathbf{A}_{i,j}^{\mathrm{rel}} = \underbrace{\mathbf{E}_{x_i}^{\top} \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_{k,E} \mathbf{E}_{x_j}}_{(a)} + \underbrace{\mathbf{E}_{x_i}^{\top} \mathbf{W}_q^{\top} \mathbf{W}_{k,R} \mathbf{R}_{i-j}}_{(b)} + \underbrace{\mathbf{u}^{\top} \mathbf{W}_{k,E} \mathbf{E}_{x_j}}_{(c)} + \underbrace{\mathbf{v}^{\top} \mathbf{W}_{k,R} \mathbf{R}_{i-j}}_{(d)}.$$

• 相对距离i-j,只能是0到M+L-1之间的整数, M是memory的长度, L是segment的长度。

## 附录: 对有相对位置编码的注意力的高效 运算

定义Q如下,注意到Q已经包含了 $W_{k,R}R_{i-j}$ 中每一对(i, j)可能产生的输出向量了

$$\mathbf{Q} \coloneqq egin{bmatrix} \mathbf{R}_{M+L-1}^{ op} \ \mathbf{R}_{M+L-2}^{ op} \ dots \ \mathbf{R}_{M}^{ op} \end{bmatrix} \mathbf{W}_{k,R}^{ op} = egin{bmatrix} [\mathbf{W}_{k,R} \mathbf{R}_{M+L-1}]^{ op} \ [\mathbf{W}_{k,R} \mathbf{R}_{M+L-2}]^{ op} \ dots \ [\mathbf{W}_{k,R} \mathbf{R}_{M+L-2}]^{ op} \ dots \ [\mathbf{W}_{k,R} \mathbf{R}_{1}]^{ op} \ [\mathbf{W}_{k,R} \mathbf{R}_{0}]^{ op} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{(M+L) imes d}$$

consist of all possible vector outputs of  $\mathbf{W}_{k,R}\mathbf{R}_{i-j}$  for any (i,j). Note that we have defined  $\mathbf{Q}$  in a reversed order, i.e.,  $\mathbf{Q}_k = \mathbf{W}_{k,R}\mathbf{R}_{M+L-1-k}$ , to make further discussion easier.

# 附录: 对有相对位置编码的注意力的高效

将注意力算式的b项展开,展开为 $L\times(M+L)$ 注意力矩阵,如下:

Next, we collect the term (b) for all possible i, j into the following  $L \times (M + L)$  matrix,

# 附录: 对有相对位置编码的注意力的高效 运算

• 定义 $\tilde{B} = qQ^{\mathsf{T}}$ 。将 $\tilde{B}$ 的每一行分别向左移动即可得到B。

$$\widetilde{\mathbf{B}} = \mathbf{q} \mathbf{Q}^{\top} = \begin{bmatrix} q_0^{\top} \mathbf{Q}_0 & \cdots & q_0^{\top} \mathbf{Q}_M & q_0^{\top} \mathbf{Q}_{M+1} & \cdots & q_0^{\top} \mathbf{Q}_{M+L-1} \\ q_1^{\top} \mathbf{Q}_0 & \cdots & q_1^{\top} \mathbf{Q}_M & q_1^{\top} \mathbf{Q}_{M+1} & \cdots & q_1^{\top} \mathbf{Q}_{M+L-1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ q_{L-1}^{\top} \mathbf{Q}_0 & \cdots & q_{L-1}^{\top} \mathbf{Q}_M & q_{L-1}^{\top} \mathbf{Q}_{M+1} & \cdots & q_{L-1}^{\top} \mathbf{Q}_{M+L-1} \end{bmatrix}.$$

- 用同样的方式简化d项的运算。
- 主要的计算成本来自于 $qQ^{\mathsf{T}}$ ,正比于 $L\times (M+L)\times d$
- 注:按照定义进行矩阵乘法的时间复杂度是O(abc)

#### The End!

https://zhuanlan.zhihu.com/p/92017824 https://www.zhihu.com/question/347678607 https://www.zhihu.com/question/350116316