



自然语言处理机器翻译

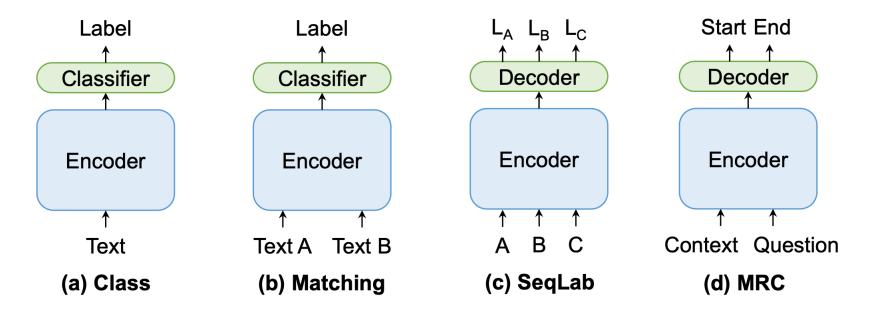
吴震

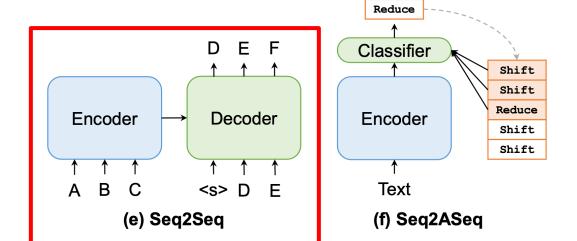
南京大学人工智能学院 南京大学自然语言处理研究组

2023年6月

自然语言处理中典型的任务形式







目录



- 背景介绍
- 基于规则的机器翻译
- 基于实例的机器翻译
- 统计机器翻译
- 神经机器翻译
- 机器翻译评估



010

背景介绍 INTRODUCTION

机器翻译



机器翻译(Machine Translation)是一个将源语言的句子x翻译成目标语言句子y(译文)的任务。



发展历史



- 1947, Warren Weaver提出机器翻译概念(人工智能概念尚未提出);
- 1954,第一个公开展示的俄英翻译系统,走向热潮;
- 1966,美国科学院发布ALPAC报告,走入低谷;
- 1970s,实用机器翻译系统TAUM-METEO,将英文天气翻译为法文,重燃希望;
- 1990s-2000s,统计机器翻译,逐渐火热;
- 2004, Google发布多语言在线翻译引擎,走向应用;
- 2014-至今,神经机器翻译,全面繁荣。

理性主义 VS 经验主义



- 理性主义:以生成语言学为基础,依靠人类先验知识
 - 基于规则的机器翻译
- 经验主义:以数据驱动为基础,从数据中学习经验和知识
 - 基于实例的机器翻译
 - 统计机器翻译
 - 神经机器翻译





基于规则的机器翻译

RULE-BASED MACHINE TRANSLATION

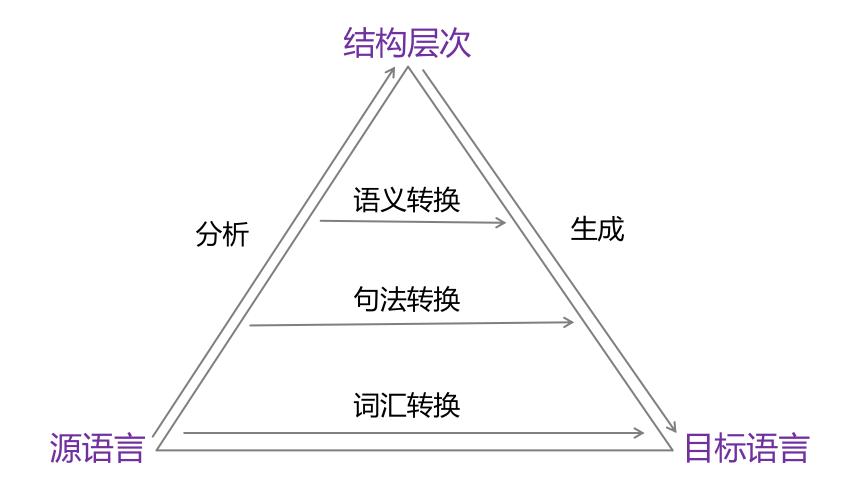
翻译步骤



- 分析
 - 将源语言句子解析成一种深层的结构表示
- 转换
 - 将源语言句子的深层结构表示转换成目标语言的深层结构表示
- 生成
 - 根据目标语言的深层结构表示生成对应的目标语言句子

翻译层次

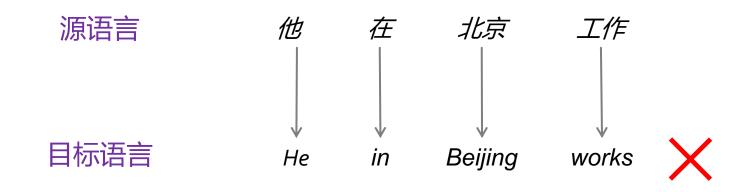




翻译样例-词汇层次



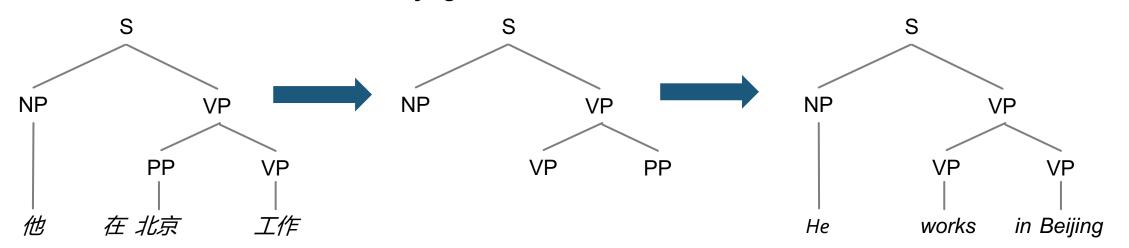
- 词汇转换规则
 - 他 → He , 在 → in , 北京 → Beijing , 工作 → works



翻译样例-句法层次



- 分析规则
 - NP → 他 , PP → 在北京 , VP → 工作 , VP → PP VP , S → NP VP
- 句法转换规则
 - $S(NPVP) \rightarrow S(NPVP)$, $VP(PPVP) \rightarrow VP(VPPP)$
- 词汇转换规则
 - 他→He,在→in,北京→Beijing,工作→works



系统样例



- 南京大学日汉规则翻译系统
 - 国家七五科技攻关计划、863计划
 - 基于短语结构文法和格语法的日语句法、语义分析与转换,一体化的汉语生成技术等
 - 6万余词基本词典,10万余词领域词典,10万余人名地名词典等;
 - 句法规则1000余条,动词格框架1800余条,通用格框架60余条,转换/生成规则大约有800余条,40万句对翻译记忆体

国家七五科技攻关重大成果奖

江苏省科技进步三等奖

规则方法的问题



- 规则质量依赖于语言学家的知识和经验,获取成本高
- 大规模规则系统维护难度大
- 规则之间容易发生冲突



"Anytime a linguist leaves the group the recognition rate goes up."

- Frederick Jelinek, 1988

Frederick Jelinek (1932-2010)

Researcher in Information Theory, Speech Recognition, and Natural Language Processing Professor at Cornell 1962-1974

Head of Continuous Speech Recognition group, IBM T.J. Watson 1972-1993 Head of Center for Language and Speech Processing, JHU 1993-2010





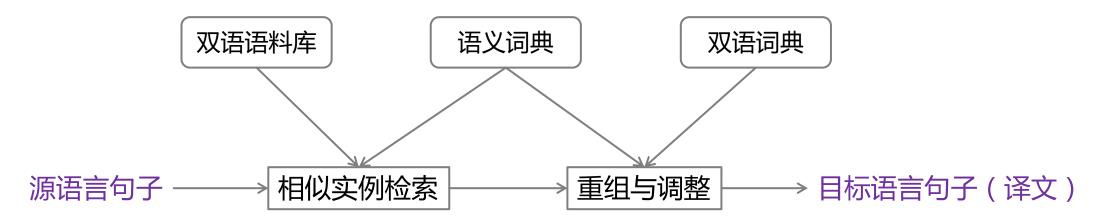
基于实例的机器翻译

ANALOGY-BASED MACHINE TRANSLATION

基于实例的机器翻译



- 从双语语料库中学习翻译实例 [Nagao, 1984]
 - 利用类比思想(analogy),避免复杂的结构分析
 - 从语料库中查找与待翻译句子相近的实例,通过逐词替换进行翻译



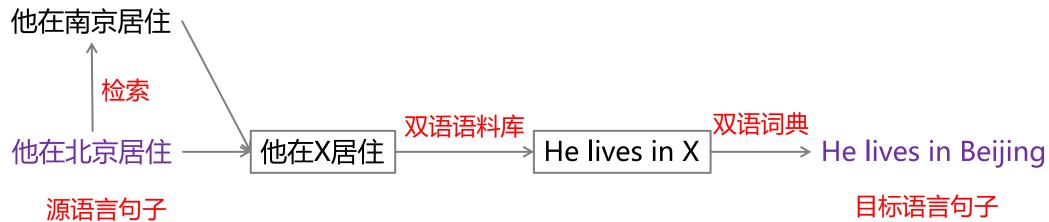
翻译样例



双语语料库

中文	英文
他喜欢北京	He likes Beijing
他在南京居住	He lives in Nanjing





基于实例翻译的问题



- 检索的实例粒度一般为句子,无法支持较长文本的翻译
- 实例相似度较低时翻译欠佳





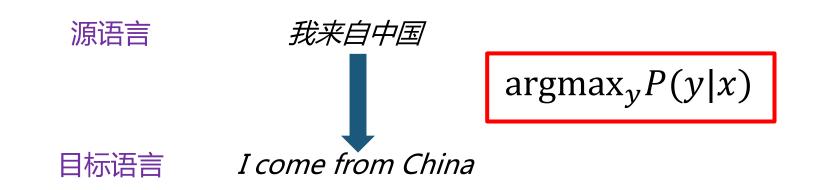
统计机器翻译

STATISTICAL MACHINE TRANSLATION

翻译目标



• 将源语言的句子x翻译成目标语言句子y(译文)



噪声信道模型(NOISY CHANNEL)



- 描述源语言的句子x是如何由目标语言句子y生成的(生成式模型)
 - 原始信号y经过"噪声"扰动,变成了观测信号x
 - 根据观测信号x,推测出原始信号y

贝叶斯公式

$$\operatorname{argmax}_{y} P(y|x) = \operatorname{argmax}_{y} \frac{P(y)P(x|y)}{P(x)}$$

$$= \operatorname{argmax}_{y} P(y)P(x|y)$$

$$\uparrow \qquad \uparrow$$
源模型 信道模型

语言模型 翻译模型 流利度 忠实度

三个问题



- 1. 如何估计语言模型的概率*P*(*y*)?
- 2. 如何估计翻译模型概率P(x|y)?
- 3. 如何快速解码目标语言y,使得P(y)P(x|y)最大?

 $\operatorname{argmax}_{y} P(y|x) = \operatorname{argmax}_{y} P(y) P(x|y)$

语言模型P(y)



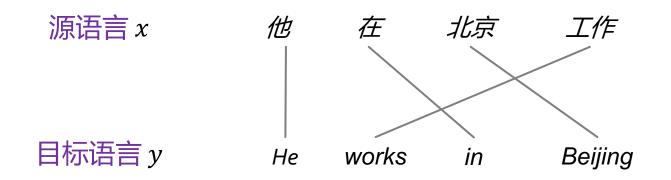
• 对于由m个单词构成的目标语言句子 $y = y_1 \dots y_m$,其语言模型概率P(y)为:

$$P(y) = P(y_1)P(y_2|y_1) \dots P(y_m|y_1 \dots y_{m-1})$$

可用统计语言模型建模 (ngram模型)



• IBM Model:引入对齐概念来帮助计算翻译模型



• 假设源语言句子x和目标语言句子y之间的一种对齐方式为 $a = a_1 ... a_n$,其中 $a_n \in [0,1,...,m]$,n和m分别为源语言句子和目标语言句子长度,则:

$$P(x|y) = \sum_{a} P(x, a|y)$$



计算P(x,a|y)



IBM Model1假设:

- P(n|y) = c, 即长度生成概率是一个常量
- $a_j \sim uniform(0,1,...,m)$, 即词语对齐模型服从均匀分布 , 词语对齐概率 $P(a_j | a_1 ... a_{j-1}, x_1 ... x_{j-1}, y, n) = \frac{1}{m+1}$
- $x_j \sim Categorical(\theta_{y_{a_j}})$,即词对翻译概率服从类别分布,词对翻译概率 $P(x_j | a_1 \dots a_{j-1}, x_1 \dots x_{j-1}, y, n) = P(x_j | y_{a_j})$



计算P(x,a|y)

$$P(x,a|y) = \frac{c}{(m+1)^n} \prod_{j=1}^n p(x_j|y_{a_j})$$

• 计算P(x|y)

$$P(x|y) = \sum_{a} P(x, a|y) = \frac{c}{(m+1)^n} \prod_{j=1}^{n} \sum_{i=0}^{m} P(x_j|y_i)$$

IBM Model: https://zhuanlan.zhihu.com/p/154262144
EM算法: https://zhuanlan.zhihu.com/p/78311644

解码出y使P(y)P(x|y)最大



Viterbi 算法 (动态规划算法)

假设给定<mark>隐式马尔可夫模型(HMM)</mark>状态空间 S,共有k个状态,初始状态 i 的概率为 π_i ,从状态 i 到状态 j 的转移概率为 $a_{i,j}$ 。 令观察到的输出为 y_1,\ldots,y_T 。 产生观察结果的最有可能的状态序列 x_1,\ldots,x_T 由递推关系给出: [2]

$$egin{array}{lll} V_{1,k} &=& \mathrm{P}ig(y_1 \mid kig) \cdot \pi_k \ V_{t,k} &=& \max_{x \in S} ig(\mathrm{P}ig(y_t \mid kig) \cdot a_{x,k} \cdot V_{t-1,x}ig) \end{array}$$

此处 $V_{t,k}$ 是前 t 个最终状态为 k 的观测结果最有可能对应的状态序列的概率。 通过保存向后指针记住在第二个等式中用到的状态 x 可以获得维特比路径。声明一个函数 $\mathrm{Ptr}(k,t)$,它返回若 t>1时计算 $V_{t,k}$ 用到的 x 值 或若 t=1时的k . 这样:

$$egin{array}{lcl} x_T &=& rg \max_{x \in S}(V_{T,x}) \ x_{t-1} &=& \operatorname{Ptr}(x_t,t) \end{array}$$

这里我们使用了 $\operatorname{arg\ max}$ (英语: $\operatorname{arg\ max}$)的标准定义 算法复杂度为 $O(T imes |S|^2)$





神经机器翻译

NEURAL MACHINE TRANSLATION

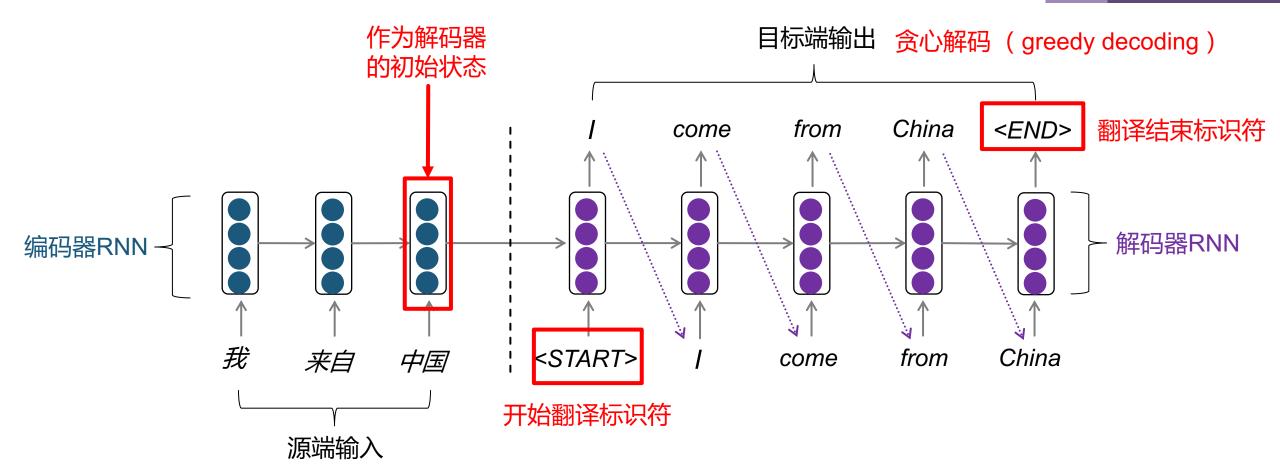
神经机器翻译



- 神经机器翻译(Neural Machine Translation):用端到端(end-to-end)的神经网络来建模机器翻译任务。
- 编码器-解码器框架 (Encoder-decoder)
 - Seq2Seq
 - 编码器 (encoder):用来编码源语言的输入
 - 解码器(decoder):用来生成目标语言的输出

编码器-解码器框架



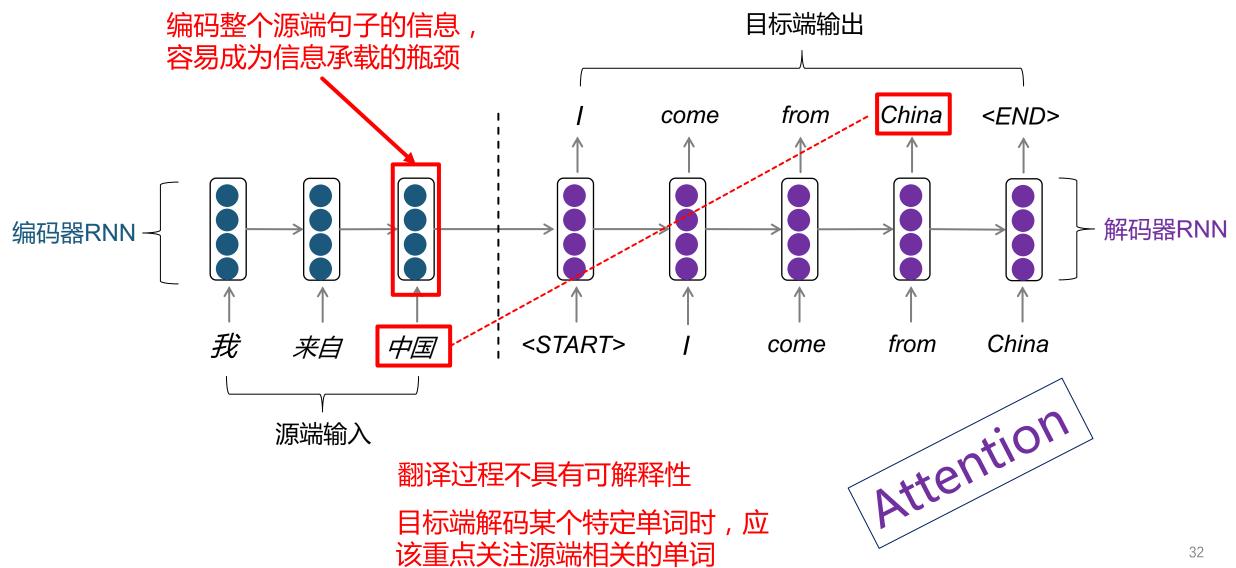


编码器RNN编码了源端句子的上下文信息

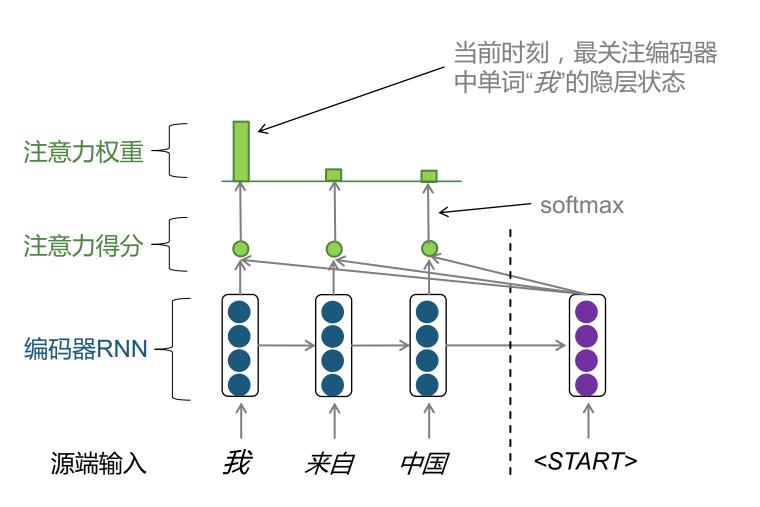
解码器RNN是一个给定输入编码条件下的语言模型

编码器-解码器框架的问题



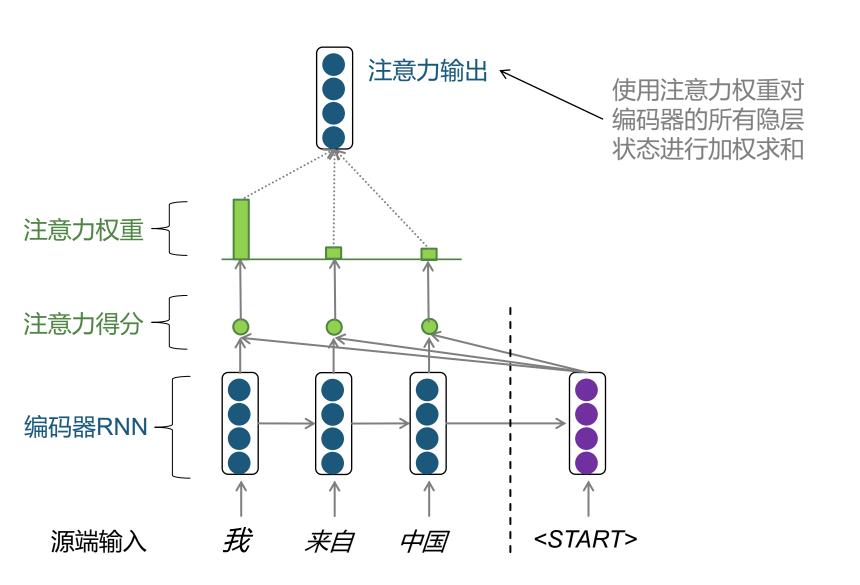






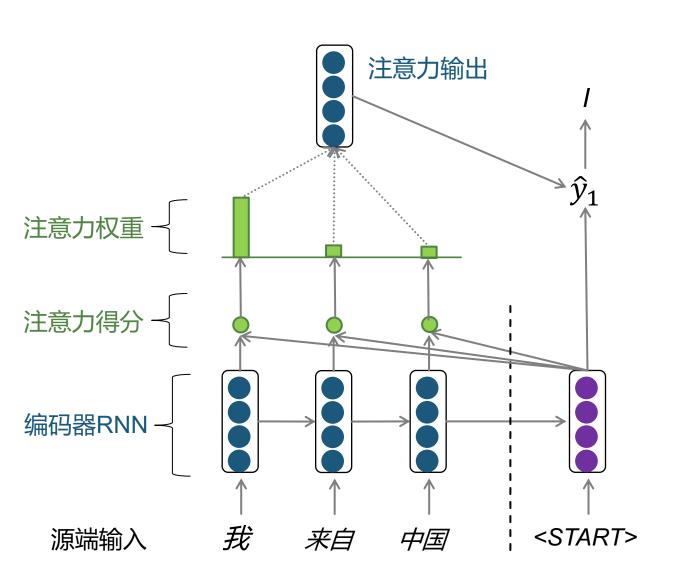






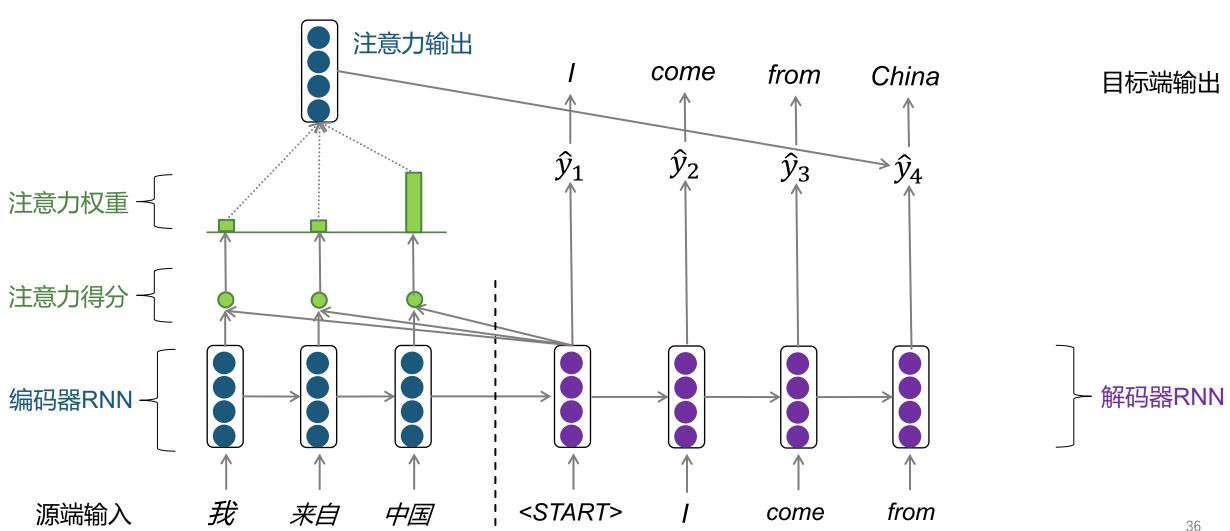










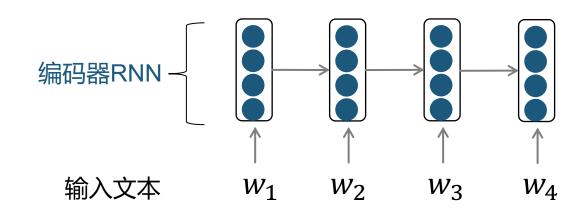


基于RNN的编码器-解码器问题



- 有限的信息交互距离
 - RNN能捕捉局部信息,但无法很好地解决长距离依赖关系(long-distance dependency)
 - 不能很好地建模序列中的非线性结构关系
- 无法并行
 - RNN的隐层状态具有序列依赖性
 - 时间消耗随序列长度的增加而增加

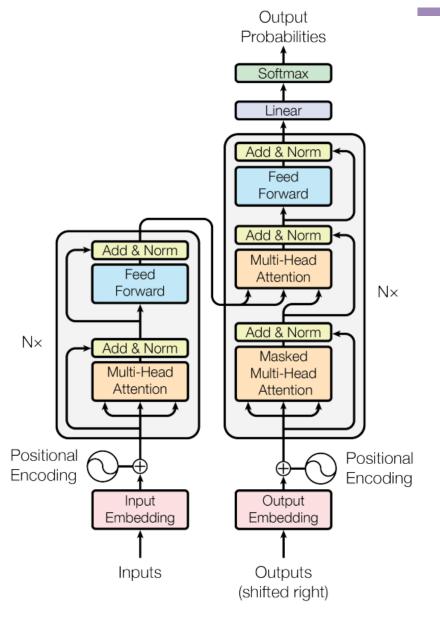




ATTENTION IS ALL YOU NEED



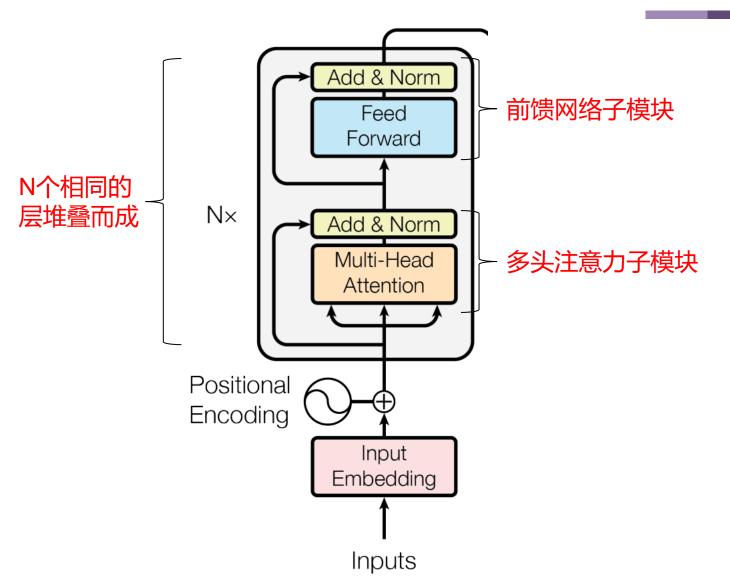
- Transformer [Vaswani et al., 2017]
 - 完全基于attention机制
 - 建模输入序列的全局依赖关系、并行计算
 - 一个基于attention机制的编码器
 - 一个基于attention机制的解码器



TRANSFORMER编码器



- 编码器
 - 输入编码+位置编码
 - 多头注意力机制
 - 残差连接&层正则
 - 前馈神经网络
 - 残差连接&层正则

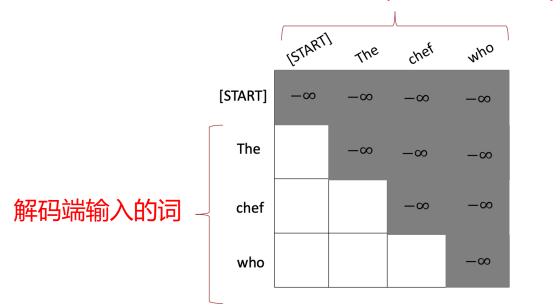


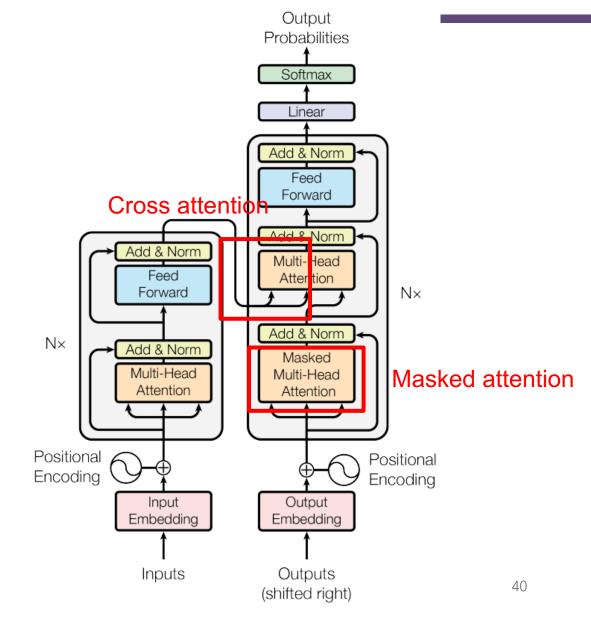
TRANSFORMER解码器

加京大党 NANJING UNIVERSITY

- Cross Attention
 - 解码时需要关注源端信息
- Masked Attention
 - 解码时(训练)不应该看到未来的信息

关注的词(负无穷不关注)



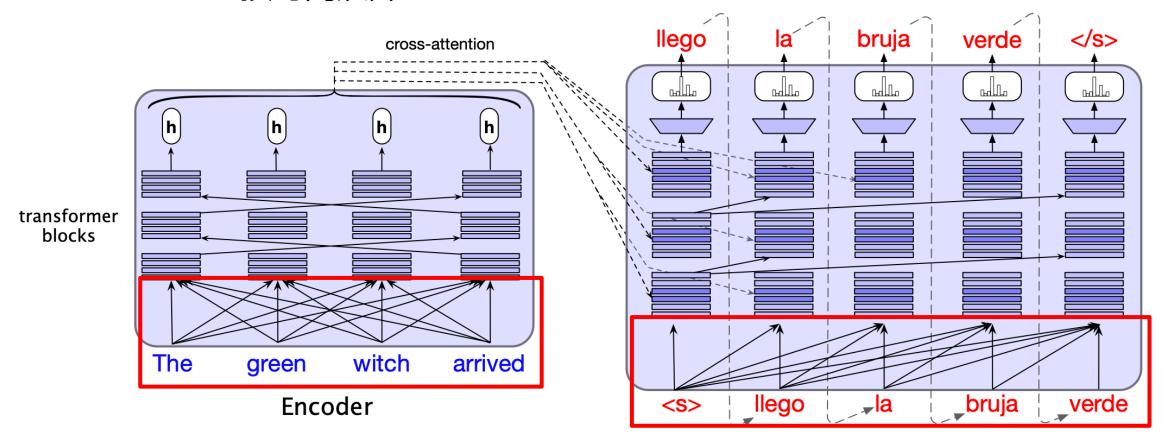


TRANSFORMER翻译示例



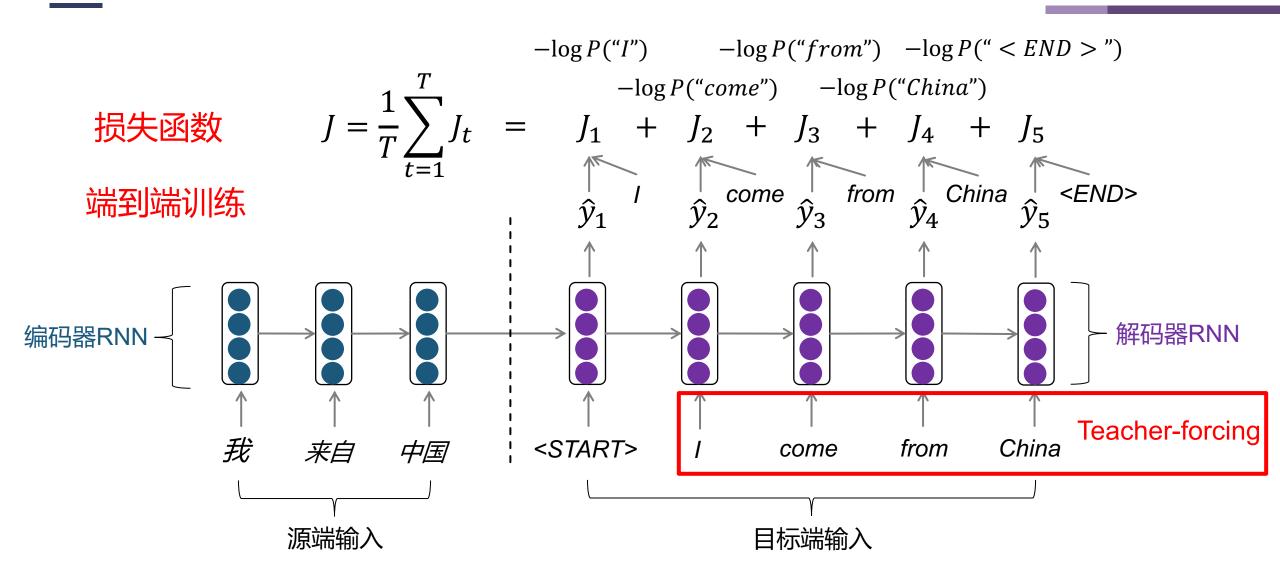
• Transformer按时间展开

Decoder



参数训练

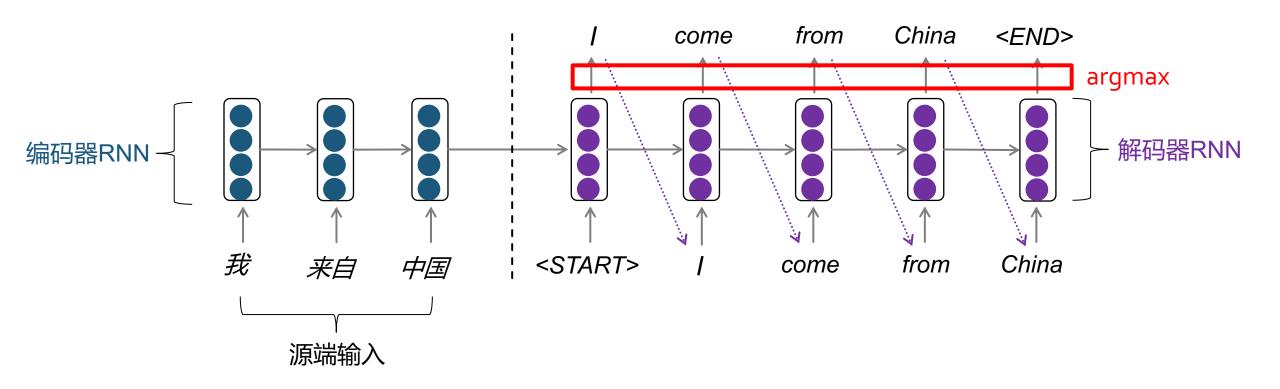




贪心解码(GREEDY SEARCH)



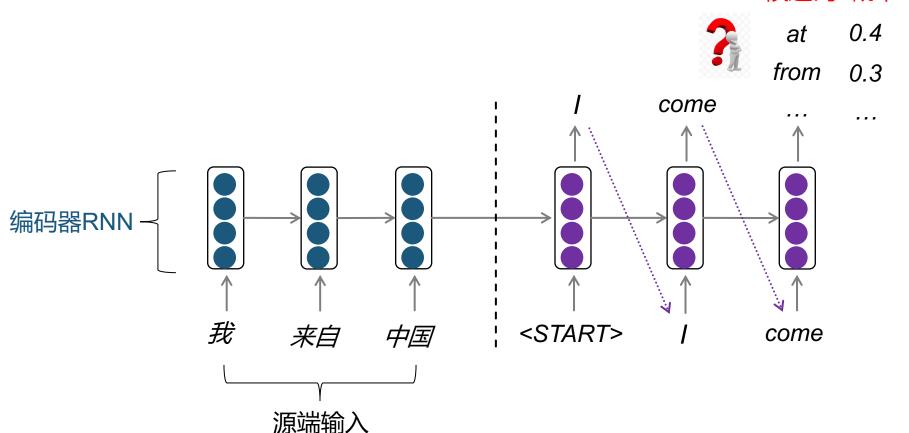
● 解码时,每个时刻从解码器取出概率最大的词(argmax)作为预测结果



贪心解码的问题



某一时刻的错误翻译会影响后续所有翻译,因此不一定能解码出全局最佳(译文概率最大)的译文



0.4*0.6*0.6 < 0.3*0.9*0.9

枚举解码



• 翻译目标:对于给定的源语言x,解码出对应的目标语言 $y = argmax_y P(y|x)$

$$P(y|x) = P(y_1|x)P(y_2|y_1,x)P(y_1|x) \dots P(y_T|y_1, \dots, y_{T-1}, x)$$

$$= \prod_{t=1}^{T} P(y_t|y_1, \dots, y_{t-1}, x)$$

- 解码时枚举所有的翻译结果y
 - 复杂度 $O(V^T)$, V为目标语言的词表大小,T为生成译文的长度
 - 极其耗时

柱搜索解码(BEAM SEARCH)



- 在贪心搜索基础上扩大搜索空间,从而更有可能解码出全局最优的译文
- 核心思想:在t时刻,保留k个概率最大的翻译结果(k为beam size)
 - 相比于枚举,极大提高搜索效率
 - 并不能保证一定解码出最优的译文

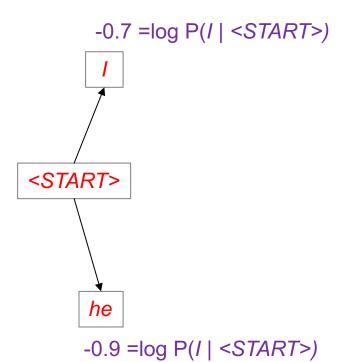
• 打分函数:

$$score(y_1, ..., y_t) = \log P(y_1, ..., y_t | x) = \sum_{i=1}^t \log P(y_i | y_1, ..., y_{i-1}, x)$$

越大越好

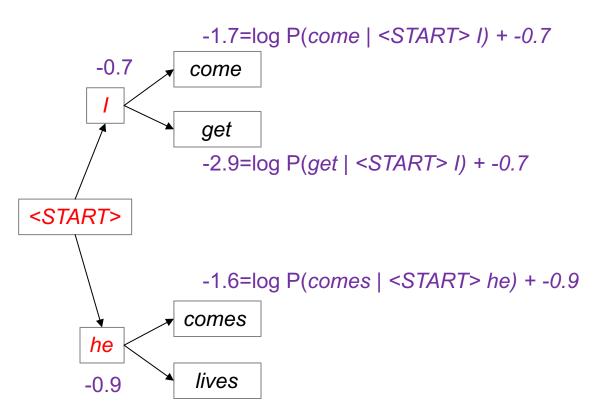


Beam size=2
$$score(y_1, ..., y_t) = \sum_{i=1}^{\infty} \log P(y_i | y_1, ..., y_{i-1}, x)$$



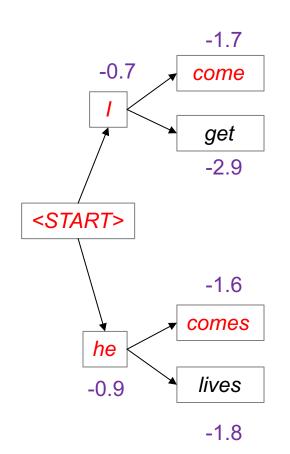


Beam size=2
$$score(y_1, ..., y_t) = \sum_{i=1}^{s} log P(y_i | y_1, ..., y_{i-1}, x)$$



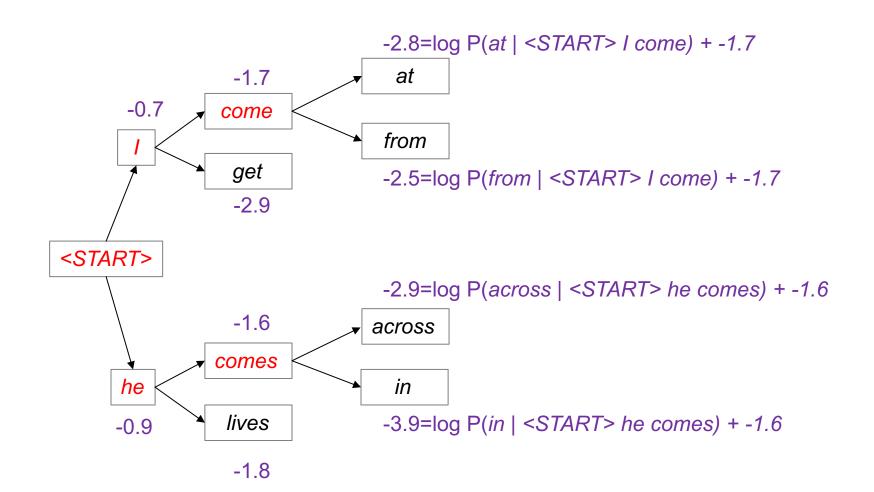


Beam size=2
$$score(y_1, ..., y_t) = \sum_{i=1}^{c} log P(y_i | y_1, ..., y_{i-1}, x)$$



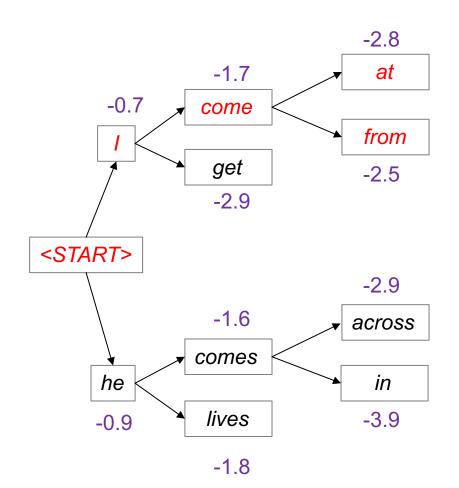


Beam size=2
$$score(y_1, ..., y_t) = \sum_{i=1}^{s} log P(y_i | y_1, ..., y_{i-1}, x)$$



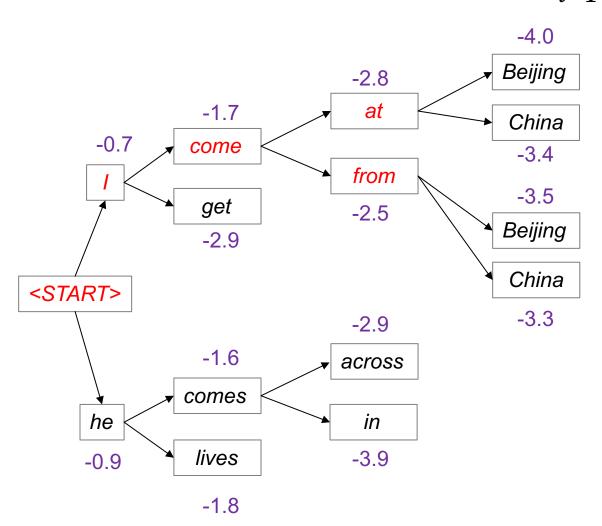


Beam size=2
$$score(y_1, ..., y_t) = \sum_{i=1}^{t} log P(y_i | y_1, ..., y_{i-1}, x)$$



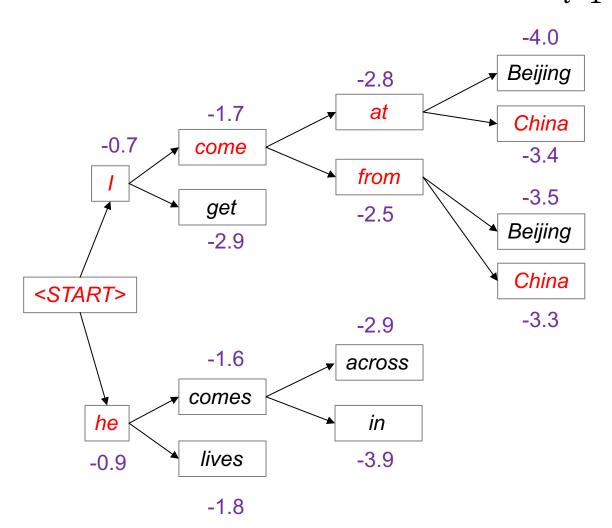


Beam size=2
$$score(y_1, ..., y_t) = \sum_{i=1}^{t} \log P(y_i | y_1, ..., y_{i-1}, x)$$



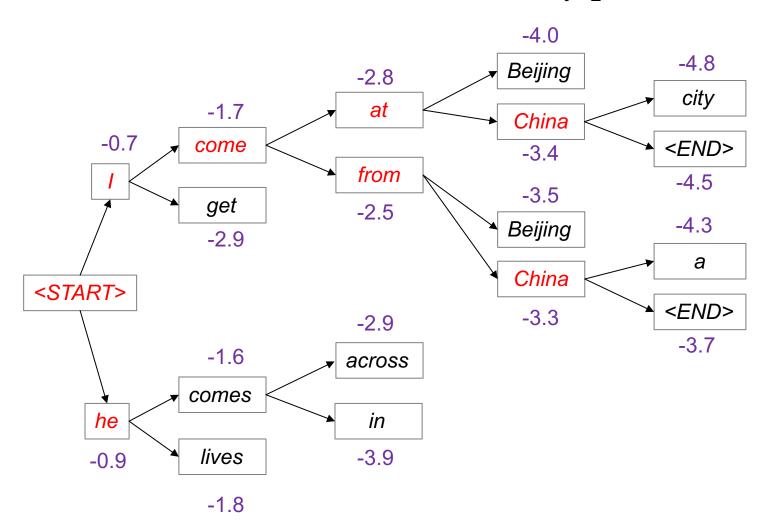


Beam size=2
$$score(y_1, ..., y_t) = \sum_{i=1}^{t} \log P(y_i | y_1, ..., y_{i-1}, x)$$



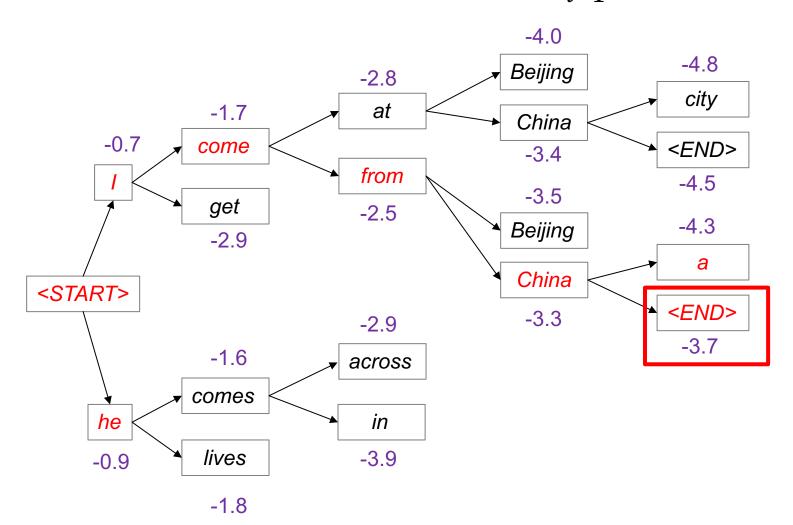


Beam size=2
$$score(y_1, ..., y_t) = \sum_{i=1}^{t} \log P(y_i | y_1, ..., y_{i-1}, x)$$



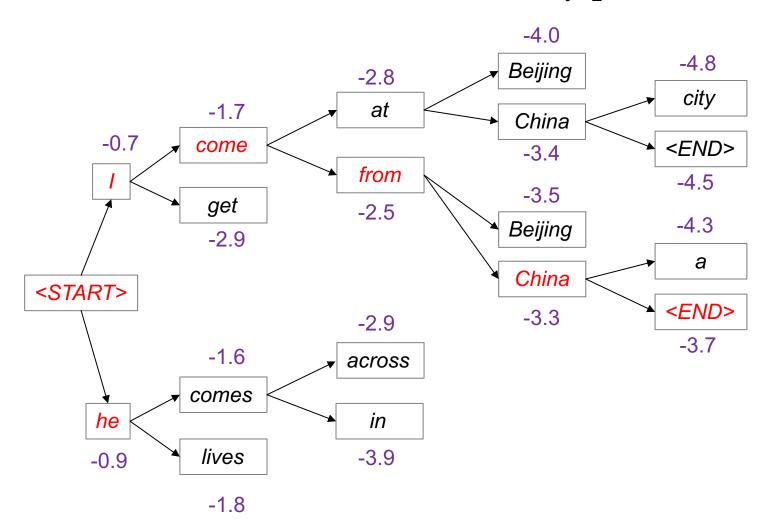


Beam size=2
$$score(y_1, ..., y_t) = \sum_{i=1}^{t} \log P(y_i | y_1, ..., y_{i-1}, x)$$





Beam size=2
$$score(y_1, ..., y_t) = \sum_{i=1}^{t} \log P(y_i | y_1, ..., y_{i-1}, x)$$



柱搜索解码算法



```
Algorithm 1 Standard beam search<sup>4</sup>
Input: x: source sentence
        k: maximum beam size
        score(\cdot, \cdot): scoring function
 1: B_0 \leftarrow \{\langle 0, BOS \rangle\} 《 译文打分和对应的译文
 2: for t \in \{1, \ldots, n_{max}-1\} :
 3: B \leftarrow \emptyset
     for \langle s, \mathbf{y} \rangle \in B_{i-1}:
     if y.last() = EOS:
            B.\operatorname{add}(\langle s, \mathbf{y} \rangle) \leftarrow
                                                         某条译文翻译结束,将译文保存
 6:
 7:
            continue
     for y \in \mathcal{V}:
 9:
     s \leftarrow \text{score}(\mathbf{x}, \mathbf{y} \circ y)
            B.\operatorname{add}(\langle s, \mathbf{y} \circ y \rangle) \leftarrow
                                                         计算翻译中的译文打分并暂存
10:
11: B_i \leftarrow B.top(k) \leftarrow
                                                         保留打分最高的k个译文
12: return B.max()
```





机器翻译质量评估

MACHINE TRANSLATION EVALUATION

人工评估



- 评估准则(打分制)
 - 忠实度:译文对源文信息和语义的保留程度("信")
 - 流利度:衡量译文是否流畅通顺("达")

- 缺点
 - 主观偏差
 - 成本昂贵
 - 效率低

自动评估



• 核心思想

- 通过比较机器翻译的译文和参考译文(人工翻译结果)之间的相似程度来衡量翻译结果的好坏
- 机器译文越接近人工翻译结果, 其译文的质量就越好

BLEU

- 一种衡量机器翻译质量的自动评估指标
- 统计机器翻译译文与参考译文中n元文法匹配的数目占系统译文中所有n元文法总数的比例,即n元文法的精确率



• 符号定义

- y^* : 源语言句子x对应的机器翻译译文
- (*y*₁, ..., *y*_M): *M*个人工参考译文
- $count_{match}(ngram)$: 某ngram片段在 y^* 和($y_1, ..., y_M$)中共同出现的最大次数(将系统译文和参考译文逐个对比并统计共现次数,将共现最大值作为结果)
- count(ngram): ngram片段在y*中出现的次数



• 频数统计

源语言句子: I love the Great Wall and

the Imperial Palace

机器翻译译文: 我爱长城又爱爱爱故宫

参考译文1: 我 爱 长城 和 故宫

参考译文2: 我爱长城也爱故宫

$$count_{match}(我) = 1$$
 $count(我) = 1$

$$count_{match}(爱) = 2$$
 $count(爱) = 4$

$$count_{match}$$
(长城) = 1 $count(长城) = 1$

$$count_{match}(\nabla) = 0$$
 $count(\nabla) = 1$

$$count_{match}$$
(故宫) = 1 $count$ (故宫) = 1



- 计算所有ngram的精确率 p_n
 - n为ngram长度,最大值一般取4(n增大时,ngram共现次数呈指数级下降)

$$p_{n} = \frac{\sum_{y^{*}} \sum_{ngram \in y^{*}} count_{match}(ngram)}{\sum_{y^{*}} \sum_{ngram \in y^{*}} count(ngram)}$$

• 当n最大值取4时, p_1 、 p_2 、 p_3 、 p_4 的加权精确率为:

$$\prod_{n=1}^{4} p_n^{w_n} \quad 通常w_n = \frac{1}{4}$$



- 精确率 p_n 的问题
 - p_n 的计算公式中分母为机器翻译译文,译文越短, p_n 的值倾向更大
 - 具有偏向性,对于漏翻的词不敏感

机器翻译译文:我爱长城也
$$p_1=1$$
, $p_2=1$, $p_3=1$, $p_4=1$



- 引入长度惩罚因子BP , 对过短的译文进行惩罚
 - c: 测试语料中每个源语言句子对应的系统译文y*的长度
 - r:测试语料中每个源语言句子对应的多个参考译文 $(y_1, ..., y_n)$ 中最短译文或者与 y^* 长度最接近的参考译文的长度

$$BP = \begin{cases} 1 & , c > r \\ e^{1 - \frac{r}{c}} & , c \le r \end{cases}$$

• 综合ngram匹配精确率和长度惩罚因子, BLEU评分公式为:

$$BLEU = BP \times \prod_{n=1}^{4} p_n^{w_n} = BP \times \exp(\sum_{n=1}^{4} w_n \log p_n)$$



- 优点:
 - 自动评估
 - 能够从ngram角度评估翻译质量

- 缺点
 - 无法从语义层面度量翻译质量

机器翻译挑战















REFERENCE



- Nagao M. A framework of a mechanical translation between Japanese and English by analogy principle[M]. na, 1984.
- Bahdanau D, Cho K, Bengio Y. Neural machine translation by jointly learning to align and translate[J]. arXiv preprint arXiv:1409.0473, 2014.
- Vaswani A, Shazeer N, Parmar N, et al. Attention is all you need[J]. Advances in neural information processing systems, 2017, 30.
- He K, Zhang X, Ren S, et al. Deep residual learning for image recognition[C]. Proceedings of the IEEE conference on computer vision and pattern recognition. 2016: 770-778.
- Ba J L, Kiros J R, Hinton G E. Layer normalization[J]. arXiv preprint arXiv:1607.06450, 2016.
- Ilic S, Marrese-Taylor E, Balazs J, et al. Deep contextualized word representations for detecting sarcasm and irony[C]. Proceedings of the 9th Workshop on Computational Approaches to Subjectivity, Sentiment and Social Media Analysis. 2018: 2-7.
- Kenton J D M W C, Toutanova L K. BERT: Pre-training of Deep Bidirectional Transformers for Language Understanding[C]. Proceedings of NAACL-HLT. 2019: 4171-4186.



