# 자연어처리팀

2팀

한준호

윤세인

김나현

윤여원

권능주

## INDEX

- 1. Attention
- 2. 트랜스포머
- 3. 트랜스포머 기반 사전 학습 모델
- 4. Appendix

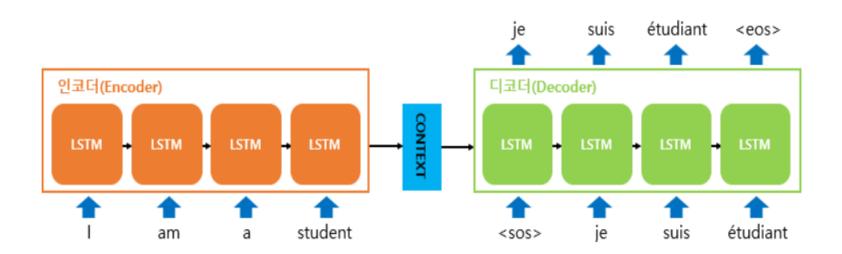
1

## Attention

seq2seq

seq2seq

NMT에서 대표적으로 사용되는 Encoder-Decoder 모델



### seq2seq의 한계점



고정된 길이의 context vector

정보의 손실 불가피



기울기 소실 문제

입력 시퀀스의 길이가 길수록 출력 시퀀스의 정확도 떨어짐

seq2seq의 한계점 예시

You may depend on the accuracy of the report.

The exact amounts spent depend to some extent on appropriations legislation.

The man who wore a Stetson on his head went inside.

Long Dependency Problem으로 인해 올바른 학습이 어려움

### seq2seq의 한계점 예시



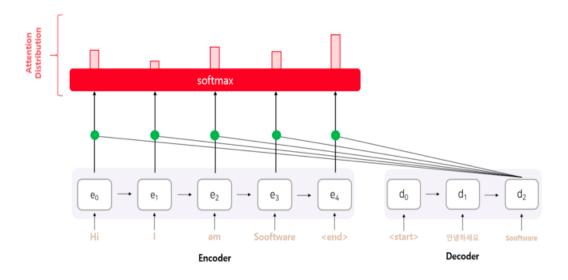
이를 극복하기 위해 Attention이 등장함

Long Dependency Problem으로 인해 올바른 학습이 어려움

### **Attention**

#### **Attention**

입력 시퀀스의 특정한 부분에 집중하는 방법

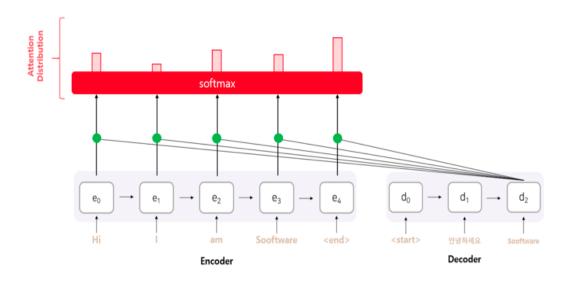


디코더에서 출력 단어를 예측하는 매 시점마다,

인코더에서의 전체 입력 문장을 다시 한번 참고하는 방식

#### **Attention**

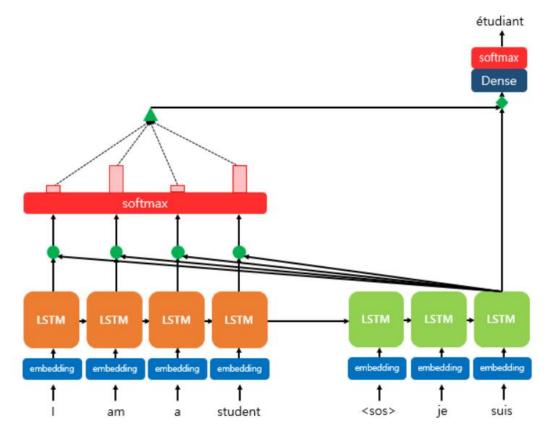
## Attention 입력 시퀀스의 특정한 부분에 집중하는 방법



고정된 하나의 static context vector가 아니라

문맥에 맞는 새로운 attention vector (dynamic context vector)를 만듦

### Attention mechanism 예시



프랑스어로 세 번째 단어를 만들기 위해 "suis" 토큰과 attention vector를 받고 있음

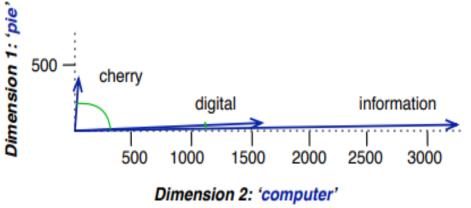
### Attention mechanism 예시





프랑스어로 첫 번째 단어를 만들어내기 위해 번역의 시작을 알리는 <s> 토큰과 attention vector를 받고 있음

### 유사도 구하기



	pie	data	computer
cherry	442	8	2
digital	5	1683	1670
information	5	3982	3325

예시에서 세 개의 단어는 computer와 pie의 조합으로 표현



코사인 유사도로 단어들 사이의 유사도 계산 가능

### 유사도 구하기

### 코사인 유사도

두 벡터 사이의 내적(dot product)을 각각의 크기로 나눈 값

$$\cos\theta = \frac{x \cdot y}{|x||y|}$$

코사인 유사도와 내적은 스케일링 차이이므로 유사도를 위해 내적을 대신 사용할 수 있음

### **Scaled-Dot Product Attention**

#### Scaled-Dot Product Attention

내적을 이용한 Attention 연산 방법

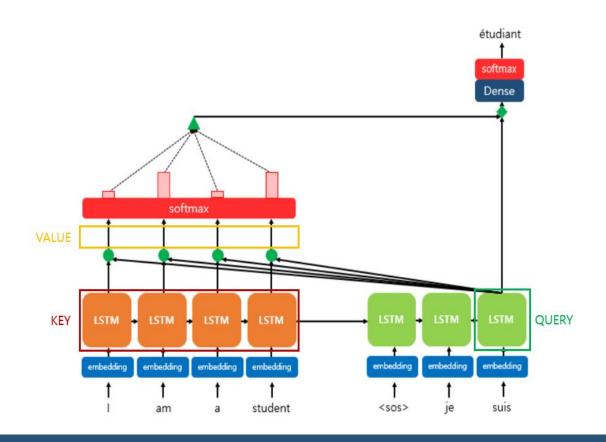
#### Scaled-Dot Product Attention

$$Attention(Q, K, V) = softmax\left(\frac{QK^{T}}{\sqrt{d_{K}}}\right)V$$

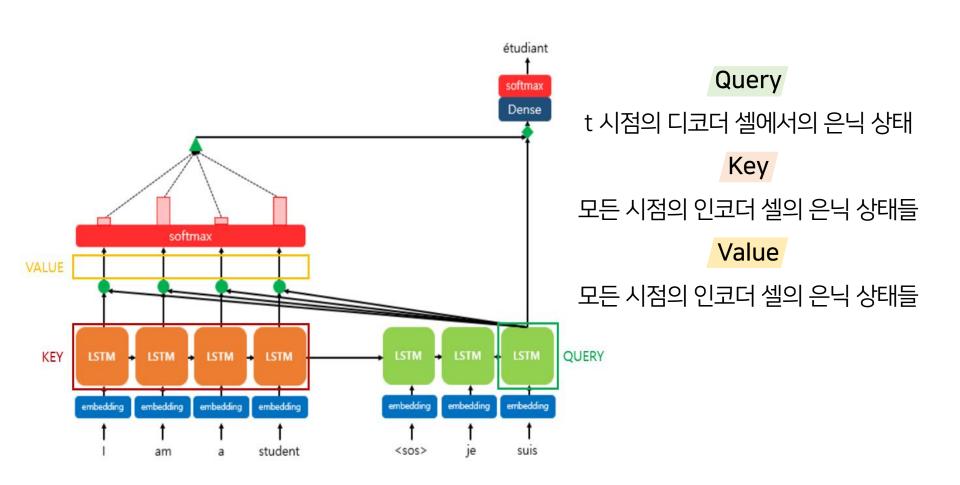
Query, Key, Value

Query, Key, Value

Attention 함수는 Query(질문)와 Key, Value 쌍의 대응 관계로 설명할 수 있음



### Query, Key, Value



### Attention 수식

#### Scaled-Dot Product Attention

$$Attention(Q, K, V) = softmax\left(\frac{QK^{T}}{\sqrt{d_{K}}}\right)V$$



i번째 단어에 대한 하나의 Attention vector 값

$$\alpha_i = \frac{\exp(k_i^T q)}{\sum_{j=1}^n \exp(k_j^T q)}$$

### Attention 연산



 $QK^T$  유사도 계산

Query matrix인 Q와 Key matrix인 K에 대해 행렬 곱 수행



벡터 간의 내적은 유사도로 생각할 수 있음

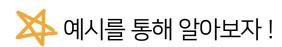
### Attention 연산



 $QK^T$  유사도 계산

Query matrix인 Q와 Key matrix인 K에 대해 행렬 수행





벡터 간의 내적은 유사도로 생각할 수 있음

### Attention 연산 예시

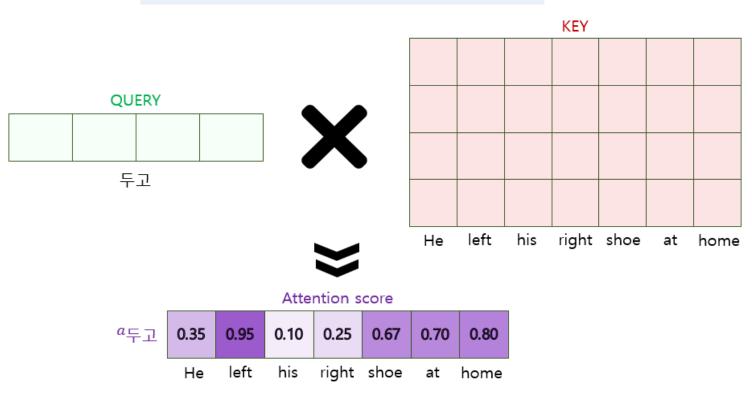
He left his right shoe at home / 그는 그의 오른쪽 신발을 집에 두고 왔다
Turn left at the next intersection / 다음 교차로에서 왼쪽으로 돌아라

S1 : Query = "두고"

S2 : Query = "왼쪽으로"

### Attention 연산 예시

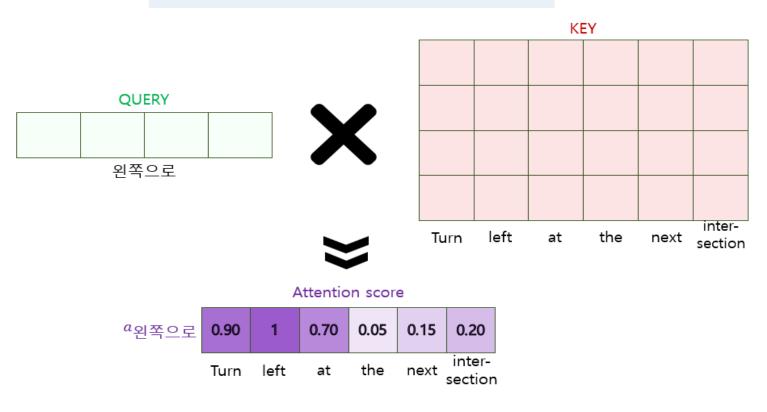
#### S1: 그는 그의 오른쪽 신발을 집에 두고 왔다



S1의 각 단어에 대한  $QK^T$  연산 결과

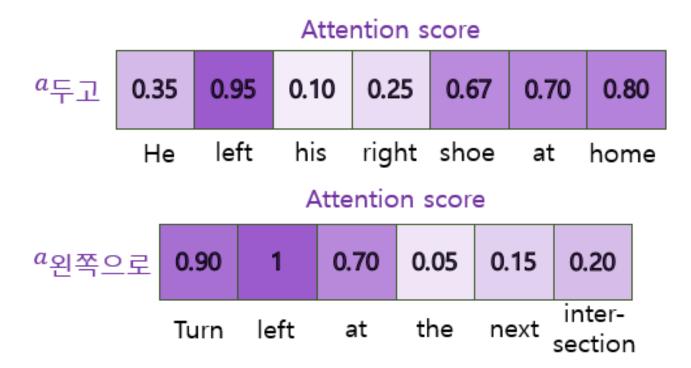
### Attention 연산 예시

#### S2: 다음 교차로에서 <mark>왼쪽으로</mark> 돌아라



S2의 각 단어에 대한  $QK^T$  연산 결과

### Attention 연산 예시



쿼리와 문장에 따라 서로 다른 단어에 집중함 즉,  $QK^T$  연산을 통해 각 단어마다 문장의 맥락에 맞는 동적인 Attention score를 구할 수 있음

### Attention 연산



softmax와  $\sqrt{d_K}$  표준화

유사도를 구한 후, Scaled Dot-Product Attention에서 표준화

 $\sqrt{d_K}$  를 통한 스케일링과 softmax 함수를 통해 (0,1) 사이의 일종의 **확률 값**으로 바꿔줌으로써 Attention weight를 구할 수 있음

### Attention 연산 예시

#### Attention score

<sup>a</sup> 왼쪽	0.90					0.20
	Turn	left	at	the	next	inter- section



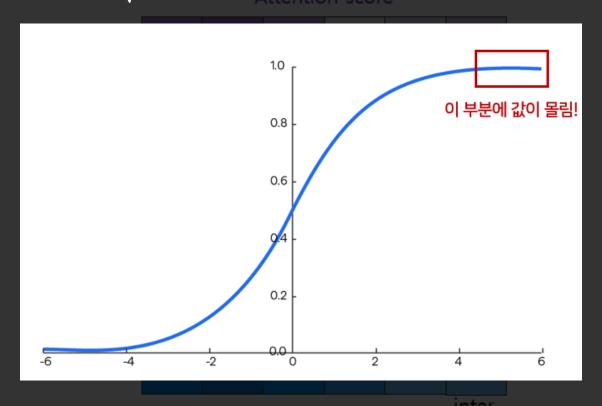
#### Attention weight

<sup>e</sup> 왼쪽	0.193	0.203	0.175	0.158	0.133	0.136
	Turn	left	at	the	next	inter- section

### Attention 연산 예시



### 왜 $\sqrt{d_K}$ 로 나누는 스케일링이 필요할까?



임베딩 벡터의 차원이 커질수록,  $QK^T$ 는 점점 절댓값이 큰 값을 갖게 되어 softmax 함수가 매우 작은 기울기 값을 갖게 되기 때문

### Attention 연산



$$softmax$$
와  $\sqrt{d_K}$  표준화

2번까지의 과정을 통해 Attention weight, 각 단어마다 집중하는 정도를 구함

### Attention 연산



 $QK^T$  유사도 계산



softmax와  $\sqrt{d_K}$  표준화



단순히 단어 사이의 유사도를 구한 것이므로 임베딩으로 다시 나타내야 함

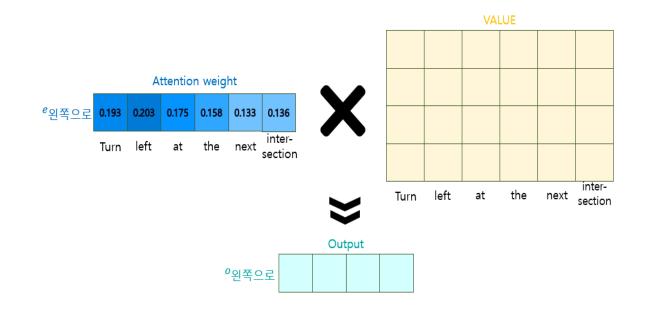
각 단어마다 집중하는 정도를 구함

### Attention 연산

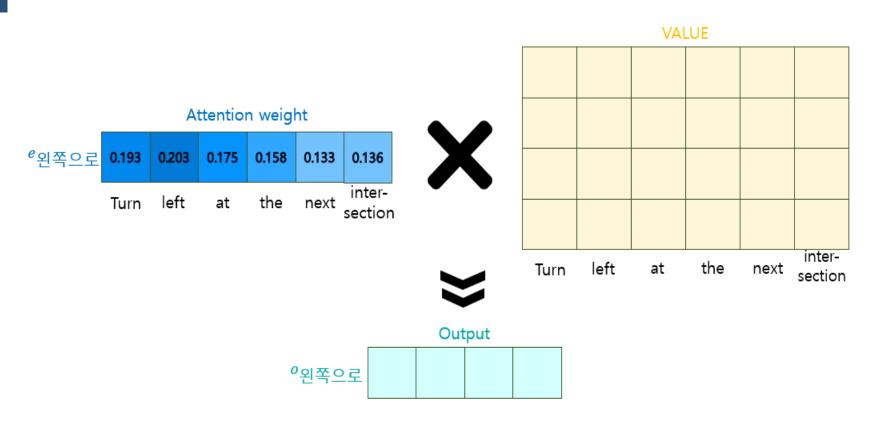


### Ⅴ 새로운 임베딩 벡터

#### 행렬 V 의 곱을 통해 새로운 임베딩 벡터를 만들어 냄



### Attention 연산 예시



$$0$$
왼쪽으로 =  $0.193 * Turn + 0.203 * left + 0.175 * at + 0.158 * the + 0.133 * next + 0.136 * intersection$ 

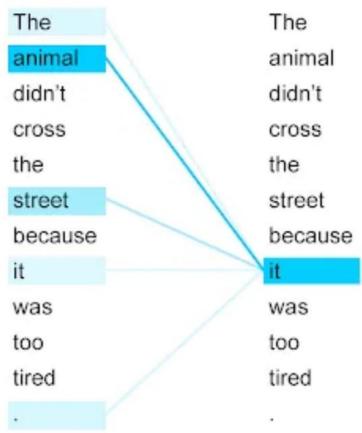
### **Self-Attention**

Attention은 서로 다른 두 개의 시퀀스를 연결하여 상대적인 중요성을 가중치로 반영하는 기법

동일한 입력 시퀀스로부터 Q, K, V 행렬을 생성하는 self-attention (intra-attention) 으로 사용

Key, Value, Query 모두 같은 값을 사용

#### **Self-Attention**



"it"을 쿼리로 하는 self-attention

Self-Attention은 동일한 시퀀스의 서로 다른 위치에 있는 단어들을 연관시킨다는 점에서 <mark>단어 간의 의존성</mark>을 고려할 수 있음

### **Multi-Head Attention**

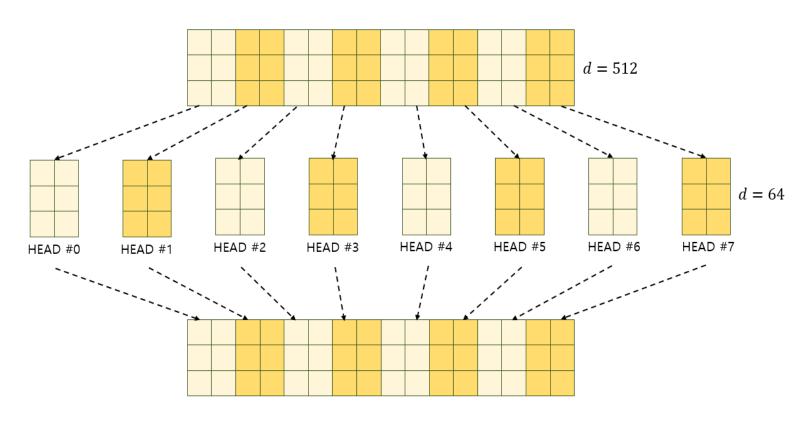
#### **Multi-Head Attention**

각각 독립적인 Attention을 <mark>여러 번 병렬적으로 적용</mark>한 후, 이것들을 연결시켜 하나의 온전한 Attention weight를 만드는 방법

#### **Multi-Head Attention**

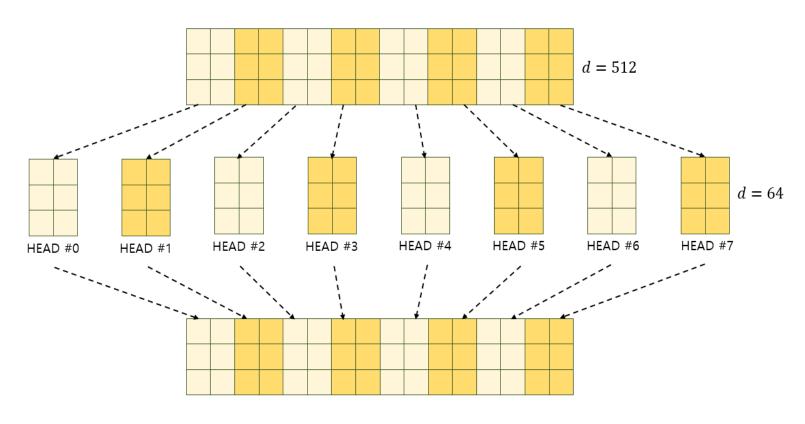
 $MultiHead(Q, K, V) = [head_1; head_2; ...; head_h]W^O$  $head_i = Attention(QW_i^Q, KW_i^K, VW_i^V)$ 

### Multi-Head Attention 예시



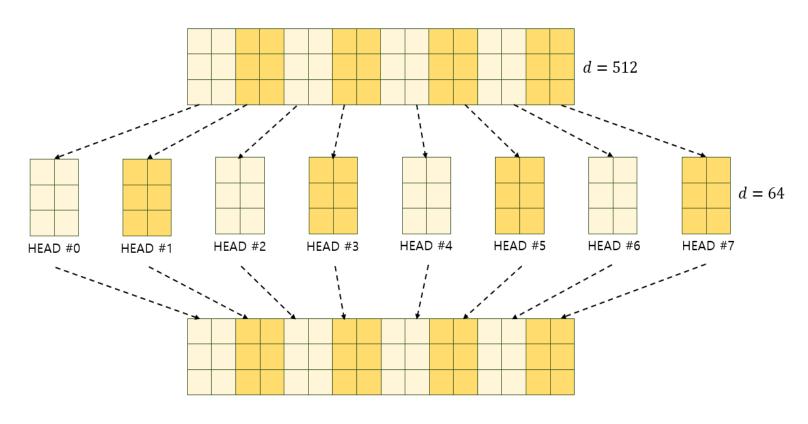
512차원의 임베딩 벡터 $(d_{model} = 512)$ 에 대해 8개의 독립적인 Attention(nhead = 8) 적용

### Multi-Head Attention 예시



각각의 Attention Head는 512/8 = 64 차원의 임베딩 벡터에 대해 Attention 적용하게 됨

### Multi-Head Attention 예시



즉, 더 낮은 차원의 임베딩에 대해 Attention을 적용하기 때문에 고차원에서 학습하기 어려웠던 특징 더 잘 학습

# 1 Attention

#### Multi-Head Attention 예시

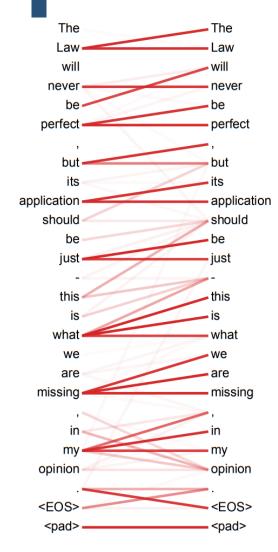




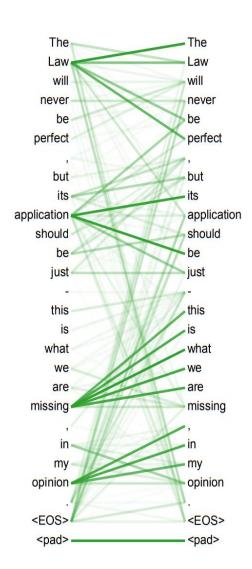
즉, <mark>더 낮은 차원의 임베딩</mark>에 대해 Attention을 적용하기 때문 에 고차원에서 학습하기 어려웠던 특징 더 잘 학습

# 1 Attention

#### Multi-Head Attention 예시



같은 문장이라도 서로 다른 구조로 학습하기 때문에 결과적으로 모델 성능 향상에 도움을 줌



# 2

# Transformer

#### Transformer

#### Transformer

Attention 기반 Encoder-Decoder 구조를 갖는 모델

### RNN에 기반하지 않고 **오로지 Attention 기법만을 이용해** 만든 새로운 모델 병렬 연산을 통해 학습 시간을 줄일 수 있음

\*관련 논문: 2017년 구글의 "Attention is all you need"

#### Transformer

Transformer

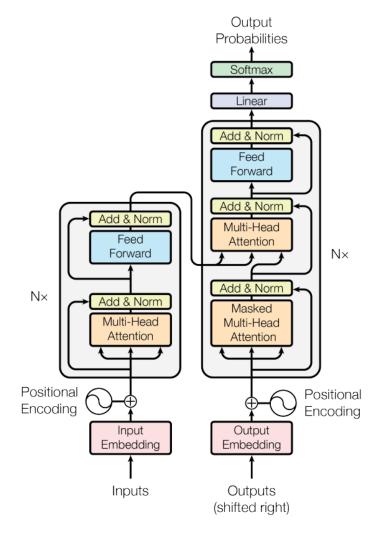
Attention 기반 Encoder-Decoder 구조를 갖는 모델

기존의 RNN 기반 Encoder-Decoder에 비해 모델의 성능이 향상됨 현재 많은 모델이 이 모델로부터 파생됨

#### Transformer

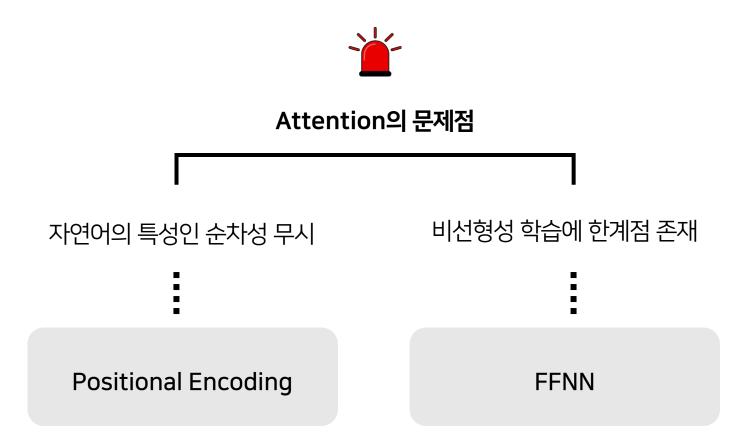
🖐 일반적인 Encoder-Decoder 구조를 따름

인코더 또는 디코더는 각각의 부분 층을 여러 번 쌓고 있음



Transformer Architecture

#### Transformer







#### **Positional Encoding**

### Attention의 첫 번째 한계점

내적 연산을 하므로 시퀀스에 대해 순차적으로 적용되지 않음 즉, 자연어의 특성인 순차성 무시

> ex. [dogs chase cats] vs [cats chase dogs] 순서를 무시할 경우, 문맥 상 구별 불가

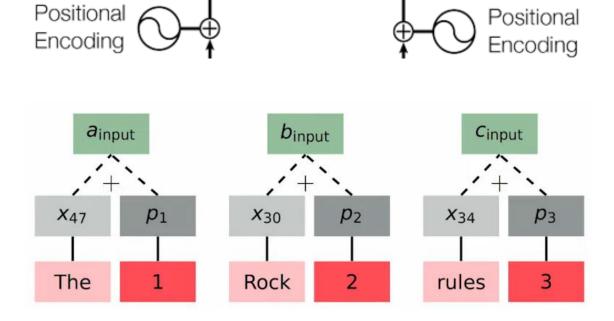
역으로 위치 정보를 넣어줄 필요가 있음 🤝 Positional Encoding



### **Positional Encoding**

**Positional Encoding** 

각 토큰마다 위치에 대한 정보를 인코딩하는 것



#### Positional Encoding

**Positional Encoding** 

각 토큰마다 위치에 대한 정보를 인코딩하는 것

Positional Encoding 
$$\widetilde{x_i} = x_i + p_i, p_i \in R^d$$

$$x_i = x_i + p_i, p_i \in R^d$$

$$x_{input}$$

$$x_{47} \quad p_1 \quad x_{30} \quad p_2 \quad x_{34} \quad p_3$$

단어마다 <mark>임베딩 벡터에 포지션 벡터를 더해줌</mark>으로써 위치 정보를 반영함 즉, 학습 이전에 입력 값의 위치를 반영함

#### Positional Encoding

**Positional Encoding** 

각 토큰마다 위치에 대한 정보를 인코딩하는 것





#### Positional Encoding의 4가지 조건

각 위치의 Positional Encoding 값은 유일해야 함

서로 다른 길이의 시퀀스에 대해서도 time-step마다 동일한 간격을 가져야 함

시퀀스의 길이와 관계없이 적용 가능해야 함

각 위치의 Positional Encoding 값은 <mark>결정론적</mark>이어야 함

#### **Positional Encoding**

**Positional Encoding** 

각 토큰마다 위치에 대한 정보를 인코딩하는 것

**Absolute Embedding** 

**Relative Embedding** 



Sinusoidal 함수

Learned Absolute Position

Representation



**Relative Position** 

Representation

#### Positional Encoding - ① Sinusoidal 함수

$$PE(pos, i) = \begin{cases} \sin(pos/10000^{2i/d_{model}}), i = 2k \\ \cos(pos/10000^{2i/d_{model}}), i = 2k + 1 \end{cases}$$



각 단어 위치마다 상수 값의 위치 임베딩 값을 갖기 때문에 <mark>변하지 않음</mark>(absolute)

# Positional Encoding - ① Sinusoio을 함수

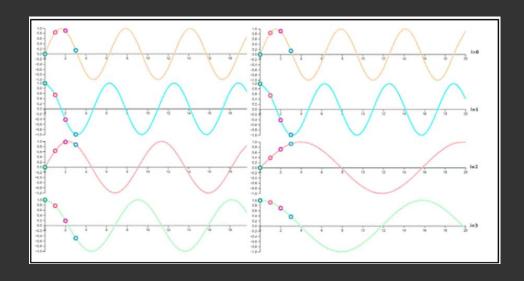
### 임베딩 차원마다 다른 주기의 함수를 사용하는 이유



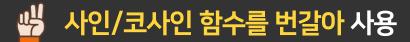
각 단어마다 위치 임베딩 값이 동일하다고 가정 동일한 위치의 임베딩 값이 나올 가능성 존재 —> 구별 불가능

# Positional Encoding - ① Sinusoid을 함수

# 임베딩 차원마다 다른 주기의 함수를 사용하는 이유



🖐 주기를 다르게



위치 정보의 차이 최대화

#### Positional Encoding - 2 Learned Absolute Position Representation

Learned Absolute Position Representation

절대적인 위치를 학습하는 방법



#### 더 유연한 위치 임베딩 사용

self.pos\_emb = nn.Parameter(torch.zeros(1, config.block\_size, config.n\_embd))

구현이 간단하며 성능 하락이 크지 않음 학습 중에 보지 않은 더 긴 길이의 입력으로의 확장 어려움

Positional Encoding - 3 Relative positional representation

**Relative Positional Representation** 

문맥 내 단어들 간의 상대적인 위치를 고려하는 방법



Absolute Positional Encoding을 완벽하게 대체



문장 내 단어들의 위치 관계 고려 가능



기존의 Attention 연산을 확장하여 상대적인 위치를 고려할 수 있게 함

#### Positional Encoding - 3 Relative positional representation

#### **Relative Positional Representation**

문맥 내 단어들 간의 상대적인 위치를 고려하는 방법

#### Attention

$$z_{i} = \sum_{j=1}^{n} \alpha_{ij}(x_{j}W^{V})$$

$$\alpha_{ij} = \frac{\exp e_{ij}}{\sum_{k=1}^{n} \exp e_{ik}}$$

$$e_{ij} = \frac{(x_{i}W^{Q})(x_{j}W^{K})^{T}}{\sqrt{d_{z}}}$$

기존의 Attention 연산과의 비교

#### **Relative Positional Representations**

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

Q: Query / K: Key / V: Value

즉, Attention 연산에서 추가적인 항으로 더해지는 학습이 가능한 임베딩

#### Positional Encoding - 3 Relative positional representation

**Relative Positional Representation** 

문맥 내 단어들 간의 상대적인 위치를 고려하는 방법

그녀와 나는 공원을 갔다

	Positional Embedding						
	$W_{-3}$	$W_{-2}$	$w_{-1}$	$w_0$	$w_1$	$w_2$	$W_3$
그녀와	$a_{0,-3}$	$a_{0,-2}$	$a_{0,-1}$	$a_{0,0}$	a <sub>0,1</sub>	a <sub>0,2</sub>	a <sub>0,3</sub>
나는	a <sub>1,-2</sub>	$a_{1,-1}$	a <sub>1,0</sub>	a <sub>1,1</sub>	a <sub>1,2</sub>	a <sub>1,3</sub>	a <sub>1,4</sub>
공원을	a <sub>2,-1</sub>	a <sub>2,0</sub>	a <sub>2,1</sub>	a <sub>2,2</sub>	a <sub>2,3</sub>	a <sub>2,4</sub>	a <sub>2,5</sub>
갔다	$a_{3,0}$	$a_{3,1}$	a <sub>3,2</sub>	$a_{3,3}$	$a_{3,4}$	$a_{3,5}$	a <sub>3,6</sub>

Palativa

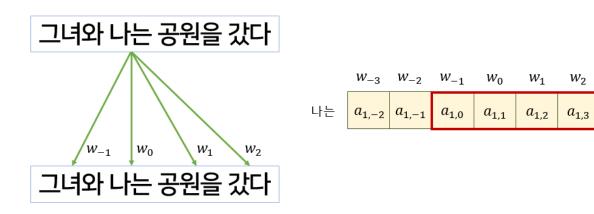
자신보다 세 번째 앞 단어부터 세 번째 뒤 단어까지 표현할 수 있어야 함 단어 w 길이의 문장은 (w, 2w-1) 크기의 임베딩을 형성함

#### Positional Encoding - 3 Relative positional representation

**Relative Positional Representation** 

문맥 내 단어들 간의 상대적인 위치를 고려하는 방법

 $a_{1,4}$ 



상대적인 위치를 고려하여  $[w_{-1}, w_0, w_1, w_2]$ 번째 값들이 위치 임베딩 됨



FFNN(Fully-connected Feedforward Network)

### Attention의 두 번째 한계점

#### Attention 메커니즘

$$Attention(Q, K, V) = softmax \left(\frac{QK^{T}}{\sqrt{d_{k}}}\right)V$$

만들어진 벡터는 행렬 곱을 통해 만들어진 것 즉, 선형 변환(Linear Transformation)의 일종

비선형성을 학습하는 데에 한계점 존재

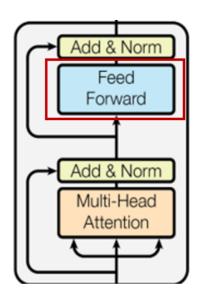


**FFNN** 

**FFNN**(Fully-connected Feedforward Neural Network)

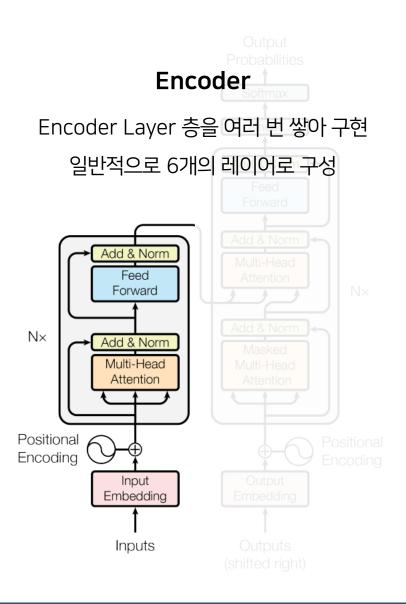
FFNN(Fully-connected Feedforward Neural Network)

모델 비선형 활성화함수 ReLU를 적용한 완전 연결층을 추가한 모델



완전 연결층에서 비선형 활성화함수 ReLU를 적용하여 비선형성 학습 가능

#### Encoder



Encoder

① 입력 값에 대한 Multi-Head Attention 연산



② 잔차 연결과 레이어 별 정규화 수행



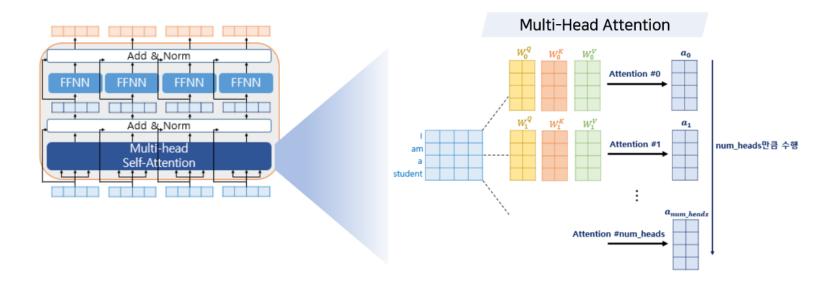
③ 비선형 구조를 학습하기 위해 FFNN을 학습



④ 잔차 연결과 레이어 별 정규화를 다시 한 번 수행

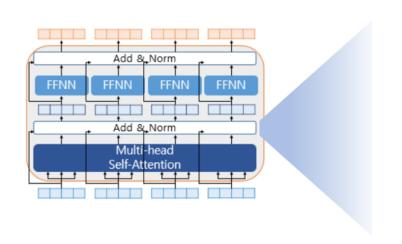
### Encoder

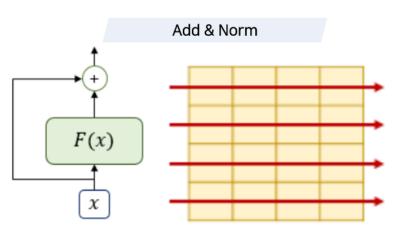
#### ① 입력 값에 대한 Multi-Head Attention 연산



### Encoder

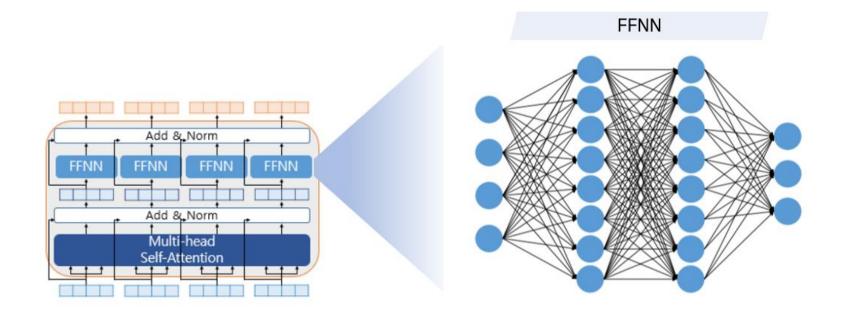
#### ② 잔차 연결과 레이어 별 정규화 수행





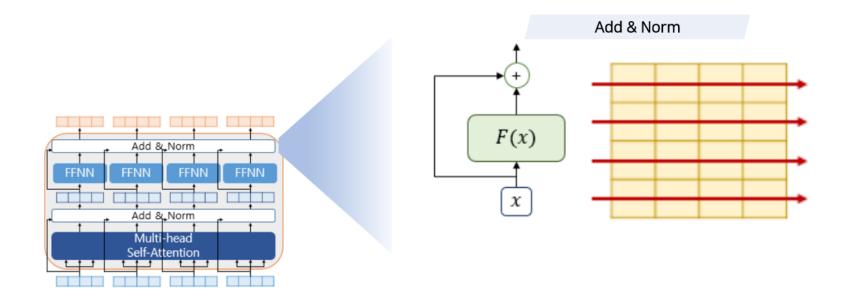
#### Encoder

#### ③ 비선형 구조를 학습하기 위해 FFNN을 학습



#### Encoder

#### ④ 잔차 연결과 레이어 별 정규화를 다시 한 번 수행

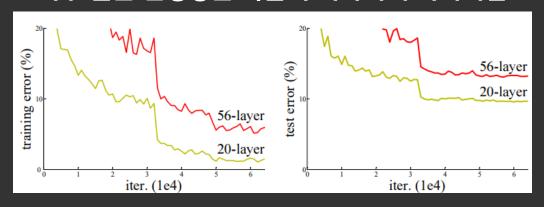


잔차 연결



### **Degradation Problem**

신경망은 그 깊이가 더 깊어질수록 다양한 특징을 학습할 수 있지만 너무 깊은 신경망은 학습이 지나치게 어려워짐



20-layer 신경망이 56-layer 신경망보다 더 낮은 에러를 만들어 냄

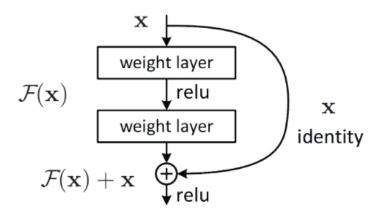


신경망의 깊이가 길어질수록 Train/Test 데이터에서의 성능이 악화되는 현상

#### 잔차 연결(Residual Connection)

잔차 연결(Residual Connection)

모델의 새로운 입력으로 은닉층의 출력뿐만 아니라 입력 자기 자신 또한 더해주는 Identity Mapping을 하는 것



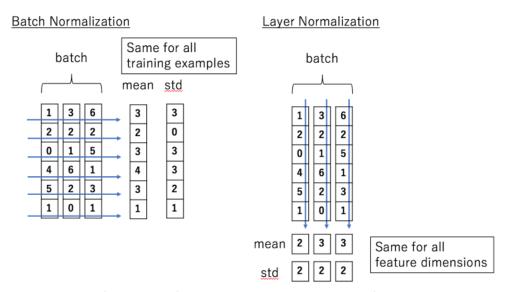
**Residual Connection** 

모델은 입력 값과 출력 값의 잔차에 대해서 학습할 수 있음

레이어 별 정규화(Layer Normalization)

레이어 별 정규화(Layer Normalization)

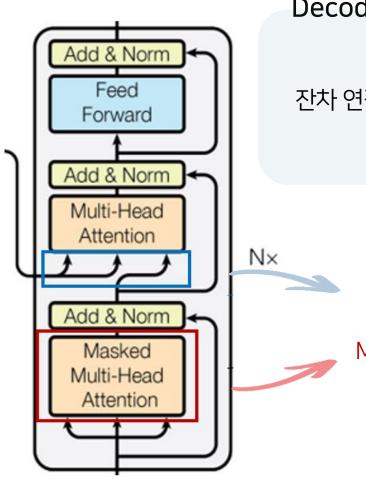
데이터 샘플 단위로 정규화를 실시하는 것



Batch Normalization vs Layer Normalization

시퀀셜 데이터는 다양한 길이를 갖고, 레이어 별 정규화는 ICS 문제를 해결해 줌

#### Decoder



#### Decoder

Encoder와 마찬가지로 잔차 연결, Layer Normalization, FFNN을 포함하지만 Encoder에 비해 구조가 복잡

Encoder - Decoder Attention과

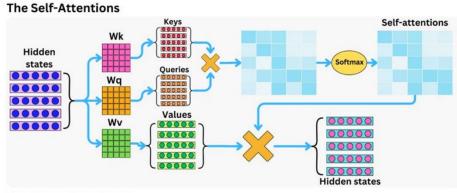
Masked Multi – Head Attention이 추가

Decoder: Encoder-Decoder Attention

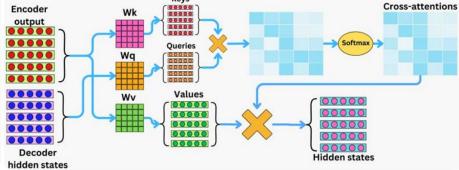
Encoder - Decoder Attention

Key와 Value는 같은 값을 사용하지만

Query는 다른 값을 사용하는 Cross Attention



The Cross-Attentions



Self - Attention

Query = Key = Value

**Cross - Attention** 

Query ≠ Key = Value

Decoder: Encoder-Decoder Attention

Encoder - Decoder Attention

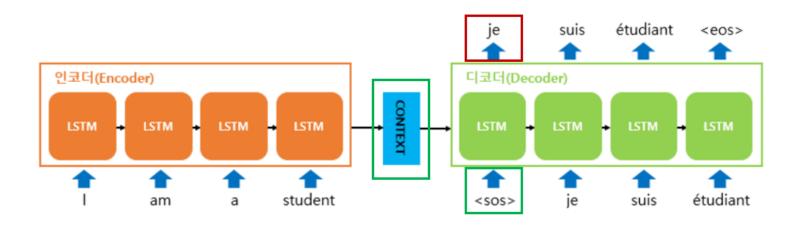
Key와 Value는 같은 값을 사용하지만 Query는 다른 값을 사용하는 Cross Attention

Decoder의 각 시점마다 Encoder의 모든 Attention 값에 집중하는 효과

Decoder: Masked Multi-Head Attention

#### Masked Multi-Head Attention

기존의 Multi-Head Attention 구조에 마스킹을 추가한 형태

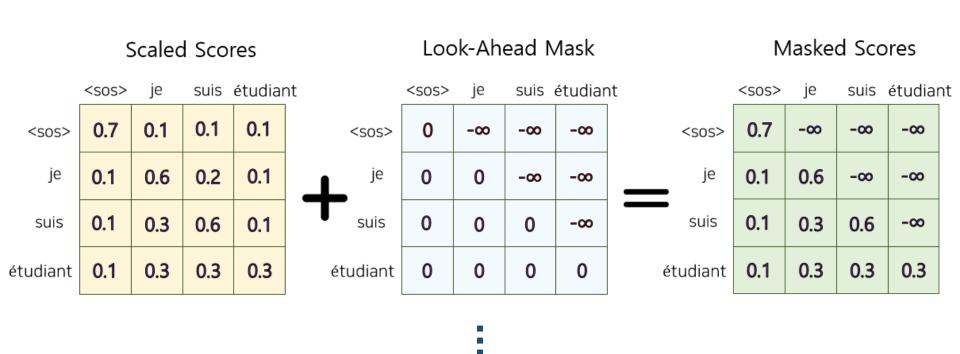




시퀀셜 데이터를 입력으로 받아 예측하기 때문에

미래시점의 데이터를 사용 불가

#### Decoder: Masked Multi-Head Attention



미래 시점에 -∞를 부여해 softmax 연산시 0을 만들어 예측을 위한 입력에서 제외

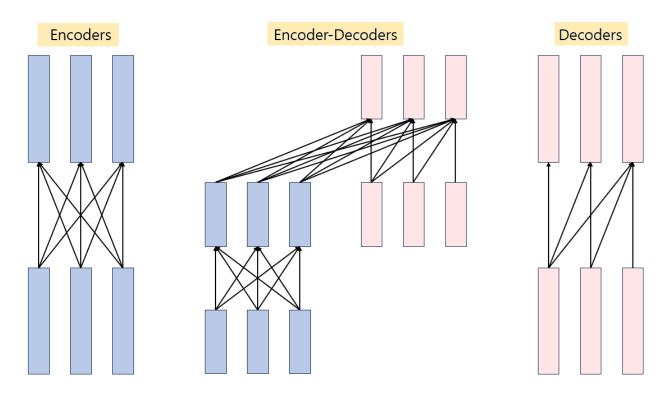
# 3

### Pretrained Model

### 사전 학습 모델의 세 가지 타입

Transformer는 기본적으로 Encoder-Decoder 구조

→ 사전 학습 모델은 이를 분해한 세 가지 타입으로 구분



모두 비지도 학습 방법으로 사전 학습을 진행, 지도 학습으로 파인튜닝

### 사전 학습 모델의 세 가지 타입

Transformer는 기본적으로 Encoder-Decoder 구조
→ 사전 학습 모델은 이를 분해한 세 가지 타입으로 구분



모두 비지도 학습 방법으로 사전 학습을 진행, 지도 학습으로 파인튜닝

**Decoders - GPT** 

**GPT**(Generative Pretrained Transformer)

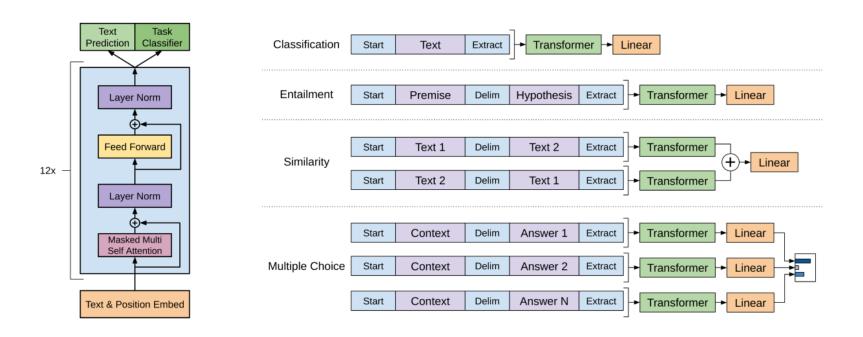
디코더 구조의 대표적인 사전 학습 모델로, Transformer 구조를 사용하여 문장을 학습

디코더의 목표는 문장 생성이므로, 언어 모델링을 위한 구조로 적합

GPT 이전에는 LSTM 셀을 이용한 모델이 일반적

→ GPT는 Transformer 셀을 활용하여 크게 성능을 향상

#### **Decoders - GPT**



사전 학습이 끝난 GPT는 각 문제에 따라 입력을 바꾸어 다양한 문제에 적용할 수 있도록 파인 튜닝

#### Decoders - GPT-3

	GPT-1	GPT-2	GPT-3
Parameters	117 Million	1.5 Billion	175 Billion
Decoder Layers	12	48	96
Context Token Size	512	1024	2048
Hidden Layer	768	1600	12288
Batch Size	64	512	3.2M

GPT-3는 이전 모델들에 비해 전체적인 사이즈가 커졌음

Few-Shot(FS) Learning이라는 새로운 학습 방법 도입

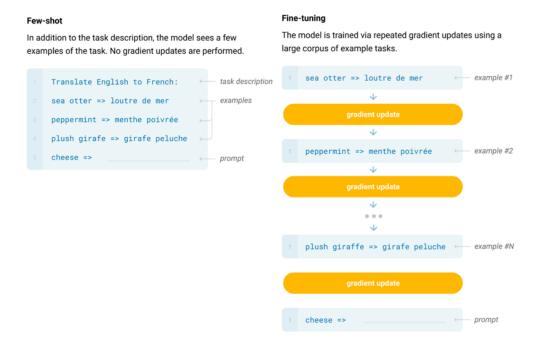


파인 튜닝과 다른 새로운 학습 방법!

#### Decoders - GPT-3

#### Few-Shot(FS) Learning

몇 개의 예시를 instruction으로 주고, 이로부터 학습



#### Decoders - GPT-3

#### Few-Shot(FS) Learning

몇 개의 예시를 instruction으로 주고, 이로부터 학습



Decoders - GPT-3

FS Learning이 파인 튜닝에 비해 가지는 장단점

장점

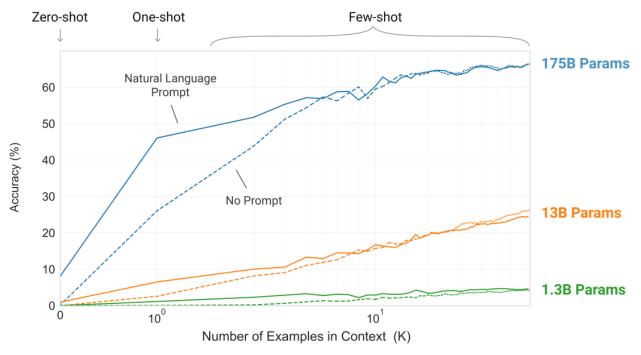
단점

- ① 파인 튜닝을 위한 task-specific 데이터의 요구량이 확연히 줄어듦
- ② task-specific 데이터를 바탕으로 한 파인튜닝을 통해 모델이 지나치게 좁은 분포를 가지는 것을 방지

- ① 파인 튜닝에 비해 성능이 훨씬 안 좋음
- ② 여전히 task-specific 데이터를 조금은 필요로 함

#### Decoders - GPT-3

파인 튜닝보다는 성능이 안 좋지만, 특정 문제에 특화된 데이터셋이 거의 없더라도 파인 튜닝과 비슷하게 성능을 낼 수 있음



어떠한 예시도 주지 않은 Zero-shot에 비해 Few-Shot이 훨씬 좋은 성능을 가짐

#### Encoders

bidirectionality (양방향성)

...

시퀀셜 데이터 전체의 맥락을 학습 가능 → 자연어 추론 문제, 질의 응답 문제에 적용

#### 자연어 추론 예시

P: 저는, 그냥 알아내려고 거기 있었어요.

H: 나는 처음부터 그것을 잘 이해했다.

→ CONTRADICTION

#### 질의 응답 예시

Q: 1962년 아시안 게임이 어디서 열렸어

A: 자카르타

#### Encoders - BERT

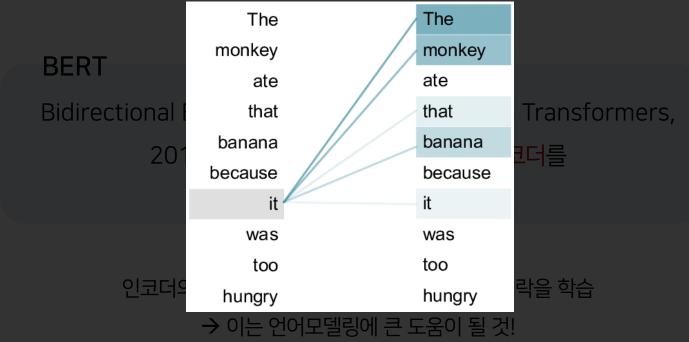
#### **BERT**

Bidirectional Encoder Representations from Transformers, 2018년 구글에서 Transformer의 <mark>인코더</mark>를 바탕으로 학습한 사전 학습 모델

인코더의 양방향성으로 시퀀셜 데이터의 전체 맥락을 학습 → 이는 언어모델링에 큰 도움이 될 것!

#### 기존 언어모델링은 왜 양방향성을 활용하지 못 했을까?

**Encoders-BERT** 



문장 전체에 대한 attention 연산의 결과는 간접적으로 각 단어를 보는 것과 같음

→ 이는 미래 시점의 데이터를 예측해야 하는 데 있어 일종의 치팅이라고 간주

H

BERT는 이를 Masked LM 구조로 변형함으로써 해결

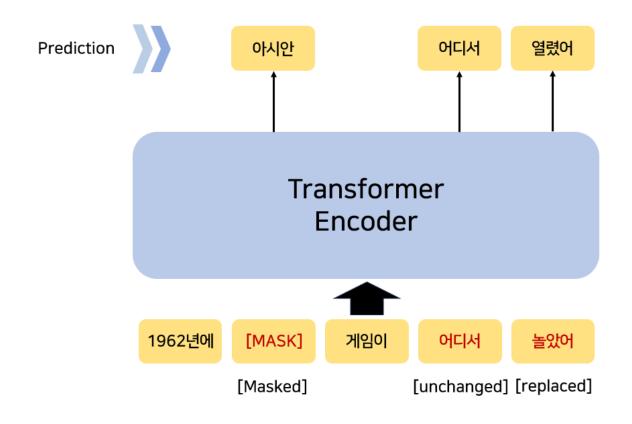
#### Encoders - BERT

#### Masked LM

기존 언어 모델링에서 입력 문장의 일부를 [MASK] 토큰으로 마스킹하고, **마스킹한 단어를 예측** 

구체적으로, 단어의 부분 집합인 WordPiece를 마스킹하는 것
→ Appendix 참고!

#### **Encoders - BERT**



랜덤 마스킹 비율 = 문장의 15% [MASK] = 80% / Random word = 10% / Unchanged = 10%

Encoders - BERT

**NSP**(Next Sentence Prediction)

랜덤한 두 개의 문장을 입력 받아서 앞뒤 문장이 연속되는 문장인지 분류하는 학습

자연어 추론, 질의 응답 등의 NLP 문제는 **두 문장 사이의 관계를 이해**하는 것이 중요하기 때문

### 3

#### **Transformer-based Pretrained Model**

#### Encoders - BERT

#### IsNext 예시

Input: [CLS] 나는 어제 마트에 갔다 [SEP] 저녁으로 순두부 찌개를 먹기 위해

재료들을 샀다 [SEP]

Label: IsNext

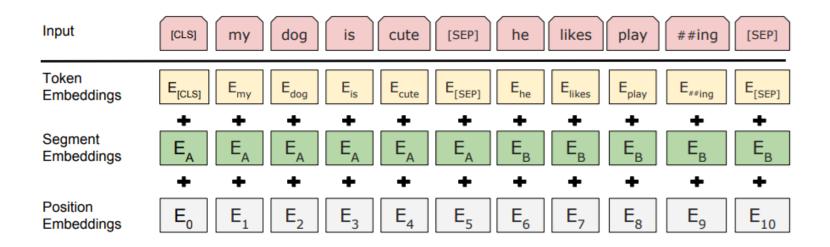
#### NotNext 예시

Input: [CLS] 나는 어제 마트에 갔다 [SEP] 도쿄 타워에서 보는 야경은 정말 예뻤다

[SEP]

Label: NotNext

#### **Encoders - BERT**



BERT는 토큰, 세그먼트, 위치를 더하여 최종적인 입력 임베딩을 만듦

#### Encoders - BERT

#### BERT의 최종적인 입력의 형태

#### [CLS] 토큰이 첫 번째로 나온 뒤, 두 개의 문장은 [SEP] 토큰으로 분리

- [CLS]: 모든 BERT 입력의 항상 처음에 등장하여 이 문제가 분류 문제라는 것을 알리는 토큰
- [SEP]: 두 개의 문장을 구분하기 위한 토큰



## 학습된 추가적인 임베딩인 Segment Embeddings를 추가하여이 문장이 A인지, B인지 알려줌

• Segment Embeddings: BERT에서 사용되는 추가적인 임베딩.

#### Encoder-Decoders - T5

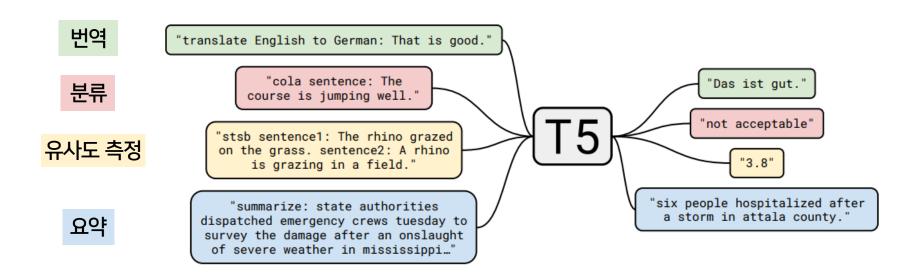
T5 (Text-To-Text Transfer Transformer)

기존의 BERT 모델이 특정 과제만 해결할 수 있는 것에 반해, T5는 문장 분류, 번역, 요약 등의 모든 과제를 동일한 모델로 해결할 수 있음

> 폭넓은 과제에 적용하기 위해 **비지도 학습으로 일반적인 지식들을 학습**하기를 바랐음

→ 텍스트 입력으로 텍스트를 출력하는 "Text-To-Text" 를 진행

#### Encoder-Decoders - T5



T5 모델은 Text-To-Text를 학습하기 위해 母 Prefix를 추가해주고, BERT의 Masked LM을 변형한 **USpan Corruption을** 적용

#### Encoder-Decoders - T5



EX 1) Translation

Input - Translation English to German

: That is good.  $\rightarrow$  Output  $\rightarrow$  Das ist gut.

EX 2) STS (Semantic Textual Similarity)

**Input** – *stsb sentence 1*: The rhino grazed on the grass.

stsb sentence 2: A rhino is grazing in a field.

**Output** → 3.8

작업에 대한 지시 사항을 줌으로써 모델이 문제를 파악할 수 있음

#### Encoder-Decoders - T5



**Span Corruption** 

Original text

Thank you for inviting me to your party last week.

Inputs

Thank you <X> me to your party <Y> week.

Targets

<X> for inviting <Y> last <Z>

Masked LM과 동일하게 마스킹을 해주지만, 두 가지 다른 점 존재

### 3

#### **Transformer-based Pretrained Model**

#### Encoder-Decoders - T5



**Span Corruption** 

#### 1 only dropout

마스킹한 단어를 오직 Dropout만 해줌.

이는 사전 학습 과정에서 계산 비용을 줄이기 위함임.

Thank you <X> me to your party <Y> week.

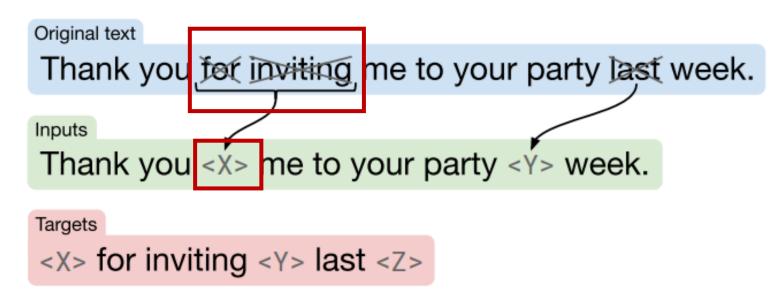
### ② 연속된 단어(consecutive span) 처리

연속된 단어는 하나의 토큰으로 처리하여 예측하고, 이렇게 예측한 새로운 스팬은 Wordpiece 토큰으로 추가 단어가 아닌 구(phrase) 또한 Wordpiece로 추가됨

Masked LM과 동일하게 마스킹을 해주지만, 두 가지 다른 점 존재

#### Encoder-Decoders - T5





위 예시의 경우, 토큰 "for inviting"은 연속되었기 때문에 하나의 토큰 <X>로 처리한 후 예측하고, Wordpiece로 추가해줌 4

## Appendix

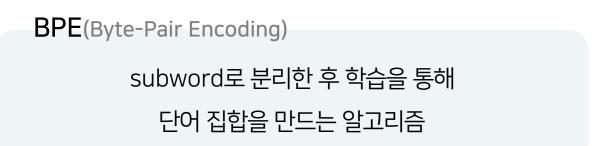
OOV(Out-of-Vocabulary)

OOV(Out-of-Vocabulary)

모델이 학습 과정에서 학습하지 못한 단어



BPE(Byte-Pair Encoding)





에시의 OOV 문제를 해결 가능

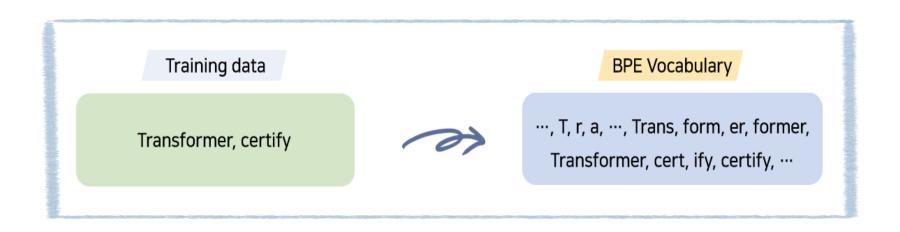
BPE(Byte-Pair Encoding)

BPE Vocabulary

a, b, c, d, e, ···, x, y, z, <eos>

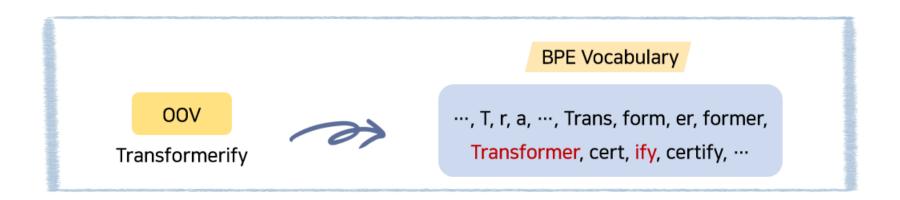
① 알파벳과 "end-of-word" 기호만 포함

**BPE**(Byte-Pair Encoding)



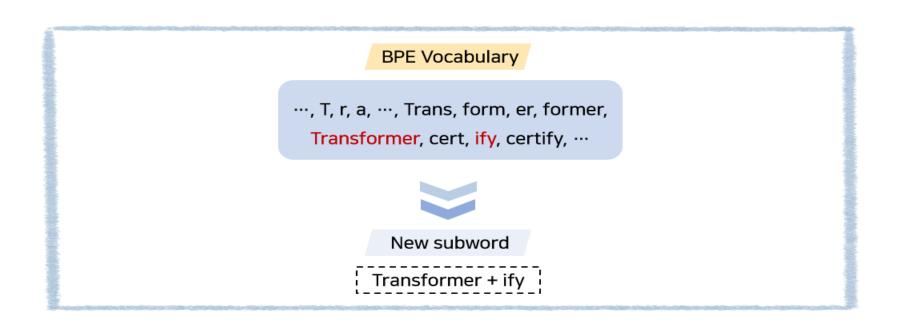
② 말뭉치 데이터를 이용해 가장 인접한 subword 찾기

**BPE**(Byte-Pair Encoding)



③ 찾은 subword와 연결하기

**BPE**(Byte-Pair Encoding)



④ 해당 새로운 subword로 대체

#### WordPiece

#### WordPiece

구글에서 Bert 학습을 위해 개발한 알고리즘 subword의 빈도가 적을수록 높은 점수를 부여해 점수가 높은 우선순위로 병합하는 알고리즘

$$score = \frac{freq - of - pair}{freq - of - first - element \times freq - of - second - element}$$

#### WordPiece

#### WordPiece

구글에서 Bert 학습을 위해 개발한 알고리즘 subword의 빈도가 적을수록 높은 점수를 부여해 점수가 높은 우선순위로 병합하는 알고리즘



unable에서 un과 ##able은 출현빈도가 높으므로 hugging을 hu와 ##gging을 나눈 것에 비해 나중에 병합

## 감사합니다