# Report

김준호

#### word2vec.py

Word2Vec은 단어 임베딩을 학습하는 데 사용되며, CBOW(Continuous Bag of Words)와 Skip-gram 두 가지 방법을 지원한다.

#### Word2Vec 클래스

#### \_init\_ 메서드:

-vocab\_size: 어휘 크기. 사용할 수 있는 고유 단어의 수이다.

-d\_model: 임베딩 차원. 각 단어를 표현할 벡터의 길이를 나타낸다.

-window\_size: CBOW 및 Skip-gram에서 문맥을 고려할 단어의 수를 정의한다.

-method: "cbow" 또는 "skipgram" 중 하나를 선택하여 학습 방법을 지정한다.

-embeddings: 단어를 벡터로 변환하는 임베딩 레이어이다.

-output\_weights: 임베딩 벡터를 다시 어휘 크기로 변환하는 선형 레이어이다.

#### embeddings\_weight 메서드:

-학습된 임베딩의 가중치를 반환한다. 모델이 학습한 단어 임베딩을 외부에서 사용할 수 있도록 역할을 한다..

#### fit 메서드:

- -load\_corpus를 기반으로 Word2Vec 모델을 학습한다.
- -tokenizer를 사용하여 텍스트 데이터를 토큰화한다.
- -CBOW와 Skip-gram 방법에 따라 각각 문맥 단어와 타겟 단어를 정의하고 학습을 진행한다.
- -각 에폭 동안 손실을 계산하고 이를 출력하여 학습 과정을 모니터링한다.

#### \_train\_cbow 메서드:

- -CBOW 방식을 사용하여 학습한다.
- -문맥 단어의 평균 임베딩을 통해 타겟 단어를 예측한다.
- -손실을 역전파하여 가중치를 업데이트한다.

#### \_train\_skipgram 메서드:

- -Skip-gram 방식을 사용하여 학습한다.
- -타겟 단어의 임베딩을 사용하여 문맥 단어를 예측한다.
- -손실을 역전파하여 가중치를 업데이트한다.

## load\_corpus.py

Word2Vec 모델을 학습시키기 위한 코퍼스를 제공한다. 간단한 예제 문장 리스트를 사용했다. 외부 소스로부터 데이터를 가져온다면 좀 더 제대로 할 수 있겠지만 시간이 너무 오래걸려 포기했다....

#### load\_corpus 함수:

-코퍼스를 문자열 목록으로 반환한다. 임의의 데이터셋을 사용할 수 있도록 설계되어 있다.

# gru.py

Gated Recurrent Unit(GRU) 셀과 GRU 네트워크를 PyTorch로 구현한 것이다. GRU는 시퀀스 데이터를 처리하는 데 사용되며 LSTM보다 간단한 구조를 가지고 있다고 한다.

#### GRUCell 클래스

## \_init\_ 메서드:

- -input\_size: input의 차원이다.
- -hidden\_size: GRU의 hidden state 크기이다.
- -W\_z, U\_z: update gate의 가중치이다.
- -W\_r, U\_r: reset gate의 가중치이다.
- -W\_h, U\_h: candidate hidden state의 가중치이다.

#### forward 메서드:

- -입력 x와 이전 hidden state h를 사용하여 현재 hidden state h\_t를 계산한다.
- -업데이트 게이트 z\_t: z\_t입력과 이전 은닉 상태를 사용하여 게이트 값을 계산한다.
- -리셋 게이트 r\_t: r\_t 입력과 이전 은닉 상태를 사용하여 게이트 값을 계산한다.
- -후보 은닉 상태 (h\_t)tilde: 리셋 게이트와 이전 은닉 상태를 활용하여 새로운 후보 은닉 상태를 계산한다.
- -새로운 은닉 상태  $h_t$ : 업데이트 게이트를 사용하여 이전 은닉 상태와 후보 은닉 상태를 결합하여 계산한다.

#### GRU 클래스

## \_init\_ 메서드:

- -input\_size: 입력 특징의 차원이다.
- -hidden\_size: GRU의 은닉 상태 크기이다.
- -cell: GRUCell 객체로 각 타임 스텝의 은닉 상태를 업데이트한다.

#### forward 메서드:

- -입력 시퀀스를 순회하며 각 타임 스텝에서 GRU 셀을 통해 은닉 상태를 업데이트한다.
- -마지막 타임 스텝의 은닉 상태를 반환한다. 이 은닉 상태는 시퀀스의 정보를 집약하여 담고 있다.