

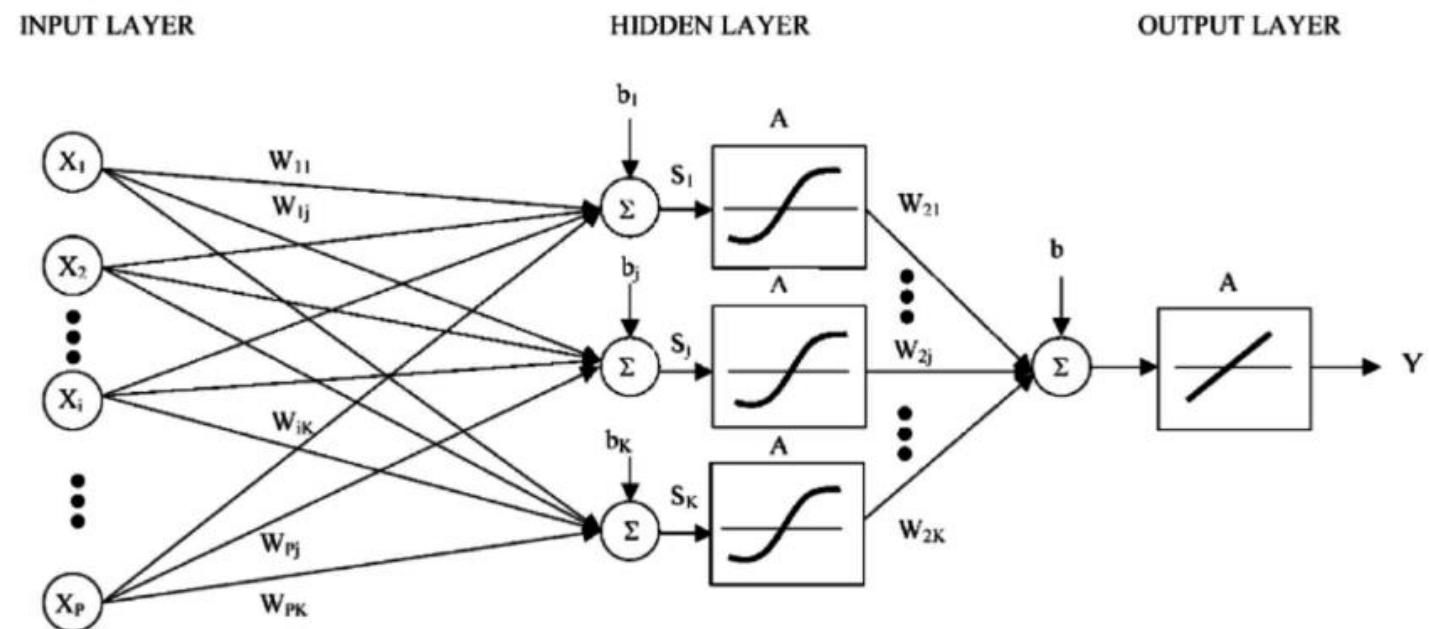
Deep learning in NLP

Part II: Introduction to RNN and LSTM

Zeinab Rahimi, Feb 2022

شبکه های عصبی سنتی

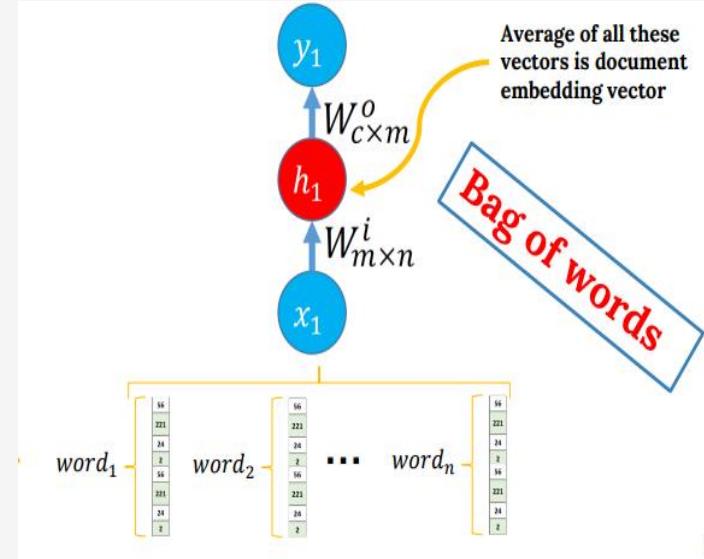
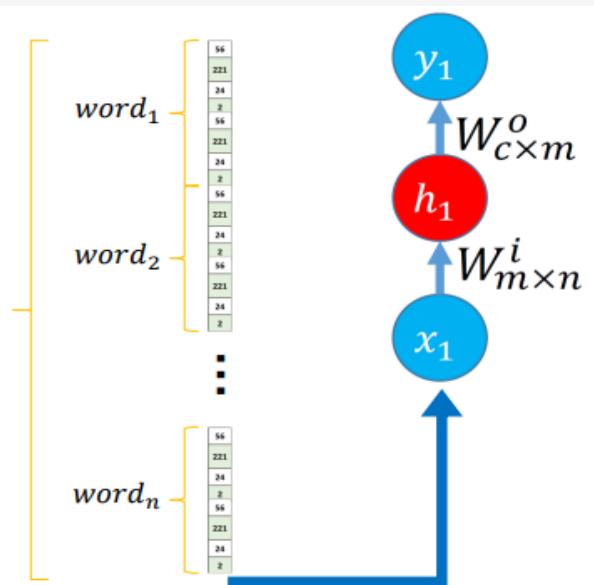
- لایه ورودی
- لایه هیدن
- لایه خروجی
- فعالسازی



مشکلات شبکه های قبلی برای NLP

- در تسك های قبلی مثل Word2vec از شبکه های FullyConnected استفاده می شد:
- ورود یک کلمه به شبکه و انجام تسك طبقه بندی
- در هر مرحله خروجی بر اساس ورودی همان مرحله مثلا دسته بندی بر اساس آخرین ورودی
- نیاز به تصمیم گیری بعد از دیدن یک رشته توکن با ترتیب (seq)
- نیاز به ورود یک جمله یا سند برای تسك های پیچیده تر
- نیاز به داشتن اطلاعات از کلمات قبل و بعد در رشته ورودی
- نیاز به در نظر گرفتن ترتیب توکن ها
- خروجی باید به ورودی فعلی و خروجی قبلی وابسته باشد.

راه حل برای نواقص شبکه های سنتی



- میانگین گرفتن از بردارهای جاسازی

- در نظر نگرفتن توالی و ساختار جمله

- مناسب نبودن برای تسك های پیچیده تر

- به هم وصل کردن بردارهای جاسازی

- ثابت نبودن طول ورودی شبکه

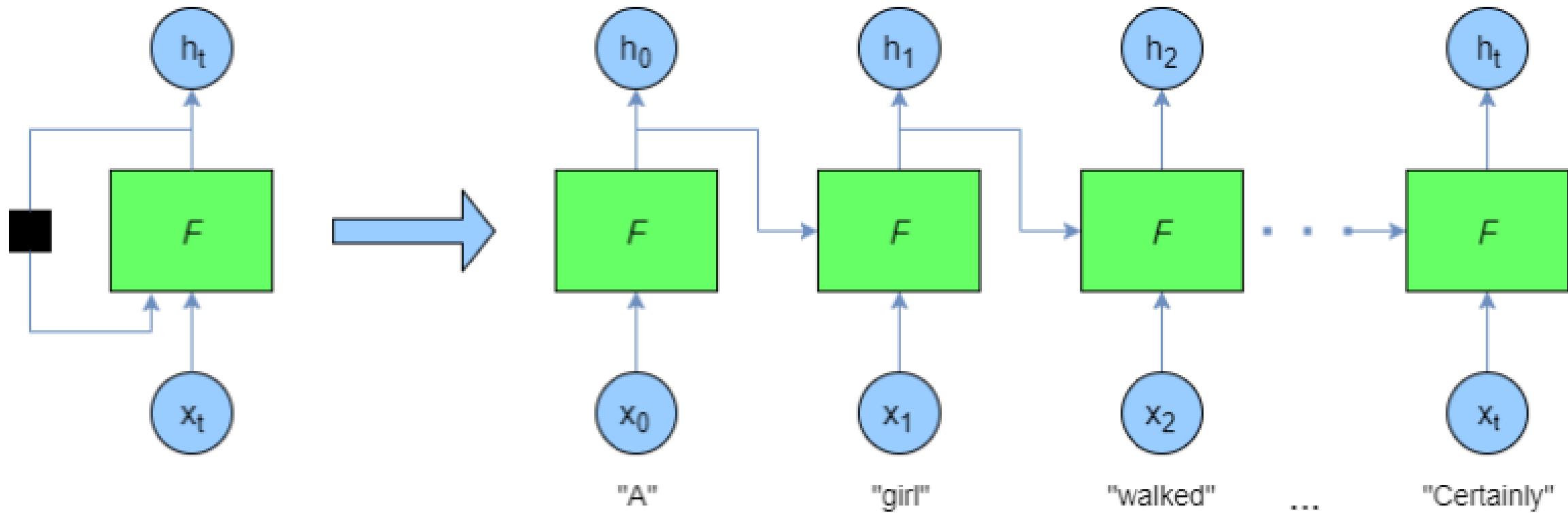
- زیاد بودن طول ورودی

- معرفی شبکه های بازگشتی (RNN)

- همان FC ها با این تفاوت که لایه های هیدن آنها به هم وصل است.

- در FC اطلاعی از کلمات قبل و بعد نداریم اما در RNN در هر لحظه از قبلی ها مطلعیم.

- در هر زمان با ورود هر توکن اطلاعاتی در لایه هیدن ذخیره می شود و به لایه هیدن در زمان بعدی منتقل می شود.

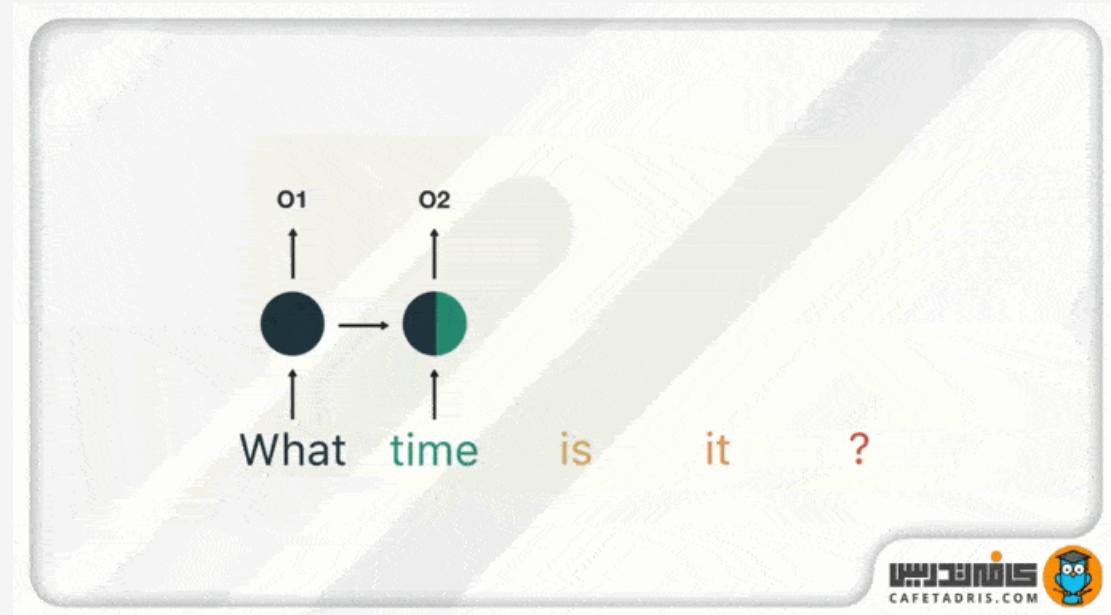


Recurrent Neural Network

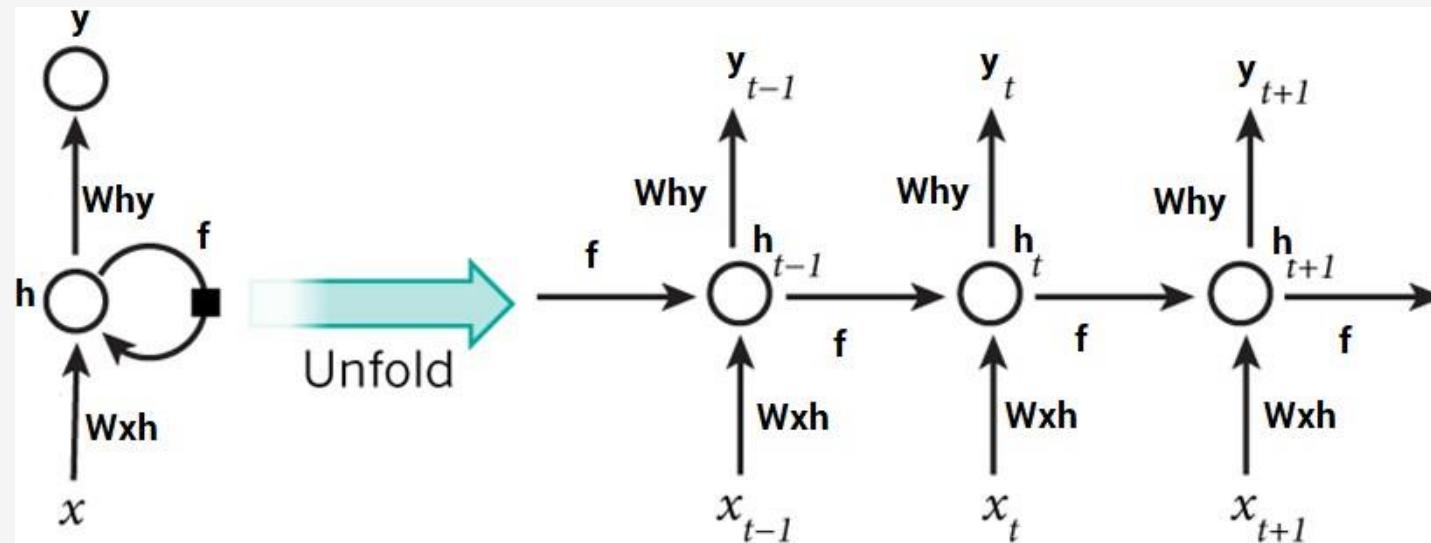
از خروجی قبلی به عنوان ورودی بعدی استفاده می کند.

شبکه های عصبی بازگشتی

- شکستن جمله به کلمات
- شبکه های RNN به صورت ترتیبی کار می کند، در هر گام یک کلمه را به آن وارد می شود.(بردار کلمه)
- زمانی که به آخر جمله برسیم می بینیم که شبکه های اطلاعات مربوط به تمامی کلمه های موجود در جمله را پردازش کرده است.



شبکه های عصبی بازگشتی

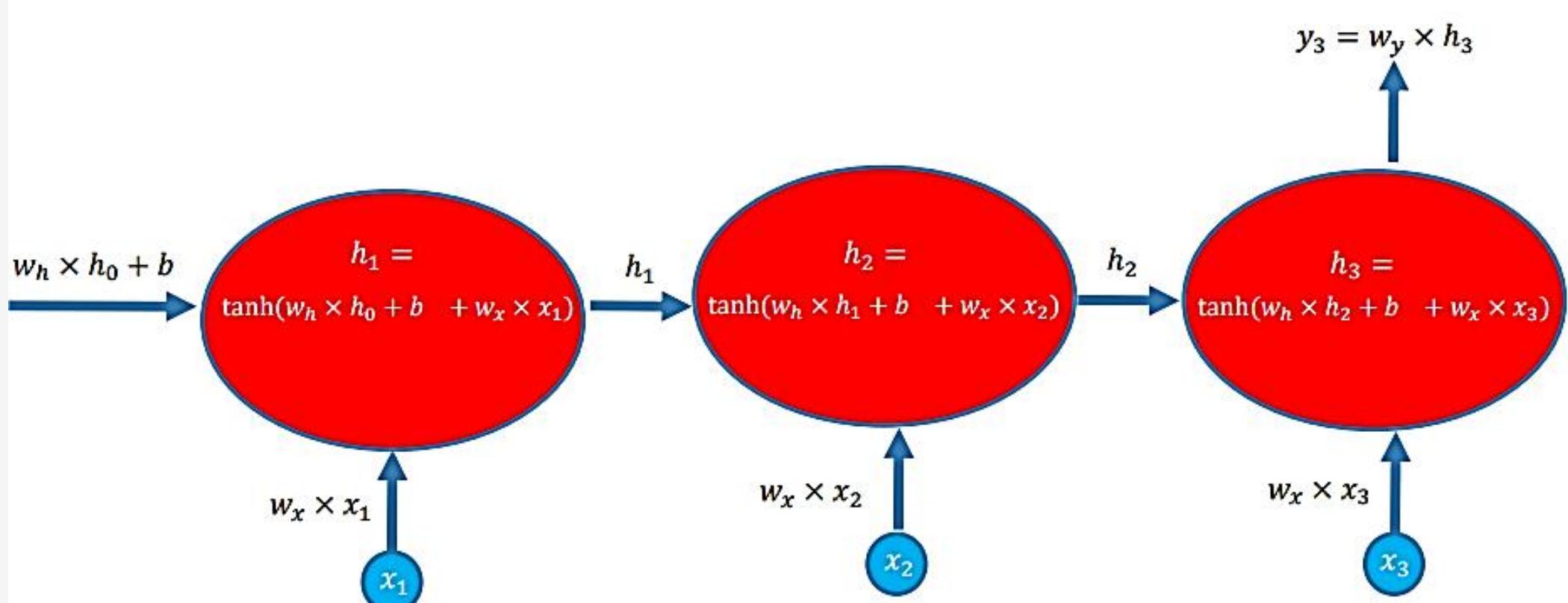


$$h_t = f(h_{t-1}, x_t)$$

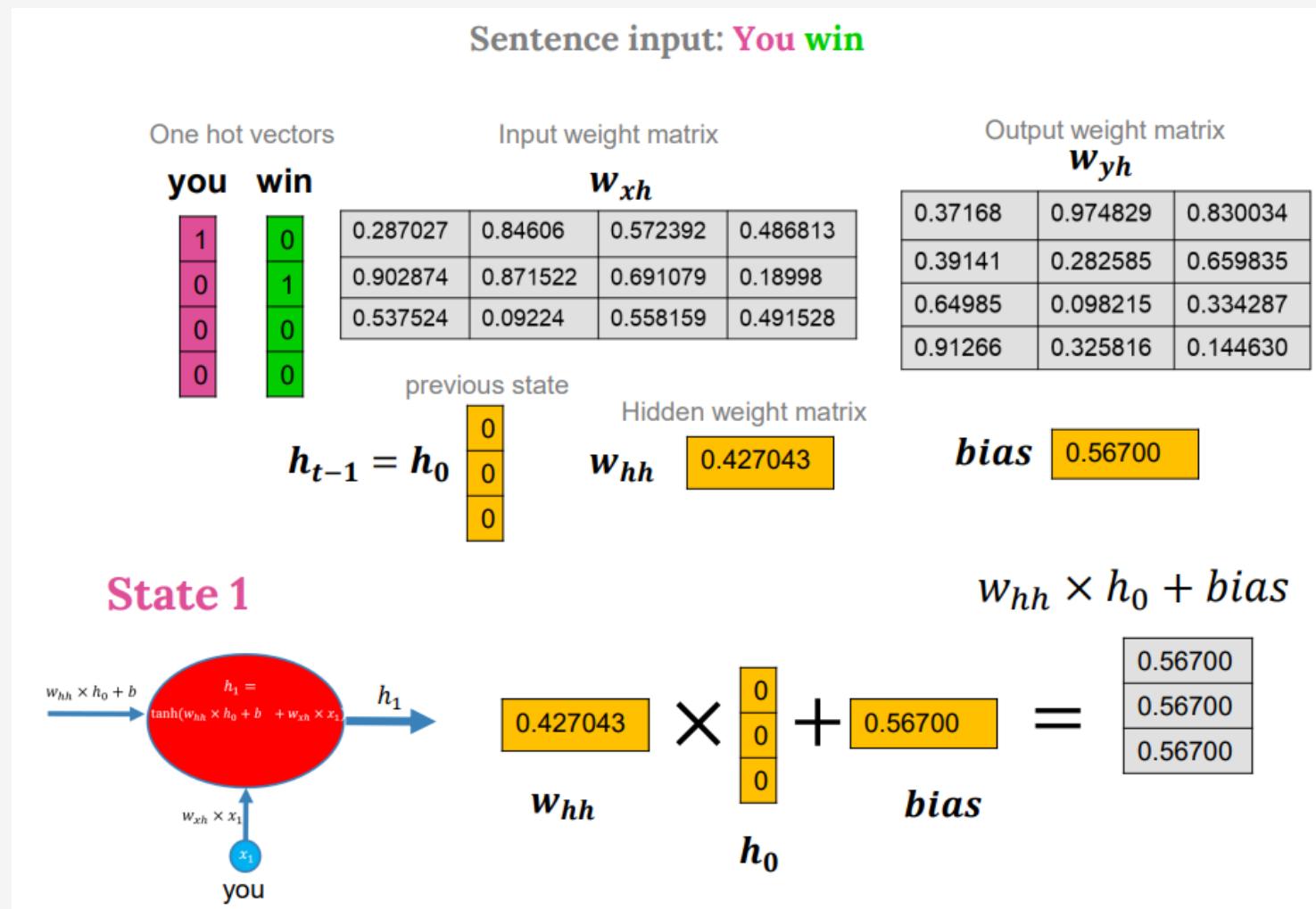
$$h_t = \tanh (W_{hh}h_{t-1} + W_{xh}x_t)$$

$$y_t = W_{hy}h_t$$

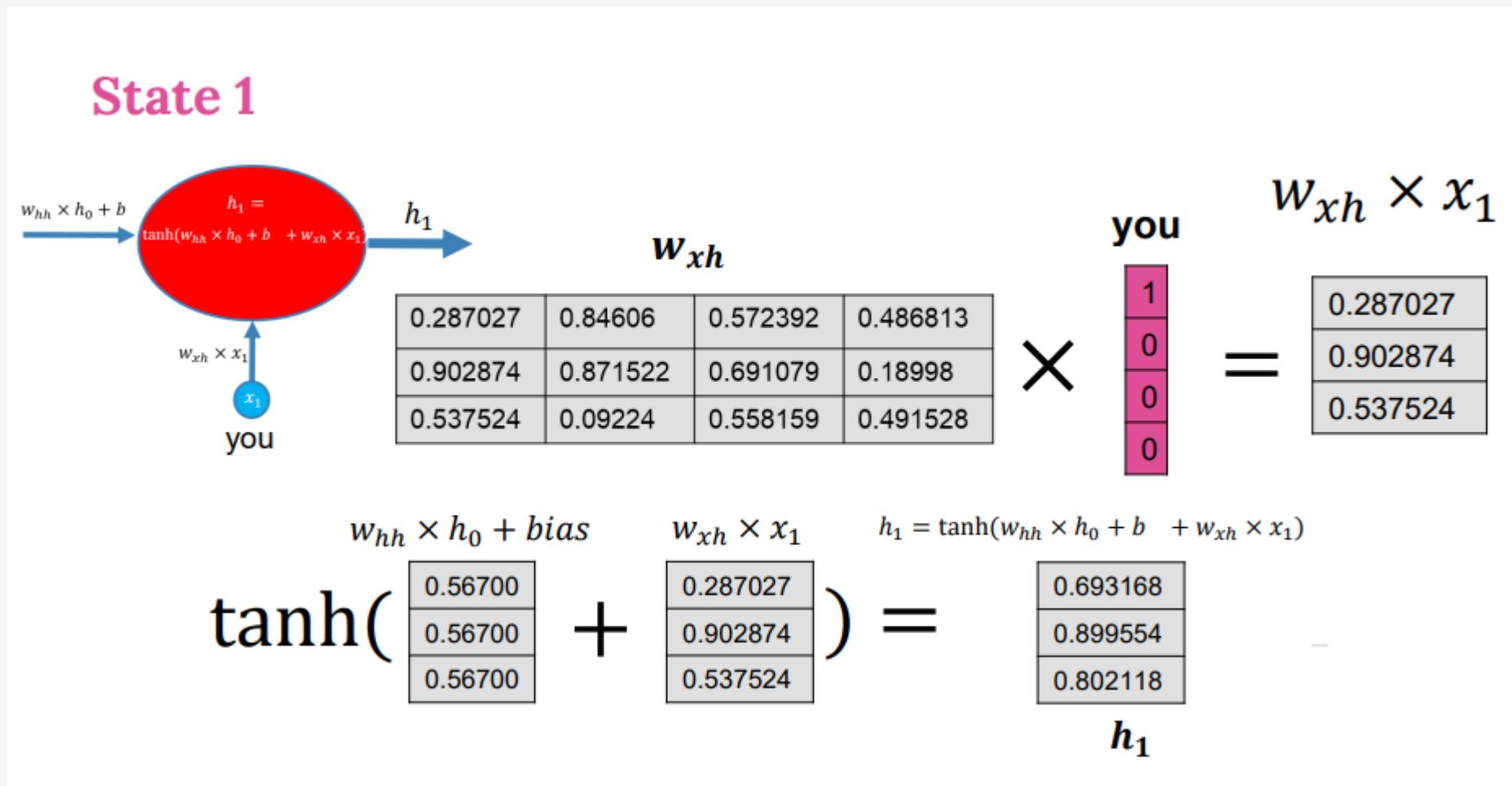
شبکه های عصبی بازگشتی: روابط



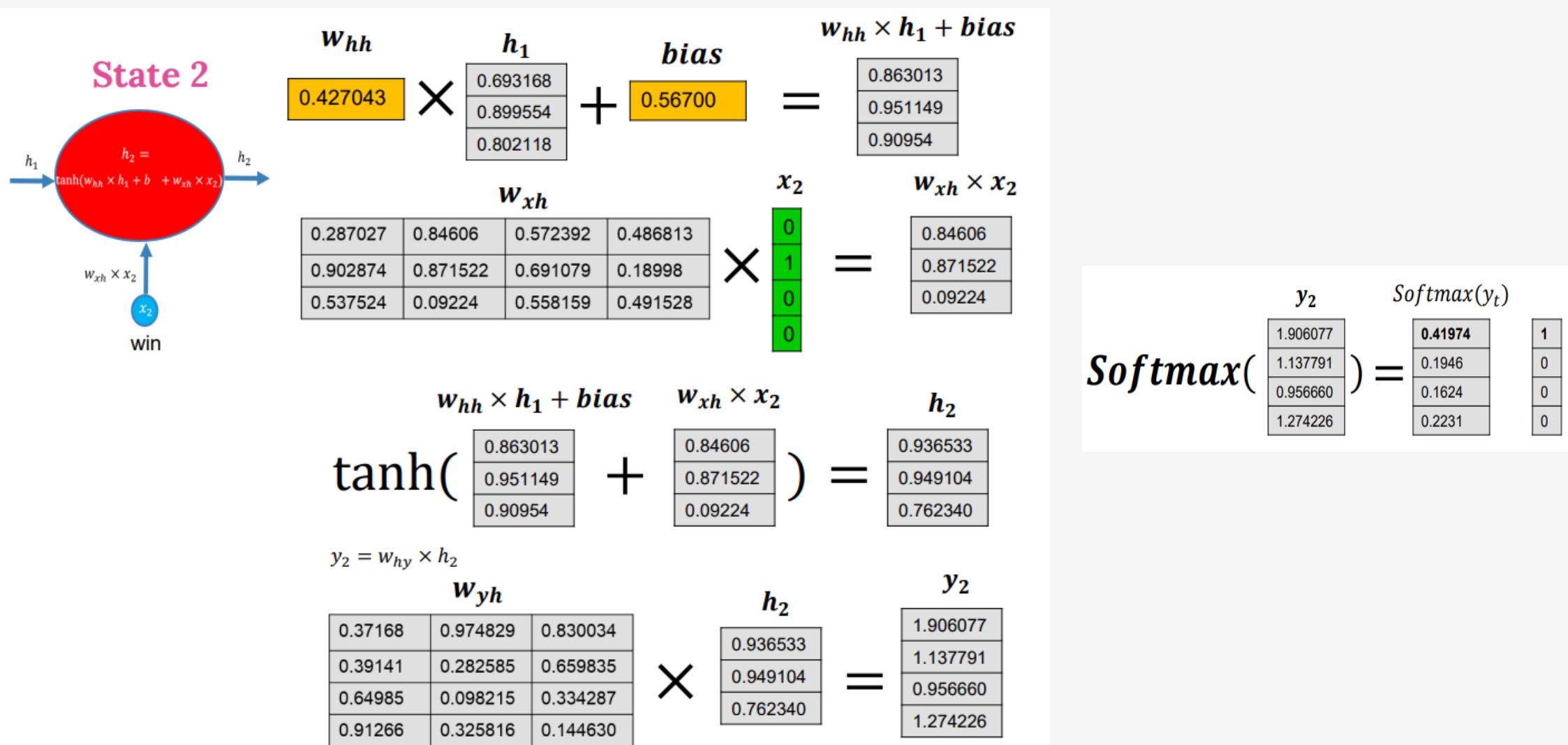
شبکه های عصبی بازگشتی: مثال



شبکه های عصبی بازگشتی: مثال



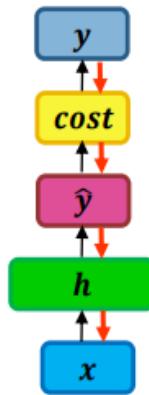
شبکه های عصبی بازگشتی: مثال



شبکه های عصبی بازگشتی: Back Propagation

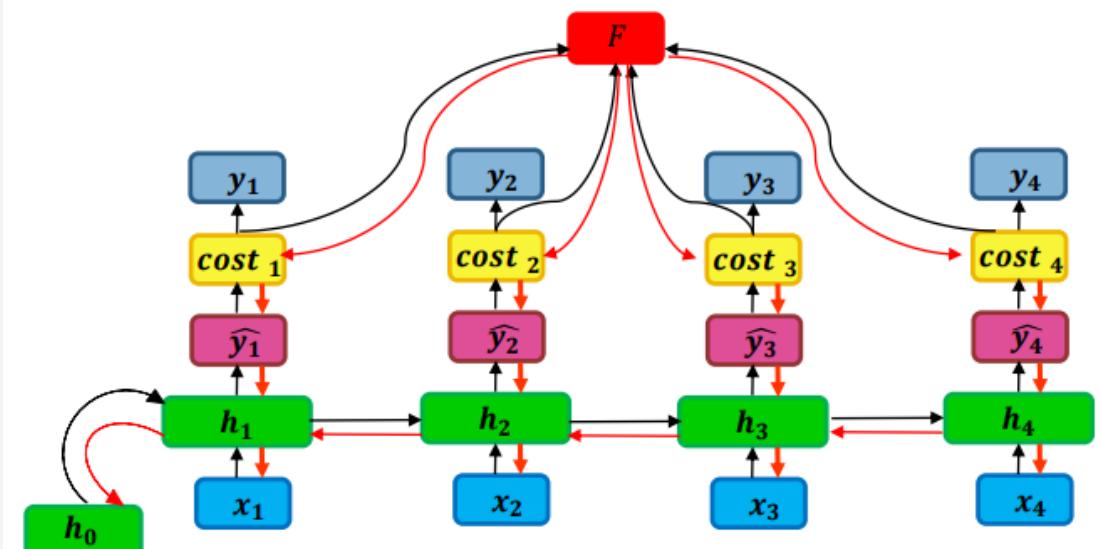
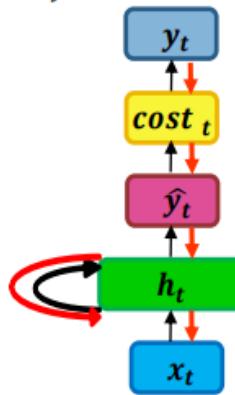
Feed Forward

$$h = \tanh(w_h \times x_t + b)$$
$$\hat{y} = w_{hy} \times h$$

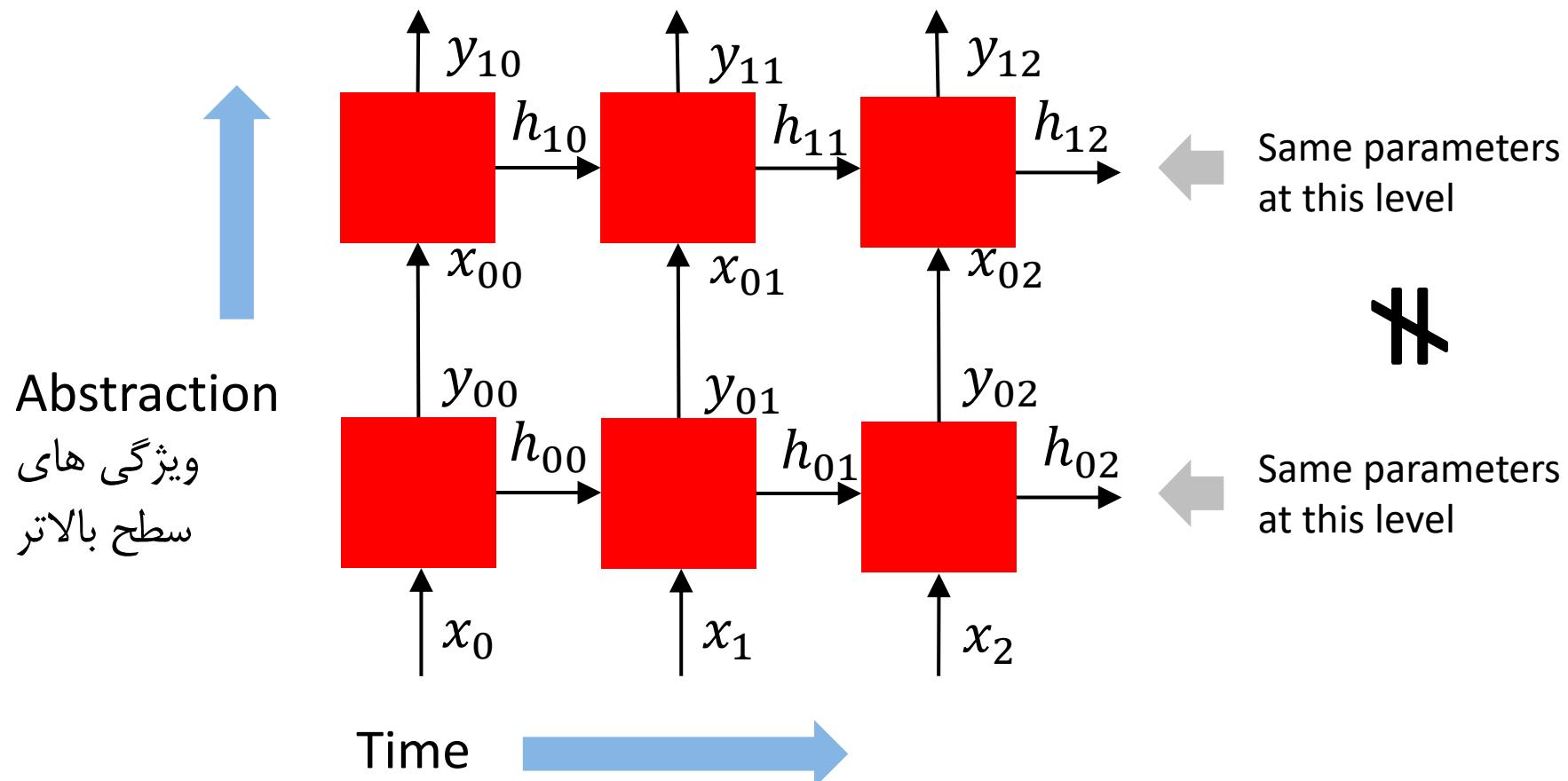


Recurrent Neural Networks

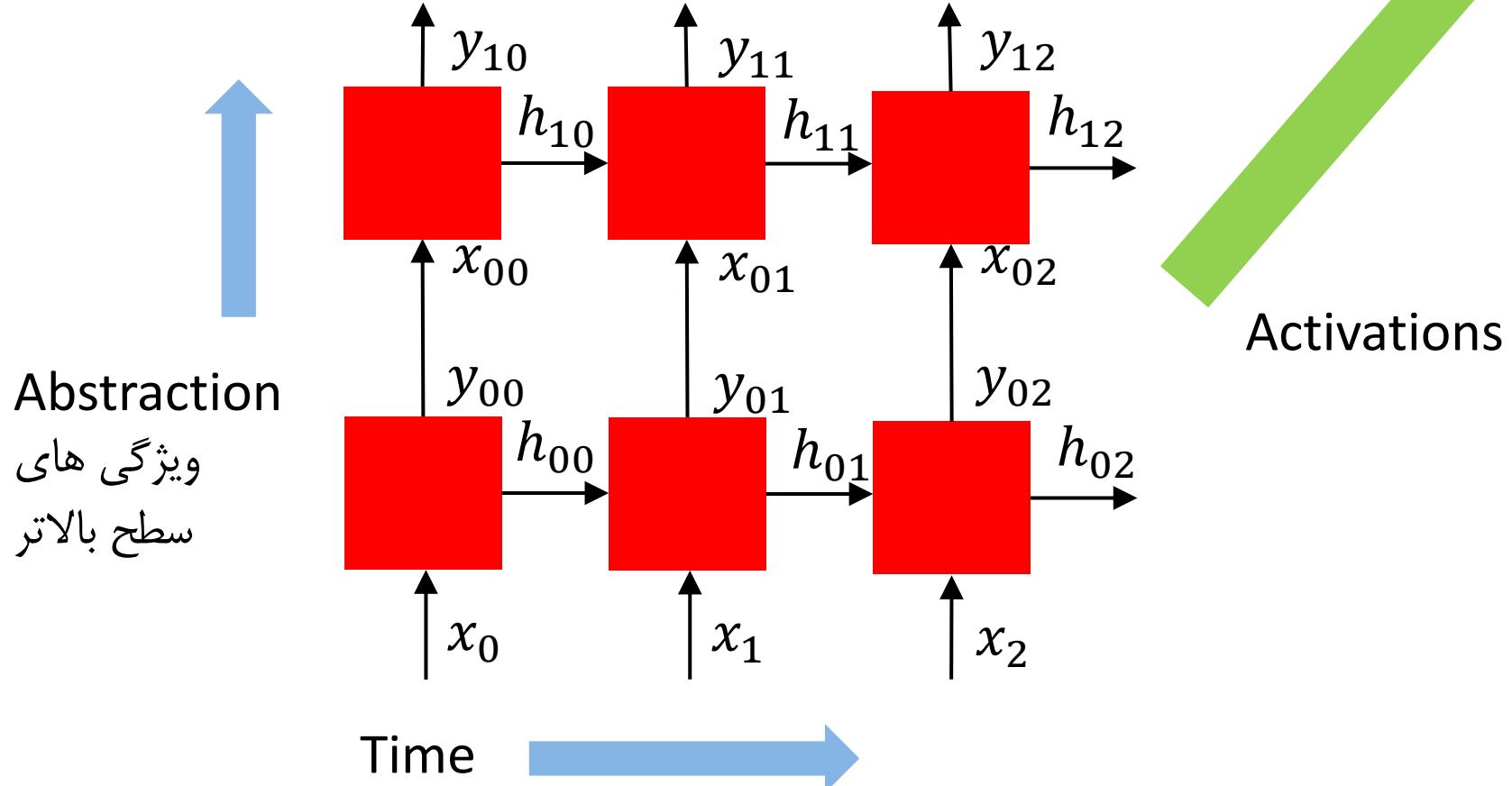
$$h_t = \tanh(w_h \times [h_{t-1}, x_t] + b)$$
$$\hat{y}_t = w_{hy} \times h_t$$



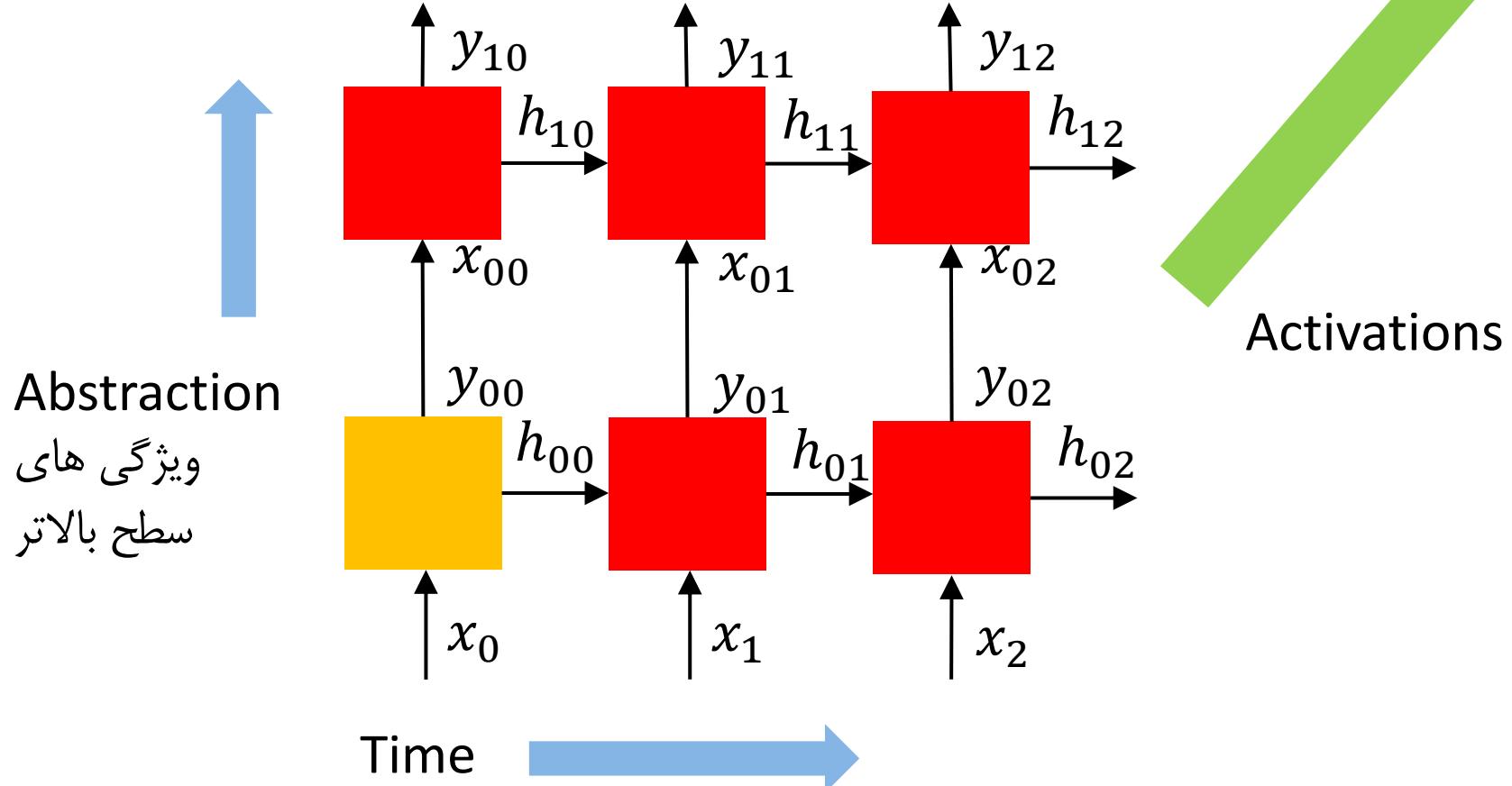
در RNN عمیق غالباً لایه‌ها به صورت عمودی استک می‌شوند.



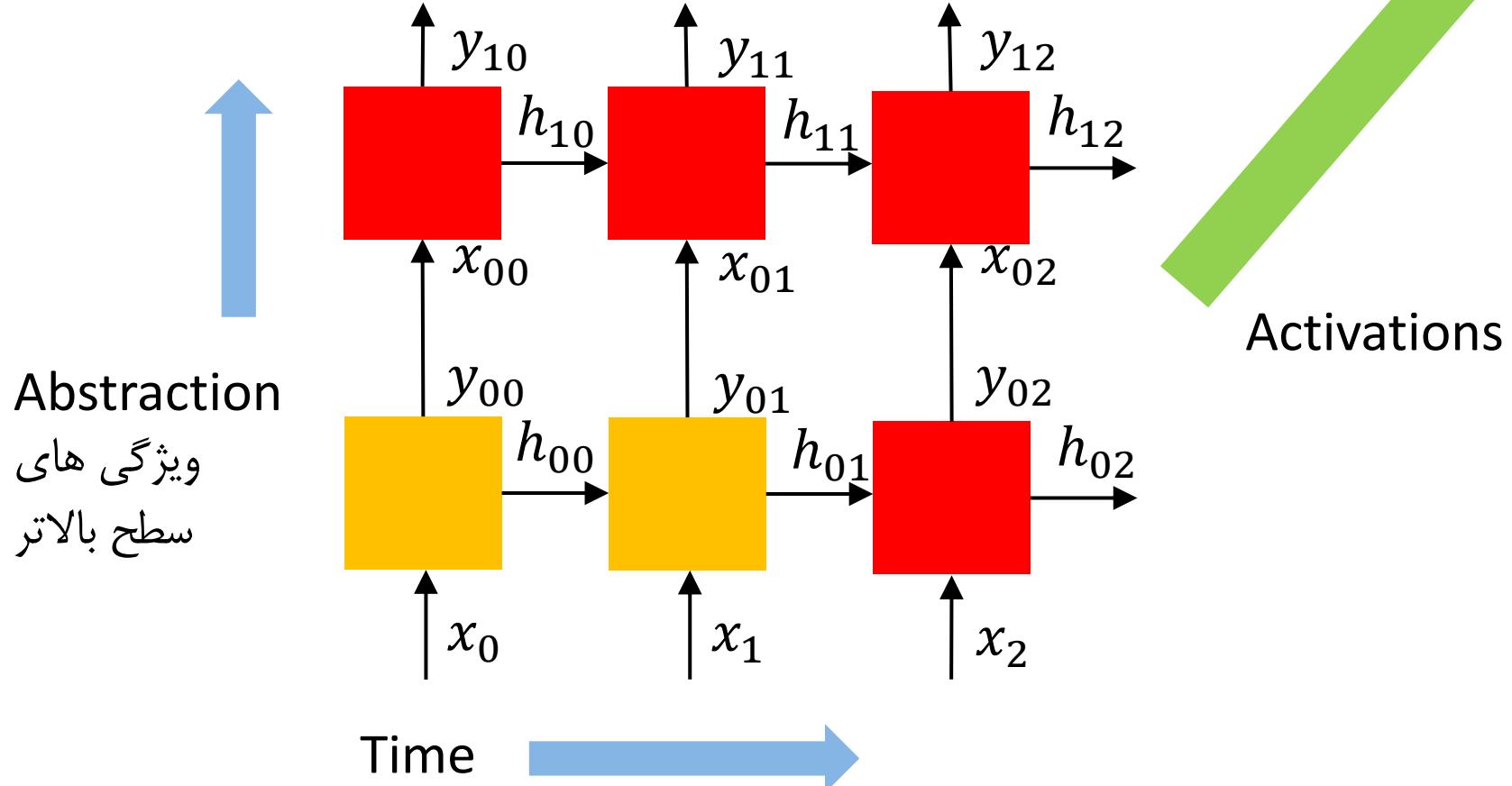
Backprop still works:



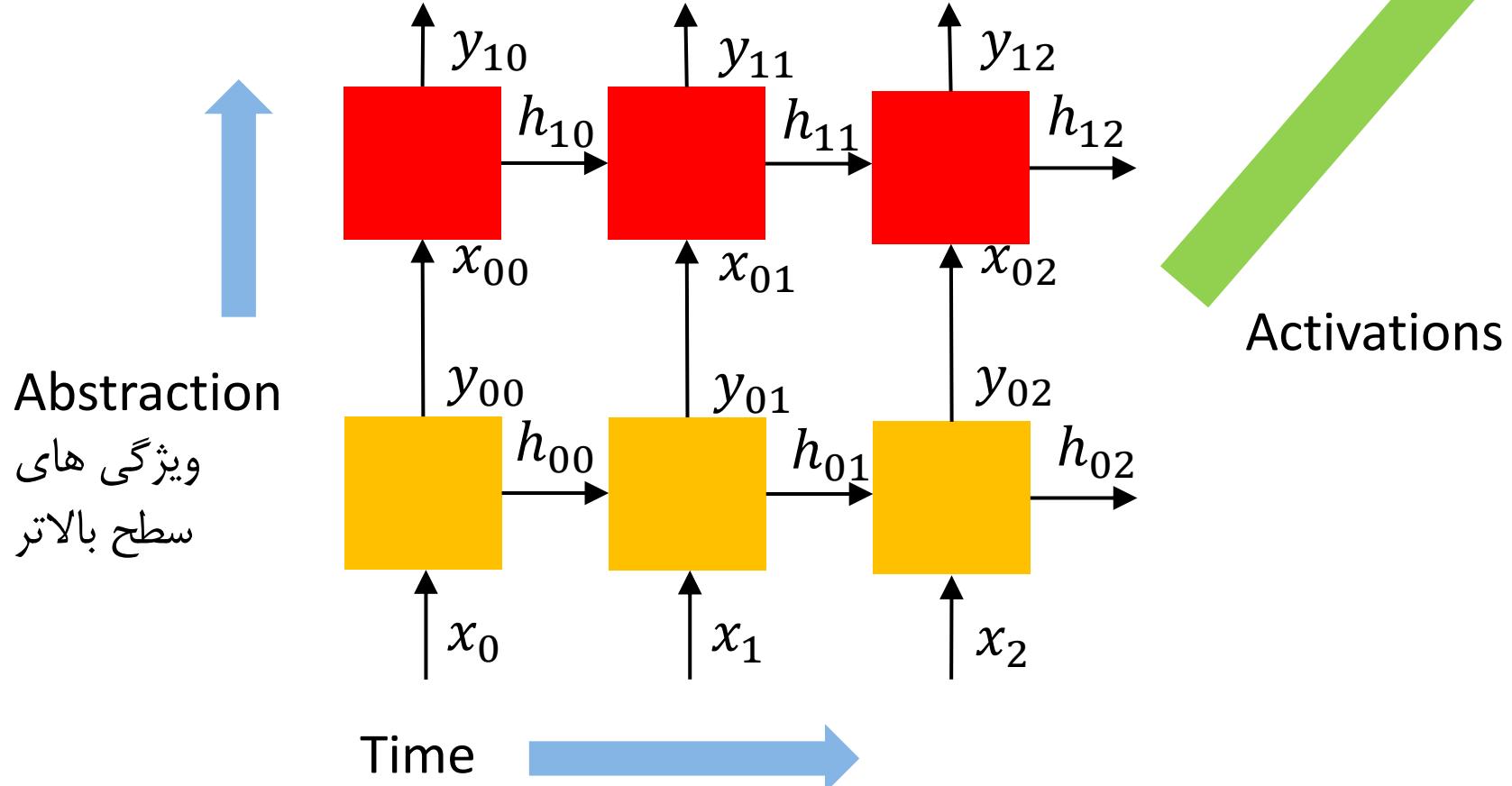
Backprop still works:



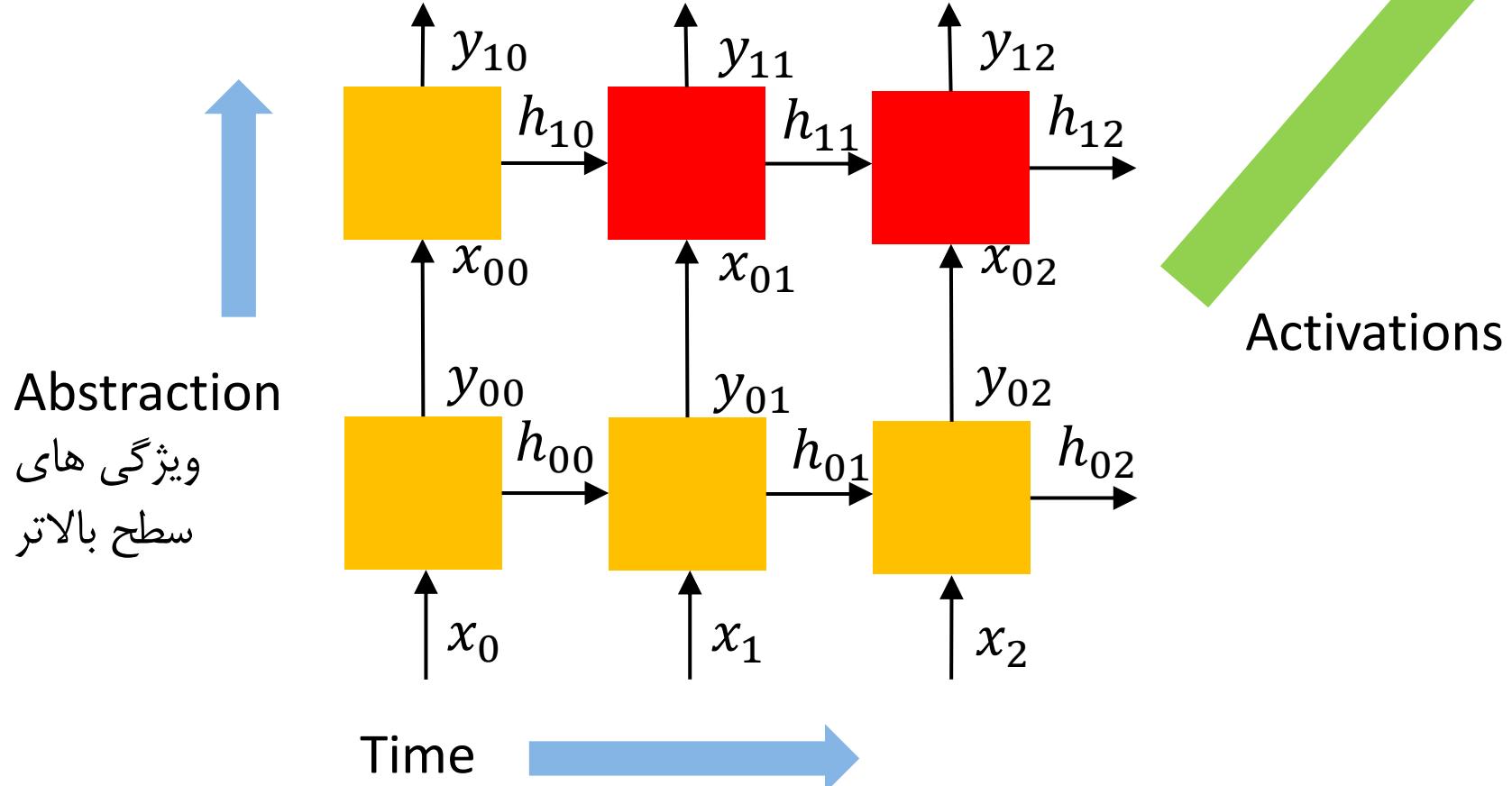
Backprop still works:



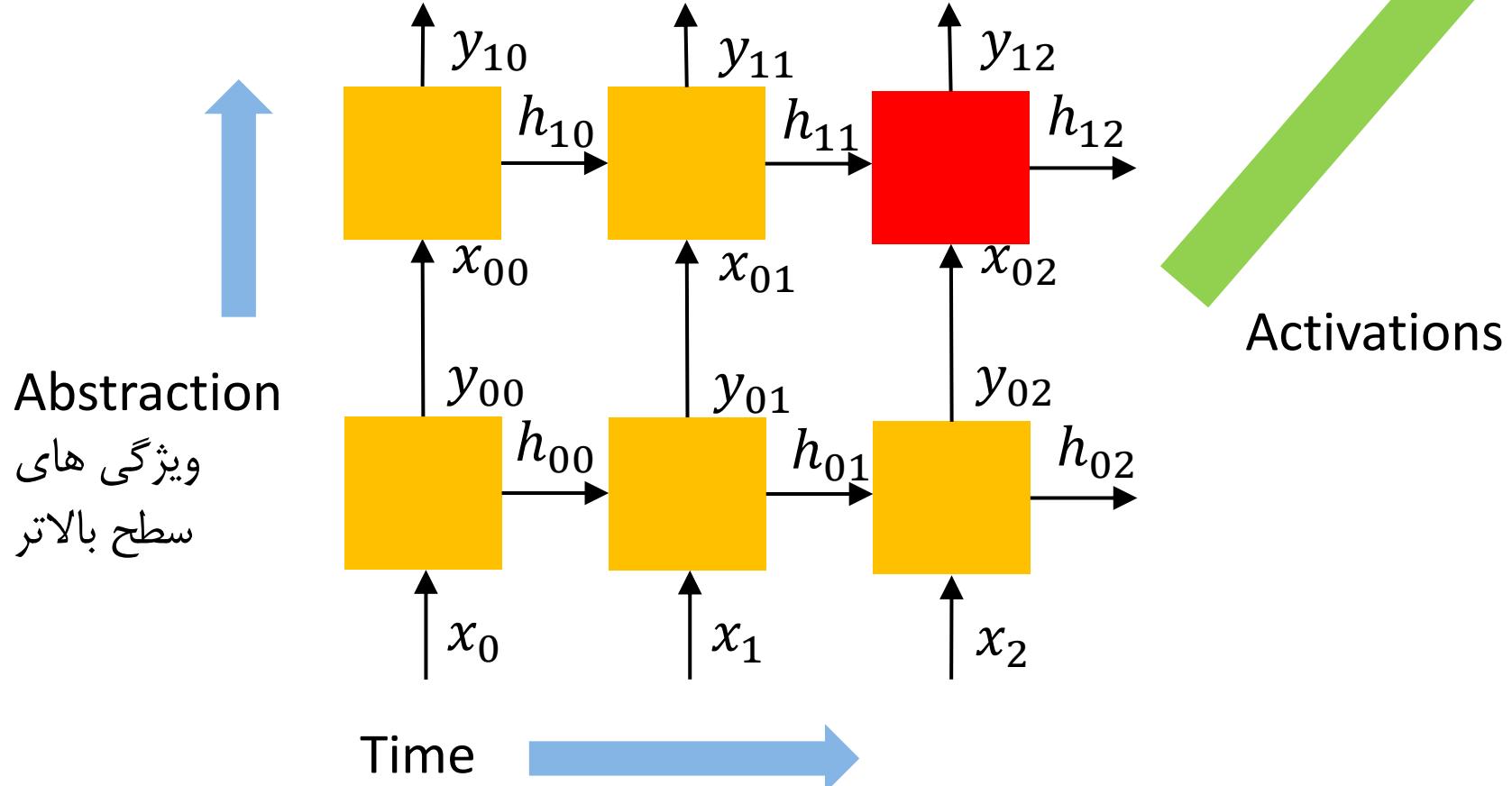
Backprop still works:



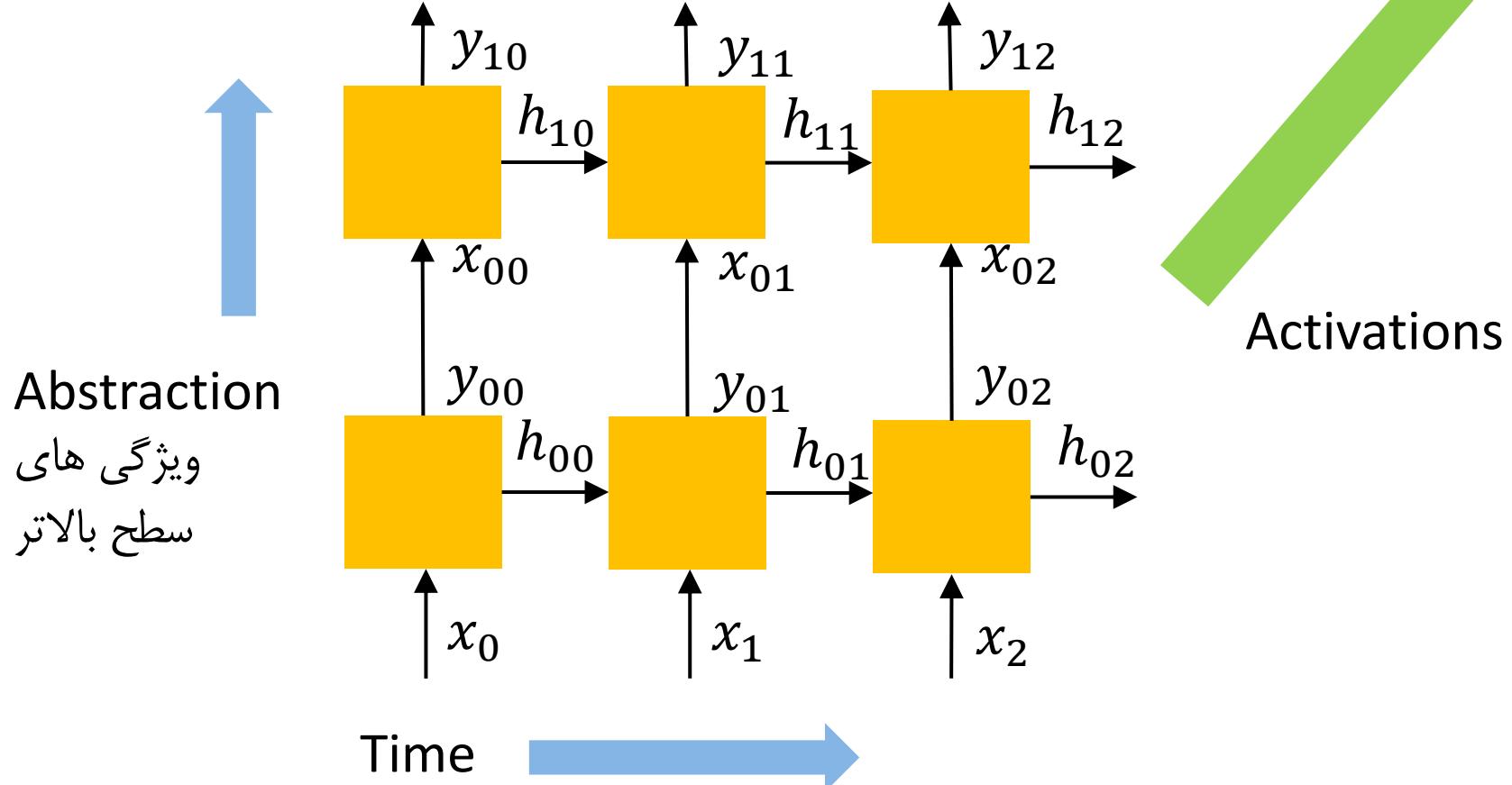
Backprop still works:



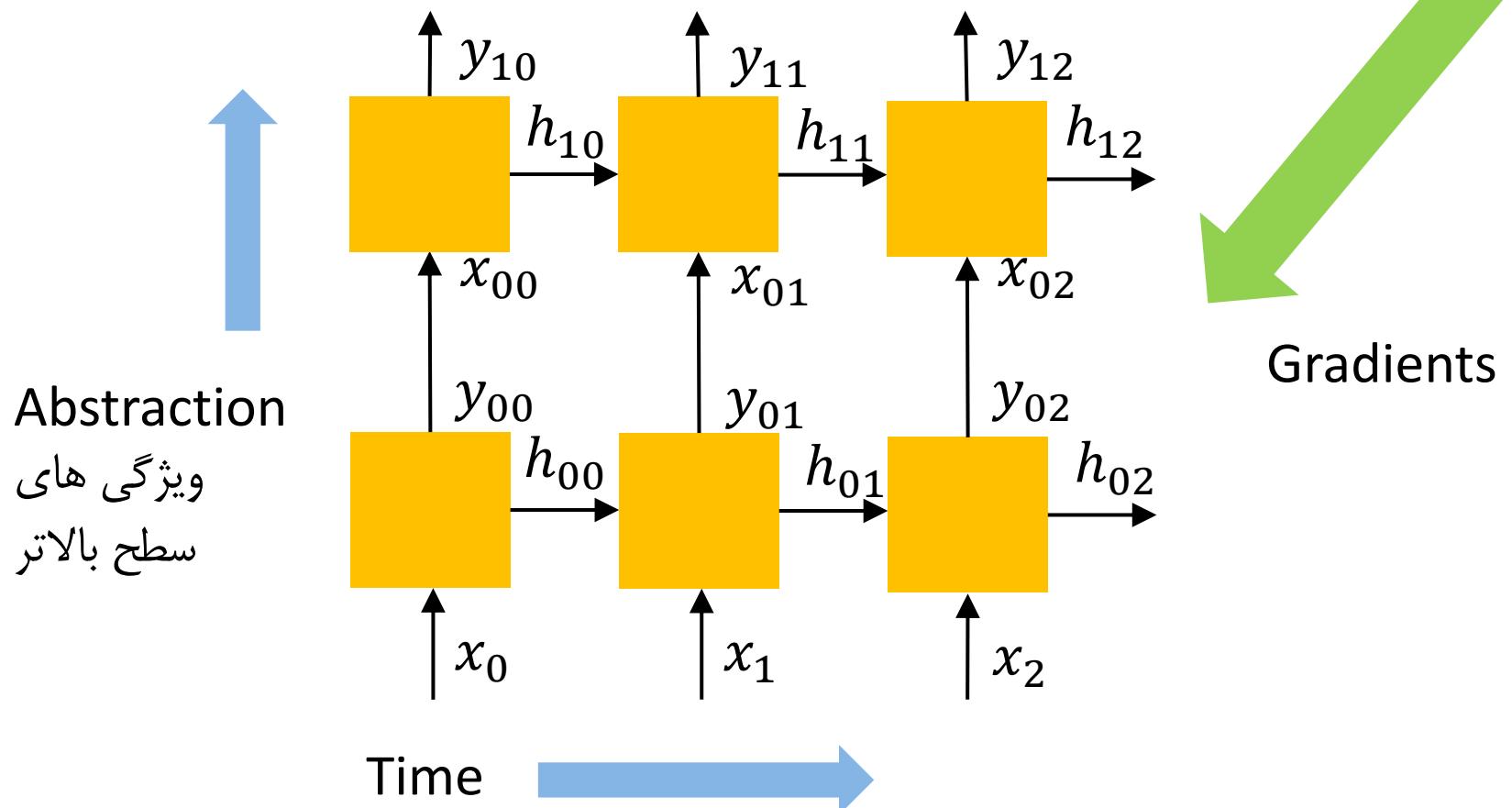
Backprop still works:



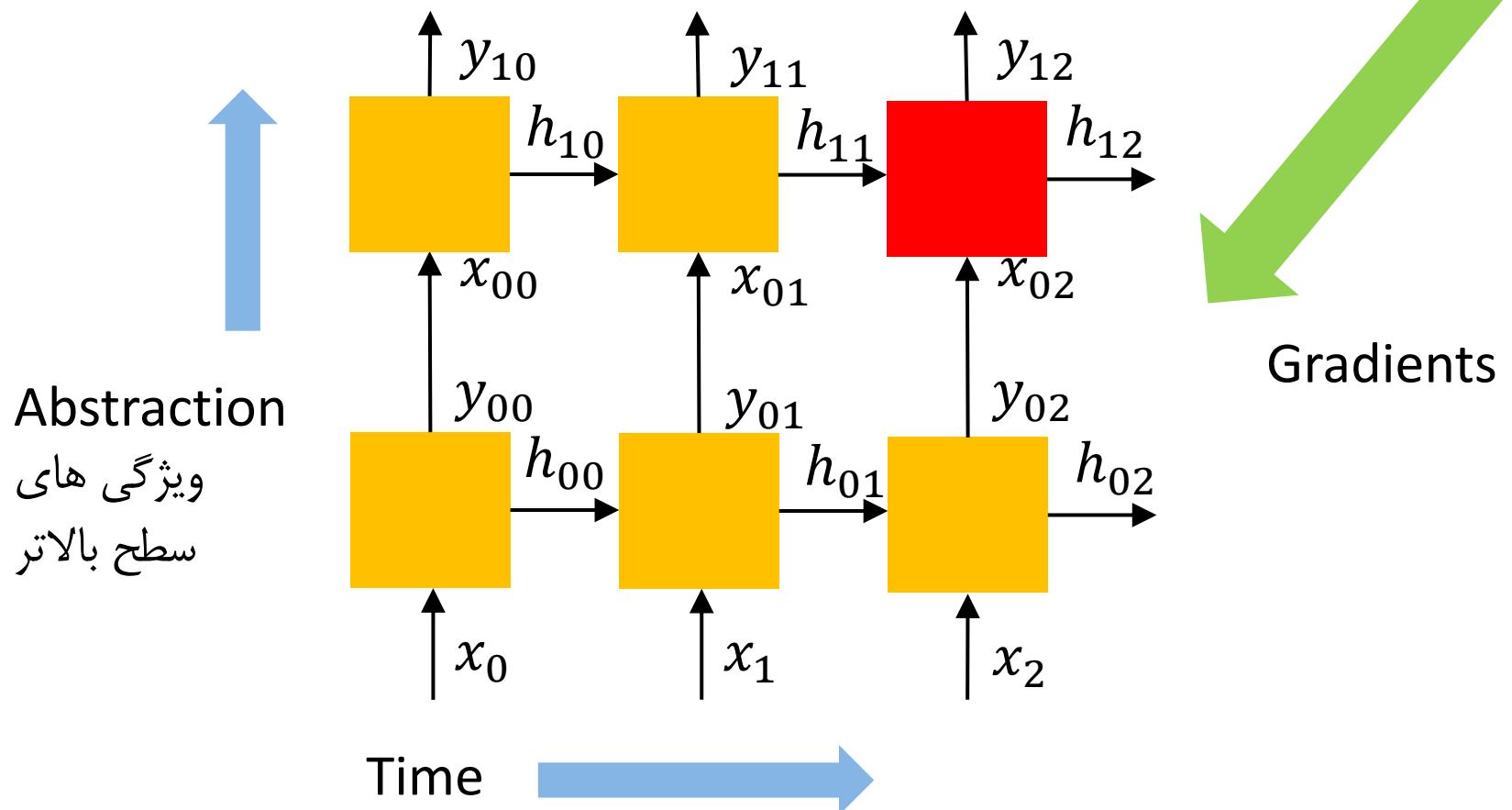
Backprop still works:



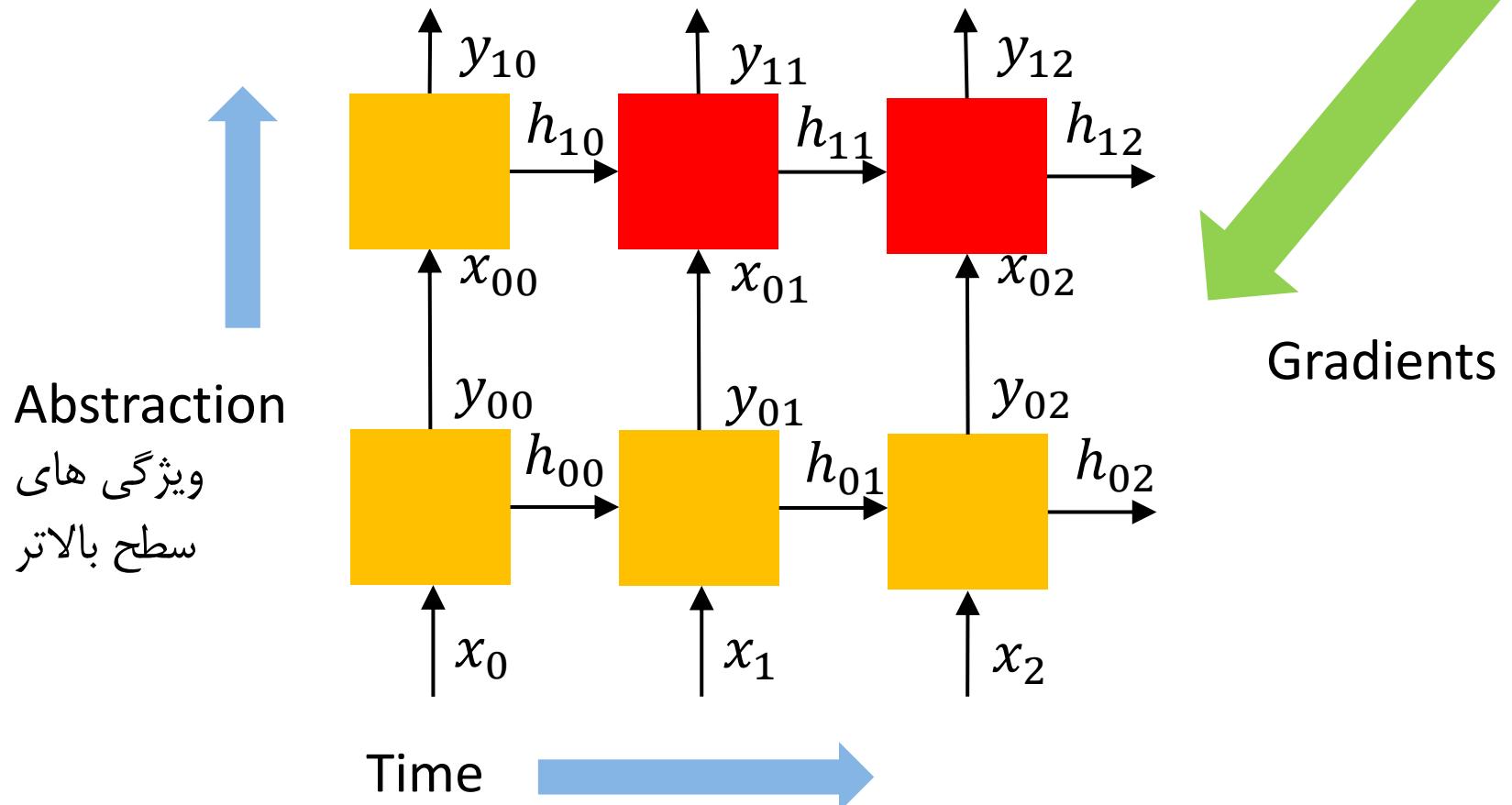
Backprop still works:



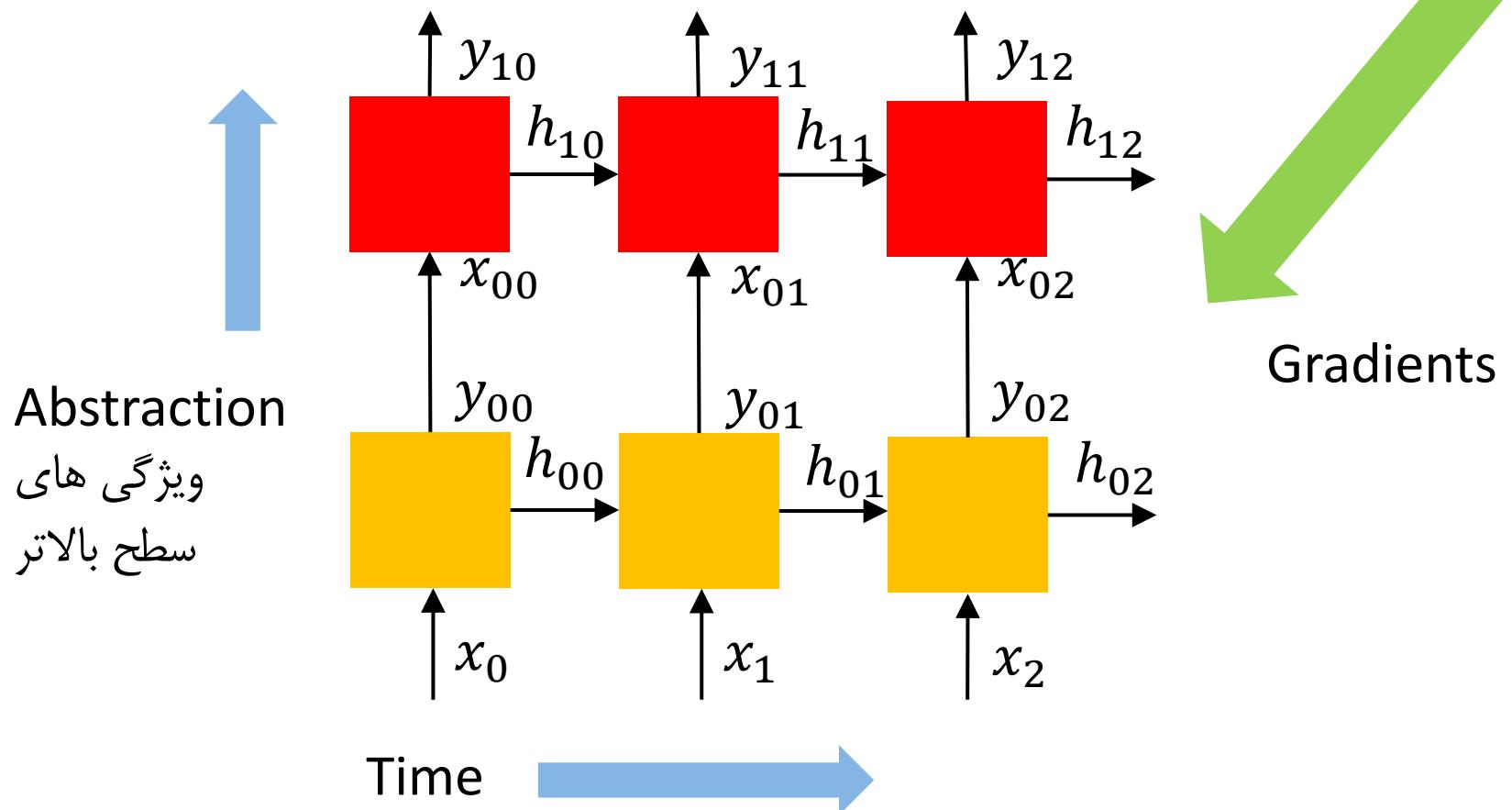
Backprop still works:



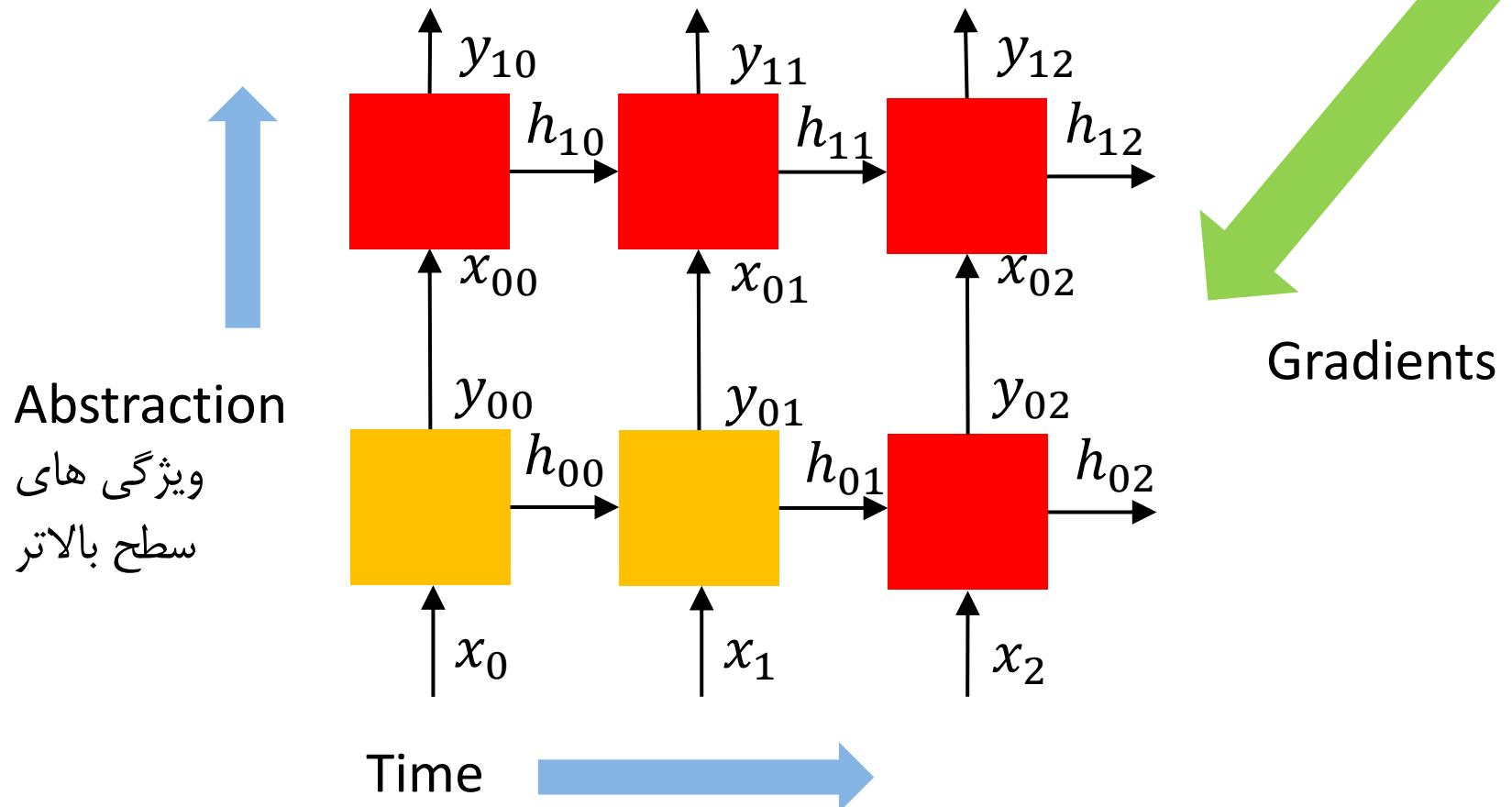
Backprop still works:



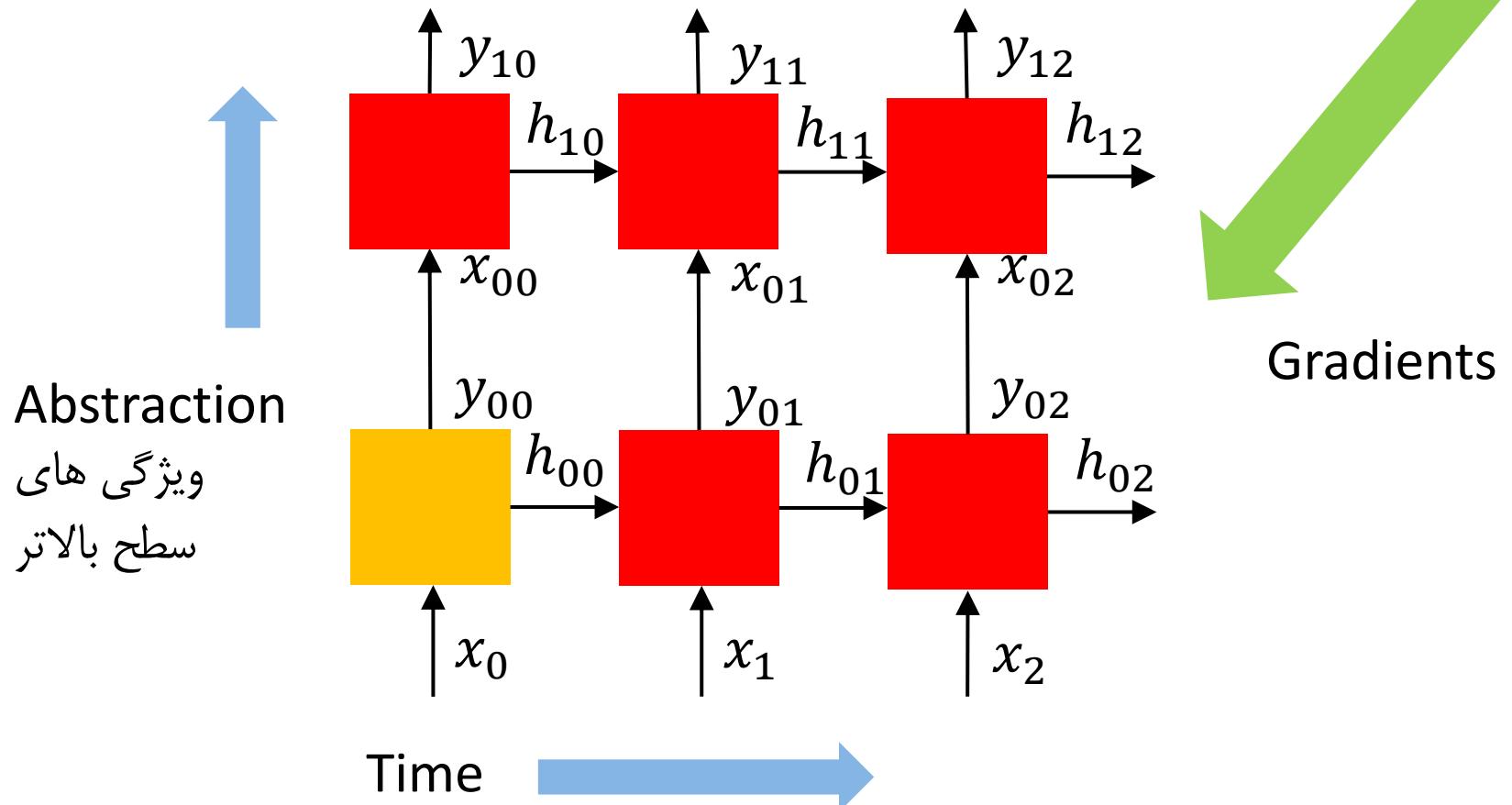
Backprop still works:



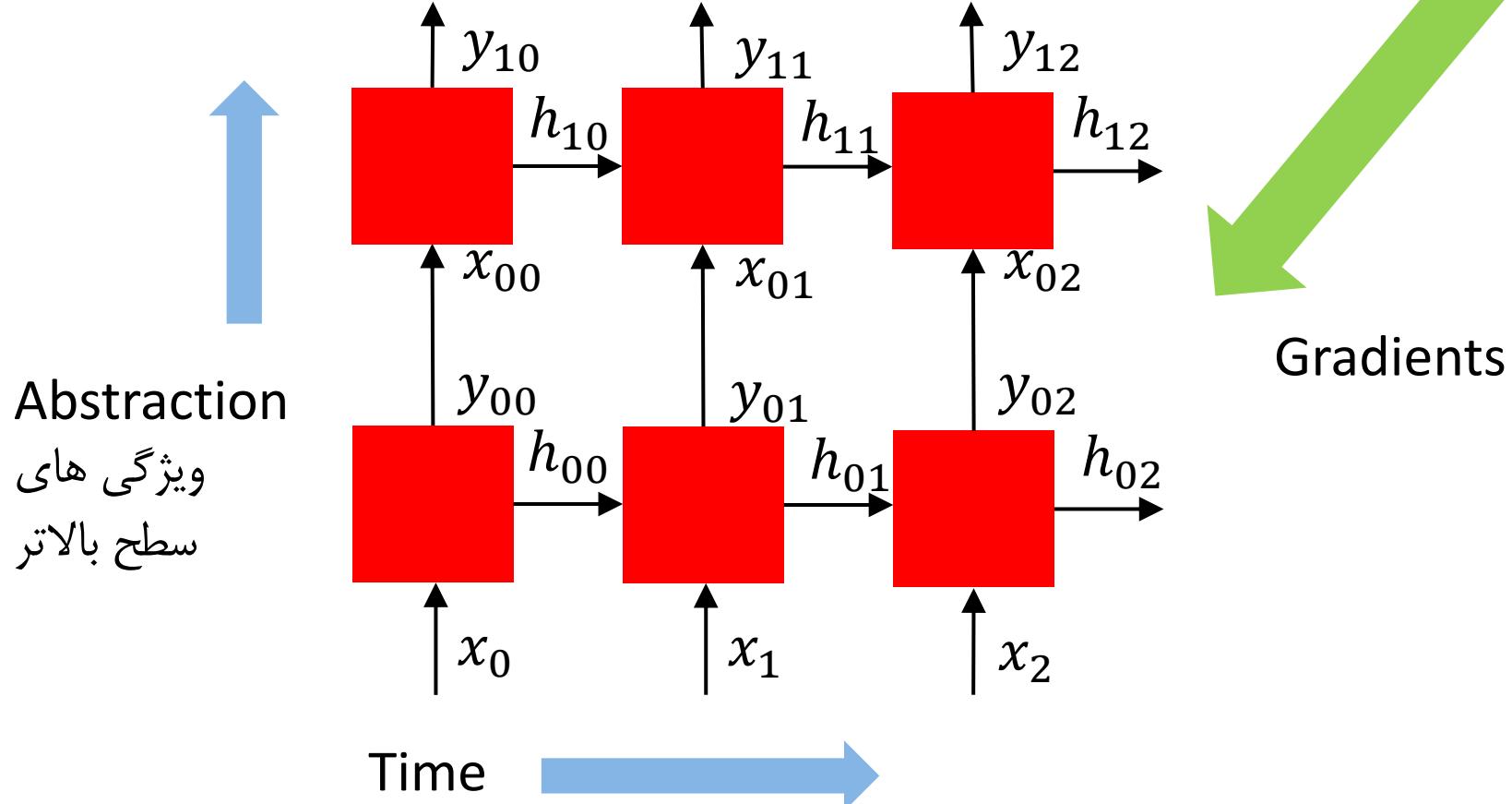
Backprop still works:



Backprop still works:

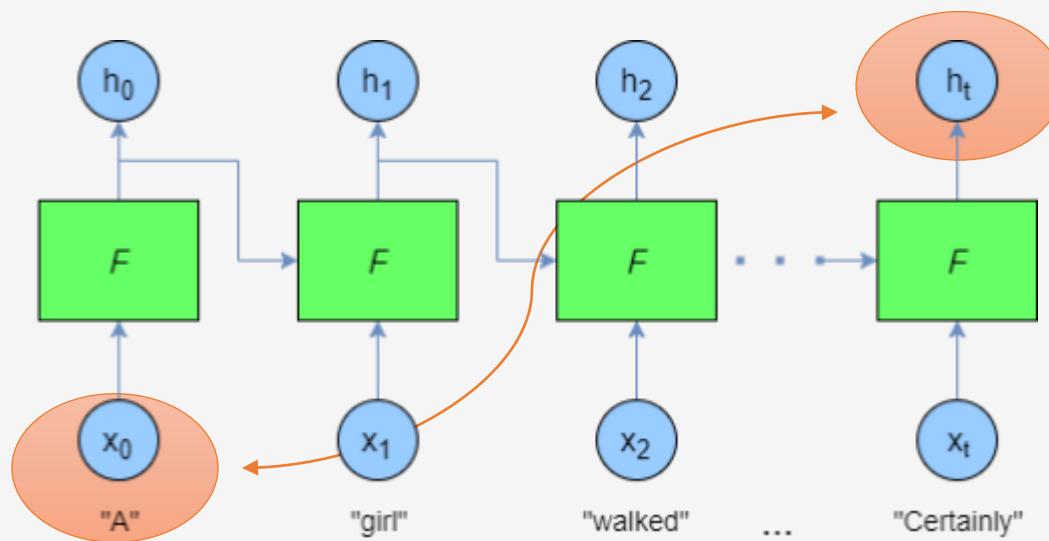


Backprop still works:



RNN مشکلات

- مفهوم و ایده پشت شبکه های بازگشت عالی است.
- مشکل عملیاتی هنگام آموزش وجود دارد.



نایپدید شدن گرادیان

• وابستگی بین h_t و x_0 به صورت زیر قابل تعریف است:

$$\frac{\partial h_t}{\partial x_0}$$

• می تواند به صورت زیر خلاصه شود:

$$\frac{\partial h_t}{\partial x_0} = \frac{\partial h_t}{\partial h_{t-1}} \frac{\partial h_{t-1}}{\partial h_{t-2}} \frac{\partial h_{t-2}}{\partial h_{t-3}} \dots \frac{\partial h_0}{\partial x_0}$$

• مشتق \tanh عددی بین صفر و یک است.

• بخش اصلی حاصلضرب مکرر W_{hh} است. اگر بزرگترین مقدار ویژه W_{hh} برابر:

• ۱، سپس گرادیان منتشر می شود،

< ۱، نتیجه به صورت تصاعدی رشد می کند (منفجر می شود)،

> ۱، نتیجه به صورت تصاعدی کوچک می شود (نایپدید می شود).

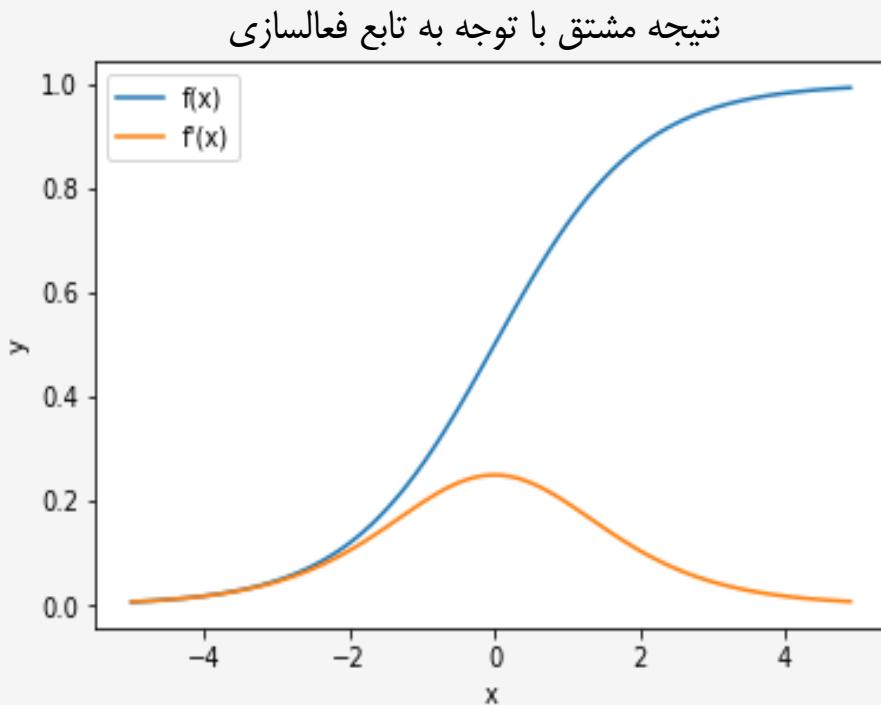
$$h_n = \tanh(\underbrace{w_{hh}h_{n-1} + w_{xh}x_n + b}_z)$$

$$h_n = \tanh(z)$$

$$\frac{\partial z}{\partial h_{n-1}} = w_{hh}$$

$$\frac{\partial h_n}{\partial z} = 1 - \tanh^2(z)$$

مشکل گرادیان



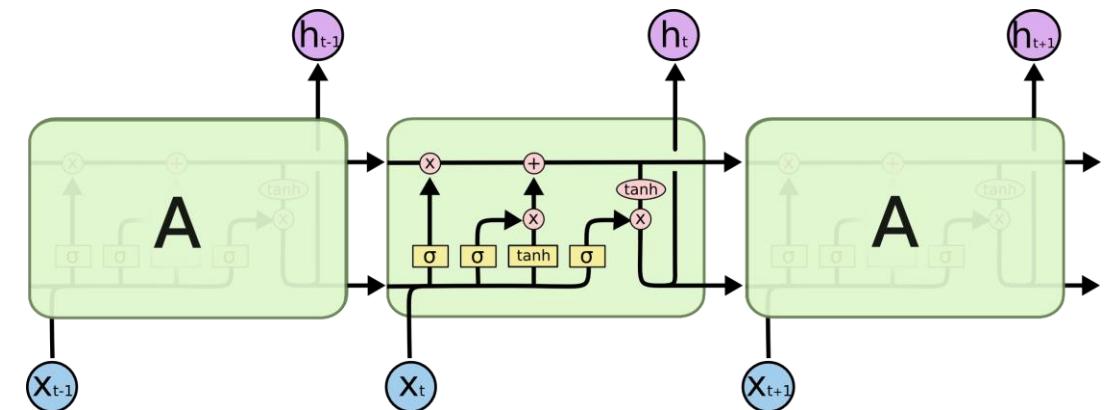
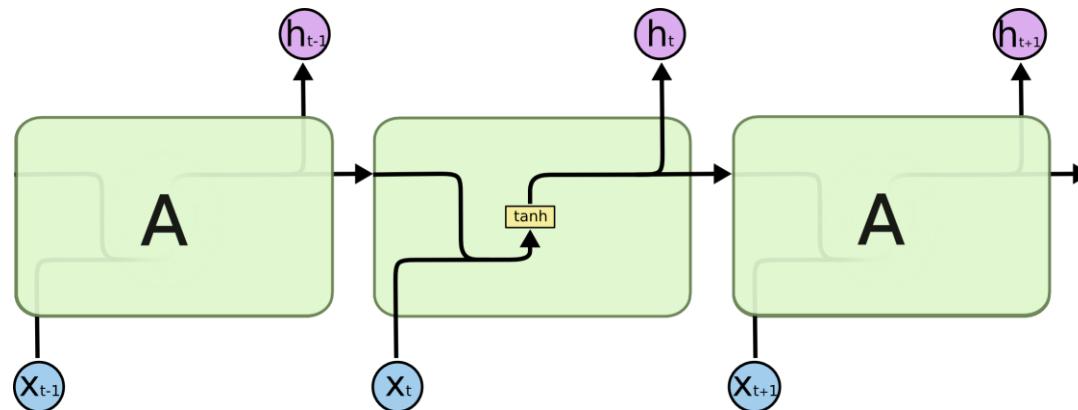
- مشتق جزئی نزدیک به صفر است.
- خروجی به ورودی های فاصله دور قبلی مربوط نیست.
- وابستگی های طولانی در حال از بین رفتن است.

new weight = weight - learning rate * gradient

$$2.0999 = 2.1 - 0.001$$

Not much of a difference update value

- راه حل
- تغییر توابع فعال سازی
- تعداد کمی از توابع فعالسازی گرادیان دقیقاً یک دارند:
- محدودیت زیاد
- مشکل را می‌توان تا حدودی کاهش داد اما برطرف نشد.
- ممکن است بر عملکرد یادگیری تأثیر بگذارد.
- پیشنهاد تغییر معماری: **LSTM**

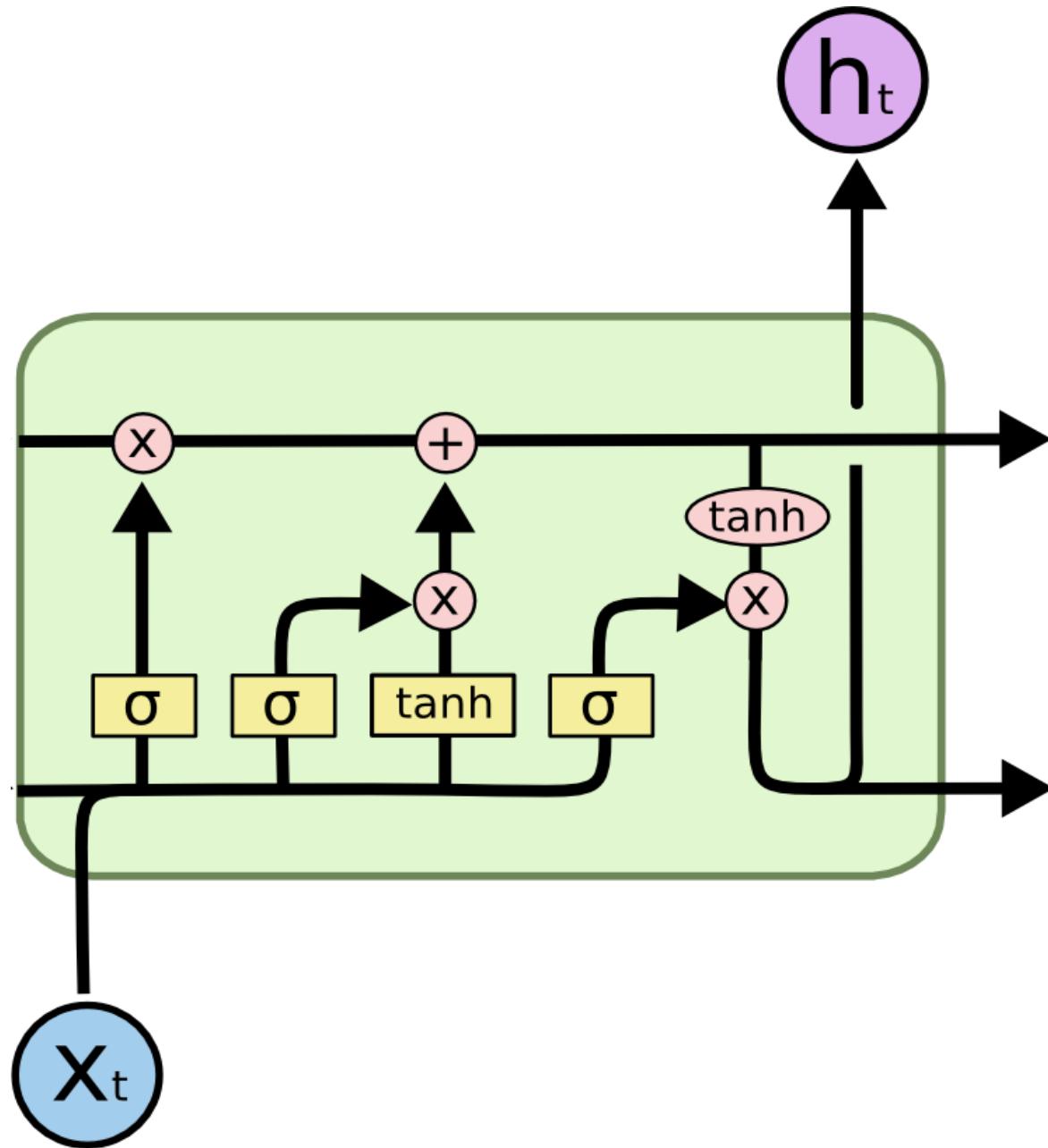


Long Short-Term Memory

ایده اصلی: ایجاد یک مسیر مستقیم از ورودی های قبلی به خروجی فعلی
حفظ اطلاعات مفید و حذف غیرمفیدها

LSTM

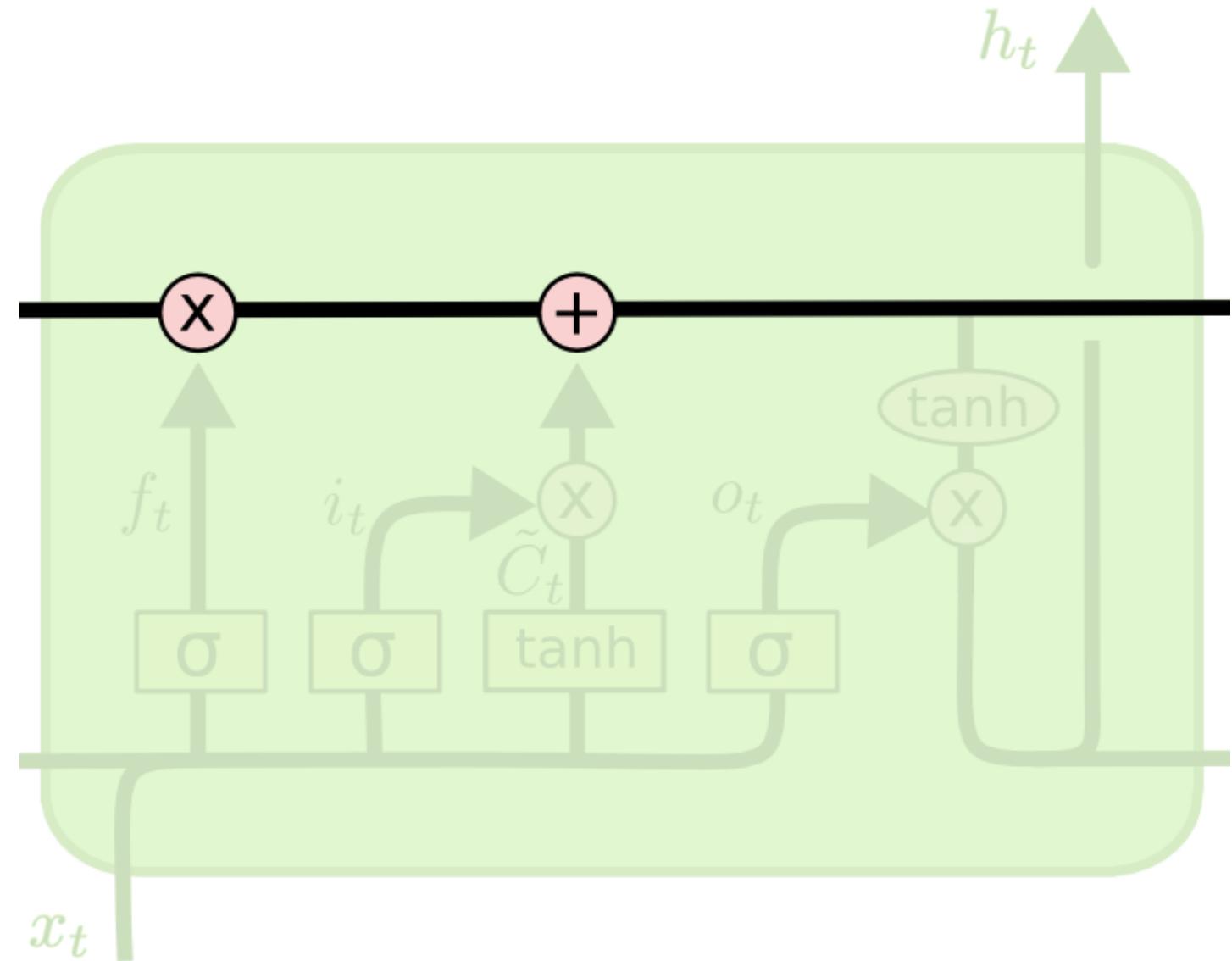
- Hidden states
- Input gates
- Forget gates
- Output gates

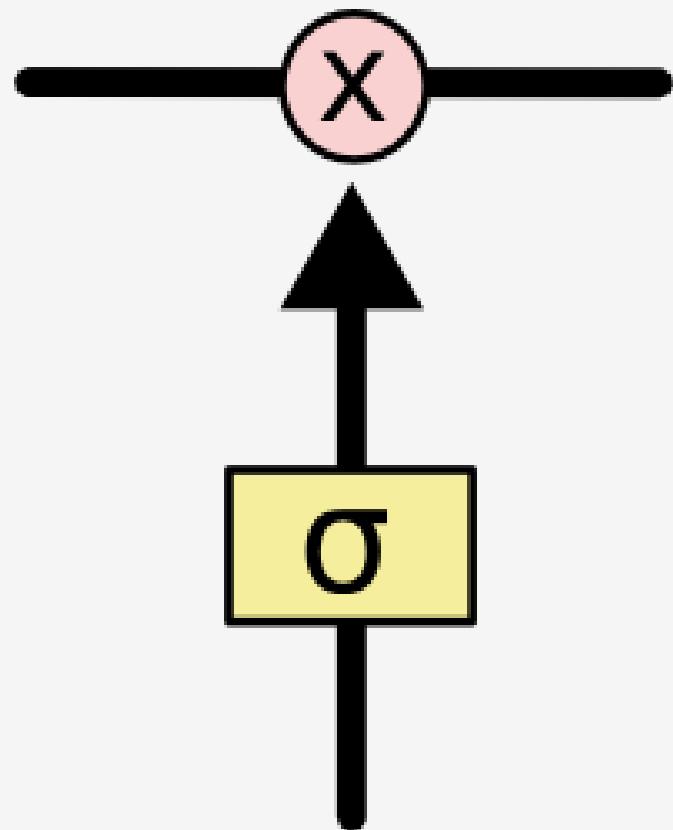


Hidden States

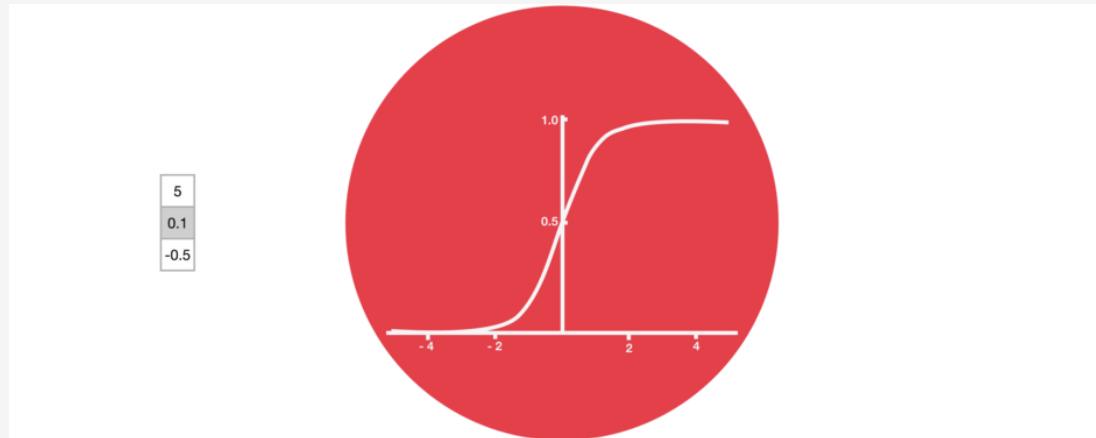
حمل اطلاعات قبلی

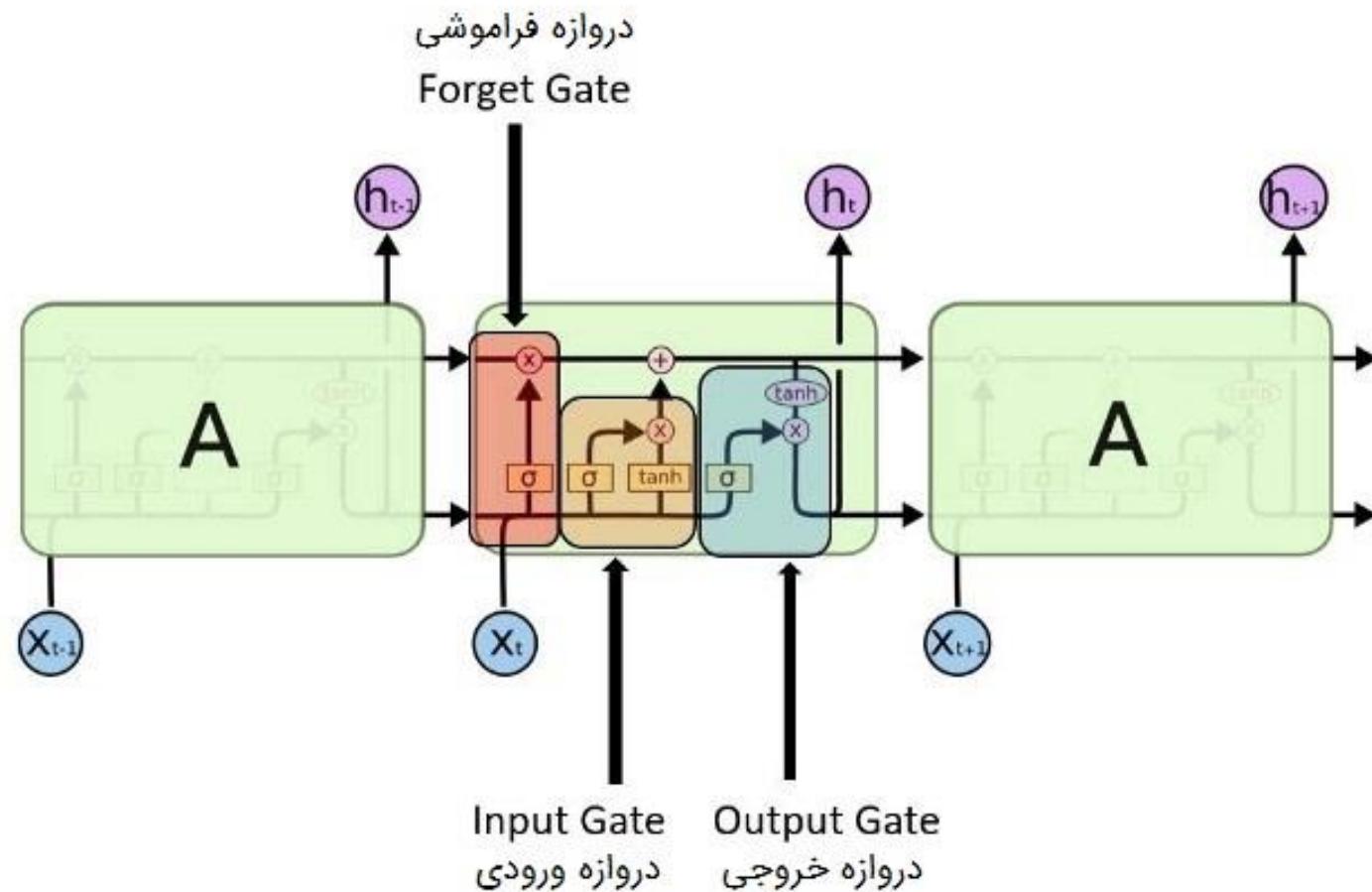
ساخت مسیر مستقیم

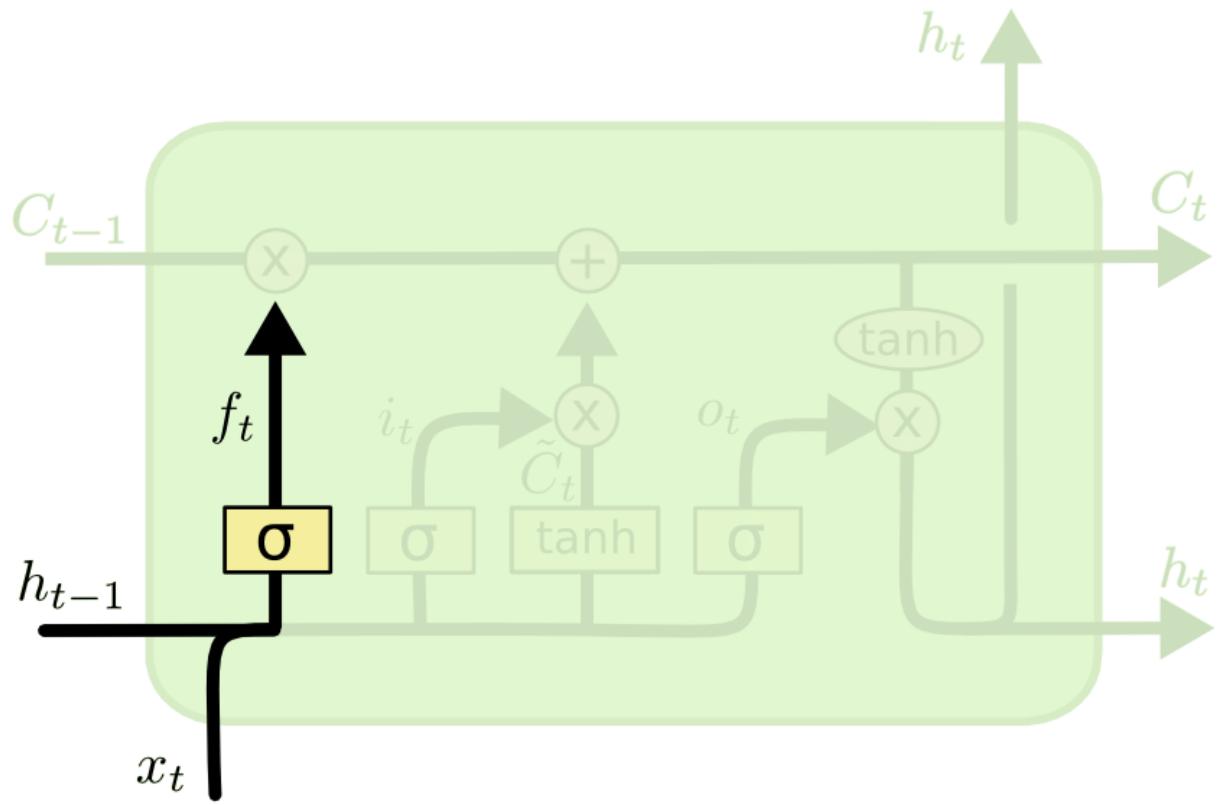




- یک شبکه عصبی سیگموئید
- رنج خروجی $[0,1]$
- ضرب نقطه ای
- تابع فیلتر کننده

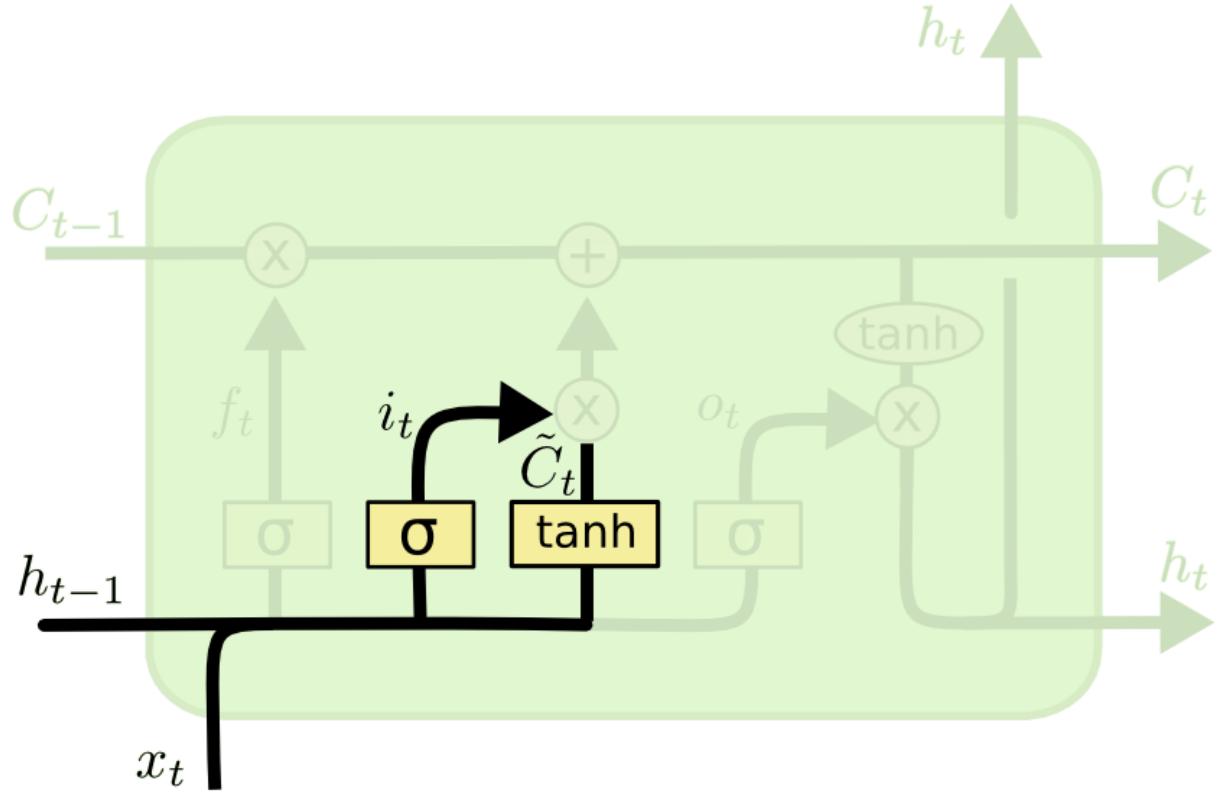






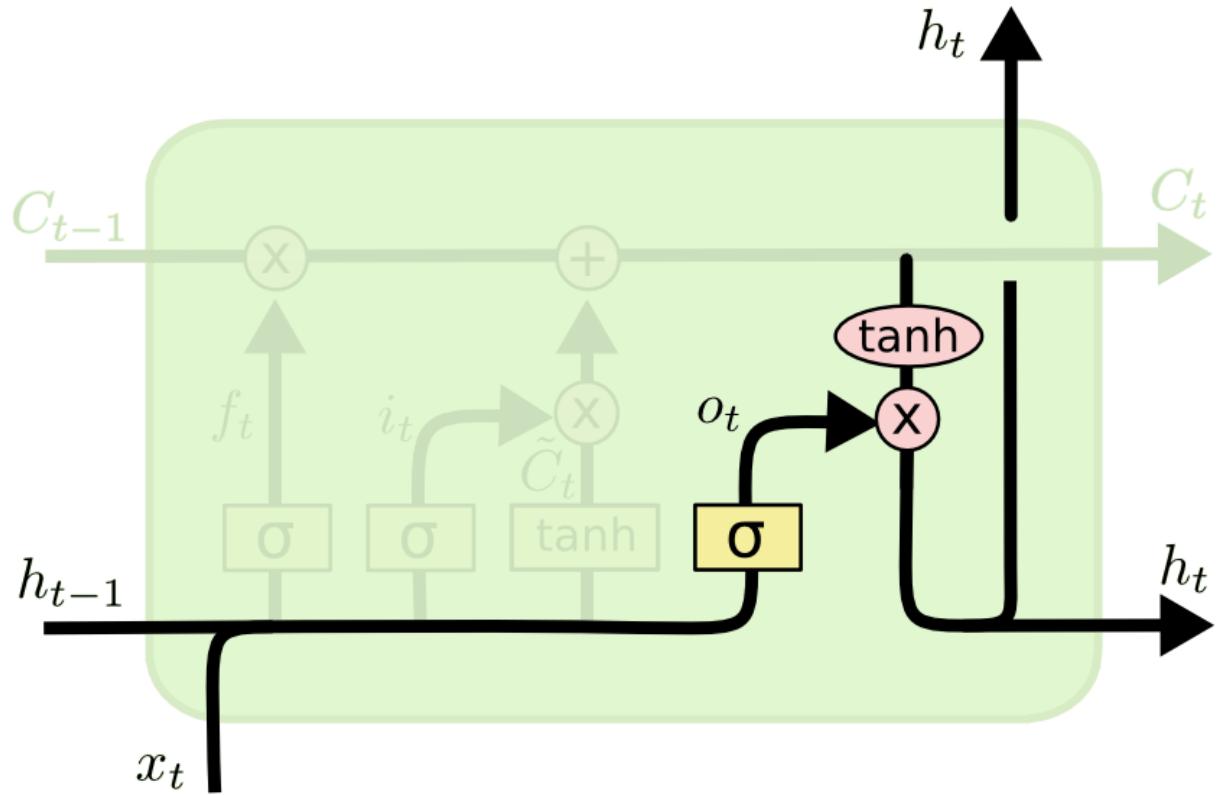
Input Gates

چیزهایی که از حالت های قبلی حفظ شده



Forget Gate

چیزی که به لایه هیدن اضافه می شود.



Output Gates

چیزی که به عنوان خروجی آماده می شود.



Neural Network
Layer



Pointwise
Operation



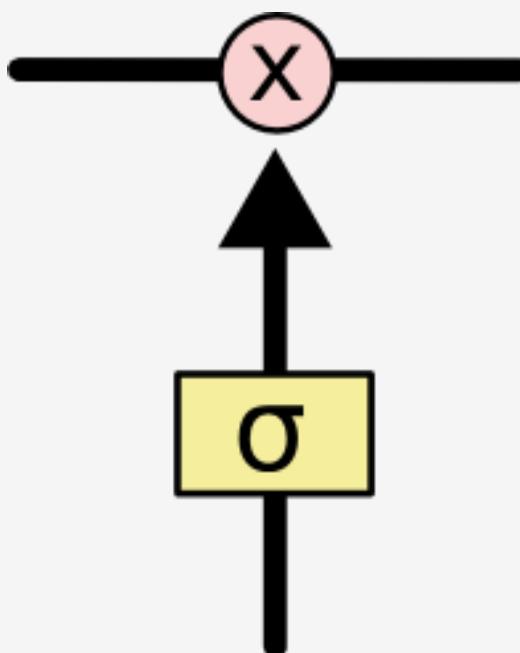
Vector
Transfer



Concatenate

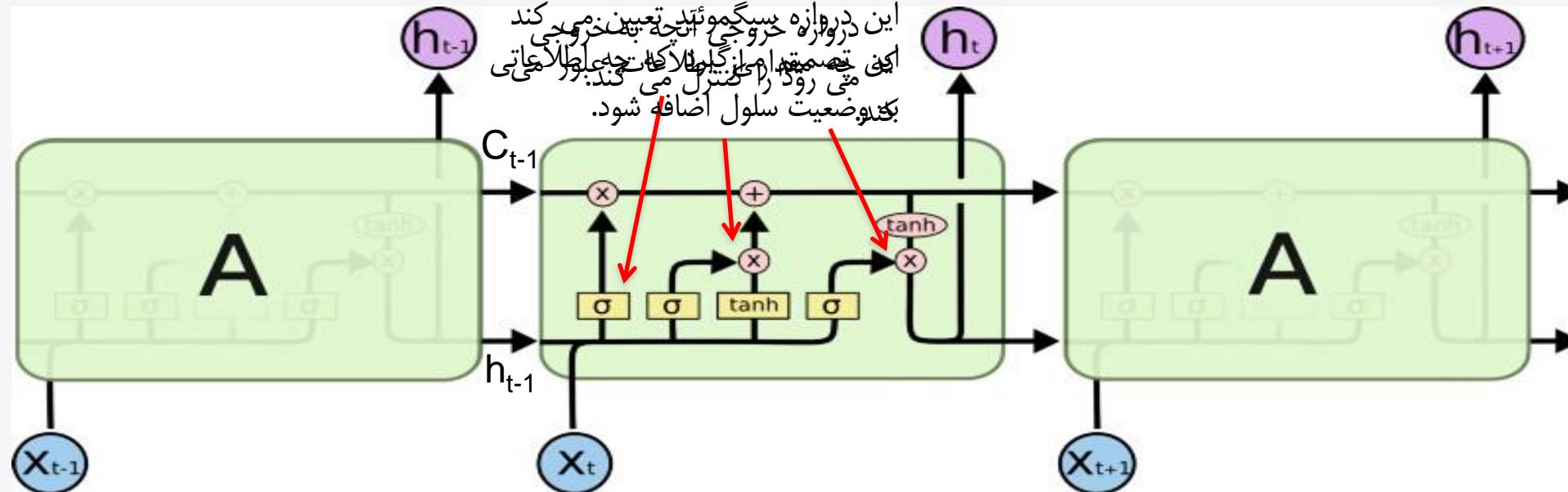


Copy

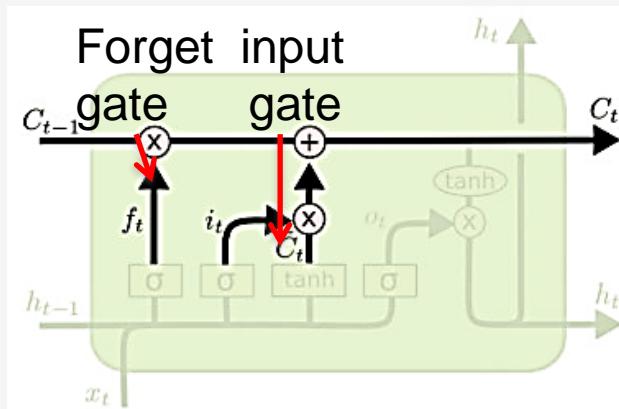


خروجی لایه سیگموئید با اعداد بین ۰-۱ تعیین می کند که هر جزء چقدر باید عبور کند. گیت X صورتی ضرب نقطه ای است.

LSTM

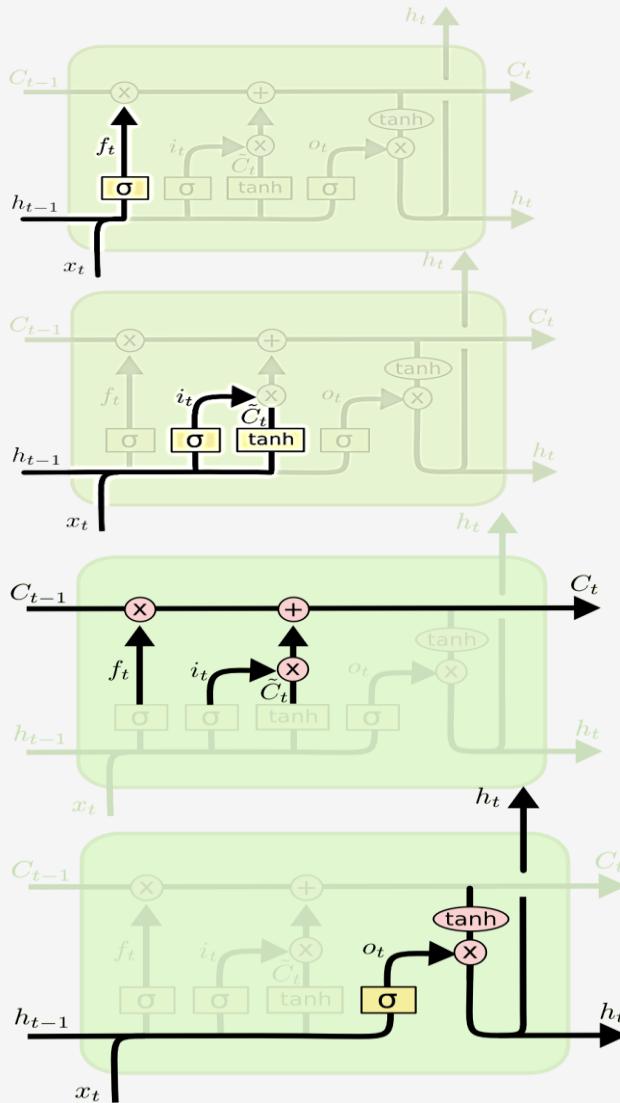


ایده اصلی این حالت سلوی C_t است، که به آرامی تغییر می کند، تنها با برهمکنش های خطی جزئی. جریان اطلاعات بدون تغییر در امتداد آن بسیار آسان است.



$$C_t = f_t * C_{t-1} + i_t * \tilde{C}_t$$

LSTM



$$f_t = \sigma(W_f \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_f)$$

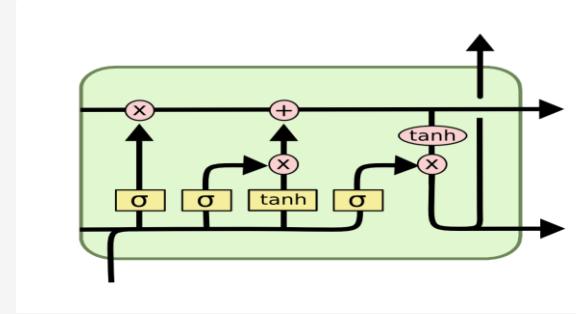
$$i_t = \sigma(W_i \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_i)$$

$$\tilde{C}_t = \tanh(W_C \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_C)$$

$$C_t = f_t * C_{t-1} + i_t * \tilde{C}_t$$

$$o_t = \sigma(W_o \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_o)$$

$$h_t = o_t * \tanh(C_t)$$

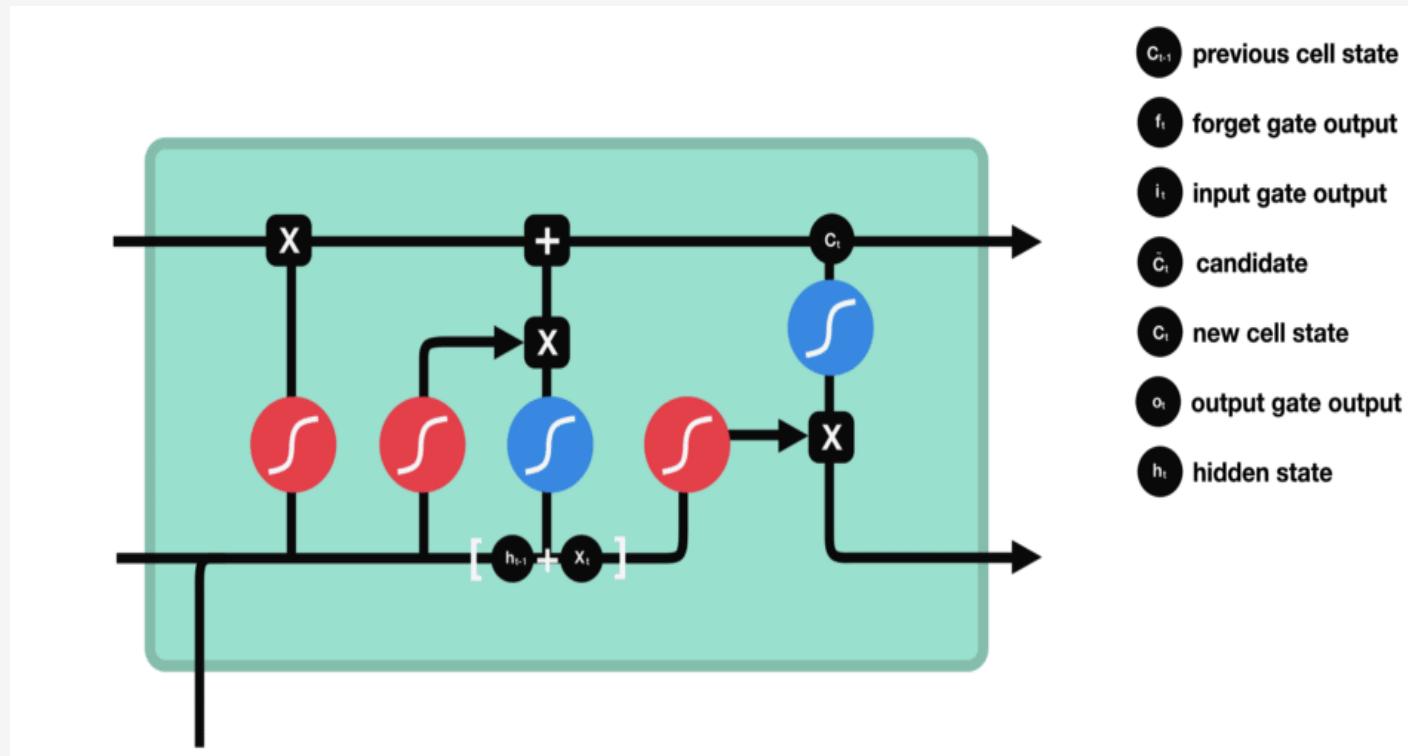


i_t تصمیم می گیرد چه مولفه ای به روز شود.
 C_t' تغییر را اعمال می کند.

به روزرسانی cell state

O_t تصمیم می گیرد چه چیزی به خروجی برود.

LSTM به صورت متحرک



Candidate input:

$$a_t = \tanh(W_a \cdot x_t + U_a \cdot h_{t-1} + b_a)$$

Input gate:

$$i_t = \sigma(W_i \cdot x_t + U_i \cdot h_{t-1} + b_i)$$

Forget gate:

$$f_t = \sigma(W_f \cdot x_t + U_f \cdot h_{t-1} + b_f)$$

Output gate:

$$o_t = \sigma(W_o \cdot x_t + U_o \cdot h_{t-1} + b_o)$$

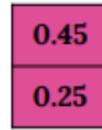
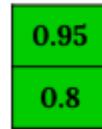
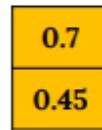
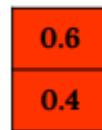
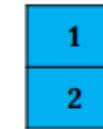
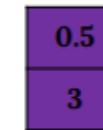
Cell state:

$$c_t = a_t \odot i_t + f_t \odot c_{t-1}$$

Hidden state:

$$h_t = \tanh(c_t) \odot o_t$$

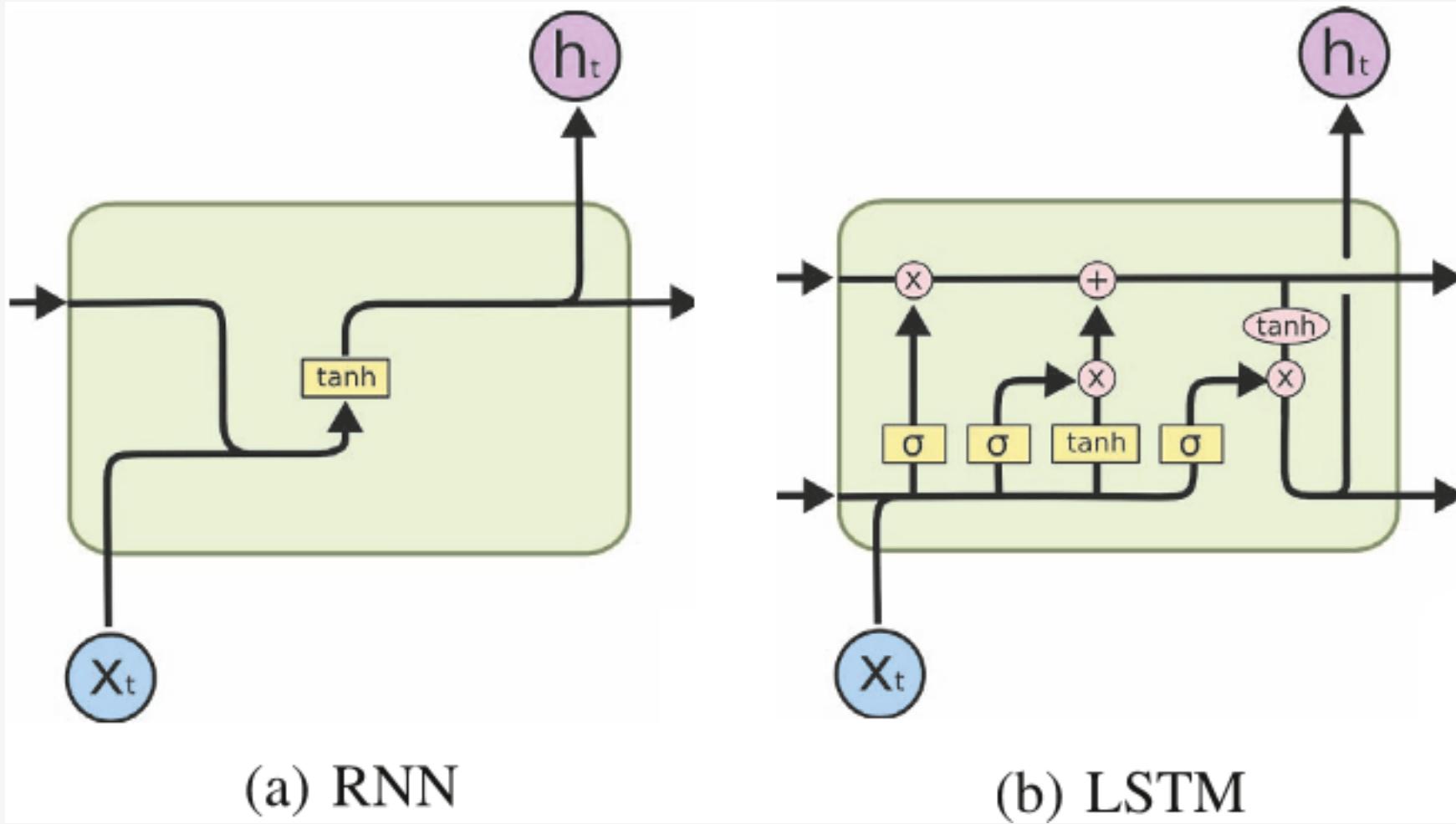
مثال :LSTM

| Internal weights | | | Input data | |
|------------------|--|---------|---|------------------|
| $W_a =$ |  | $U_a =$ |  | $b_a =$ |
| $W_i =$ |  | $U_i =$ |  | $b_i =$ |
| $W_f =$ |  | $U_f =$ |  | $b_f =$ |
| $W_o =$ |  | $U_o =$ |  | $b_o =$ |
| Forget gate: | | | $x_0 =$ | |
| | | |  | With label: 0.5 |
| | | |  | With label: 1.25 |

Forget gate:

$$f_t = \sigma(W_f \cdot x_t + U_f \cdot h_{t-1} + b_f) = \sigma(\begin{bmatrix} 0.7 & 0.45 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0.1 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0.15 \end{bmatrix}) = 0.85195$$

RNN و LSTM



1

RNN برای مسئله
توالی / سری زمانی
استفاده می شود.

2

مشکل ناپدید شدن
گرادیان اثربخشی آن را
محدود می کند.

3

LSTM معرفی سلول
برای از بین بردن
مشکل

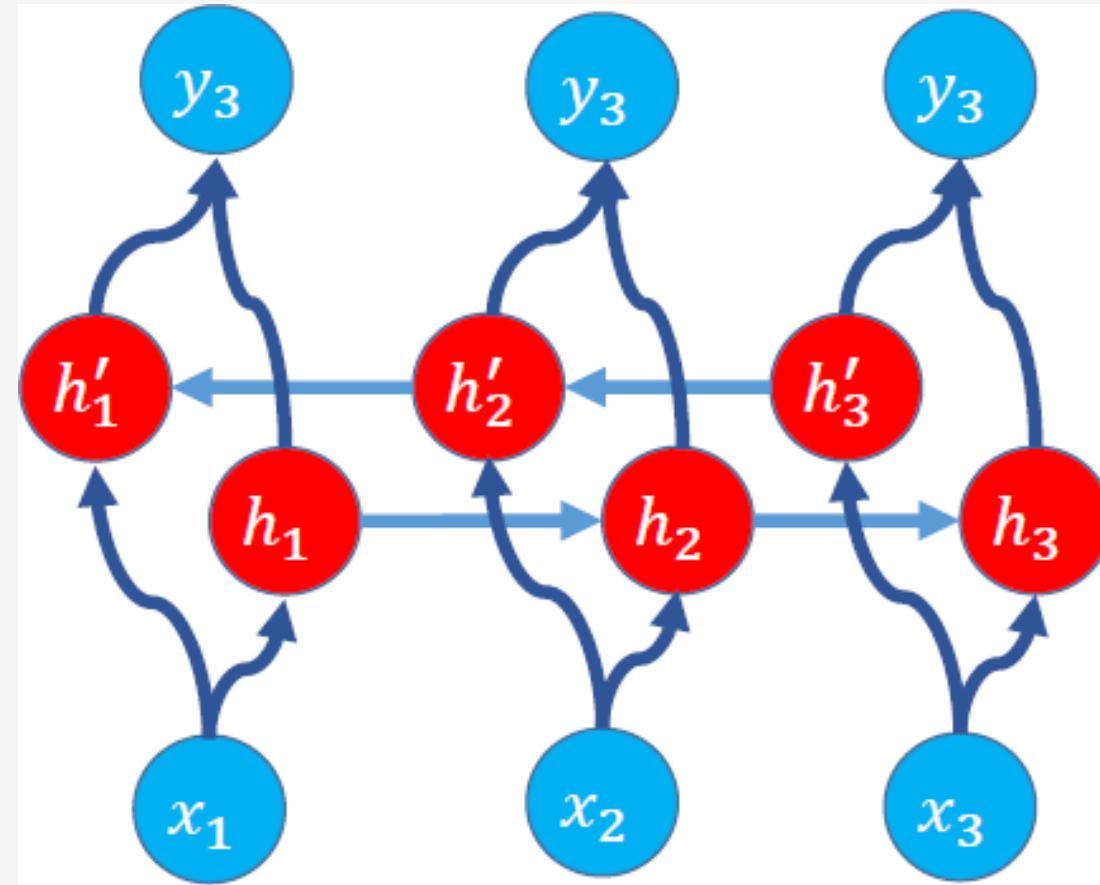
4

عملا LSTM بسیار
بهتر از RNN کار می
کند.

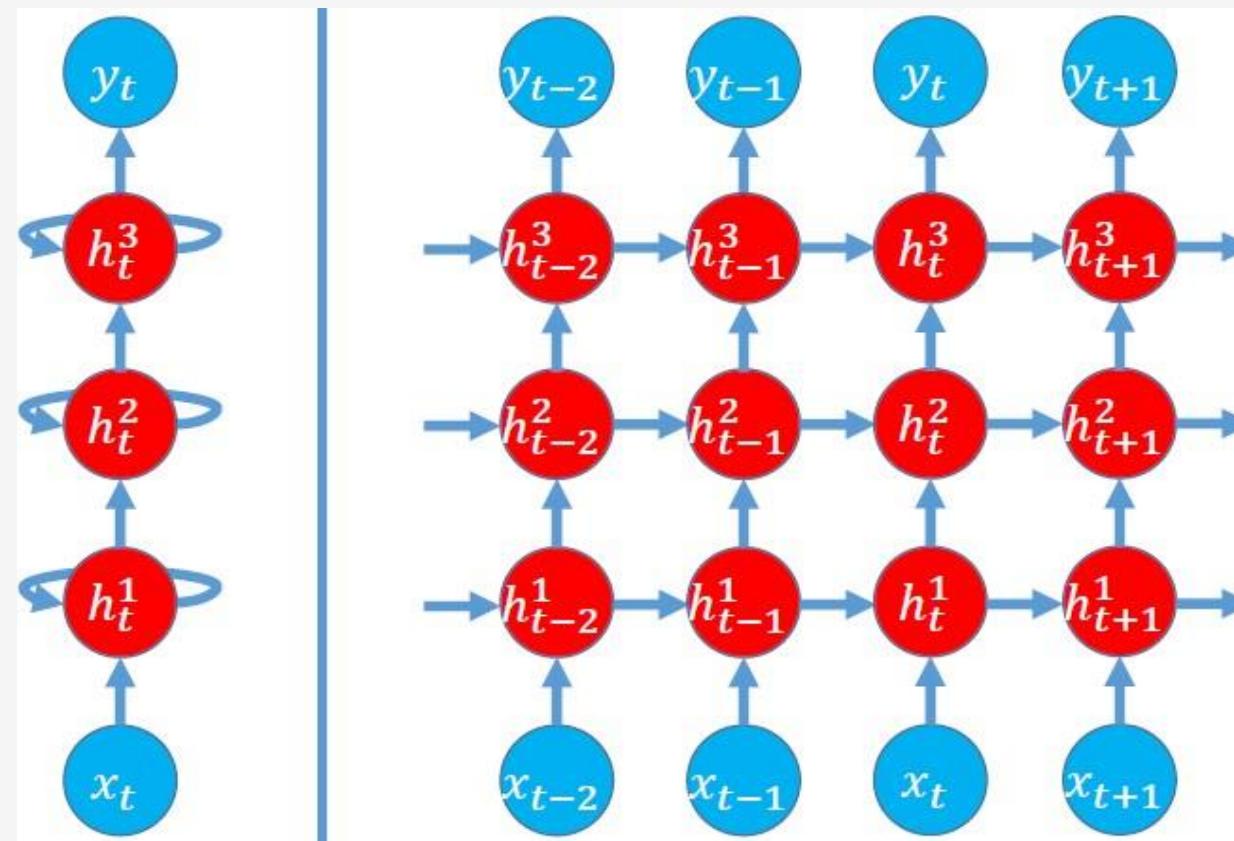
نتیجه

RNN دو طرفه

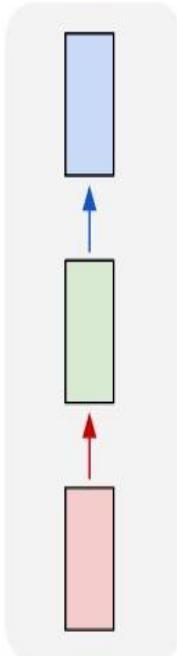
$$y = \text{softmax}(w[h_{t-1}, h'_{t-1}] + b)$$



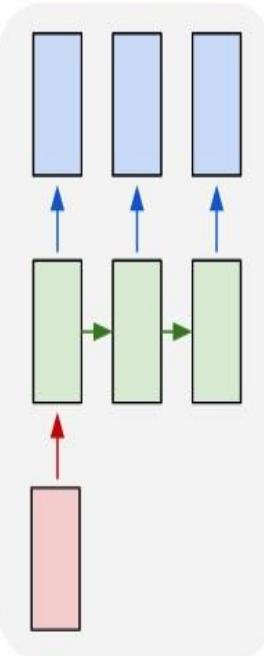
RNN عميق



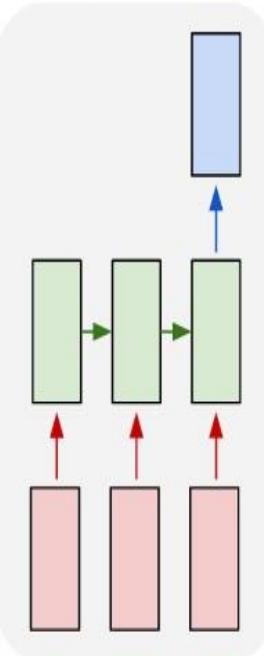
one to one



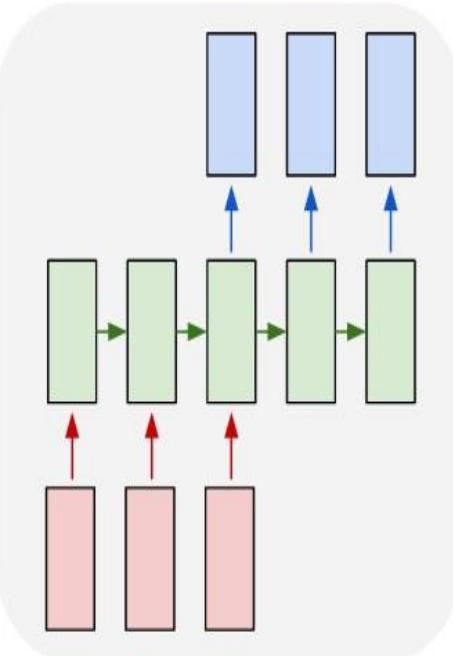
one to many



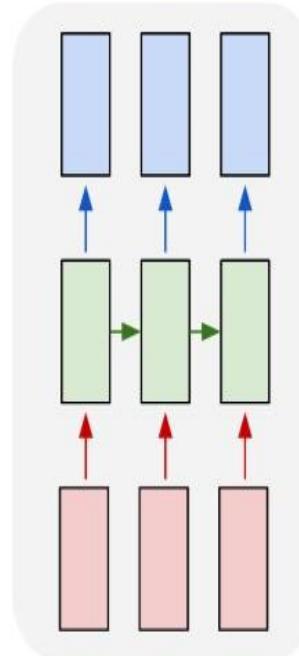
many to one



many to many

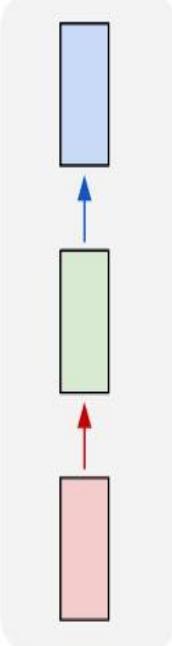


many to many

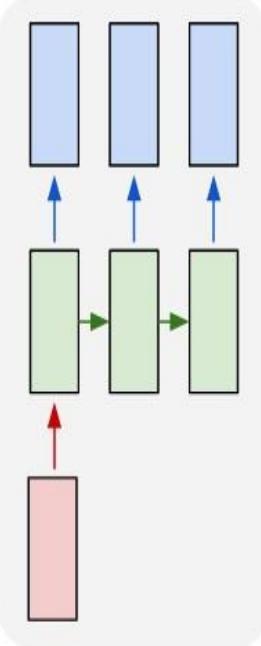


Vanilla Neural Networks

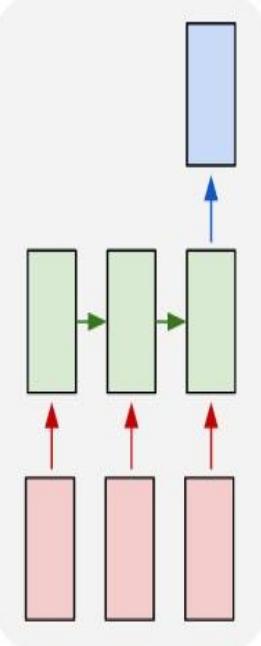
one to one



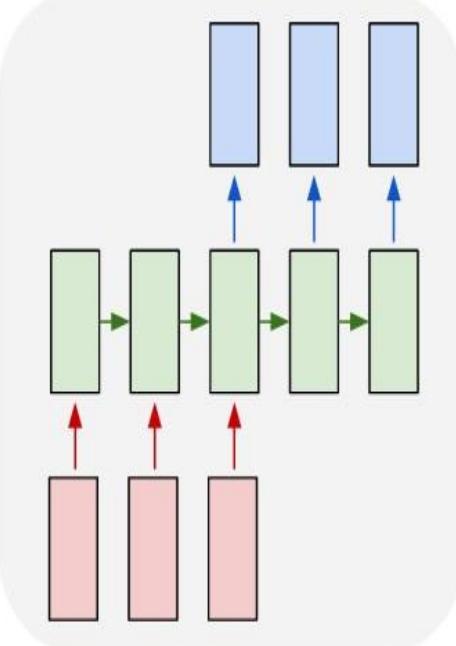
one to many



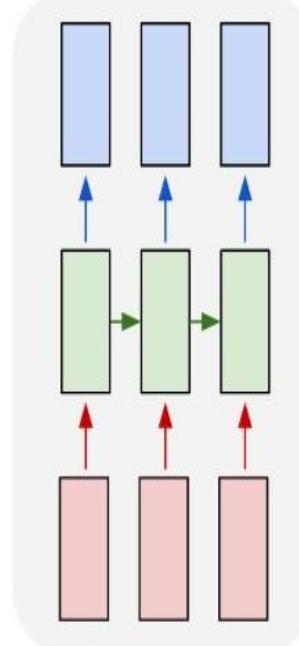
many to one



many to many

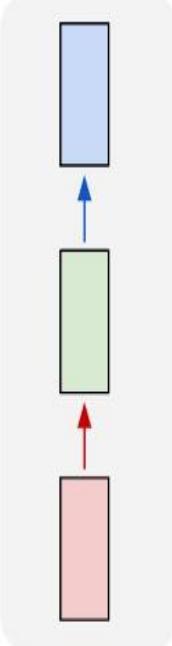


many to many

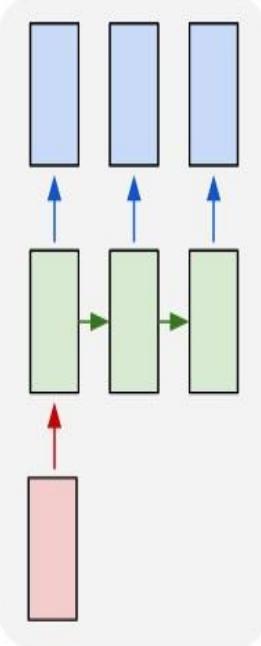


e.g. **Image Captioning**
image -> sequence of words

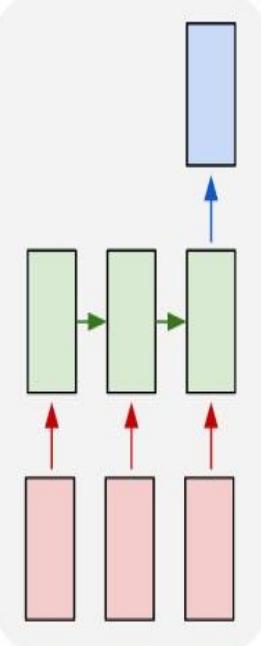
one to one



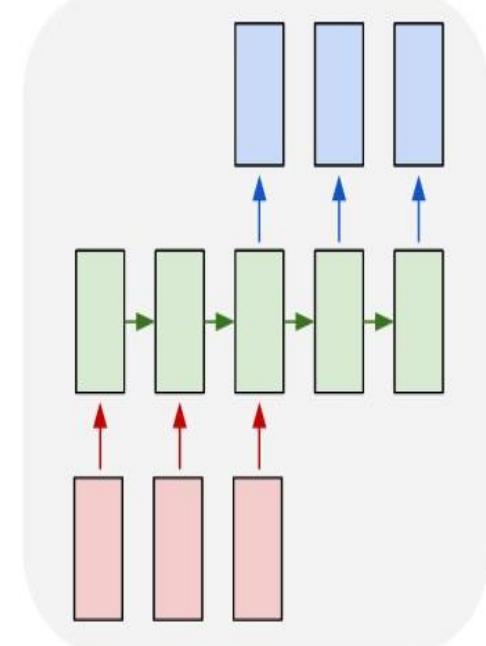
one to many



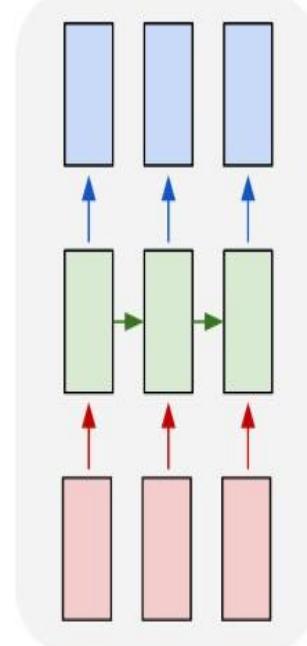
many to one



many to many

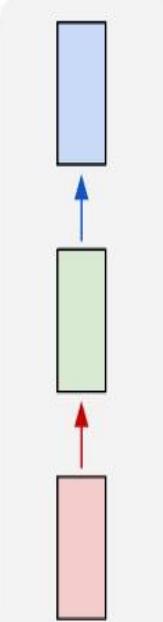


many to many

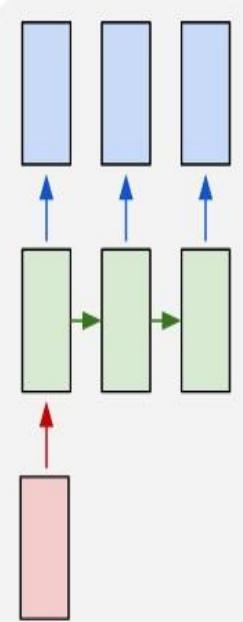


e.g. **Sentiment Classification**
sequence of words -> sentiment

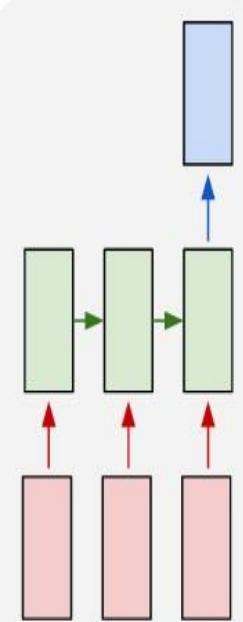
one to one



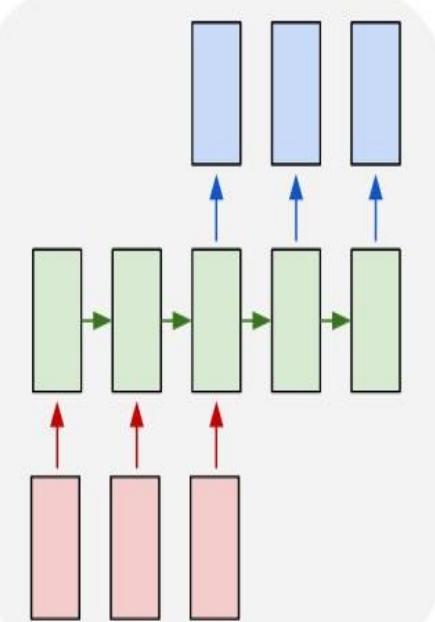
one to many



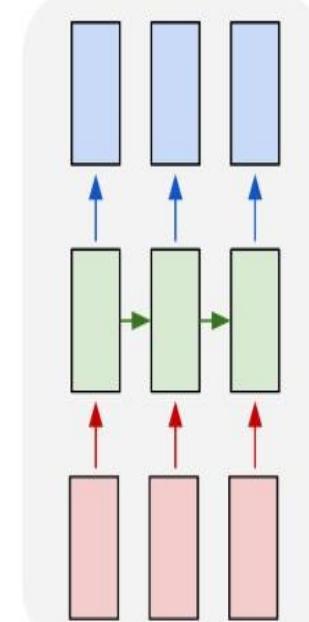
many to one



many to many

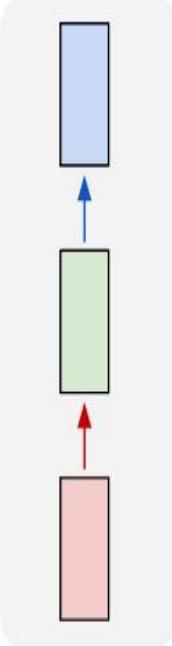


many to many

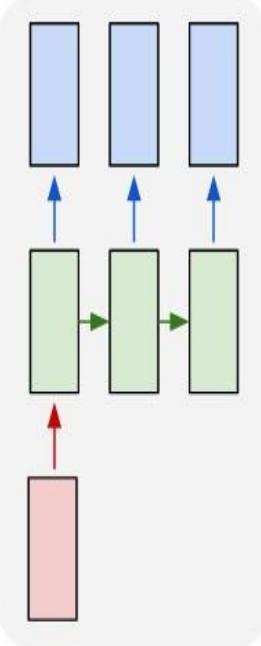


e.g. **Machine Translation**
seq of words -> seq of words

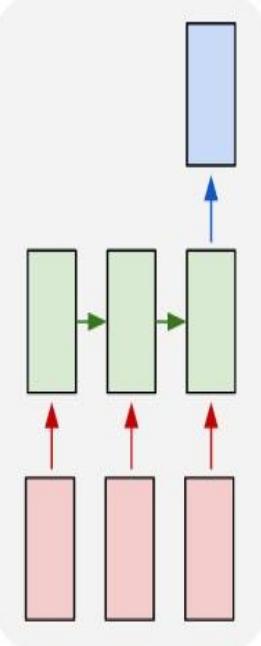
one to one



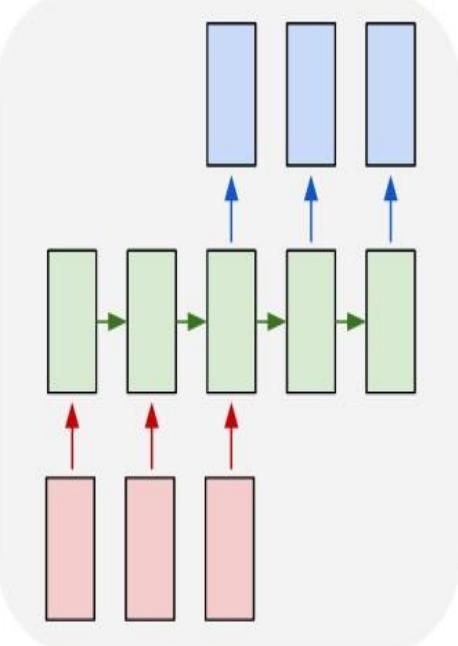
one to many



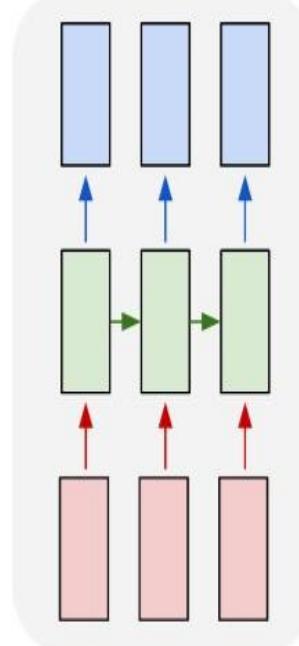
many to one



many to many



many to many



e.g. Video classification on frame level