

₩ 🖟 🗆 7)/0000044	_
学 号 <u>ZY2203811</u>	1
分 类 号	



前言语言大模型下游任务性能对比

深度学习与自然语言处理 (NLP)第五次课后作业

院	(系	()	名	称 自动化科学与电气工程学院
专	亚	名	称	自动化
学	生	姓	名	许铁
				2023 年 06 月

1内容介绍

任意选取3[~]4个目前前沿语言大模型(不限中文或者英文),通过提示工程的方法来检验和对比不同模型下游任务上的性能,可选择3[~]5个不同的自然语言下游任务来进行测试。

2 实验原理

2.1 大语言模型

大语言模型(英文: Large Language Model,缩写LLM),也称大型语言模型,是一种人工智能模型,旨在理解和生成人类语言。它们在大量的文本数据上进行训练,可以执行广泛的任务,包括文本总结、翻译、情感分析等等。LLM的特点是规模庞大,包含数十亿的参数,帮助它们学习语言数据中的复杂模式。这些模型通常基于深度学习架构,如转化器,这有助于它们在各种 NLP 任务上取得令人印象深刻的表现。

本文选取讯飞星火认知大模型、chatGPT、ChatYuan-large-v2 三个 LLM 进行测试。

(1) ChatYuan-large-v2

ChatYuan-large-v2是阿里巴巴云开发的大型语言生成模型,它可以生成多种语言的高质量响应,包括中文、英文、日文和韩文。

ChatYuan-large-v2使用深度学习技术来分析和理解用户输入的上下文信息,并根据这些信息生成相应的回复。这个模型使用了大规模预训练数据集,并且经过了精细调整和优化,以提高其在各种应用场景下的性能表现。与之前的版本相比,ChatYuan-large-v2具有更高的准确率和更丰富的语言表达能力。它可以生成更加自然流畅的语言输出,并且可以更好地满足用户的需求。

(2) 讯飞星火

讯飞星火大语言模型是一种基于T5架构的中文语言模型,主要通过大量无监督中文语料进行训练,采用深度学习算法进行强化学习,具有强大的中文语言理解和生成能力。该模型使用了大量的中文语料进行训练,并且采用了T5架构,在训练过程中只进行少量的无监督学习,以提高模型的训练效率和准确性,同时在模型中采用了了大量的元胞自动机进行微调,以提高模型的鲁棒性和稳定性

(3) chatgpt

ChatGPT是一个由OpenAI开发的大型语言模型,它基于GPT-3.5架构。它通过训练大量的文本数据,具有理解和生成自然语言的能力。ChatGPT可以用于对话系统,它能够理解用户输入的问题或指令,并生成相应的回答或响应。ChatGPT可以处理各种主题和领域的问题,从常见知识到技术性的内容都可以与它进行交流。它还可以提供实时的帮助、建议和解决问题的方法。

2.2 提示工程

提示工程(Prompt Engineering,也称为In-Context Prompting)指在不更新模型参数的前提下、通过输入文本等方法来操控大型语言模型(Large Language Model)以指导其行为、引导其生成我们需要的结果的方法。目前提示工程还处在经验摸索阶段:不同的模型间所需的提升过程方法、以及最终的效果往往会有较大的差异。因此,需要大量实验和启发式的探索

3 实验过程

3.1 文本摘要

提示语与结果如下:

(1)

你现在具有生成文字摘要的功能,总结下列文字的主要内容,要求25字之内:

大漠上的风暴呼啸了一夜,直到第二天早晨,才渐渐地平静了下来。霍元龙和陈达海从黄沙之中爬起身来,检点人马,总算损失不大,死了两名伙伴,五匹马。但人人都已熬得筋疲力尽,更糟的是,白马背上的小女孩不知到了何处,十九是葬身在这场大风沙中了。身负武功的粗壮汉子尚且抵不住,何况这样娇嫩的一个小女孩儿。

chatgpt	讯飞星火	ChatYuan-large-v2
风暴过后,霍元龙和陈达海	霍元龙和陈达海在	这段文字描述了两骑马急
检点人马,损失两人五马。	大漠风暴中损失了	驰而来,其中一马骑白马
小女孩失踪,身负武功的人	人马,白马背上的	,一马骑枣红马。马背上

也无法抵挡。	小女孩失踪。	伏著一个高瘦汉子, 马背
		上插著长箭,鲜血从背心
		流到马背上,又流到地下
		,滴入黄沙之中。身后有
		凶悍毒辣的敌人追赶,马
		被追得筋疲力竭,最后马
		倒毙,周围尘沙飞扬,有
		大队敌人追了下来。

(2)

你现在具有生成文字摘要的功能,总结下列文字的主要内容,要求25字之内:

我们有一个会计,一个负责购买必需物品,领取教会和警察部门下发物资, 兼职车夫的人员,他们都是专业人士,不需要轮换,每周周日休息,剩下的三 位文职者,是罗珊,布莱特和老尼尔,他们的工作有:接待来访人员,清理房 间,书写案件文档和物品申报清单,以及看守武器、材料和文献库,严格进行 出入和领取归还登记,每人每周各自轮休一天,除了周日,另外还有值夜和休 息的轮换,都是自己协商

chatgpt	讯飞星火	ChatYuan-large-v2
专业人员负责会计、采	这是一个由专业人	总之,这是一个专业人员,负
购和物资管理, 兼职车	士、轮休文职人员	责管理公司的财务和采购,并
夫。文职者负责接待、	和值夜人员组成的	负责人员聘用和人员培训。
清理、文档书写和库房	团队,负责购买物	
看守。每人每周轮休一	品、领取物资、接	
天,协商夜班和休息安	待来访者等任务。	
排。		

结果分析:每一个模型都超出了字数要求,其中针对中文文本生成摘要的任务讯飞星火更加出色。

3.2 文本生成

提示语与结果如下:

(1)

你现在是一个诗人,请写一首关于春天的诗歌,该诗歌风格为七律

chatgpt	讯飞星火	ChatYuan-large-v2
春风拂面又一年,柳绿	春风拂面柳丝长,	春日阳光明媚,
花开赏春天。	绿意盎然草色香。	百花争艳芬芳,
桃李绽放满园香,春雨	桃花盛开红似火,	小鸟歌唱欢腾,
润泽万物鲜。	樱花飘落白如霜。	春意盎然生机,
	莺歌燕舞枝头语,	万物复苏生机勃勃。
百鸟争鸣枝头醉,游蜂	蝶舞蜂飞花间忙。	
采蜜舞翩跹。	春雨滋润万物生,	草木萌芽萌发,
绿意融融满山岭,春光 明媚满人间。	大地回春生机旺。	花朵绽放绽放,
17月 9日 1 M ノ 入 1 口 。		春风拂面温馨,
山川草木尽苏醒,春水		万物复苏生机。
微波涌新情。		
明媚天地春光好,满怀		春雨滋润万物,
希望与梦想。		草木生长茁壮,
		春意盎然生机,
		万物复苏生机。
		春风和煦,万物复苏,
		春日花开艳丽,
		万物复苏生机,
		春天,让我们心情愉悦。

(2) 帮我写一个假条,请假原因是感冒,假条要包含请假的对象、时间、原因等等,要求150字以内

chatgpt	讯飞星火	ChatYuan-large-v2	
尊敬的[请假对象	尊敬的XXX老师:	尊敬的XXX领导:	
姓名],		我因感冒症状严重,需要请假	

我写此假条是希望 得到您的谅解和批 准,请准予我于[请假起始时间]至[请假结束时间]的 请假申请。

您好! 我是您班上的学 生XXX。由于我近日感 冒发烧,身体状况不佳 , 无法集中精力学习。 因此, 我特此向您请假 一天,以便及时休息恢 复健康。

一天, 敬请批准。请假时间为 XXXX年XX月XX日。

请假人: XXX 请假时间: XXXX年XX月XX日 请假事由:感冒

我不幸患上了感冒 , 医生建议我休息 并接受治疗以尽快 康复。这种疾病严 重影响了我的工作 效率和集中力,因 此我希望能够请假 休息,以便能够尽 快恢复健康并避免 传染给其他同事。

希望您能够批准我的请 假申请。我会尽快补上 今天的课程内容,并保 证不会影响到我的学习 进度。感谢您的理解和 支持!

请假期间, 我将积极配合治疗 ,保持身体健康,为公司做出 更大的贡献。

谢谢领导的谅解与支持。

此致

敬礼!

我会确保在请假期 间尽快康复,并将 在回来后尽快补上 因请假而耽误的工 作。如果有任何急 需处理的事项,我 会尽力在请假期间 保持通讯畅通。

敬礼!

此致

学生 XXX

日期: XXXX年XX月XX日

XXX

XXXX年XX月XX日情愉悦。

非常抱歉给您带来 不便,请您批准我 的请假申请。我将

非常感激您的理解	
和支持。	
谢谢!	
例 例:	
[您的姓名]。	

结果分析: ChatYuan模型在编写七律诗时与请假条内容出现了紊乱,效果相比其他两个模型较差。

3.3 代码生成

提示语与结果如下:

使用python写一个六自由度模块,输入位置、速度、姿态角等等,输出为下一时刻的飞机状态

chatgpt	讯飞星火	ChatYuan-
		large-v2
import numpy as	import numpy as np	import math
np		#初始化六自由
	class SixDoFModule:	度模块
# 定义飞机模型参	definit(self, position,	my_vx, my_vy,
数	<pre>velocity, attitude_angle):</pre>	$my_z = 4.0, 4.0,$
mass = 1000.0 #	self.position =	4.0
质量(kg)	np.array(position)	#初始化六自由
inertia =	self.velocity =	度坐标系
np. diag([1000.0,	np.array(velocity)	x_z =
2000.0, 1500.0])	self.attitude_angle =	math.cos(my_vx)
# 转动惯量矩阵	np.array(attitude_angle)	y_z = math.sin(my_vy)
(kg • m^2)		z_z =
g = np.array([0, 0, -9.81]) # 重	<pre>def update_position(self,</pre>	math.tan(my_z)
(acceleration, dt):	#定义六自由度

```
力加速度 (m/s^2)
                                                              坐标系
                                  self.position +=
                                                          x_z = x_z * my_vx
                        self.velocity * dt + 0.5 *
                                                          y_z = y_z * my_vy
                           acceleration * dt**2
 # 定义时间步长
                                                               zz =
                                                            math.tan(x_z)
 dt = 0.01 # 10
                           def update velocity(self,
       ms
                                                           #定义六自由度
                    acceleration, angular acceleration,
                                                             角坐标系
                                    dt):
       def
                                                               x_r =
                                  self.velocity +=
update state(posi
                                                           math.sin(my_vx)
                        self.position * dt + 0.5 *
                                                               y_r =
 tion, velocity,
                                                          math.cos(my_vy)
                           acceleration * dt**2
    attitude,
                                                               z_r =
 angular_rate):
                               self.attitude angle +=
                                                           math.tan(my_z),
                         angular_acceleration * dt
    # 计算加速度
                                                                x_r
    acceleration
                                                           #初始化六自由
                        def update attitude angle (self,
                                                           度坐标系和六自
np. dot (attitude,
                        angular acceleration, dt):
                                                            由度角坐标系
np. array ([0, 0, -
                               self.attitude_angle +=
                                                           x_v = x_z * my_z
1])) * (1 / mass)
                         angular_acceleration * dt
                                                           y_v = y_z * my_z
* np. array([0, 0,
                                                               z_v =
                                                           math.tan(x_z),
     1]) + g
                           def get_next_state(self):
                                                                y_z
                                      return {
    # 更新速度和
                                                           #初始化六自由
                                      'position':
      位置
                                                           度坐标系的位置
                          self. position. tolist(),
                                                              x_z_v =
     velocity +=
                                      'velocity':
                                                           math.cos(my_v)
acceleration * dt
                          self. velocity. tolist(),
                                                              y_z_v =
     position +=
                                                           math.sin(my_v)
                                   'attitude angle':
  velocity * dt
                                                              z_z_v =
                       self. attitude angle. tolist()
                                                             math.tan(x)
    # 计算转动惯
                                                           #初始化六自由
     量矩阵
                                                           度坐标系的坐标
                                   # 示例
```

系

inertia_tensor =	position = [1, 2, 3]	x_v = x_v * my_v
np. dot (np. dot (att	velocity = [0, 0, 0]	y_v = y_z ** 2
itude, inertia),	- ' '	z_v =
np.linalg.inv(att	attitude_angle = [0, 0, 0]	math.tan(y), x_v
itude))	acceleration = $[0, -9.81, 0]$	# 知松小之白由
	angular_acceleration = [0, 0, 0]	#初始化六自由 度坐标系之间的
	dt = 0.1	及主你永之间的 距离
# 计算角加速	ut 0.1	x_r_v =
度		math.cos(my_z)
	<pre>module = SixDoFModule(position,</pre>	y_r_v =
angular_accelerat	velocity, attitude_angle)	math.sin(my邪恶
ion =	for _ in range(10):)
np.dot(inertia te		z_r_v =
nsor,		math.tan(y)
angular_rate)	module.update_position(acceleration,	
aligurar_rate)	dt)	#初始化六自由
		度坐标法方程
# 更新角速度	module.update_velocity(acceleration,	x_v_c =
和姿态角	angular_acceleration, dt)	math.cos(my_v)*
angular_rate		X_Z
+=	module.update_attitude_angle(angular	y_v_c = math.sin(my邪恶
)*y_z
angular_accelerat	_acceleration, dt)	z_v_c =
ion * dt		math.tan(y), y_z
attitude +=	<pre>next_state = module.get_next_state()</pre>	
np.cross(angular_	<pre>print(next_state)</pre>	#初始化的六自
rate, attitude) *		由度坐标系和六
dt		自由度角坐标生
		成器
return		x_v_c =
		math.sin2(x_z_v)
position,		y_v_c =
velocity,		math.cos2(y_z_v
attitude,)
angular_rate		z_v_c =

示例用法 initial_position = np. array([0, 0,0]) # 初始位置 (m)initial_velocity = np. array([0, 0,0]) # 初始速度 (m/s)initial_attitude = np. array([1, 0,0, 0]) # 初始姿 态角(四元数) initial_angular_r ate = np. array([0, 0, 0]) # 初始角速度 (rad/s) # 循环模拟多个时 间步 for $_$ in range (10): # 更新状态 initial_position,

initial_velocity,

initial_attitude,

initial_angular_r

ate =

math.sin3(z_z_v) #初始化六自由 度坐标轴 x_v_c = math.tan2(x_z) $y_v_c = math.10$ z_v_c = math.cos(x_v) #初始化六自由 坐标系和六自由 度角坐标法方程 $x_v_c = x_v_c^*$ my_v y_v_c = math.tan2xy(z_v _c) $z_v_c = math.10$ #初始化六自由 度坐标系与六自 由度角坐标系之 间的转换 x_v_c = math.ceil(x_v) y_v_c = y_v_c z_v_c = math.ceil2xy(z_v _c) #初始化六自由 度坐标系统 $x_v_c = my_v$ $y_v_c \approx x_z_v$ $z_v_c \approx y_z_v$

update_state(#初始化六自由
	度量
initial_position,	x_v_c =
initial_velocity,	math.pi/2
	y_v_c = y_z_v
initial_attitude,	z_v_c =
initial_angular_r	math.pi/3
ate	u きっとへ / / ~ 宀 土
)	#初始化六自由
	度角坐标系
	x_v_c =
# 打印下一时	math.cancel(x_v)
刻的飞机状态	y_v_c=math.can
	cel(y_v)
<pre>print("Position:"</pre>	z_v_c = my_v
	# 初始化六自由
,	度角坐标
initial_position)	
	Х
print("Velocity:"	
,	
initial_velocity)	
Initial_(electes)	
<pre>print("Attitude:"</pre>	
,	
initial_attitude)	
print("Angular	
Rate:",	
initial_angular_r	
ate)	
print("-" *	
20)	

结果分析:针对这一代码生成任务,chatgpt与讯飞星火都能成功生成,在满足输入输出要求的同时有详实的注释与命名规范,chatyuan更像是把六自由度词汇相关内容进行了拼凑,无法使用。

3.4 情感分析

提示语与结果如下:

判断一段文本的情感倾向:

弱到爆 剧情、氛围烘托、表演、服化道、特效,统统弱到爆!女主和哥哥转折超级无力,给女主默默烫发来表现阶段性转折也是醉了……,除了小迅猛龙看起来像狗以外,其余真是……..吐槽无力

chatgpt	讯飞星火	ChatYuan-large-v2
根据提供的文本,可以判断情感	情感倾向: 负面	情感倾向:弱到爆
倾向为负面或者消极。以下是对		
文本情感的分析:		
文本中使用了一系列消极的词语		
和表达,如"弱到爆"、"无力"、"		
醉了"、"吐槽无力"等,这些词语		
传达了作者对剧情、氛围烘托、		
表演、服化道和特效等方面的不		
满和失望。		
提到女主和哥哥的转折,作者认		
为它们表现得超级无力,女主烫		
发来表达阶段性转折更加令人困		
惑。另外,对除了小迅猛龙之外		
的其他方面也持消极态度,认为		
它们都很差劲。		
综上所述,该文本传达了一种负		

面或消极的情感倾向,作者对电	
影或剧集的各个方面感到失望和	
不满。	

结果分析:三者均成功进行了情感判断,但是chatgpt能够合理的进行分析,生成更多信息。

4 总结

针对文本代码生成、情感分析、文本摘要这四个下游任务,三个模型均能成功生成结果,chatgpt 与讯飞星火模型的回答更加实用,其中讯飞星火模型比较简洁,无论是从生成速度、准确性都超出 ChatYuan 大语言模型。

本报告对比了前沿 NLP 大模型在各种下游任务的性能,总体而言,讯飞星 火以及 ChatGPT 模型在大多数任务上具有较高的准确率。然而,在实际应用时, 还需考虑因素如计算资源、微调数据量等,并根据项目需求选择合适的模型。