# **PoS Tagger per lingue morte**

Alessandro Caputo, Emanuele Gentiletti

## **Introduzione**

In questa esercitazione valuteremo un pos tagger basato su Hidden Markow Model al variare delle tecniche di smoothing utilizzate. In particolare il Pos tagger utilizzerà l'algoritmo di Viterbi e i corpus testati saranno due, il primo composto di frasi in greco antico, il secondo composto di frasi in latino.

# **Implementazione**

#### Main

Il main del programma si trova nel file *evaluation.py*. Nel main creiamo una lista di taggers su cui effettuare il calcolo delle performance, ogni tagger utiliza una tecnica di smoothing differente:

- Considero le parole sconosciute come nomi
- Considero le parole sconosciute come nomi o verbi
- Assegno alle parole sconosciute una porbabilità uniforme
- Assegno alle parole sconosciute la probabilità di incontrare una parola che appare una volta sola nel corpus

La funzione *test\_performance* effettua il calcolo delle performance per ogni tagger, per fare ciò applica la funzione *correct\_tags\_ratio\_in\_corpus* che conta il numero di parole correttamente etichettate.

correct\_tags\_ratio\_in\_corpus utilizza correct\_tags\_count\_in\_sentence\* per effettuare il conteggio delle parole taggate correttamente. Le parole taggate correttamente sono quelle taggate allo stesso modo del corpus gold di riferimento. È in questa funzione che viene effettuata la chiamata al tagger.

# **HMM tagger**

Per implementare il tagger abbiamo creato una classe *HMMTagger* i cui attributi sono due dizionari contenenti le probabilità di transizione ed emissione delle frasi.

le probabilità di transizione ed emissione vengono calcolarre attraverso 3 funzioni inserite in una pipeline:

- 1. transition\_count o emission\_counts
- valmap(counts\_to\_log\_probability)
- 3. transpose

La funzione *transition\_counts* non solo conta le transizioni dei pos presenti nelle frasi del corpus, ma assegna frequenza 1 anche a tutte le transizioni che non sono state osservate nel corpus. In questo modo abbiamo fatto smoothing sulle transizioni.

la funzione *valmap* converte le frequenze in probabilità logaritmiche, mentre transpose effettua una trasposizione del dizionario per rendere più semplice la scrittura del codice dell'algoritmo di viterbi.

L'algoritmo di Viterbi è stato implementato attraverso due funzioni, ovvero *pos\_tags* e il metodo nascosto *next\_col*.

la funzione pos\_taqs è divisa in 4 parti:

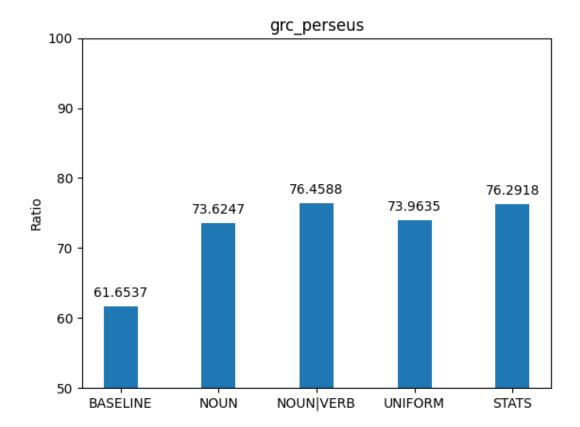
- Inizializzazione: Inizilizza la prima colonna di viterbi
- Continuazione: genera le colonne centrali della matrice utilizzando la funzione *next\_col* inserita in un cilo
- Fase finale: Inizializza l'ultima colonna della matrice di viterbi
- Calcolo path: Effetta il calcolo del path all'indietro scegliendo quello con probabilità massima. Alla fine restituiremo il path invertendo l'ordine della sequenza dei pos.

```
def pos_tags(self, tokens: list[str]):
        transitions, emissions = self.transitions, self.emissions
        # Prima colonna
        viterbi = [sum_values(get_row(transitions, "QO"),
   emissions[tokens[0]])]
        backptr = []
        # Colonne centrali
        for token in tokens[1:]:
            next_viterbi, next_backptr = self._next_col(viterbi[-1], token)
            viterbi.append(next_viterbi)
            backptr.append(next_backptr)
        # Ultima colonna
        viterbi.append(sum_values(viterbi[-1], transitions["Qf"]))
        # Path
        path = [max(viterbi[-1].keys(), key=lambda k: viterbi[-1][k])]
def _next_col(self, last_col, token):
    transitions, emissions = self.transitions, self.emissions
    viterbi = {}
    backptr = {}
    for pos in emissions[token].keys():
        # calcolo tutti i percorsi che vanno dal pos precedente al pos
        → odierno
        paths_to_pos = sum_values(last_col, transitions[pos])
        # tra tutti i path scelgo quello con probabilità maggiore
        backptr[pos], viterbi[pos] = max(paths_to_pos.items(), key=lambda
  it: it[1])
    # crea colonna
    viterbi = sum_values(viterbi, emissions[token])
    return viterbi, backptr
```

# **Performance**

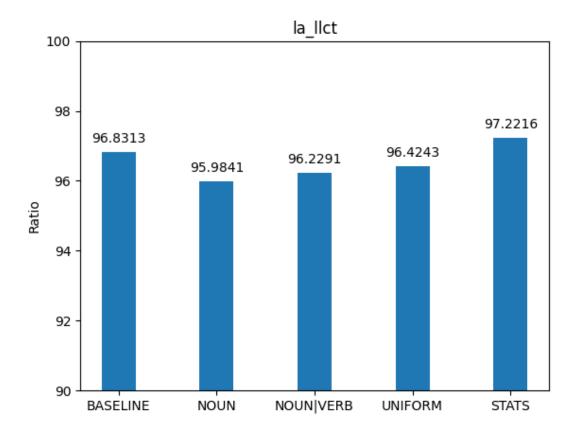
## grc perseus

Sul corpus Greco notiamo che la performance media dei tagger è del 75.04%. La performance migliore è stata ottenuta dal tagger che ha etichettato le parole sconosciute come nomi o verbi (NOUN|VERB), seguito dal tagger che ha assegnato alle parole sconosciute i tag delle parole apparse una sola volta nel corpus (STATS). I tagger NOUN e UNIFORM invece si discostano dagli altri due ottenendo performance più basse, tutti i tagger hanno ottenuto prestazioni migliori rispetto alla baseline.



#### la llct

La performance media dei tagger sul corpus latino è del 96.46%. In questo caso la performance migliore è stata raggiunta dal tagger STATS con il 97,22% di precisione. Seguono rispetto alle performance il tag UNIFORM, NOUN|VERB e infine il NOUN. Notiamo che il tagger STATS è stato l'unico a superare la baseline, gli altri tagger hanno avuto performance più basse.



Possiamo vedere come le performance medie dei tagger sul corpus latino sono molto più alte rispetto alla media sul corpus greco. la Baseline sul corpus latino allo stesso modo è molto più alta della baseline sul corpus greco. Sul corpus latino infatti è stato difficile superare la baseline mentre per il corpus greco è stato molto più semplice. Sul corpus latino La differenza di accuracy tra la baseline e i tagger che hanno effettuato smoothing è molto piccola, sul corpus greco invece è molto ampia. Ciò vuol dire che i tipo di smoothing utilizzati nel contesto della lingua greca sono stati molto più funzionali.

# Comparazione ed errori comuni

#### la llct

Dalle tabelle degli errori più comuni possiamo vedere che se non utilizzando tecniche di smoothing, le percentuali di errore sono abbastanza uniformi sui POS. In particolare gli errori sono stati fatti maggiormente su VERB, DET e NOUN con valori intorno al 16%.

Utilizzando tecniche di smoothing invece gli errori si concentrano maggiormente su PROPN, con percentuali che vanno dal 14% se utilizziamo la tecnica delle parole apparse una sola volta, fino al 48% se etichettiamo le parole sconosciute sempre come NOUN.

Nella baseline PROPN non è nemmeno elencato tra gli errori più comuni, questo perchè senza effettuare smoothing il tagger tende a etichettare le parole sconosciute come PROPN.

In generale lo smoothing ha diminuito l'errore su VERB,DET e NOUN ma l'ha aumentato su PROPN, tant'è che il tagger che ha ottenuto il 48% di errore su PROPN ha un accuracy al di sotto della baseline.

Vediamo infine che il tagger migliore è quello che ha saputo contenere gli errori sui nomi propri, l'errore di cui soffrono di più i tagger che utilizzano tecniche di smoothing.

Tagger	Accuracy
Baseline	96.83%
HMM: Always NOUN	95.98%
HMM: 0.5 NOUN, 0.5 VERB	96.23%
HMM: 1/#PosTags	96.42%
HMM: Stats on occurring once	97.22%

#### Baseline

Errori	Predetto	Corretto
16.51%	AUX	VERB
16.51%	PRON	DET
16.12%	PROPN	NOUN
15.73%	PROPN	VERB

Errori	Predetto	Corretto
10.35%	PROPN	ADJ

# HMM: Always NOUN

Errori	Predetto	Corretto
48.19%	NOUN	PROPN
12.41%	NOUN	VERB
8.27%	AUX	VERB
8.27%	NOUN	ADJ
3.31%	CCONJ	ADV

# HMM: 0.5 NOUN, 0.5 VERB

Errori	Predetto	Corretto
26.87%	VERB	PROPN
24.45%	NOUN	PROPN
8.81%	AUX	VERB
6.06%	NOUN	ADJ
5.07%	VERB	NOUN

# HMM: 1/PosTags

Errori	Predetto	Corretto
17.42%	NOUN	PROPN
13.01%	VERB	PROPN
9.41%	AUX	VERB
5.69%	DET	PROPN
3.95%	PUNCT	PROPN

HMM: Stats on occurring once

Errori	Predetto	Corretto
14.65%	VERB	PROPN
11.96%	AUX	VERB
11.51%	NOUN	PROPN
7.47%	PROPN	VERB
5.98%	PROPN	ADJ

## grc perseus

Su questo corpus la baseline commette errori maggiormente su NOUN e VERB con il 30% su NOUN e 24,5% su VERB. Utilizzando tecniche di smoothing i risultati sono variabili.

Etichettando le parole sconosciute come nomi, spostiamo gli errori dai nomi ai verbi. Pur aumentando l'errore sui verbi (35%) commettiamo un errore bassissimo sui nomi migliorando l'accuracy, infatti si passa dal 61% al 73%.

Le performance migliori si ottengono etichettando le parole sconosciute come nomi o verbi. In questo modo pur peggiorando le prestazioni sugli avverbi, miglioramo quelle sui nomi e i verbi raggiungendo l'accuratezza del 76,46%.

In generale vediamo che con le altre tecniche di smoothing, abbassando l'errore sui nomi e sui verbi, si alza l'errore sugli avverbi. Il tagger migliore è quello che ha ottenuto una percentuale più bassa di errore sugli avverbi.

Tagger	Accuracy
Baseline	61.65%
HMM: Always NOUN	73.62%
HMM: 0.5 NOUN, 0.5 VERB	76.46%
HMM: 1/#PosTags	73.96%
HMM: Stats on occurring once	76.27%

# Baseline

Predetto	Corretto
PROPN	NOUN
PROPN	VERB
PART	ADV
PROPN	ADJ
CCONJ	ADV
	PROPN PROPN PART PROPN

HMM: Always NOUN

Errori	Predetto	Corretto
35.67%	NOUN	VERB
18.63%	PART	ADV
15.61%	NOUN	ADJ
9.35%	CCONJ	ADV
8.63%	ADJ	PRON

HMM: 0.5 NOUN, 0.5 VERB

Errori	Predetto	Corretto
20.27%	PART	ADV
14.96%	VERB	NOUN
14.61%	NOUN	VERB
11.96%	NOUN	ADJ
9.73%	CCONJ	ADV

HMM: 1/#PosTags

Predetto	Corretto
PART	ADV
VERB	NOUN
NOUN	VERB
CCONJ	ADV
NOUN	ADJ
	PART VERB NOUN CCONJ

HMM: Stats on occurring once

Errori	Predetto	Corretto
22.72%	VERB	NOUN
20.06%	PART	ADV
9.43%	CCONJ	ADV
8.81%	ADJ	PRON
8.73%	NOUN	ADJ

# Most common errors

Baseline HMM: Sempre NOUN HMM: NOUN 0.5, VERB 0.5

Errori	Predetto	Corretto	Errori	Predetto	Corretto	Errori	Predetto	Corretto
16.51%	AUX	VERB	48.19%	NOUN	PROPN	26.87%	VERB	PROPN
16.51%	PRON	DET	12.41%	NOUN	VERB	24.45%	NOUN	PROPN
16.12%	PROPN	NOUN	8.27%	AUX	VERB	8.81%	AUX	VERB
15.73%	PROPN	VERB	8.27%	NOUN	ADJ	6.06%	NOUN	ADJ
10.35%	PROPN	ADJ	3.31%	CCONJ	ADV	5.07%	VERB	NOUN

## :Baseline

Errori	Predetto	Corretto
48.19%	NOUN	PROPN
12.41%	NOUN	VERB
8.27%	AUX	VERB
8.27%	NOUN	ADJ
3.31%	CCONJ	ADV

:HMM: Always NOUN

Errori	Predetto	Corretto
26.87%	VERB	PROPN
24.45%	NOUN	PROPN
8.81%	AUX	VERB
6.06%	NOUN	ADJ
5.07%	VERB	NOUN
·HMM· O E NOUN O E VEDD		

:HMM: 0.5 NOUN, 0.5 VERB

Errori	Predetto	Corretto
17.42%	NOUN	PROPN
13.01%	VERB	PROPN
9.41%	AUX	VERB
5.69%	DET	PROPN
3.95%	PUNCT	PROPN

:HMM: 1/#PosTags

Errori	Predetto	Corretto
14.65%	VERB	PROPN
11.96%	AUX	VERB
11.51%	NOUN	PROPN
7.47%	PROPN	VERB
5.98%	PROPN	ADJ

:HMM: Stats on occurring once