TTS程式實作進度及步驟整理

Sian-Yi Chen

Advisors: Tay-Jyi Lin and Chingwei Yeh

Outline

Action item

● TTS 程式實作進度及步驟整理,整理我的處理過程、方法

Status report

- TTS 程式實作進度
- 舉兩個實作過程,以及方法
 - Positional Encoding
 - input \ output
 - python 版本步驟、各功能
 - 實作過程、方法
 - Multi-Head Attention
 - input · output
 - python 版本步驟、各功能
 - 實作過程、方法

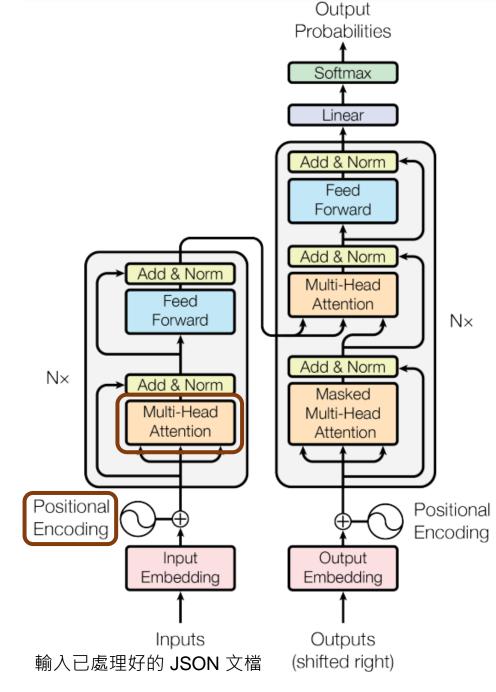


Figure 1: The Transformer - model architecture.

TTS 程式實作進度及步驟整理

目前已使用實際值確認無誤的部分

```
輸入已處理好的 input JSON 文檔
Transformer
    (embed)
         Embedding
         ScaledPositionalEncoding
                                        x 6
     (encoder)
         (self attention): Multi-Head Attention
              (linear_q): Linear()
              (linear_k): Linear()
              (linear_v): Linear()
              (linear out): Linear()
         (normalize):LayerNorm()
         (feed forward):
              (w_1): Linear()
              (w_2): Linear()
              ReLU()
         (normalize):LayerNorm()
```

```
(embed)
     (prenet)
          Linear()
          ReLU()
                                 x 6
     ScaledPositionalEncoding
(self_attention): Multi-Head Attention
     (linear_q): Linear()
     (linear k): Linear()
     (linear_v): Linear()
     (linear out): Linear()
(normalize):LayerNorm()
(src_attention): Multi-Head Attention
     (linear_q): Linear()
     (linear_k): Linear()
     (linear_v): Linear()
     (linear_out): Linear()
(normalize):LayerNorm()
(feed forward):
     (w_1): Linear()
     (w_2): Linear()
     ReLU()
(normalize):LayerNorm()
```

(postnet)
Conv1d()
BatchNorm1d()
Tanh()

x 4

綠色:已完成底層功能,但仍需確認演算法,與運算結果

- Embedding
- ScaledPositionalEncoding
- Linear
- LayerNorm
- ReLU

紅色:尚未實作

- Conv1d()
- BatchNorm1d()
- Tanh()

Positional Encoding(PE)

- 1. 先使用cmd確認python版本中torch所使用的函數
 - input
 - output
 - 使用的運算式或公式
- 2. 用C實現各函數功能
- 3. 使用低維度測試C程式正確性
 - 目標使用 [19, 384]
 - 低維度使用 [2, 4] 測試
- 4. 功能完成再使用目標維度 [19, 384] 測試正確性
- 5. 將所有函數功能input接output確認結果
- 6. 如果看了document或是找完資料仍無法理解函數功能,才詢問睏飽學長

$$\mathsf{PE} = egin{bmatrix} \sin(\omega_1.t) \\ \cos(\omega_1.t) \\ \sin(\omega_2.t) \\ \cos(\omega_2.t) \end{bmatrix} PE(pos,2i) = sin(rac{pos}{10000^{rac{2i}{d_{model}}}}) \\ dots \\ PE(pos,2i+1) = cos(rac{pos}{10000^{rac{2i}{d_{model}}}}) \\ \sin(\omega_{d/2}.t) \\ \cos(\omega_{d/2}.t) \end{bmatrix}_{d imes 1}$$

Positional Encoding(PE) formula and table

Scaled positional encoding

- input: Embedding output, dimension[19, 384]
- output: dimension[19, 384]

步驟、功能

- 產生一張根據input的第一維使用0填充的表
- position資訊(被除數)
 - 1. 一張1維值從1-384的表,間隔1,維度:[384]
 - 2. 擴展維度至2維,維度:[384, 1]
- 除數
 - 1. 一張1維值從1-384的表,間隔2,維度:[192]
 - 2. 乘上-(math.log(10000)/384
 - 3. 取指數函數exp
- 創建positional encoding(PE)表
 - 1. 偶數列position * 除數取sin
 - 2. 奇數列position * 除數取cos
- input + alpha * PE
 - 1. 取得alpha值
 - 2.確認結果

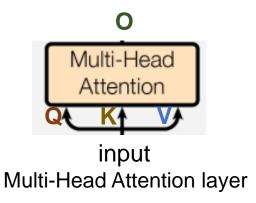
Multi-Head Attention

Multi-Head Attention

- input: scaled positional encoding output [19, 384] -> q, k, v
- output: [19, 384]

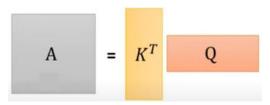
步驟、功能

- scaled positional encoding output當作input輸入,並處理成q、k、v, 使用torch指令linear實現
 - $linear(query) = [input][weight_a]T + bias_a = [19, 384] = q$
 - 取得weight_a,先直接宣告值,後改成讀取txt檔的方式
 - linear(key) = [input][weight_k]^T + bias_k = [19, 384] = k
 - linear(value) = [input][weight_v]^T + bias_v = [19, 384] = k
- 拆分指定維度,2維轉換成3維
 - q.view = 2維轉換成3維 · [19, 384] => [19, 4, 384/4] => [19. 4, 96]
 - k.view = 2維轉換成3維 · [19, 384] => [19, 4, 384/4] => [19, 4, 96]
 - v.view = 2維轉換成3維 · [19, 384] => [19, 4, 384/4] => [19, 4, 96]
- 指定維度轉置
 - q.view.transpose = [19, 4, 96] => [4, 19, 96]
 - k.view.transpose = [19, 4, 96] => [4, 19, 96]
 - v.view.transpose = [19, 4, 96] => [4, 19, 96]
- q與k^T相乘,k^T=(k.view.transpose)^T = [4, 19, 96] => [4, 96, 19]
 - q.view.transpose * $(k.view.transpose)^T = [4, 19, 96]^*[4, 96, 19] = [4, 19, 19]$

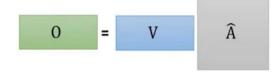


 $Q = W^{q} I$ $K = W^{k} I$ $V = W^{v} I$

1. 取得 Q、K、V



2. Q乘上KT·A維度:[4, 19, 19]



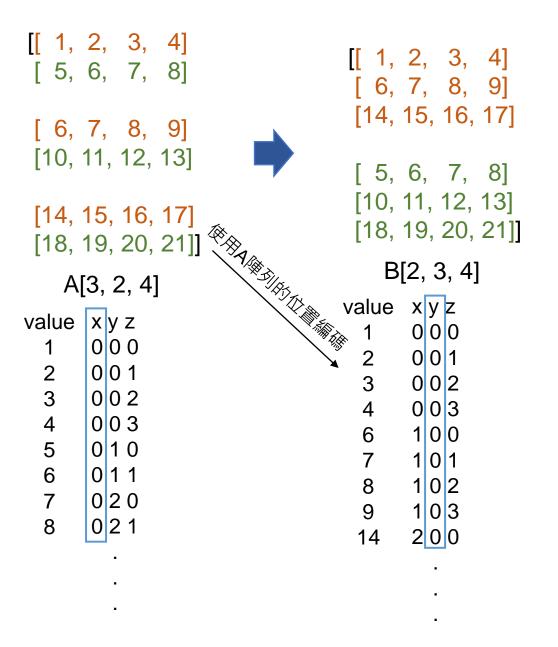
3. 最後在與V相乘,尚未實作

多維陣列debug方式

目標處理 [19, 4, 96] => [4, 19, 96] 預先使用低維度陣列實現 A[3, 2, 4] => B[2, 3, 4]

若程式錯誤,就在紙上先將過程想清楚,再重新寫程式

除了維度轉換,還有多維矩陣相乘、擴增維度等操作,執 行程式時皆遇到最後運算數值不正確,因此在這個部分花 了不少時間。



發現多維陣列,任一維度交換,可以直接改變x、y值即可