Generating Text with Deep Reinforcement Learning

MAKING TEXT WITH BIG NEURAL TECNIQUE GENERATE BOOK OR DEEP SEA NETWORK GENERATING LYRICS AND LIGHT LEARNING LEARNING READING WEB FOR HEAVY REINFORCEMENT PATCH BUILDING CAKE THAT SMALL NETWORK ITEM

he hit me with a banana



문장을 발전시킬 수 있는 여지가 있다!

= 강화학습! DQN!

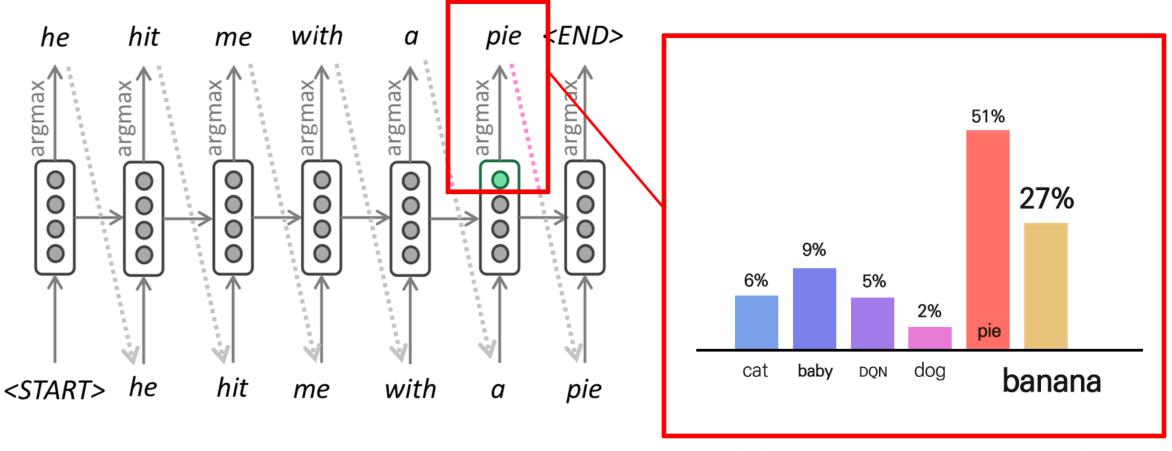


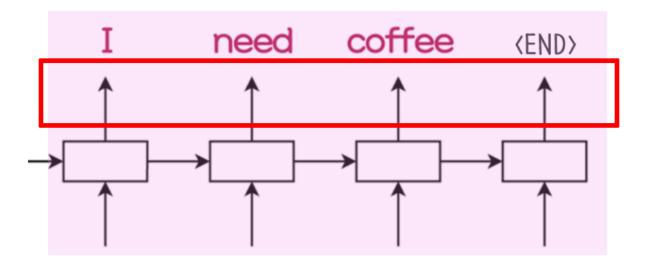
Image from CS224n Lecture 15 Natural Language Generation

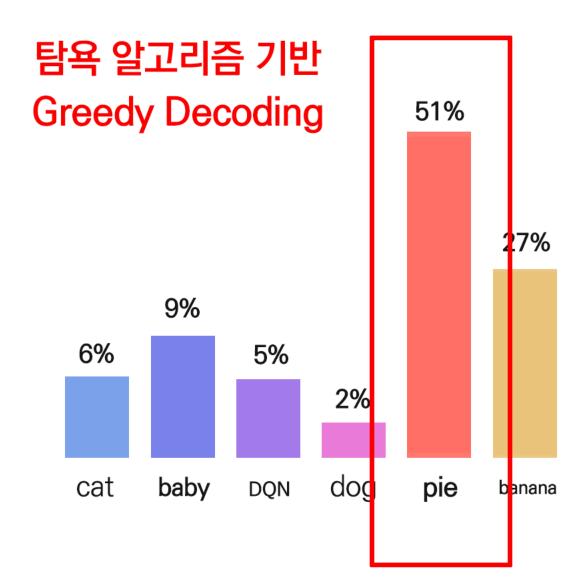
기존의 방법이 대체 어땠길래?

Decoder coffee need ⟨END⟩ Encoder 컨텍스트 벡터 싶다 커피가 마시고

▲ Sequence-to-Sequence (Seq2seq)

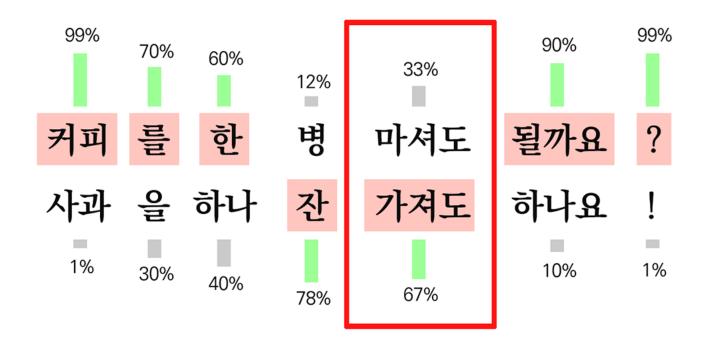
문장을 생성하는 방법





문장을 생성하는 방법

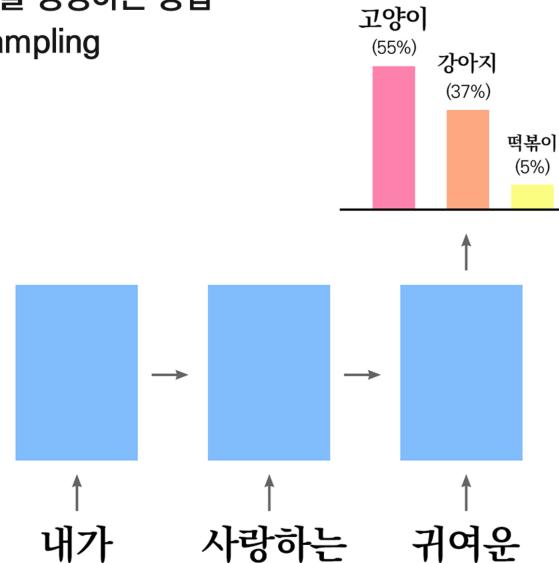
Can I have some coffee? → 커피를 한 잔 가져도 될까요?



문장을 생성하는 방법 - Beam Search

문장을 생성하는 방법

Sampling



100개 문장을 생성하면...

내가 사랑하는 귀여운 고양이 x 55

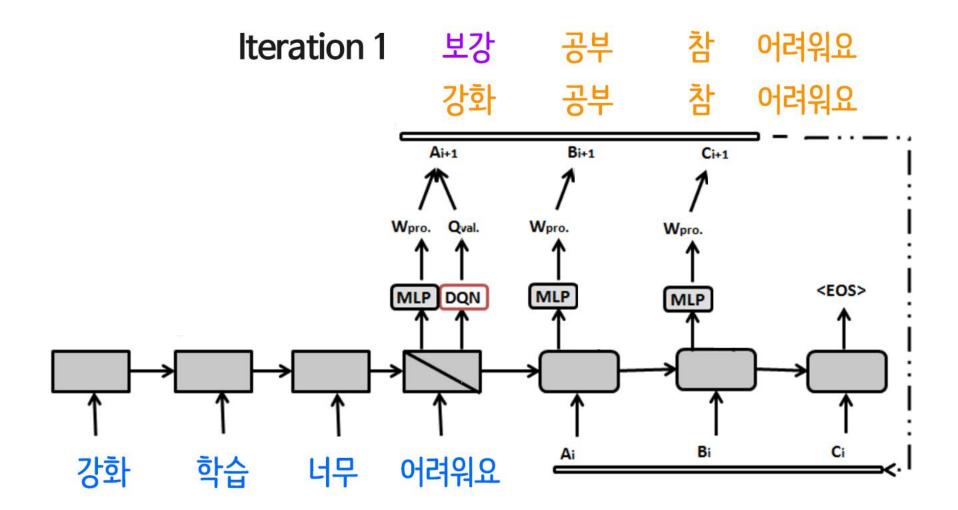
내가 사랑하는 귀여운 강아지 x 37

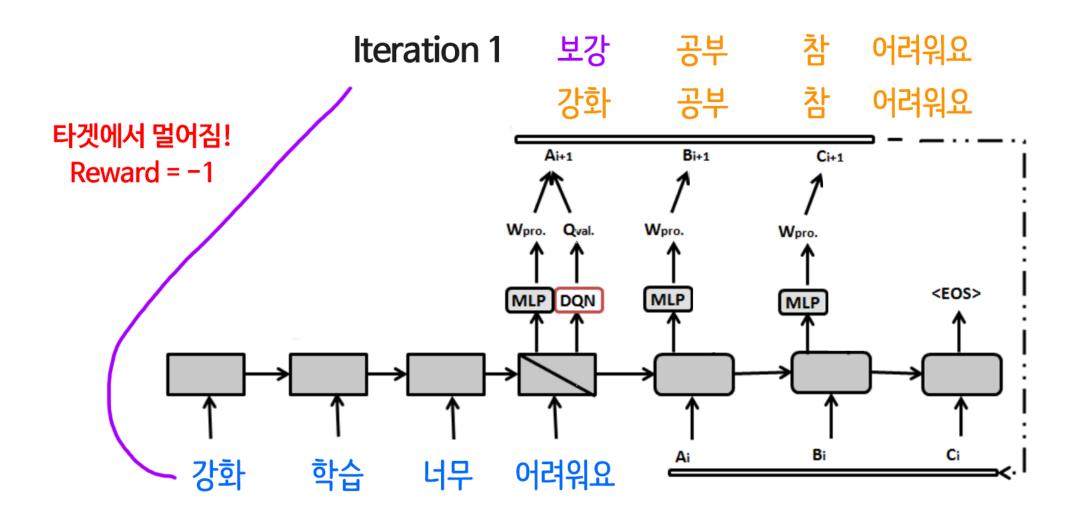
내가 사랑하는 귀여운 떡볶이 x 5

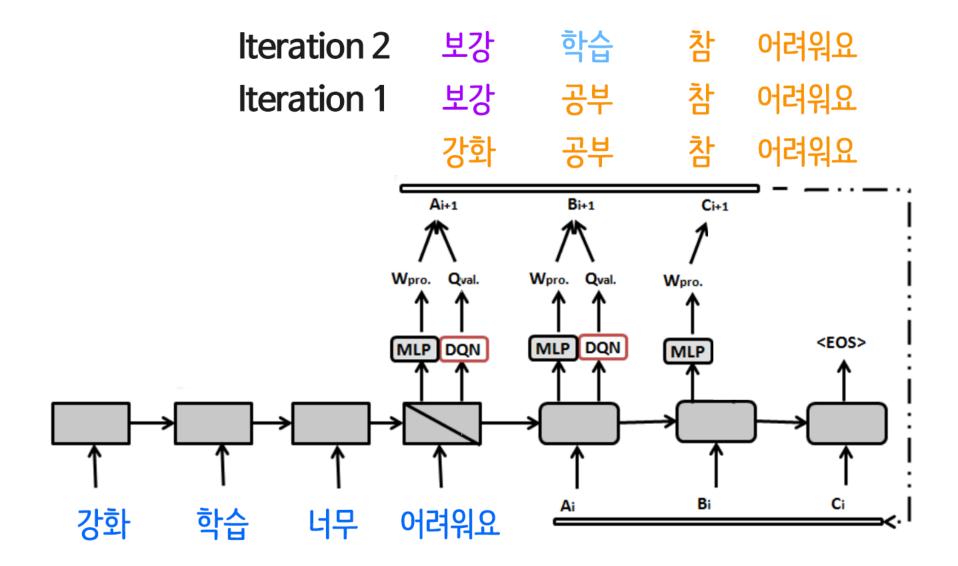
66

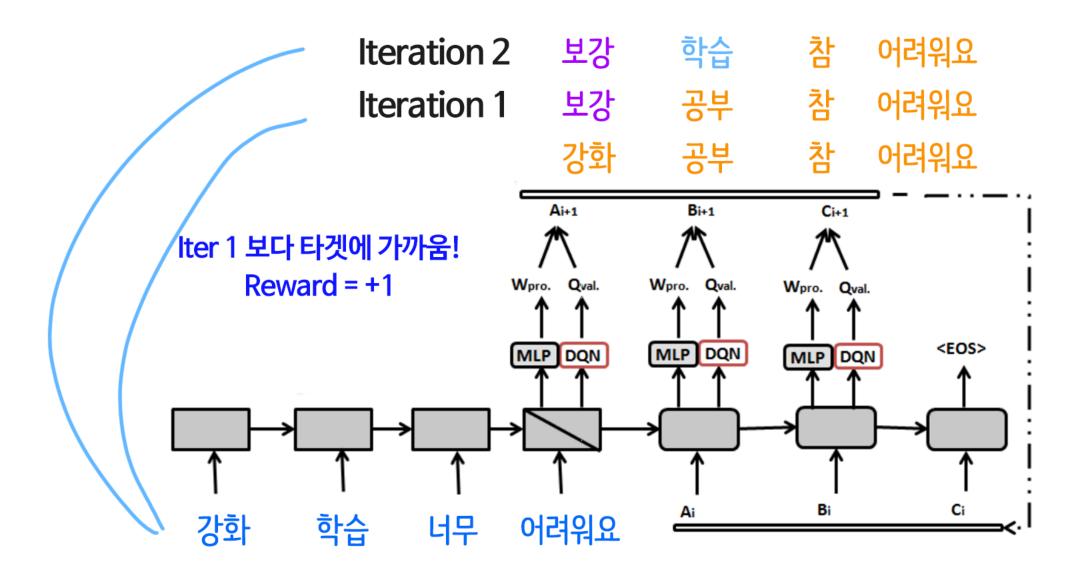
Deep Q-Learning 을 하나의 Decoding Strategy로 활용하자!

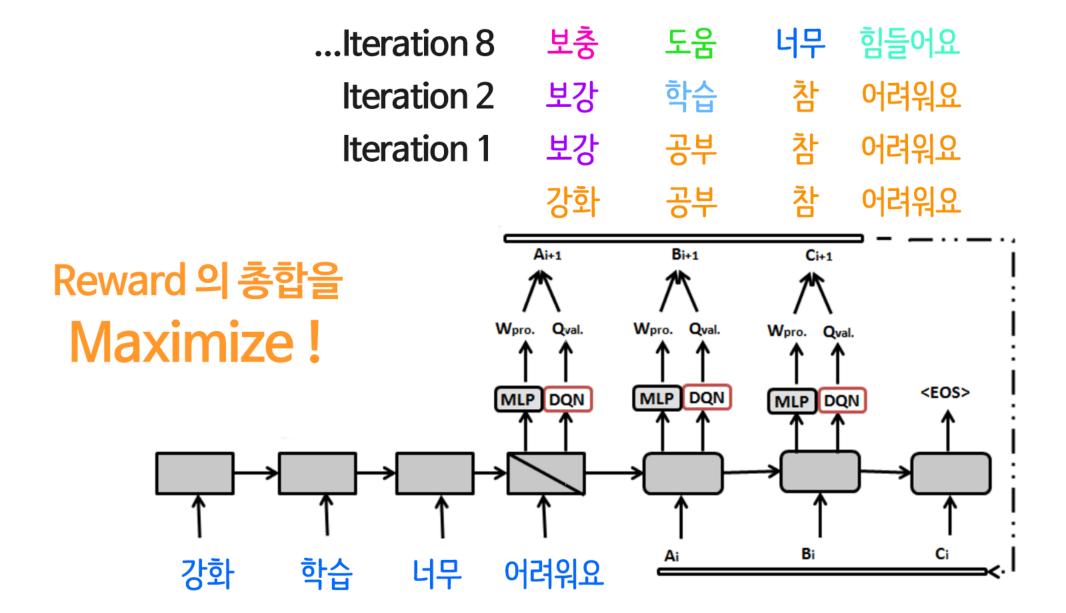
"











강화는 어쩌다 보강이 되었나

STATE

Encoder Sen. 강화 학습 너무 어려워요

Decoder Sen. 강화 학습 너무 어려워요

컨텍스트 벡터

WORD RANK



ACTION

 ϵ -greedy policy

 $a_t = argmaxQ(S_i, a)$

S

Encc 강화 학{

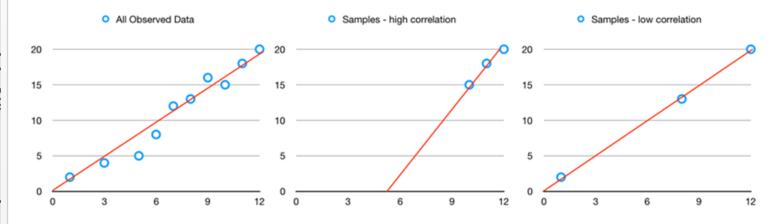
Decc 강화 학信

컨텍.

Challenges

Correlation between samples

강화학습에서의 학습데이터는 시간의 흐름에 따라 순차적으로 수집되고, 이 순차적인 데이터는 근접한 것들끼리 높은 correlation을 띄게된다.



만약에 이 순차적인 데이터를 그대로 입력으로 활용하게 되면 입력이미지들 간의 높은 correlation에 의해 학습이 불안정해질 것이다.

S

Replay Memory

Encc 강화 학(1.Agent의 경험(experience) $e_t = (s_t, a_t, r_t, s_{t+1})$ 를 time-step 단위로 data set $D_t = \{e_1, ..., e_t\}$ 에 저장해 둔다.

Deco 강화 학(2.저장된 data set으로부터 uniform random sampling을 통해 minibatch를 구성하여 학습을 진행한다. $((s, a, r, s') \sim U(D))$

컨텍

- Minibatch가 순차적인 데이터로 구성되지 않으므로 입력 데이터 사이의 correlation을 상당히 줄일 수 있다.

- 과거의 경험에 대해 반복적인 학습을 가능하게 한다[6].

- 논문의 실험에서는 replay memory size를 1,000,000으로 설정한다.

강화는 어쩌다 보강이 되었나

WORD RANK

Replay Memory

STATE

Encoder Sen. 강화 학습 너무 어려워요

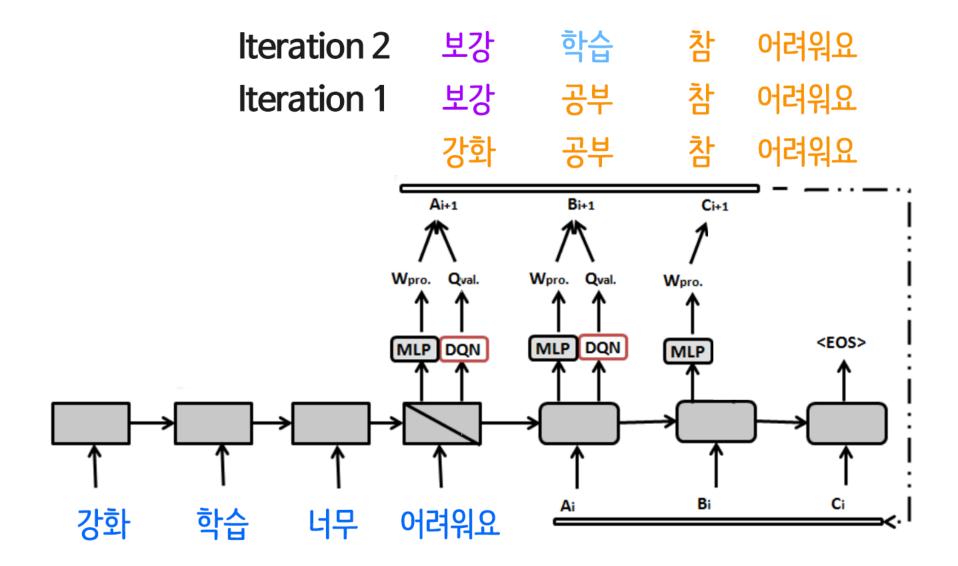
Decoder Sen. 강화 학습 너무 어려워요

컨텍스트 벡터



ACTION

$$\epsilon$$
-greedy policy
$$a_t = argmaxQ(S_i, a)$$



Challenges

Non-stationary targets

MSE(Mean Squared Error)를 이용하여 optimal action-value function을 근사하기 위한 loss function을 다음과 같이 표현할 수 있다.

$$L_i(\theta_i) = \mathbb{E}_{s,a,r,s'} \left[\left(r + \gamma \max_{a'} Q(s', a'; \theta_i) - Q(s, a; \theta_i) \right)^2 \right],$$

where θ_i are the parameters of the Q-network at iteration i.

이는 Q-learning target 를 근사하는 $y_i = r + \gamma \max_{a'} Q(s', a'; \theta_i)$ 를 구하려는 것과 같다. 문제는 $Q(s, a; \theta_i)$ 가 Q함수에 대해 의존성을 갖고 있으므로 Q함수를 업데이트하게 되면 target y_i 또한 움직이게 된다는 것이다. 이 현상으로 인한 학습의 불안정해진다.

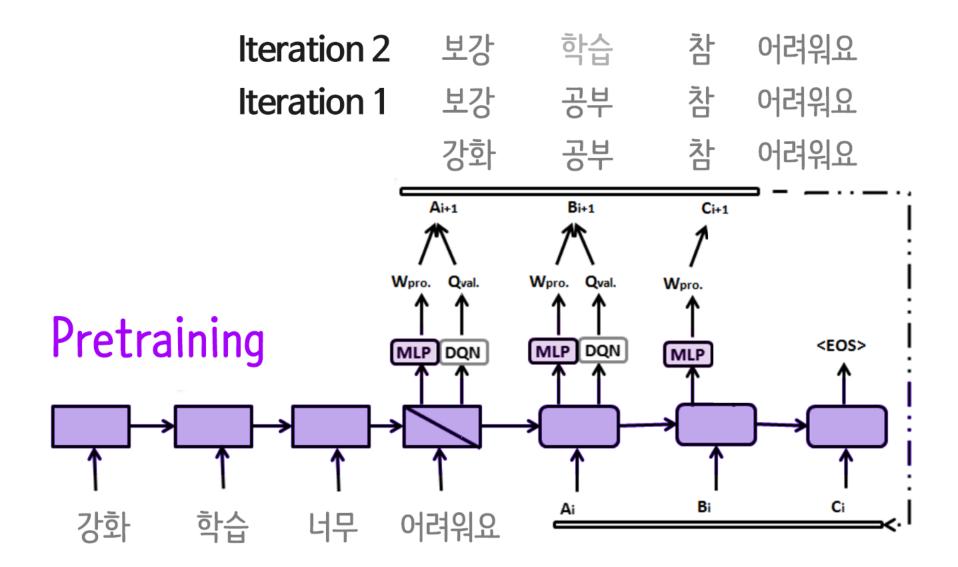
Fixed Q-targets

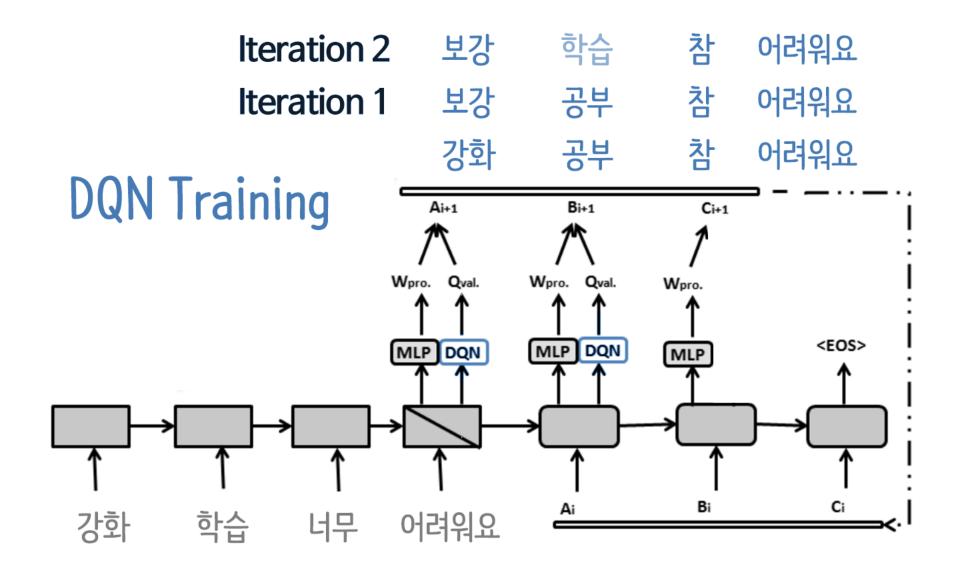
• $Q(s,a;\theta)$ 와 같은 네트워크 구조이지만 다른 파라미터를 가진(독립적인) target network $\hat{Q}(s,a;\theta^-)$ 를 만들고 이를 Q-learning target y_i 에 이용한다.

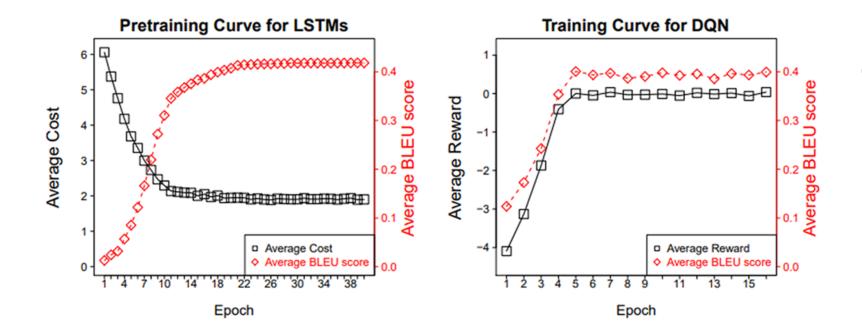
$$\begin{split} y_i &= r + \gamma max_{a'}\hat{Q}(s',a';\theta_i^-) \,. \\ L_i(\theta_i) &= \mathbb{E}_{(s,a,r,s') \sim U(D)} \left[\left(r + \gamma max_{a'}\hat{Q}(s',a';\theta_i^-) - Q(s,a;\theta_i) \right)^2 \right], \end{split}$$

in which γ is the discount factor determining the agent's horizon, θ_i are the parameters of the Q-network at iteration i and θ_i^- are the network parameters used to compute the target at iteration i.

- Target network parameters θ_i^- 는 매 C step마다 Q-network parameters (θ_i) 로 업데이트된다. 즉, C번의 iteration동안에는 Q-learning update시 target이 움직이는 현상을 방지할 수 있다.
- 논문의 실험에서는 C값을 10,000으로 설정한다.







Total 12,000 Sentences

Test: 1000 Seen, 1000 Unseen

100 Embedding Size100 LSTM Hidden Size

Testing systems	LSTM decoder	DQN
Average SmoothedBLEU on sentences IN the training set	0.425	0.494
Average SmoothedBLEU on sentences NOT in the training set	0.107	0.228

THANK YOU!