

动手学深度学习 v2 李沐·AWS

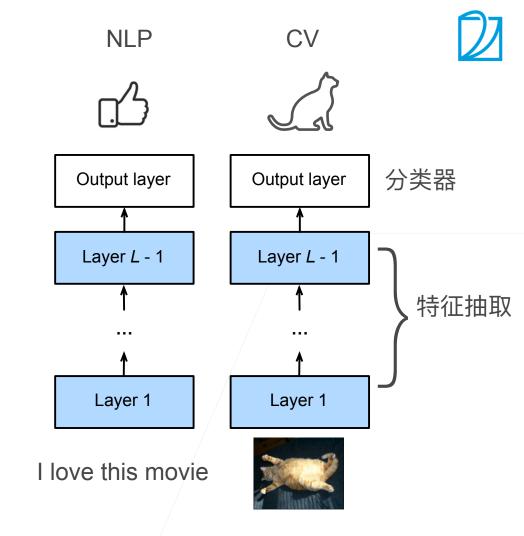
NLP里的迁移学习



- 使用预训练好的模型来抽取词、句子的特征
 - · 例如 word2vec 或语言模型
- 不更新预训练好的模型
- 需要构建新的网络来抓取新任务需要的信息
 - Word2vec 忽略了时序信息,
 语言模型只看了一个方向

BERT的动机

- · 基于微调的NLP模型
- 预训练的模型抽取了足够 多的信息
- 新的任务只需要增加一个 简单的输出层



BERT 架构

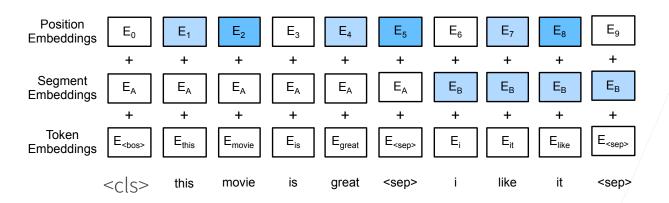


- · 只有编码器的 Transformer
- •两个版本:
 - Base: #blocks = 12, hidden size = 768, #heads = 12, #parameters = 110M
 - Large: #blocks = 24, hidden size = 1024, #heads = 16,
 #parameter = 340M
- · 在大规模数据上训练 > 3B 词

对输入的修改



- 每个样本是一个句子对
- •加入额外的片段嵌入
- 位置编码可学习



预训练任务1: 带掩码的语言模型



- · Transfomer的编码器是双向,标准语言模型要求单向
- 带掩码的语言模型每次随机(15%概率)将一些词元换成 <mask>
- · 因为微调任务中不出现<mask>
 - 80%概率下,将选中的词元变成<mask>
 - 10%概率下换成一个随机词元
 - 10%概率下保持原有的词元

预训练任务2:下一句子预测



- 预测一个句子对中两个句子是不是相邻
- 训练样本中:
 - 50%概率选择相邻句子对: <cls> this movie is great <sep> i like it <sep>
 - 50%概率选择随机句子对: <cls> this movie is great <sep> hello world <sep>
- · 将<cls>对应的输出放到一个全连接层来预测

总结



- BERT针对微调设计
- 基于Transformer的编码器做了如下修改
 - 模型更大,训练数据更多
 - 输入句子对,片段嵌入,可学习的位置编码
 - 训练时使用两个任务:
 - 带掩码的语言模型
 - 下一个句子预测