【NLP傻瓜式教程】手把手带你RNN文本分类(附代码)

机器学习算法与自然语言处理 2月25日

以下文章来源于NewBeeNLP,作者kaiyuan



NewBeeNLP

一个自然语言处理&人工智能的原创杂货铺子,希望能找到你喜欢的小玩意儿

公众号关注 "ML_NLP" 设为 "星标", 重磅干货, 第一时间送达!



文章来源于NewBeeNLP, 作者kaiyuan

写在前面

这是NLP傻瓜式教程的第二篇----基于RNN的文本分类实现(Text RNN)

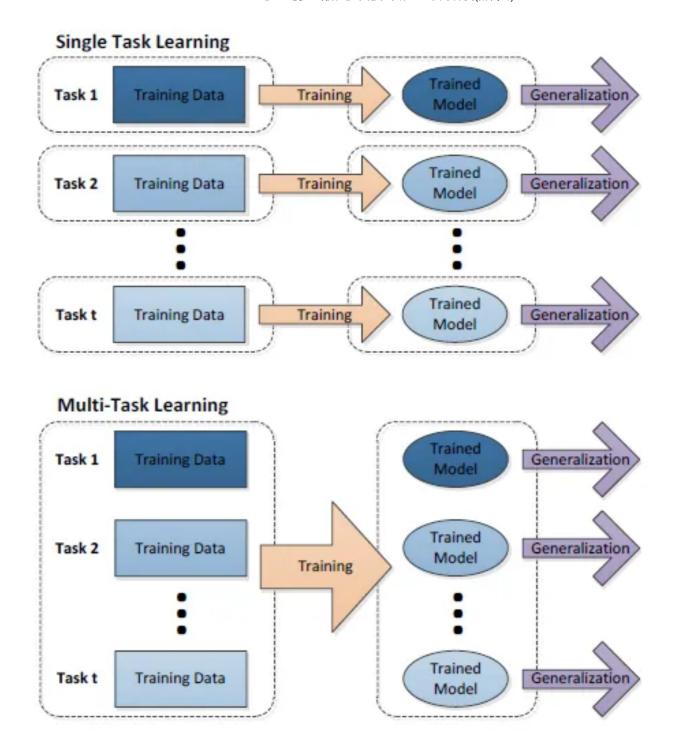
参考的的论文是来自2016年复旦大学IJCAI上的发表的关于循环神经网络在多任务文本分类上的应用: Recurrent Neural Network for Text Classification with Multi-Task Learning^[1]

论文概览

在先前的许多工作中,模型的学习都是基于单任务,对于复杂的问题,也可以分解为简单且相互独立的子问题来单独解决,然后再合并结果,得到最初复杂问题的结果。这样做看似合理,其实是不正确的,因为现实世界中很多问题不能分解为一个一个独立的子问题,即使可以分解,各个子问题之间也是相互关联的,通过一些共享因素或「共享表示(share representation)」 联系在一起。把现实问题当做一个个独立的单任务处理,往往会忽略了问题之间所富含的丰富的关联信息。

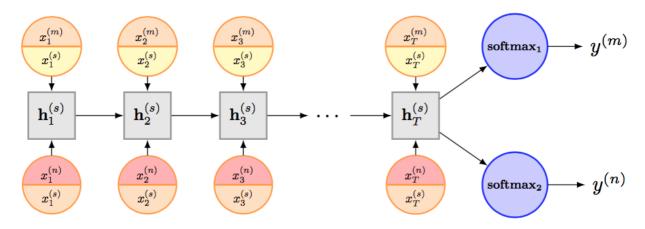
上面的问题引出了本文的重点——「多任务学习(Multi-task learning)」,把多个相关(related)的任务(task)放在一起学习。多个任务之间共享一些因素,它们可以在学习过程中,共享它们所学到的信息,这是单任务学习没有具备的。相关联的多任务学习比单任务学习能去的更好的泛化(generalization)效果。本文基于 RNN 循环神经网络,提出三种不同的信息共享机制,整体网络是基于所有的任务共同学习得到。

下图展示的是单任务学习和多任务学习的流程图,可以对比一下区别。



下面具体介绍一下文章中的三个模型。

Model I: Uniform-Layer Architecture



(a) Model-I: Uniform-Layer Architecture

在他们提出的第一个模型中,不同的任务共享一个LSTM网络层和一个embedding layer,此外每个任务还有其自己的embedding layer。所以对于上图中的任务m,输入x包括了两个部分:

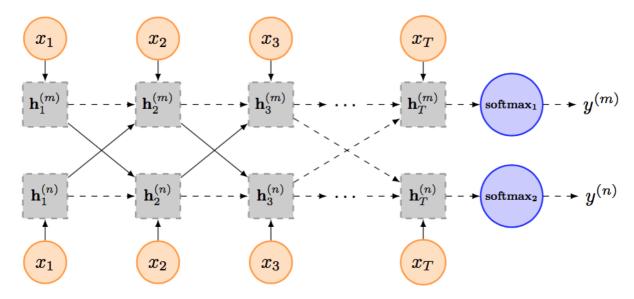
$$\hat{\mathbf{x}}_t^{(m)} = \mathbf{x}_t^{(m)} \oplus \mathbf{x}_t^{(s)}$$

其中等号右侧第一项和第二项分别表示该任务「特有」的word embedding和该模型中「共享」的word embedding,两者做一个concatenation。

LSTM网络层是所有任务所共享的,对于任务m的最后sequence representation为LSTM的输出:

$$\mathbf{h}_{T}^{(m)} = LSTM\Big(\hat{\mathbf{x}}^{(m)}\Big)$$

Model II: Coupled-Layer Architecture



(b) Model-II: Coupled-Layer Architecture

在第二个模型中,为每个任务都指定了**「特定」**的LSTM layer,但是不同任务间的LSTM layer可以共享信息。

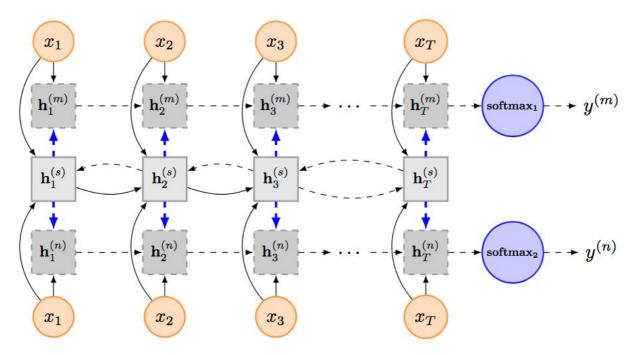
为了更好地控制在不同LSTM layer之间的信息流动,作者提出了一个global gating unit,使得模型具有决定信息流动程度的能力。

为此,他们改写了LSTM中的表达式:

$$\mathbf{ ilde{c}}_t^{(m)} = anh \Bigg(\mathbf{W}_c^{(m)} \mathbf{x}_t + \sum_{i \in \{m,n\}} \mathbf{g}^{(i
ightarrow m)} U_c^{(i
ightarrow m)} \mathbf{h}_{t-1}^{(i)} \Bigg)$$

其中,
$$\mathbf{g}^{(i o m)} = \sigma\Big(\mathbf{W}_g^{(m)}\mathbf{x}_t + \mathbf{U}_g^{(i)}\mathbf{h}_{t-1}^{(i)}\Big)$$

Model III: Shared-Layer Architecture



(c) Model-III: Shared-Layer Architecture

与模型二相似,作者也为每个单独的任务指派了特定的LSTM层,但是对于整体的模型使用了双向的LSTM,这样可以使得信息共享更为准确。

模型表现

论文作者在4个数据集上对上述模型做了评价,并和其他state-of-the-art的网络模型进行了对比,均显示最好的效果。

代码实现

RNN的代码框架和上一篇介绍的CNN类似,首先定义一个RNN类来实现论文中的模型

这里的模型包括了一层embedding,一层双向LSTM,一层全连接层最后接上一个softmax分类函数。

然后依次定义模型,训练,损失等函数在后续调用。

```
def inference(self):
    . . . .
    1. embedding layer
    2. Bi-LSTM layer
    3. concat Bi-LSTM output
    4. FC(full connected) layer
    5. softmax layer
    # embedding layer
    with tf.name_scope('embedding'):
        self.embedded_words = tf.nn.embedding_lookup(self.Embedding, self.i
    # Bi-LSTM layer
    with tf.name_scope('Bi-LSTM'):
        lstm fw cell = rnn.BasicLSTMCell(self.hidden size)
        lstm_bw_cell = rnn.BasicLSTMCell(self.hidden_size)
        if self.dropout_keep_prob isnotNone:
            lstm_fw_cell = rnn.DropoutWrapper(lstm_fw_cell, output_keep_pro
            lstm_bw_cell = rnn.DropoutWrapper(lstm_bw_cell, output_keep_pro
        outputs, output_states = tf.nn.bidirectional_dynamic_rnn(lstm_fw_ce
                                                                  self.embedd
                                                                 dtype=tf.fl
        output = tf.concat(outputs, axis=2)
        output last = tf.reduce mean(output, axis=1)
        # FC Layer
        with tf.name_scope('output'):
            self.score = tf.matmul(output_last, self.W_projection) + self.b
        return self.score
def loss(self):
    # Loss
    with tf.name_scope('loss'):
        losses = tf.nn.softmax_cross_entropy_with_logits(labels=self.input_
        data_loss = tf.reduce_mean(losses)
```

训练部分的数据集这里就直接采用CNN那篇文章相同的数据集(懒...), 预处理的方式与函数等都是一样的,,,

```
def train(x_train, y_train, vocab_processor, x_dev, y_dev):
    with tf.Graph().as default():
        session_conf = tf.ConfigProto(
            # allows TensorFlow to fall back on a device with a certain ope
            allow_soft_placement= FLAGS.allow_soft_placement,
            # allows TensorFlow log on which devices (CPU or GPU) it places
            log device_placement=FLAGS.log_device_placement
        sess = tf.Session(config=session conf)
        with sess.as default():
            # initialize cnn
            rnn = RNN(sequence length=x train.shape[1],
                      num classes=y train.shape[1],
                      vocab size=len(vocab processor.vocabulary ),
                      embed size=FLAGS.embed size,
                      12_lambda=FLAGS.12_reg_lambda,
                      is training=True,
                      grad_clip=FLAGS.grad_clip,
                      learning rate=FLAGS.learning rate,
                      decay steps=FLAGS.decay steps,
                      decay rate=FLAGS.decay rate,
                      hidden size=FLAGS.hidden size
                      )
```

```
# output dir for models and summaries
timestamp = str(time.time())
out_dir = os.path.abspath(os.path.join(os.path.curdir, 'run', t
ifnot os.path.exists(out dir):
    os.makedirs(out_dir)
print('Writing to {} \n'.format(out_dir))
# checkpoint dir. checkpointing - saving the parameters of your
checkpoint_dir = os.path.abspath(os.path.join(out_dir, FLAGS.ck
checkpoint_prefix = os.path.join(checkpoint_dir, 'model')
ifnot os.path.exists(checkpoint_dir):
    os.makedirs(checkpoint_dir)
saver = tf.train.Saver(tf.global_variables(), max_to_keep=FLAGS
# Write vocabulary
vocab_processor.save(os.path.join(out_dir, 'vocab'))
# Initialize all
sess.run(tf.global_variables_initializer())
def train_step(x_batch, y_batch):
    A single training step
    :param x_batch:
    :param y_batch:
    :return:
    0.00
    feed dict = {
        rnn.input_x: x_batch,
        rnn.input y: y batch,
        rnn.dropout_keep_prob: FLAGS.dropout_keep_prob
    _, step, loss, accuracy = sess.run(
        [rnn.train_op, rnn.global_step, rnn.loss_val, rnn.accur
        feed dict=feed dict
    time str = datetime.datetime.now().isoformat()
    print("{}: step {}, loss {:g}, acc {:g}".format(time_str, s
def dev_step(x_batch, y_batch):
    0.00
```

Evaluate model on a dev set

```
Disable dropout
                :param x_batch:
                :param y_batch:
                :param writer:
                :return:
                . . . .
                feed_dict = {
                    rnn.input_x: x_batch,
                    rnn.input_y: y_batch,
                    rnn.dropout_keep_prob: 1.0
                }
                step, loss, accuracy = sess.run(
                    [rnn.global_step, rnn.loss_val, rnn.accuracy],
                    feed_dict=feed_dict
                time_str = datetime.datetime.now().isoformat()
                print("dev results:{}: step {}, loss {:g}, acc {:g}".format
            # generate batches
            batches = data_process.batch_iter(list(zip(x_train, y_train)),
            # training loop
            for batch in batches:
                x batch, y batch = zip(*batch)
                train_step(x_batch, y_batch)
                current_step = tf.train.global_step(sess, rnn.global_step)
                if current_step % FLAGS.validate_every == 0:
                    print('\n Evaluation:')
                    dev_step(x_dev, y_dev)
                    print('')
            path = saver.save(sess, checkpoint_prefix, global_step=current_
            print('Save model checkpoint to {} \n'.format(path))
def main(argv=None):
    x_train, y_train, vocab_processor, x_dev, y_dev = prepocess()
    train(x_train, y_train, vocab_processor, x_dev, y_dev)
if __name__ == '__main__':
    tf.app.run()
```