### Q1: Model

#### model architecture

Listing 1: model config { 1 "\_name\_or\_path": "google/mt5-small", 2 "architectures": [ "MT5ForConditionalGeneration" ], "d\_ff": 1024, "d\_kv": 64, "d\_model": 512, "decoder\_start\_token\_id": 0, "dropout\_rate": 0.1, 10 "eos\_token\_id": 1, 11 "feed\_forward\_proj": "gated-gelu", 12 "initializer\_factor": 1.0, 13 "is\_encoder\_decoder": true, 14 "layer\_norm\_epsilon": 1e-06, 15 "model\_type": "mt5", 16 "num\_decoder\_layers": 8, 17 "num\_heads": 6, 18 "num\_layers": 8, 19 "pad\_token\_id": 0, 20 "relative\_attention\_num\_buckets": 32, 21 "tie\_word\_embeddings": false, 22 "tokenizer\_class": "T5Tokenizer", 23 "transformers\_version": "4.6.0.dev0", 24 "use\_cache": true, 25 "vocab\_size": 250100 } 27

為 transformer encoder decoder 架構。

forward 會將 source text tokenizer output( $src_{input\_ids}$ ) 當作 encoder input,輸出為 encoder 每一層的 tranformer block output(1),將最後一層 encoder output( $encoder_{output}[0]$ ) 當作 decoder 的 encoder hidden states,並將 target text tokenizer output( $tgt_{input\_ids}$ )往右 shift(2),當作 decoder input,decoder 會透過 input 之間 attention,以及與 encoder hidden states 的 attention(3),decoder output 的結果在經過 linear layer 出來為每個 subword 的機率。

generate 會則是將前面 decode 的結果當作 decoder 的 input,依序產生結果。

$$encoder_{output} = encoder(src_{input\ ids})$$
 (1)

$$decoder\_input[:, 1:] = tgt_{input\ ids}[:, : -1]$$
(2)

$$decoder_{output} = decoder(decoder\_input, encoder\_hidden\_states = encoder_{output}[0])$$
 (3)

$$decoder_{output} = decoder(past\_decoder\_output, encoder\_hidden\_states = encoder_{output}[0]) \hspace{0.5cm} \textbf{(4)}$$

#### **Preprocessing**

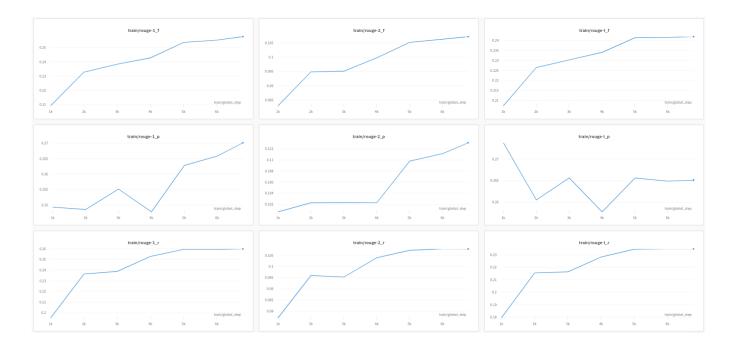
tokenization: t5 tokenizer 為 sentencepiece, 是由 byte pair encoding 以及 unigram language model 組成,會將 sentence 切成 subword,並利用 viterbi algorithm 找出機率最大的 path 來做 tokenize。

## Q2: Training

### Hyperparameter

batch size 為 4,gradient accumulation steps 為 4,batch size 太小會造成結果不好,且可能造成 gradient 計算的誤差,因此設定 gradient accumulation steps;參考助教的建議 optimizer 使用 Adafactor(lr=1e-3),與 adam 相比,少了 momentum,因此記憶體使用量較少,另外也有使用 fp16 訓練減少記憶體使用量。

# **Learning Curves**



# **Q3:** Generation Strategies

## **Stratgies**

- \* greedy: 每個 time step 都選  $P(w|w_1...w_{t-1})$  最大的那一個。
- \*Beam Search: 每個 time step 都選 num beams 個候選,下一個 time step 則從這一個 time step 的候選中找出前 num beams 機率最大的候選。
- \* Top-k Sampling: 從  $P(w|w_1...w_{t-1})$  的機率分佈從機率最大的前 K 名 sample 出  $w_t$ 。
- \* Top-p Sampling: 從  $P(w|w_1...w_{t-1})$  的機率分佈從機率最大的前幾名累加到 p 的 word sample 出  $w_t$  。
- \* Temperature: 對 softmax 做 sharpen 或 smoothing, 小於 1 為 sharpen, 大於則為 smoothing。

## Hyperparameters

## greedy vs no greedy(sample)

	greedy	sample
rouge-1_f	0.2417	0.1979
rouge-1_p	0.2615	0.2067
rouge-1_r	0.2379	0.2006
rouge-2_f	0.0928	0.0661
rouge-2_p	0.1004	0.0691
rouge-2_r	0.0917	0.0673
rouge-3_f	0.2281	0.1814
rouge-3_p	0.2604	0.1941
rouge-3_r	0.2148	0.1797

greedy 會比起 sample 來的好,因為 sample 還是會有一定的機率 sample 到比較不好的選擇,造成 後續 decode 的結果也不好。

#### beam search vs greedy

	greedy	n beams = 5
rouge-1_f	0.2417	0.2577
rouge-1_p	0.2615	0.2601
rouge-1_r	0.2379	0.2701
rouge-2_f	0.0928	0.1072
rouge-2_p	0.1004	0.1079
rouge-2_r	0.0917	0.1131
rouge-3_f	0.2281	0.2418
rouge-3_p	0.2604	0.2347
rouge-3_r	0.2148	0.2651

有 beam search 會比起 greedy 好,因為如果在前一輪 time step 選錯,會連帶影響後面的 time step,因此 beam search 可以多一層保險,防止該輪 time step 並非機率最高為最後的答案。

top k

	sample	top k = 50	top k = 10
rouge-1_f	0.1979	0.1979	0.2167
rouge-1_p	0.2067	0.2070	0.2286
rouge-1_r	0.2006	0.2006	0.2182
rouge-2_f	0.0661	0.0663	0.0766
rouge-2_p	0.0691	0.0696	0.0803
rouge-2_r	0.0673	0.0673	0.0777
rouge-3_f	0.1814	0.1821	0.2009
rouge-3_p	0.1941	0.1951	0.2193
rouge-3_r	0.1797	0.1801	0.1958

有使用  $top\ k$  會比原本的 sample 還要好,但如果 k 過大則會與原本的結果差不多。

top p

	sample	top p = 0.9	top p = 0.6
rouge-1_f	0.1979	0.2091	0.2274
rouge-1_p	0.2067	0.2200	0.2433
rouge-1_r	0.2006	0.2108	0.2252
rouge-2_f	0.0661	0.0739	0.0846
rouge-2_p	0.0691	0.0779	0.0908
rouge-2_r	0.0673	0.0746	0.0839
rouge-3_f	0.1814	0.1926	0.2112
rouge-3_p	0.1941	0.2081	0.2344
rouge-3_r	0.1797	0.1891	0.2025

有使用  $top\ p$  會比原本的 sample 還要好,也比起  $top\ k$  來的好,因為 output 通常是只有幾個很大其 他很小,因此用  $top\ p$  會比較好找到候選的範圍,另外如果 p 設太小則會與 greedy 相當。

#### **Temperature**

	n beams = 5	n beams = $5 + \text{Temperature} = 0.7$	n beams = $5 + \text{Temperature} = 1.3$
rouge-1_f	0.2577	0.2578	0.2576
rouge-1_p	0.2601	0.2702	0.2700
rouge-1_r	0.2701	0.2601	0.2600
rouge-2_f	0.1072	0.1073	0.1072
rouge-2_p	0.1079	0.1131	0.1130
rouge-2_r	0.1131	0.1079	0.1079
rouge-3_f	0.2418	0.2419	0.2418
rouge-3_p	0.2347	0.2651	0.2650
rouge-3_r	0.2651	0.2348	0.2347

temperature 對於 beam search 的 rouge 結果影響不大,但在 generate 文字上,temperature=0.7 會比較多奇怪的句子,像是 id=22047 的結果「川普如何把「核足球控制權」移交給拜登? 川普如何把手中「核足球」移交給拜登?」會在標點符號後產生多餘的句子,可能是因為 sharpen 後會比較難產生 end 或是錯誤的詞機率上升導致後續很難 decode。

	top $p = 0.6$	top $p = 0.6 + Temperature = 0.7$	top p = $0.6$ + Temperature = $1.3$
rouge-1_f	0.2274	0.2385	0.2129
rouge-1_p	0.2433	0.2574	0.2246
rouge-1_r	0.2252	0.2347	0.2134
rouge-2_f	0.0846	0.0915	0.0746
rouge-2_p	0.0908	0.0990	0.0785
rouge-2_r	0.0839	0.0902	0.0750
rouge-3_f	0.2112	0.2231	0.1965
rouge-3_p	0.2344	0.2521	0.2140
rouge-3_r	0.2025	0.2113	0.1912

temperature 在 top p 影響較大,因為 temperature 會影響每個 time step 候選的數量,temperature<1,會將機率 sharpen,造成機率大的更大,小的更小,導致候選數量減少,更容易 sample 到機率大的,比較像 greedy;而 smooth 反之,導致機率平均分佈,因此會像是從 top p 中 random sample。

final generation strategy: beam search (n beams = 5)