Attention 机制总结

1. Neural Machine Translation by Jointly Learning to Align and Translate

本文最重要的贡献是提出了 attention 机制。

提出背景

神经机器翻译(neural machine translation)大都是 encoder-decoder 模型,encoder 把输入序列转化为固定长度的向量,decoder 把该向量转化为翻译结果。The whole encoder-encoder system is jointly trained to maximize the probability of a correct translation given a source sentence.

该方法存在的问题为、需要把句子的所有信息压缩在固定长度的向量中、这使得模型无法处理长句子。

为了解决这个问题,文章对 encoder-decoder 模型进行了改进,即 align 和 translate 同时进行。每当模型生成新的翻译词时,它在原句那些最有可能包含有关信息的位置上进行搜索。这个方法最重要的特点是,它没有尝试将原句的所有部分 encode 到固定长度的向量,而是把原句 encode 到一序列向量,然后在 decode 的时候灵活选用这个序列的子集。

实验表明,该模型比 basic encoder-decoder 方法效果要好很多,且对长句子提升效果更明显。

RNN Encoder-Decoder

文章首先介绍了基础的框架:RNN Encoder-Decoder,在该框架中,encoder 将输入序列(一组向量) $\mathbf{x} = (x_1, \cdots, x_{T_c})$ 转化为向量 c,最常用的方法是 RNN:

$$h_t = f(x_t, h_{t-1})$$

$$c = q(\{h_1, \cdots, h_{T_x}\})$$

其中, $h_t \in \mathbb{R}^n$ 为时刻 t 的隐藏状态,c 是从隐藏状态序列得到的向量,f 和 q 为非线性函数。比如,Sutskever (2014) 文章中,f 为 LSTM, $q(\{h_1,\cdots,h_{T_x}\})=h_T$ 。

给定上下文向量 c 和预测好的序列 $\{y_1, \dots, y_{t'-1}\}$,训练好的 decoder 就可以预测下一个词 $y_{t'}$ 的概率。最终结果 y 的概率为:

$$p(\mathbf{y}) = \prod_{t=1}^{T} p(y_t | \{y_1, \dots, y_{t-1}\}, c),$$

其中, $\mathbf{y}=(y_1,\cdots,y_{T_y})$ 。使用 RNN,每个条件概率可表示为:

$$p(y_t|\{y_1, \dots, y_{t-1}\}, c) = g(y_{t-1}, s_t, c)$$

其中, g 为非线性函数, s_t 是 RNN 的隐藏状态。

Learning to Align and Translate

文章对 neural machine translation 提出了一种新的框架。

Decoder

新框架中,条件概率表示为:

$$p(y_i|y_1, \dots, y_{i-1}, \mathbf{x}) = g(y_{i-1}, s_i, c_i)$$

其中, s_i 是 RNN 时刻 i 的隐藏状态, 计算公式为:

$$s_i = f(s_{i-1}, y_{i-1}, c_i)$$

需要注意的是,和上面的 RNN Encoder-Decoder 不同的是,对每个 y_i ,上下文向量 c_i 是不同的。

上下文向量 c_i 依赖于序列 (h_1, \dots, h_{T_x}) ,该序列由 encoder 对输入句子映射而来,每个 h_i 包含了整个句子对第 i 个词周围部分的关注信息,计算方法在下一节。

上下文向量 c_i 为这些 h_i 的加权值:

$$c_i = \sum_{j=1}^{T_x} \alpha_{ij} h_j,$$

每个 h_i 的权重 α_{ii} 为:

$$\alpha_{ij} = \frac{\exp(e_{ij})}{\sum_{k=1}^{T_x} \exp(e_{ik})},$$

其中, $e_{ij} = a(s_{i-1}, h_j)$ 是 alignment model,用来对位置 j 周围的输入和位置 i 的输出匹配程度打分。 alignment model a 为前向神经网络,其参数和模型其它部分一起训练。

以上就是 decoder 的注意力机制。通过注意力机制,encoder 不再需要对源句所有信息编码为固定长度向量。

Encoder: Bidirectional RNN for Annotating Sequences

encoder 部分使用双向 RNN,前后 RNN \overrightarrow{f} 顺序读输入序列(从 x_1 到 x_{T_x}),并计算前向隐藏状态序列($\overrightarrow{h}_1,\cdots,\overrightarrow{h}_{T_x}$)。后向 RNN \overrightarrow{f} 反向读输入序列(从 x_{T_x} 到 x_1),得到后向隐藏状态序列(h_1,\cdots,h_{T_x})。对每个词 x_j ,将 \overrightarrow{h}_j 和 h_j 拼接起来,得到 h_j ,即 $h_j = \begin{bmatrix} \overrightarrow{h}_j^T, h_j^T \end{bmatrix}^T$ 。

以上就是注意力机制的思想,模型的整体框架图为:

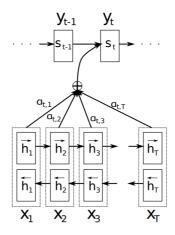


Figure 1: The graphical illustration of the proposed model trying to generate the t-th target word y_t given a source sentence (x_1, x_2, \ldots, x_T) .

2. Effective Approaches to Attention-based Neural Machine Translation

文章的贡献是在 attention 机制的基础上提出了一种改进的模型,更详细地分析了不同的 attention 机制带来的效果。

Attention-based Models

基于注意力机制的模型分为两大类: *global* 和 *local*,主要区别在于"注意力"是在所有位置还是一部分位置上。两者的共同点是,在 decoding 阶段的时刻 t,都将 LSTM 的 top layer 的隐藏状态 \mathbf{h}_t 作为输入,然后根据上下文向量 \mathbf{c}_t 来预测当前目标词 y_t 。尽管 \mathbf{c}_t 的推导方法不同,后续的步骤是相同的。

给定隐藏状态 \mathbf{h}_t 和 source-side 上下文向量 \mathbf{c}_t ,将这些向量组合起来得到 attentional hidden state:

$$\mathbf{h}_{t} = \tanh(\mathbf{W}_{\mathbf{c}}[\mathbf{c}_{t}; \mathbf{h}_{t}])$$

 $\mathbf{h}_{t}^{\tilde{k}}$ 输入至 softmax 层、得到预测概率:

$$p(y_t|y_{\le t}, x) = softmax(\mathbf{W_s}\tilde{\mathbf{h_t}})$$

下面详细介绍每种模型中 \mathbf{c}_t 是如何计算的。

Global Attention

global attentional model 的思想是推导 c_t 时考虑 encoder 的所有隐藏状态。在此模型中,变长 alignment vector \mathbf{a}_t 通过比较当前 target hidden state \mathbf{h}_t 和每个 source hidden state \mathbf{h}_s 来得到:

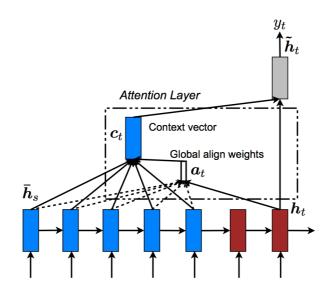
$$a_t(s) = \operatorname{align}(\boldsymbol{h}_t, \bar{\boldsymbol{h}}_s)$$

$$= \frac{\exp\left(\operatorname{score}(\boldsymbol{h}_t, \bar{\boldsymbol{h}}_s)\right)}{\sum_{s'} \exp\left(\operatorname{score}(\boldsymbol{h}_t, \bar{\boldsymbol{h}}_{s'})\right)}$$

这里, score 为 content-based 函数, 有三种计算方法:

$$score(\boldsymbol{h}_t, \bar{\boldsymbol{h}}_s) = \begin{cases} \boldsymbol{h}_t^{\top} \bar{\boldsymbol{h}}_s & \textit{dot} \\ \boldsymbol{h}_t^{\top} \boldsymbol{W_a} \bar{\boldsymbol{h}}_s & \textit{general} \\ \boldsymbol{v}_a^{\top} \tanh \left(\boldsymbol{W_a} [\boldsymbol{h}_t; \bar{\boldsymbol{h}}_s] \right) & \textit{concat} \end{cases}$$

以 alignment vector a_t 作为权重,上下文向量 c_t 为 source hidden states 的加权平均。文章指出,与上篇文章的不同之处在于: 一是该文只使用隐藏状态的 top layers,encoder 和 decoder 都是如此;而上篇文章,在双向 encoder 中,使用了前向和后向 source hidden states 的拼接。二是计算流程的不同,本文的计算流程是 $\mathbf{h}_t \to \mathbf{a}_t \to \mathbf{c}_t \to \mathbf{h}_t$,而上篇文章是 $\mathbf{h}_{t-1} \to \mathbf{a}_t \to \mathbf{c}_t \to \mathbf{h}_t$;三是,上篇文章只使用了一种 alignment 函数,concat 乘积,而本文提出了更好的方法。



Local Attention

Global attention 有个缺点,即对每个目标词,都要关注所有的 source side 词,这既费时又不太现实,特别是对于长序列,比如段落或文章。为解决这个问题,本文提出了 local attention,对每个目标词,仅关注 source positions 的一个子集。

该模型是 soft 和 hard attention 的折中,两者用在图像处理中。其中,soft attention 就像 global attention, weights are placed "softly" over all patches in the source image。hard attention 则一个时刻选择图像的一个patch。

local attention 关注上下文的一个窗口,相比 soft attention,不需要复杂的计算;相比 hard attention,又比较容易训练。具体来说,在时刻 t,对每个目标词生产一个对齐位置 p_t ,上下文向量 c_t 通过对窗口 $[p_t-D,p_t+D]$ 内的隐藏状态求加权平均得到,D 为经验值。不同于 global 方法,local 对齐向量 a_t 为固定维度, $\in \mathbb{R}^{2D+1}$ 。模型的两个变种为:

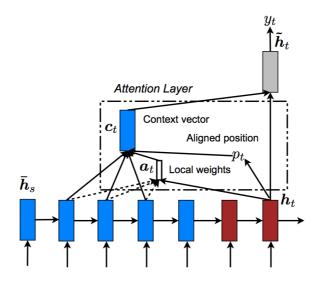
- *Monotonic* alignment $\Leftrightarrow p_t = t$,即假设源和目标序列是大致单调对齐的,对齐向量 a_t 和上面一样。
- Predictive alignment 预测对齐位置为:

$$p_t = S \cdot sigmoid(\mathbf{v}_p^T \tanh(\mathbf{W}_{\mathbf{p}} \mathbf{h}_t))$$

 $\mathbf{W_p}$ 和 \mathbf{v}_p 是模型参数,S 为源句子长度,作为 sigmoid 结果, $p_t \in [0,S]$ 。为了倾向于 p_t 附近的点对齐,使 p_t 周围满足高斯分布:

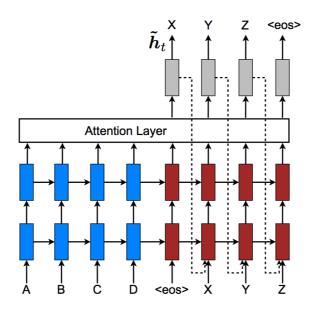
$$a_t(s) = \operatorname{align}(h_t, \bar{h}_s) \exp\left(-\frac{(s-p_t)^2}{2\sigma^2}\right)$$
 (10)

对齐函数和上面一样,标准差设经验值 $\sigma=\frac{D}{2}$, p_t 为实数,s 为以 p_t 为中心的窗口之间的整数。



Input-feeding Approach

文章提出了 input-feeding 方法,attentional vector $\overset{\circ}{h_t}$ 与下一时刻的输入做拼接,如图所示:



文章说,这样做的效果有两点:

• we hope to make the model fully aware of previous alignment choices;

• we create a very deep network spanning both horizontally and vertically.

实验结果

模型使用 WMT'14 训练数据,包括 4.5M sentences pairs(116M 英文词汇,110M 德语词汇。)对每种语言,仅用使用频率为前 50K 的词汇,对其它的词汇,使用 <unk> 代替。在训练过程中,过滤掉长度超过 50 个词汇的句子,并且 shuffle mini-batches。stacking LSTM 模型有 4 层,每层有 100 个单元,1000 维的 embedding。训练中的一些细节问题:

- 参数均匀分布为 [-0.1,0.1];
- 使用 plain SGD 训练 10 epochs;
- 学习率开始为 1, 5 轮之后,每个 epoch 学习率减半;
- mini-batch 大小为 128;
- 范数超过 5 时,对归一化梯度进行 rescale;
- 以 0.2 的概率进行 dropout。