

深層学習における革新的アーキテクチャ

Attention is all you need



目次

Encoder構造

- N=6の層構造
- Input Embedding
- 2つのsublayer
- 残差接続と正規化

Decoder構造

- Encoder類似構造
- 追加Attention層
- q,k,vからの出力
- 自己回帰特性

Attention機構

- Scaled Dot-Product
- Multi-Head Attention
 - 並列処理
- 長距離依存関係

FFネットワーク

- 全結合層
- 2回の線形変換
- ReLU活性化関数
- モデルの表現力向上

位置エンコーディング

- sine/cosine関数
- 相対的位置情報
- 長い系列に対応
- 学習効率の向上

モデルの特徴

- 並列計算効率
- 長距離依存性処理
- 計算量の最適化
- 高速な学習と推論

3.1 Encoder構造

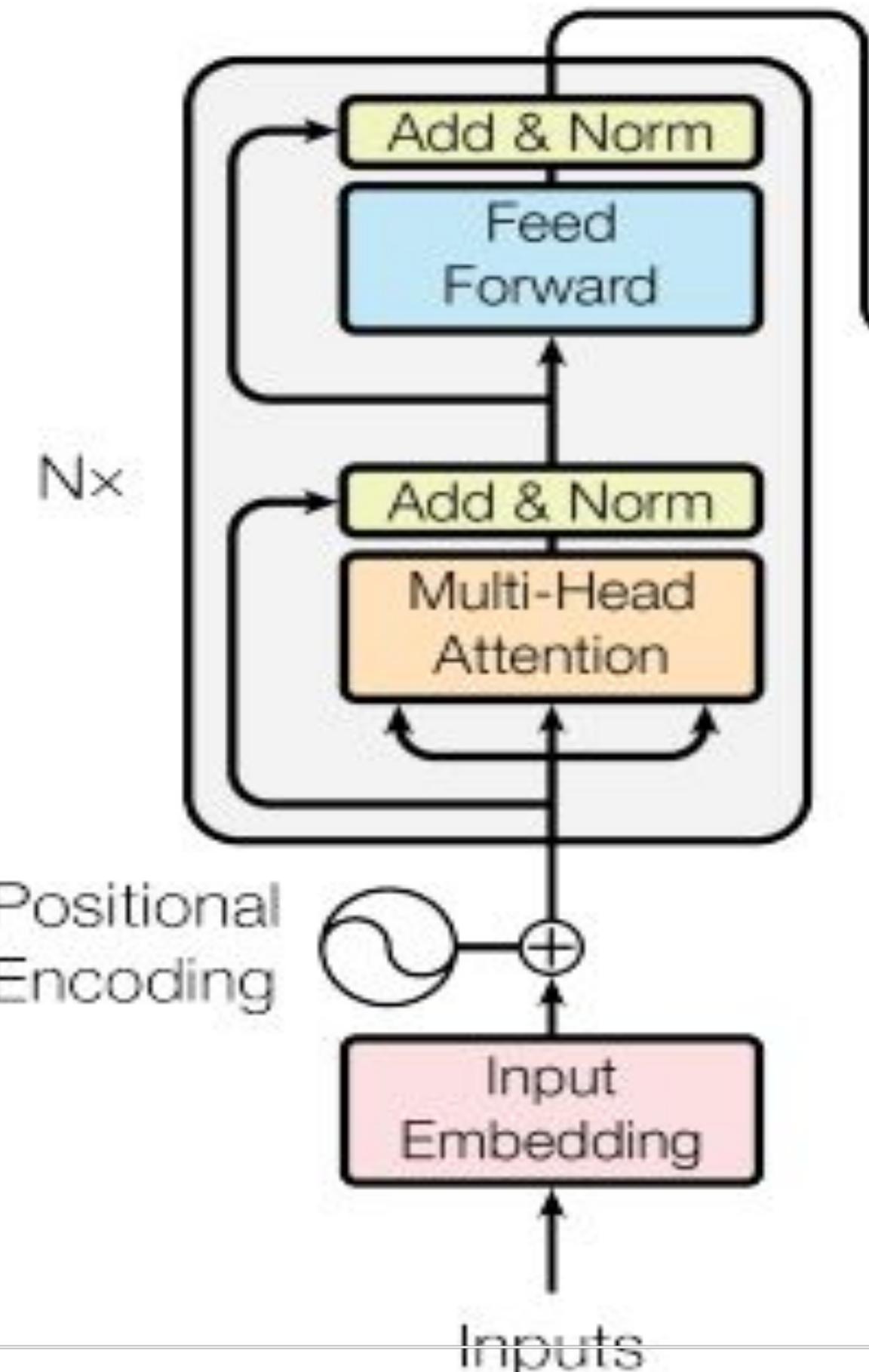
Encoderの出力を受け取り、
目的の系列を生成する役割

2つのSublayer

- Encoder同様の層構造
- 追加のAttention層
- マスキングによる未来情報遮断

Attention機構の特徴

- q, k, v を用いた計算
- Encoderからの情報利用
- 自己回帰的な出力生成

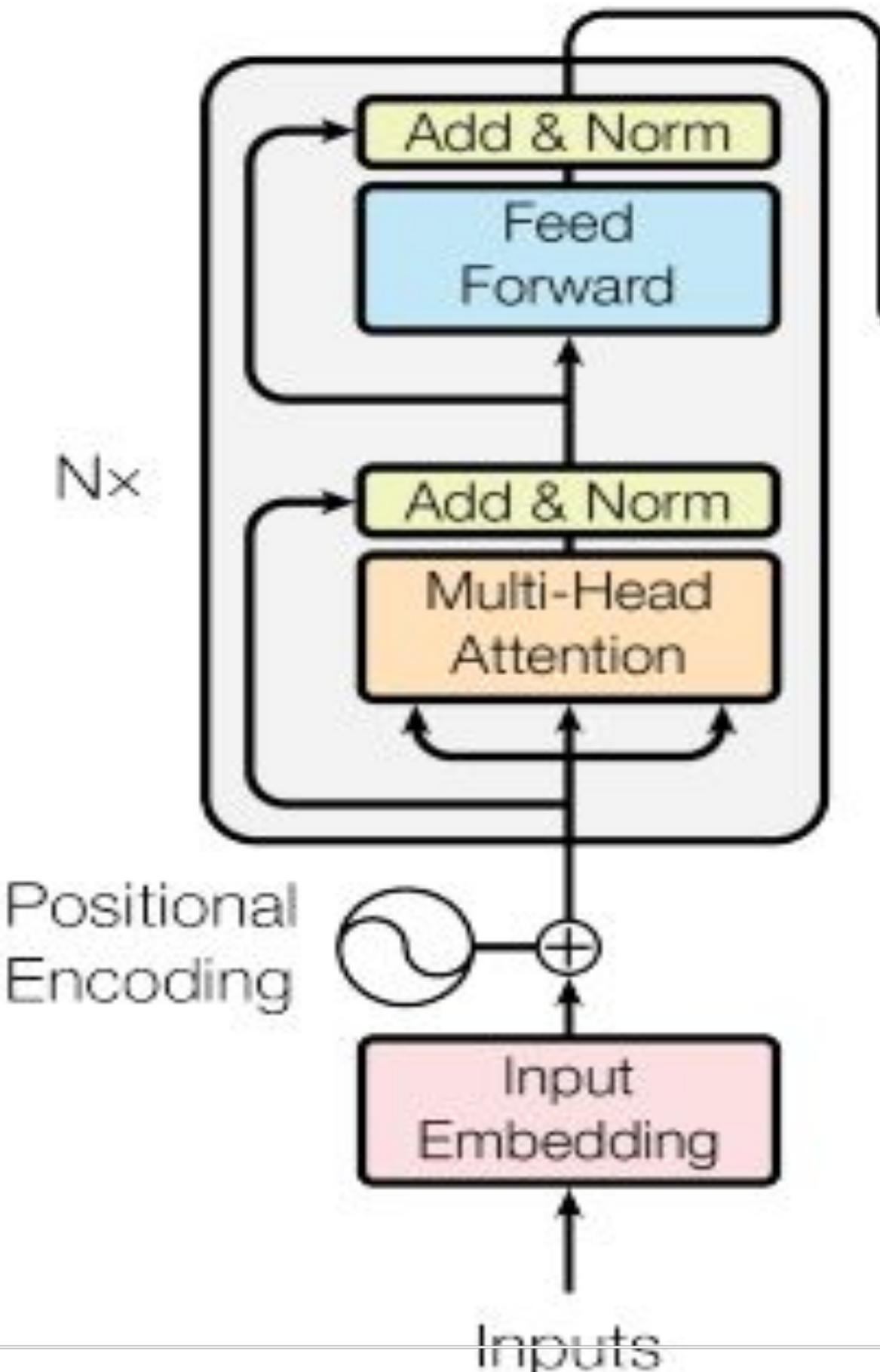


3.1 Decoder構造

Encoderの出力を受け取り、
目的の系列を生成する役割

Encoderとの類似点と相違点

- Encoder同様の層構造
- 追加のAttention層
- マスキングによる未来情報遮断

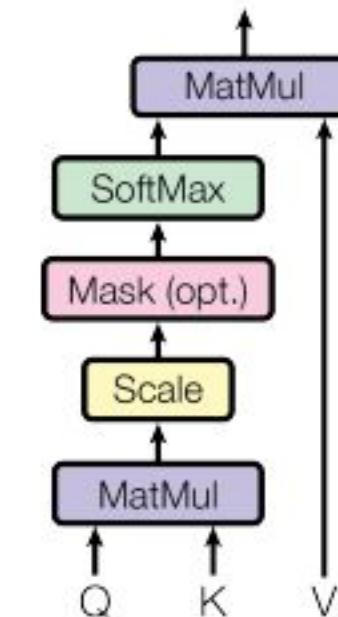


Attention機構の特徴

- q, k, v を用いた計算
- Encoderからの情報利用
- 自己回帰的な出力生成

3.2.1 Scaled Dot-Product Attention

01



通常の方式との違い

02

$$\text{Attention}(Q, K, V) = \text{softmax}\left(\frac{QK^T}{\sqrt{d_k}}\right)V$$

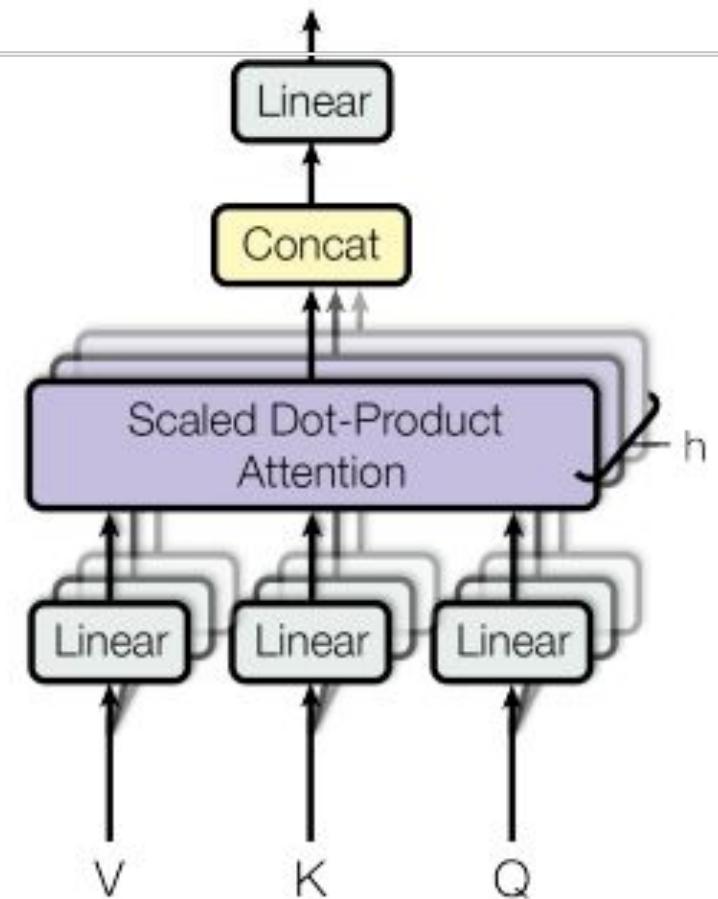


スケーリングの効果

- 内積に基づく注意機構
- クエリと全キーの類似度計算
- ソフトマックスで重み付け
- 値ベクトルの重み付き和

- $1/\sqrt{d_k}$ でスケーリング
- d_k は注意機構の次元数
- 勾配消失問題を回避
- 安定した学習を実現

Multi-Head Attention



3.2.2 Multi-Head Attention

線形射影

- q, k, vを線形射影
- dk, dk, dvの次元にh回射影
- 並列にattention function適用
- 最後に結果を連結

並列処理と結果の連結

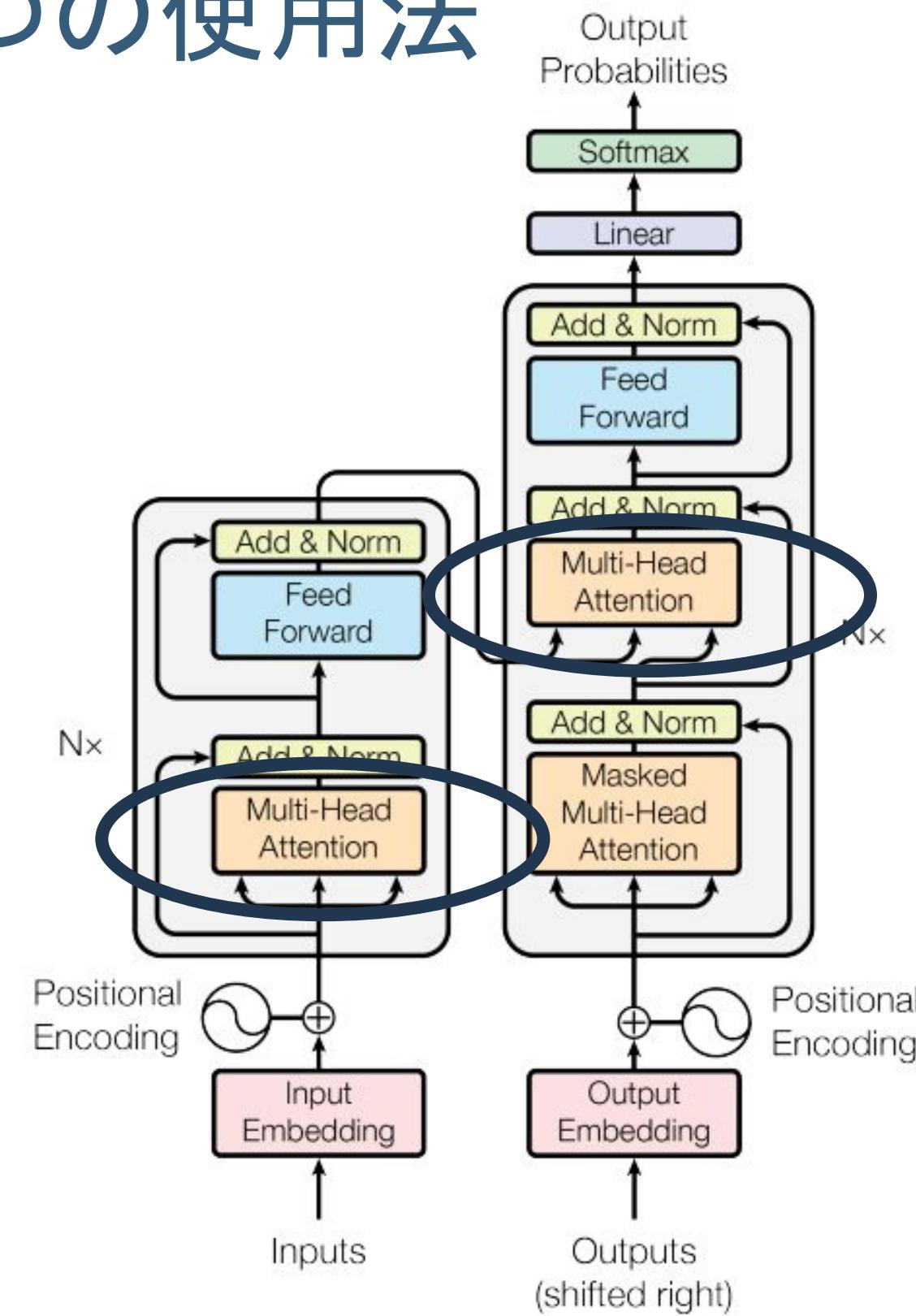
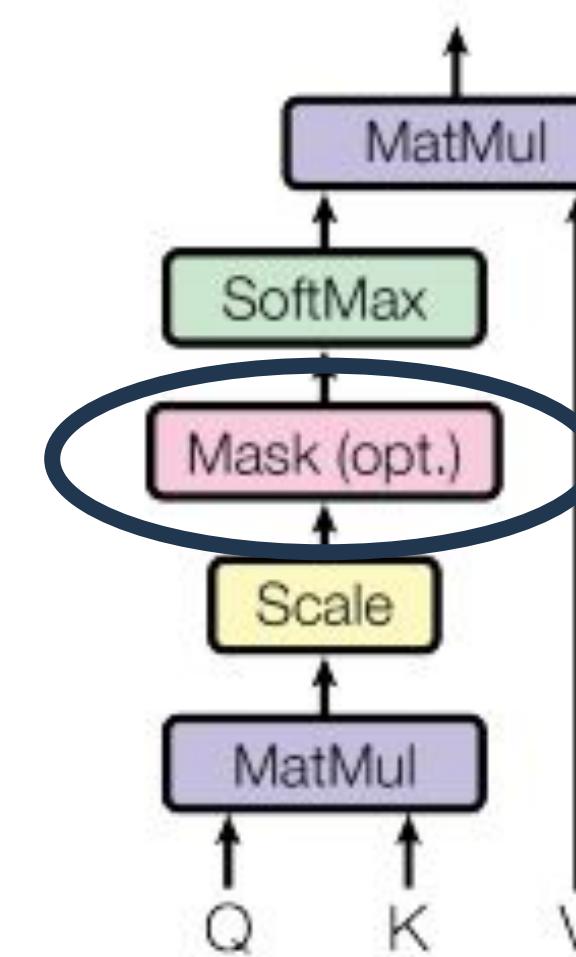
$$\text{MultiHead}(Q, K, V) = \text{Concat}(\text{head}_1, \dots, \text{head}_h)W^O$$

where $\text{head}_i = \text{Attention}(QW_i^Q, KW_i^K, VW_i^V)$

- 複数の注意機構を並列処理
- 異なる表現部分空間を学習
- 効率的な情報抽出を実現

3.2.3 Multi-head attention の3つの使用法

- encoderから key,valueを受け取る
- encoderで Self-attention層がある
- 無効な値の事実的抹消
(未来の値は $-\infty$)



3.3Position-wise FFN

01.構造

- 全結合層
- 2回の線形変換

02.数式

$$\text{FFN}(x) = \max(0, xW_1 + b_1)W_2 + b_2$$

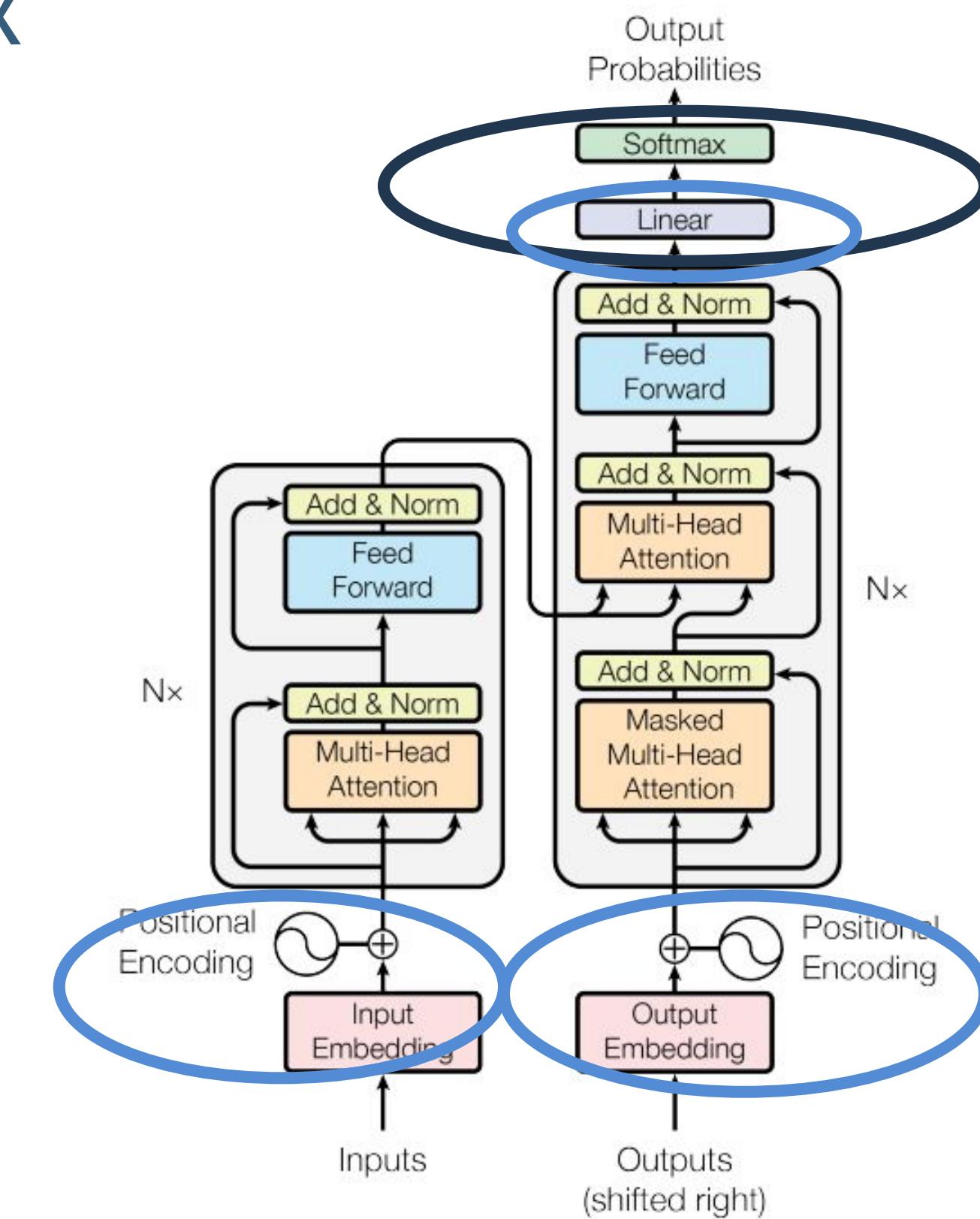
03.特徴

- 非線形性
- 層間の情報変換

04.役割

- 特徴抽出
- モデルの表現力向上

3.4 Embedding and Softmax



3.5Positional Encoding

トークンの位置情報付与

- 系列内での相対的位置
- 絶対的位置の情報を提供
- トークンの順序を保持

sine・cosine関数使用

- 周期関数を利用
- 位置に応じた固有の値の加算
- 学習不要なエンコーディング

PE関数定義

$$PE_{(pos,2i)} = \sin(pos/10000^{2i/d_{model}})$$

$$PE_{(pos,2i+1)} = \cos(pos/10000^{2i/d_{model}})$$

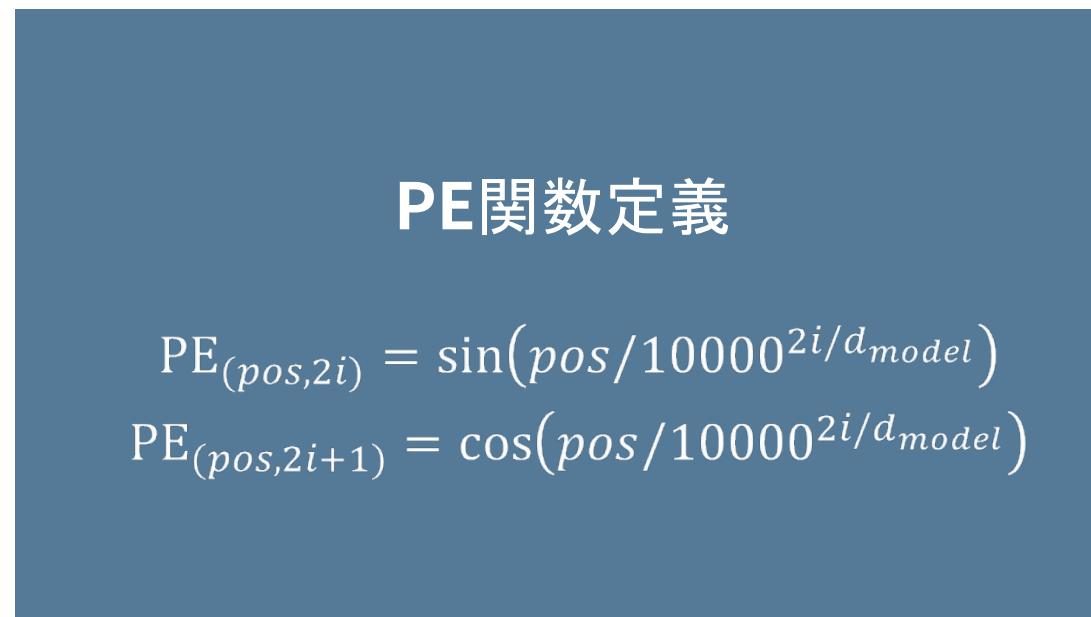
特徴1

- input embeddingと同じ次元
- 相対位置の計算が容易
- 加減算で比較

特徴2

- 長い系列に対応可能
- 外挿能力

3.5Positional Encoding(イメージ図)



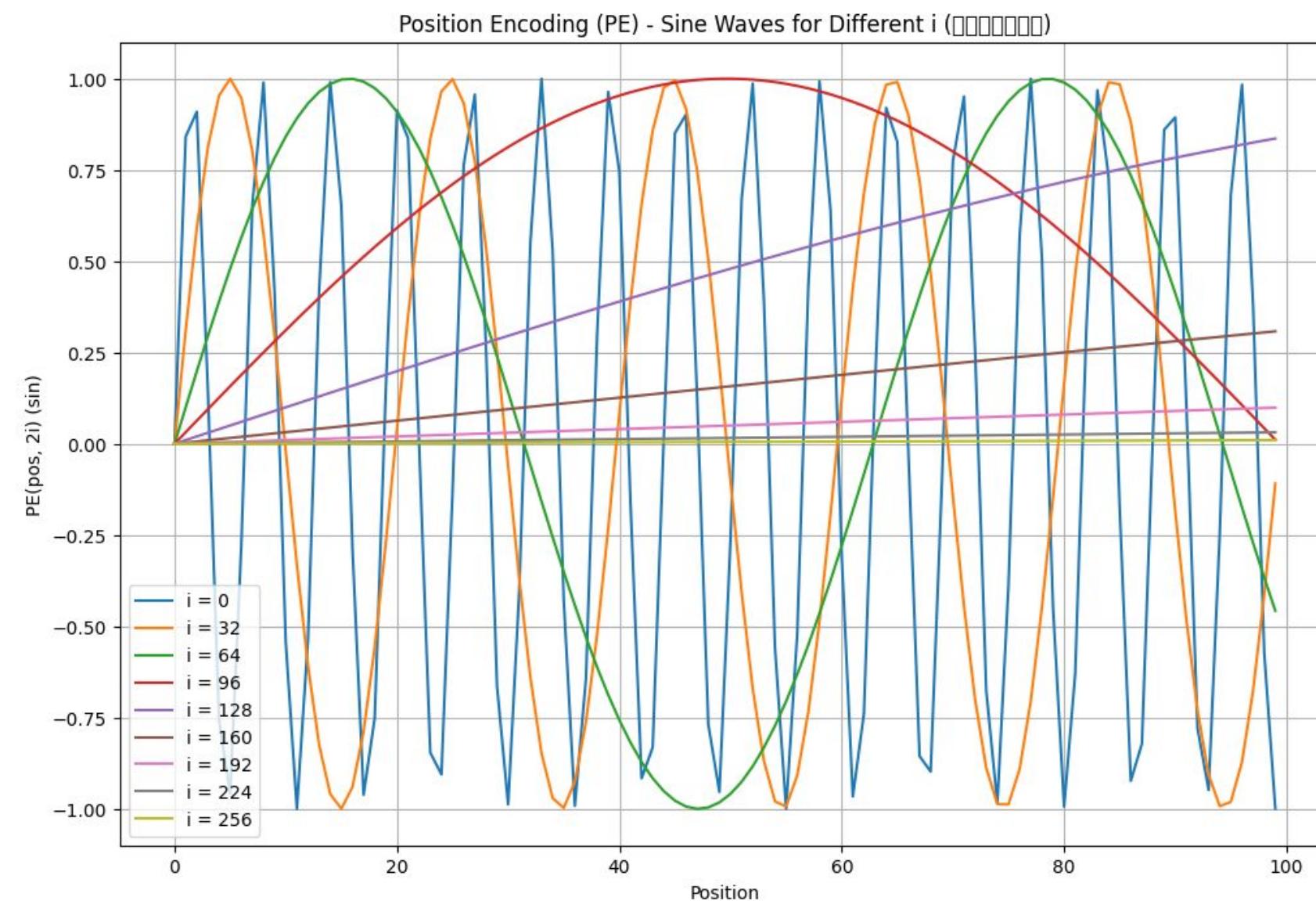
```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

# 位置の範囲（例として 0~99）
pos = np.arange(0, 100, 1)
d_model = 512 # モデルの次元
i_values = [0, 32, 64, 96, 128, 160, 192, 224, 256] # より細かい i の値

plt.figure(figsize=(12, 8))

for i in i_values:
    sin_wave = np.sin(pos / (10000 ** (2 * i / d_model)))
    plt.plot(pos, sin_wave, label=f"i = {i}")

plt.title('Position Encoding (PE) - Sine Waves for Different i (細かく刻んだ例)')
plt.xlabel('Position')
plt.ylabel('PE(pos, 2i) (sin)')
plt.legend()
plt.grid(True)
plt.show()
```



4 Why Self-Attention



層ごとの
計算量

- 自己注意機構により効率的
- RNNやCNNと比較して優れた計算量



並列化による
計算効率

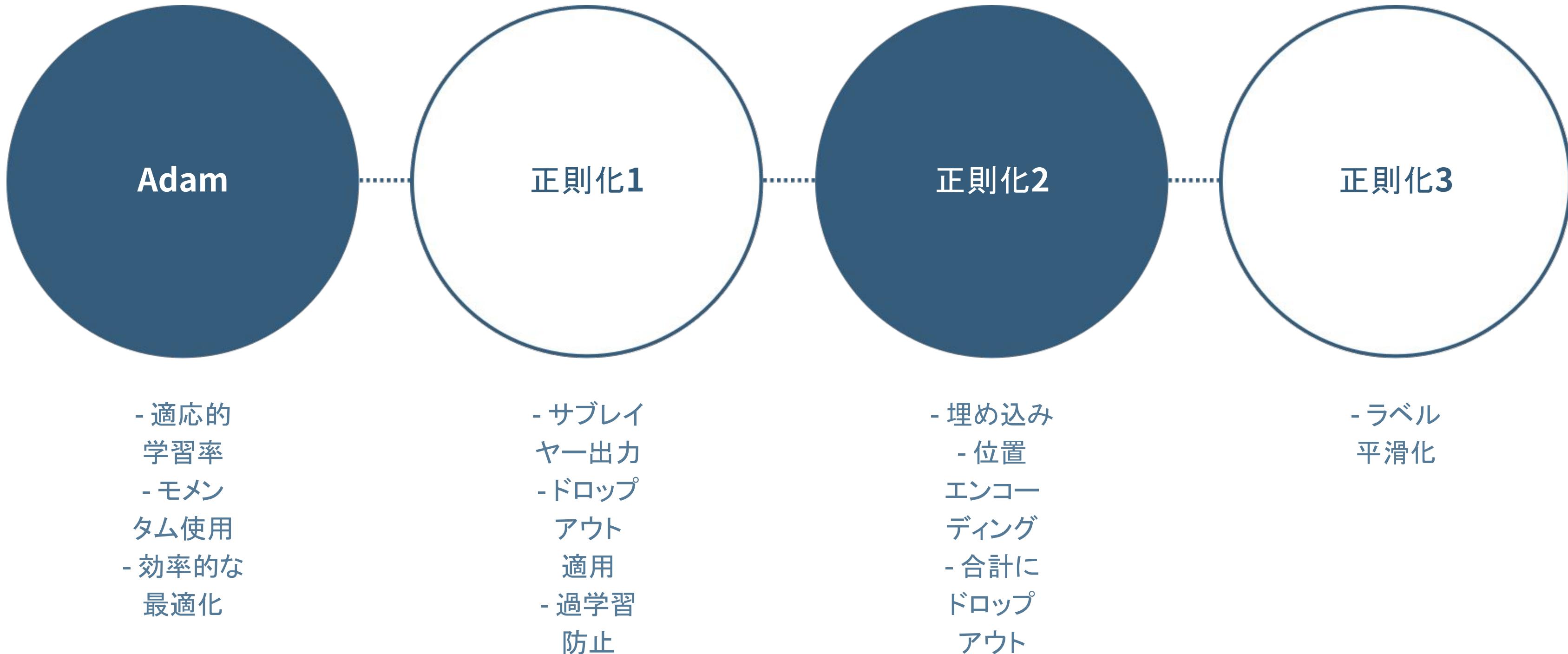
- 各層で並列計算が可能
- GPUの活用で高速処理
- 学習時間の大幅な短縮



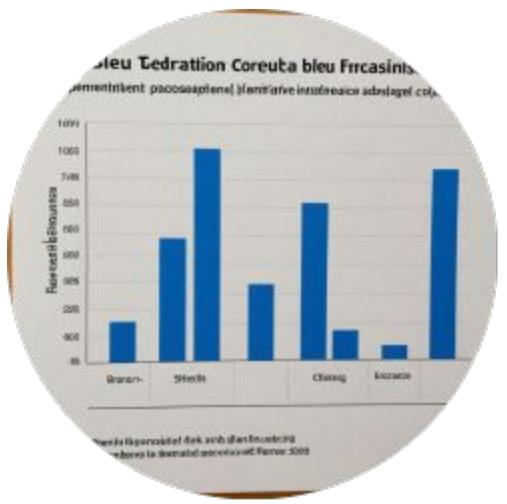
長距離依存
関係の処理

- 全ての位置間の直接的な接続
- 固定長の計算ステップで情報伝達
- 長距離依存関係の効率的な学習

Transformerの学習方法

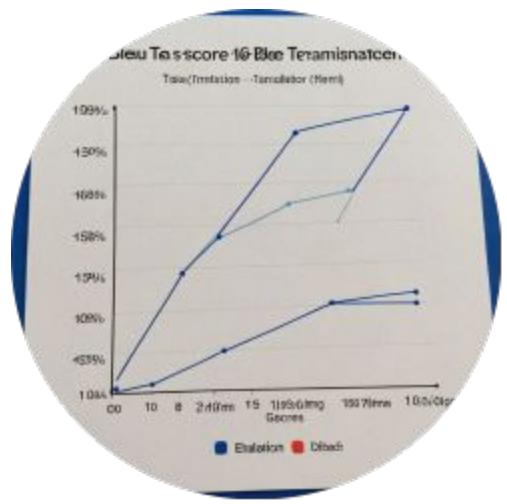


実験結果



EN-FR
タスク

- 41.0の過去最高BLEUスコア
- 訓練時間が短い



EN-DE
タスク

- 最良BLEUスコアモデルより2以上高い



BLEU
スコア

- 適切なhの調整
- dkの増加
- モデル数の増加
- ドロップアウトで向上



Beam
Search

- beam size: 4
- penalty: 0.6
- 最大入力長+50の出力長



性能
比較

- 異なる条件下で実験
- BLEUスコア向上要因を特定
- モデルの効果を検証