Anatomia degli LLMs





4. Utilizzo dei modelli generativi

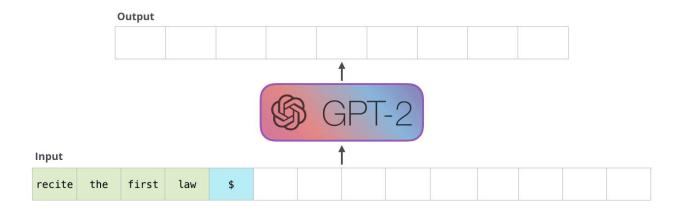
Alessio Miaschi

ItaliaNLP Lab, Istituto di Linguistica Computazionale (CNR-ILC), Pisa alessio.miaschi@ilc.cnr.it https://alemiaschi.github.io/

http://www.italianlp.it/alessio-miaschi/

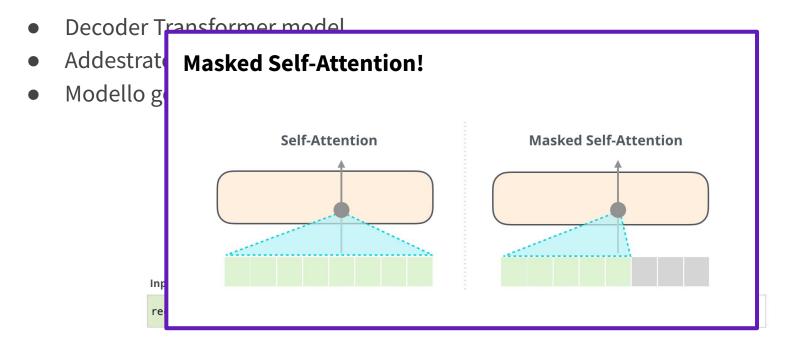
GPT (Radford et al, 2018), GPT-2 (Radford et al, 2019), etc

- Decoder Transformer model
- Addestrato per approssimare la funzione di Language Modeling (LM)
- Modello generativo → pensato per generare testo



Improving Language Understanding by Generative Pre-Training (Radford et al., 2018), https://openai.com/research/language-unsupervised

GPT (Radford et al, 2018), GPT-2 (Radford et al, 2019), etc



Improving Language Understanding by Generative Pre-Training (Radford et al., 2018), https://openai.com/research/language-unsupervised

Instruction Tuning e RLHF: da GPT-3 a InstructGPT

Step 1

Collect demonstration data, and train a supervised policy.

A prompt is sampled from our prompt dataset.



A labeler demonstrates the desired output behavior.



This data is used to fine-tune GPT-3 with supervised learning.



Step 2

Collect comparison data, and train a reward model.

A prompt and several model outputs are sampled.



A labeler ranks the outputs from best to worst.



D > G > A = B

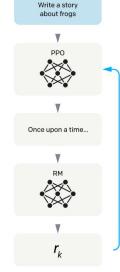
This data is used to train our reward model

Step 3

Optimize a policy against the reward model using reinforcement learning.

A new prompt is sampled from the dataset.





The reward model calculates a reward for the output.

The reward is used to update the policy using PPO.

Instruction Tuning e RLHF: da GPT-3 a InstructGPT

Step 1

Collect demonstration data, and train a supervised policy.

A prompt is sampled from our prompt dataset.

A labeler demonstrates the desired output behavior.

This data is used to fine-tune GPT-3 with supervised learning.



Explain the moon

landing to a 6 year old

Step 2

Collect comparison data, and train a reward model.

A prompt and several model outputs are

Explain the moon landing to a 6 year ol

A labeler ranks the outputs from best to worst.

sampled.

This data is used to train our reward model.



Step 3

Optimize a policy against the reward model using reinforcement learning.

A new prompt is sampled from the dataset.

The policy generates an output.

The reward model calculates a reward for the output.

The reward is used to update the policy using PPO.

Write a story

about frogs

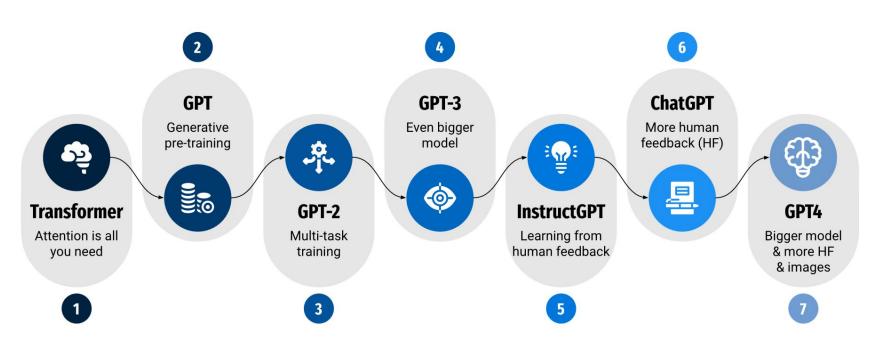
Once upon a time..

Reinforcement Learning from Human Feedback (RLHF)

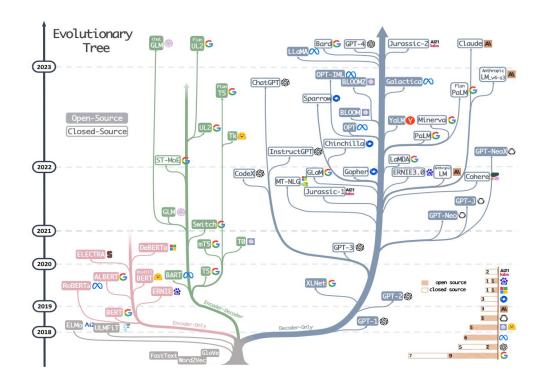
https://huggingface .co/blog/rlhf

Dal Transformer a GPT4

Evolution from Transformer architecture to ChatGPT

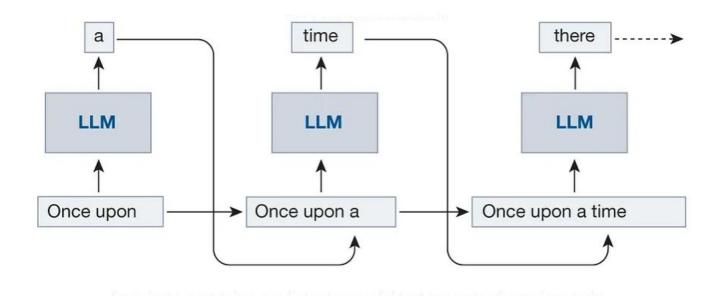


"Evolutionary Tree" dei recenti NLMs



Inferenza con un LLM

Inferenza con un LLM



Inferenza con un LLM

- Durante l'inferenza, il modello valuta continuamente il modo in cui i diversi token (i.e. subtoken) dell'input contribuiscono alla generazione dell'output
- Per determinare il token successivo, il modello produce i logits per ogni parola del vocabolario che verranno poi convertiti in probabilità (softmax) per determinare il token successivo più probabile
- Parametri per controllare il processo di inferenza:
 - Temperature: regola la casualità dell'output → valori di temperature più elevati (>1,0) portano a risposte più varie e creative, mentre valori più bassi (<1,0) producono output più mirati e deterministici
 - Top-p (Nucleus) Sampling: restringe la rosa dei candidati al più piccolo insieme di parole la cui probabilità cumulativa supera una soglia scelta (e.g. 90%)
 - Top-k Filtering: il modello limita le scelte alle prime k parole (i.e. token) più probabili

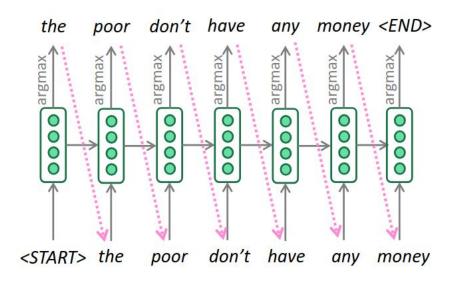
Greedy e Beam Search

• Tra le varie strategie, la **greedy search** e la **beam search** sono due degli approcci più utilizzati per gestire l'inferenza di LLM

• **Greedy Search**: il modello sceglie sempre il token successivo con la probabilità più alta a ogni passo durante la fase di generazione

 Beam Search: tecnica che mantiene aperte contemporaneamente diverse sequenze, chiamate appunto "beams"

Greedy Search

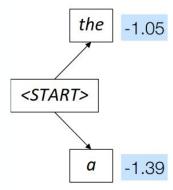


Limite principale: il modello non può tornare indietro e rivedere le decisioni precedenti

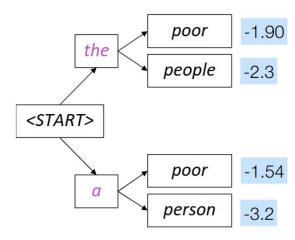
Algoritmo della Beam Search:

- L'algoritmo mantiene un insieme di sequenze parziali candidate (beams), tipicamente di dimensione fissa (es. 5–10)
- 2. Per ogni sequenza, vengono valutate le probabilità dei possibili token successivi
- 3. Ogni sequenza viene espansa con i token più probabili, generando nuove sequenze
- 4. Tra tutte le nuove sequenze generate, vengono selezionate le k migliori in base alla probabilità cumulativa
- 5. Il processo viene ripetuto fino al raggiungimento di una condizione di terminazione (e.g. lunghezza massima o token di fine).
- 6. Alla fine, viene scelta la sequenza completa con la probabilità più alta come output definitivo

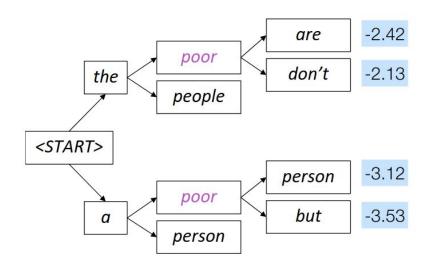
Beam size = 2

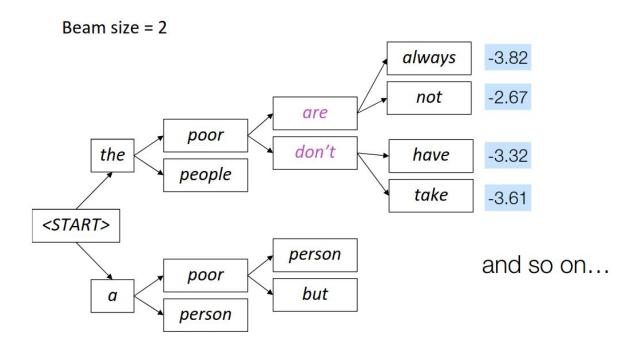


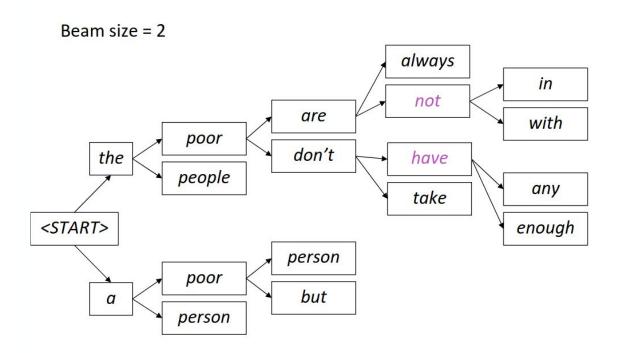
Beam size = 2

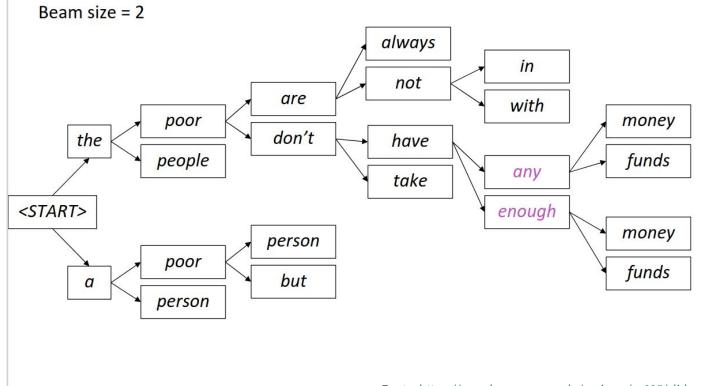


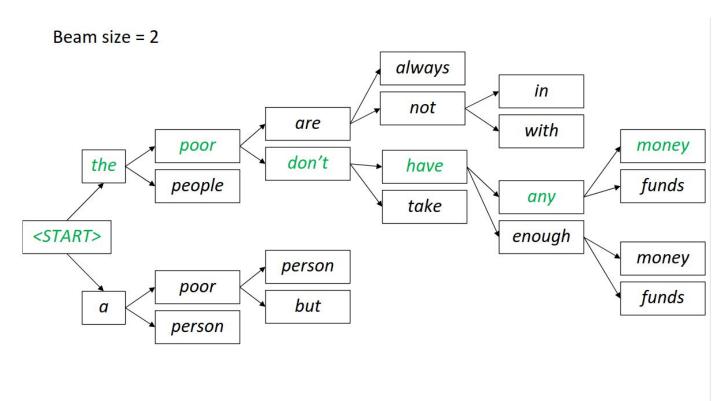
Beam size = 2











Qual è l'effetto della modifica nel numero di beams (k)?

- Valori di k bassi (e.g. k=1) ha lo stesso problema della greedy decoding:
 - output non grammaticali, innaturali, non plausibili

- Valori di k **più alti** riduce i problemi menzionati sopra, ma:
 - o è più costoso computazionalmente
 - in open-ended task (e.g. chat), valori di k alti possono rendere l'output più generico

Valutazione della generazione

Valutazione della generazione

- Tradizionalmente, la metrica più comunemente utilizzata per la valutazione dell'output di un modello generativo è la perplessità
- La perplessità valuta l'incertezza di un modello nel predire il token successivo in una sequenza
- La perplessità affonda le sue radici nella teoria dell'informazione → **entropia**

$$H(P) = -\sum_i p(w_i) \log p(w_i)$$

• dove $p(w_i)$ rappresenta la probabilità della parola w_i in una sequenza di input

Cross-Entropy

- Mentre l'entropia misura l'incertezza media di una singola distribuzione di probabilità, la cross-entropy quantifica la differenza tra due distribuzioni di probabilità
- Nel caso di un LM, si tratta della distribuzione della sequenza originale, *P*, e della distribuzione generata dal modello, *Q*

$$H(P,Q) = -\sum_i p(x_i) \log q(x_i)$$

 Valori di cross-entropy più bassi indicano una maggiore certezza da parte del modello, in quanto implicano che le probabilità sono più strettamente allineate con la reale distribuzione

Perplessità

• La perplessità è definita in questo modo:

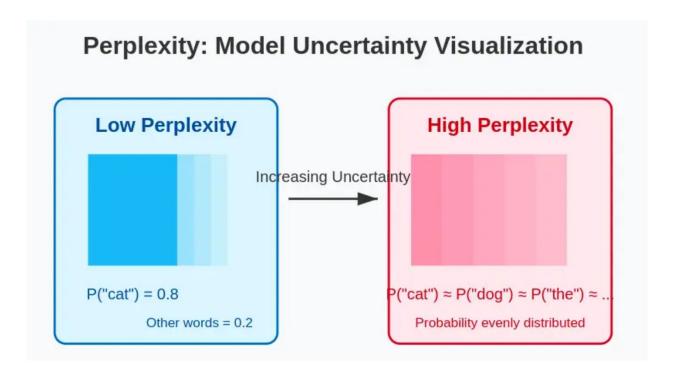
$$\text{Perplexity} = e^{H(P,Q)} = e^{-\frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \log q(w_i)}$$

- La perplessità non è altro che la cross-entropy con l'ulteriore applicazione della funzione esponenziale
- Poiché la cross-entropy è una misura logaritmica negativa, applicarne l'esponenziale equivale a invertire il logaritmo, riportando il valore nello spazio delle probabilità
- Questo risultato indica quante opzioni diverse il modello considera effettivamente a ogni passo

Perplessità

The

Perplessità



LLM Prompting

LLM Prompting

- Una volta addestrato un LLM, è sempre possibile applicare una fase di fine-tuning per addestrarlo alla risoluzione di uno (o più) task specifici:
 - Stesso approccio di fine-tuning con Encoder-based models: addestramento del modello a partire da un set di dati annotati

- Oltre a questo approccio, i più recenti (e grandi) LLM offrono un'ulteriore modalità che non richiede alcuna modifica dei suoi parametri: il **prompting**
 - Con o senza dati annotati: zero-shot o in-context learning (few-shot)
 - o con o senza catene di ragionamento intermedie: **chain-of-thought** prompting

Input: singolo esempio non annotato

Output: label da predire

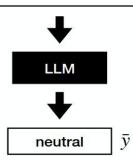
 Task: qualsiasi NLP task (i.e. classificazione, summarization, etc.)

 Pre-processing: racchiudere il testo di input in un template (verbalizer) $\bar{x}=$ the movie's acting could've been better, but the visuals and directing were top-notch.



 $v(\bar{x}) =$ Review: the movie's acting could've been better, but the visuals and directing were top-notch.

Out of positive, negative, or neutral



this review is

Input: singolo esempio non annotato

• Output: label da predire

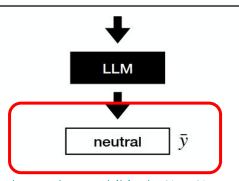
 Task: qualsiasi NLP task (i.e. classificazione, summarization, etc.)

 Pre-processing: racchiudere il testo di input in un template (verbalizer) $\bar{x}=$ the movie's acting could've been better, but the visuals and directing were top-notch.

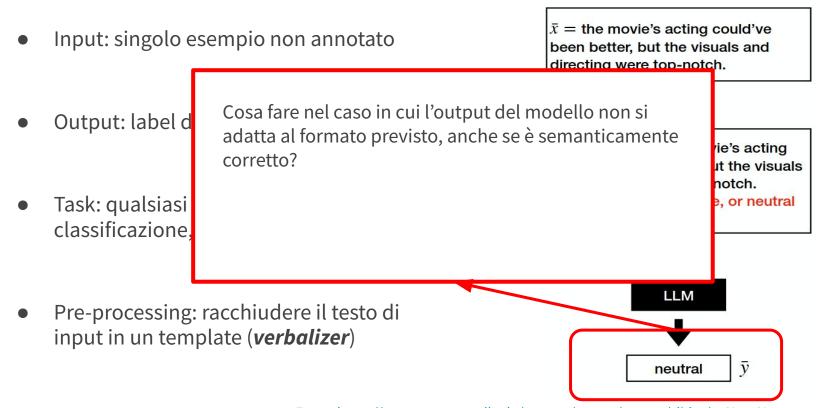


 $v(\bar{x}) =$ Review: the movie's acting could've been better, but the visuals and directing were top-notch.

Out of positive, negative, or neutral



this review is



 $\bar{x} =$ the movie's acting could've Input: singolo esempio non annotato been better, but the visuals and directing were top-notch. Cosa fare nel caso in cui l'output del modello non si Output: label d adatta al formato previsto, anche se è semanticamente rie's acting corretto? ut the visuals notch. Task: qualsiasi e, or neutral $\arg \max_{\bar{y} \in \{1,2,3,4\}} p(\bar{y} \mid v(\bar{x}))$ classificazione. LLM Pre-processing: racchiudere il testo di input in un template (verbalizer) neutral

In-context learning (ICL) (Few-shot Prompting)

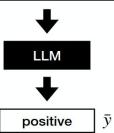
 Si prende un sample di training examples già annotati e li si converte tramite il verbalizer

 Si concatenano alla sequenza di input della quale vogliamo ottenere la risposta da parte del modello $\bar{x} =$ the movie's acting could've been better, but the visuals and directing were top-notch.



Review: The cinematography was stellar; great movie! Sentiment (positive or negative): positive Review: The plot was boring and the visuals were subpar.

Sentiment (positive or negative): negative Review: The movie's acting could've been better, but the visuals and directing were top-notch. Sentiment (positive or negative):

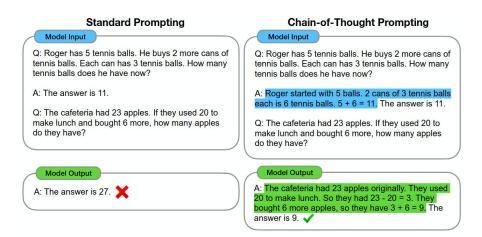


Chain-of-thought (CoT) Prompting

Task più complessi richiedono diverse fasi di ragionamento

 CoT Prompting (Wei et al., 2022): mostrare al modello gli step di ragionamento nella fase di in-context learning

 Gli step di ragionamento possono essere dedotti dal modello anche senza l'accesso a degli esempi risolti



Paper CoT:

https://openreview.net/pdf?id= VjQlMeSB J

Chain-of-thought (CoT) Prompting

Task più complessi richiedono diverse fasi di ragionamento

 CoT Prompting (Wei et al., 2022): mostrare al modello gli step di ragionamento nella fase di in-context learning

- Gli step di ragionamento possono essere dedotti dal modello anche senza l'accesso a degli esempi risolti
 - "Let's think step by step"

(b) Few-shot-CoT

Q: Roger has 5 tennis balls. He buys 2 more cans of tennis balls. Each can has 3 tennis balls. How many tennis balls does he have now?

A: Roger started with 5 balls. 2 cans of 3 tennis balls each is 6 tennis balls. 5 + 6 = 11. The answer is 11.

Q: A juggler can juggle 16 balls. Half of the balls are golf balls, and half of the golf balls are blue. How many blue golf balls are there?

A:

(Output) The juggler can juggle 16 balls. Half of the balls are golf balls. So there are 16 / 2 = 8 golf balls. Half of the golf balls are blue. So there are 8 / 2 = 4 blue golf balls. The answer is 4.

(d) Zero-shot-CoT (Ours)

Q: A juggler can juggle 16 balls. Half of the balls are golf balls, and half of the golf balls are blue. How many blue golf balls are there?

A: Let's think step by step.

(Output) There are 16 balls in total. Half of the balls are golf balls. That means that there are 8 golf balls. Half of the golf balls are blue. That means that there are 4 blue golf balls.

Large Language Models are Zero-Shot Reasoners: https://openreview.net/pdf?id=e2TBb5y0yFf

Fine-tuning di un LLM

Fine-tuning di un LLM

Come si fa a passare da un modello che predire il token successivo in una sequenza di input

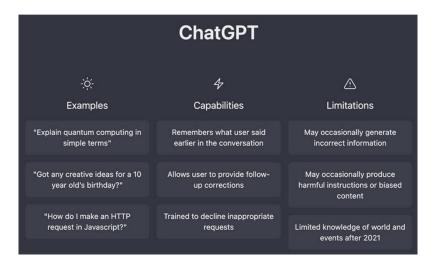
Il gatto insegue il topo nel ____

Fine-tuning di un LLM

Come si fa a passare da un modello che predire il token successivo in una sequenza di input

Il gatto insegue il topo nel ____

A questo?



Instruction Tuning

Model input (Disambiguation QA)

Q: In the following sentences, explain the antecedent of the pronoun (which thing the pronoun refers to), or state that it is ambiguous.

Sentence: The reporter and the chef will discuss their favorite dishes.

Options:

- (A) They will discuss the reporter's favorite dishes
- (B) They will discuss the chef's favorite dishes
- (C) Ambiguous

A: Let's think step by step.

Before instruction finetuning

The reporter and the chef will discuss their favorite dishes.

The reporter and the chef will discuss the reporter's favorite dishes.

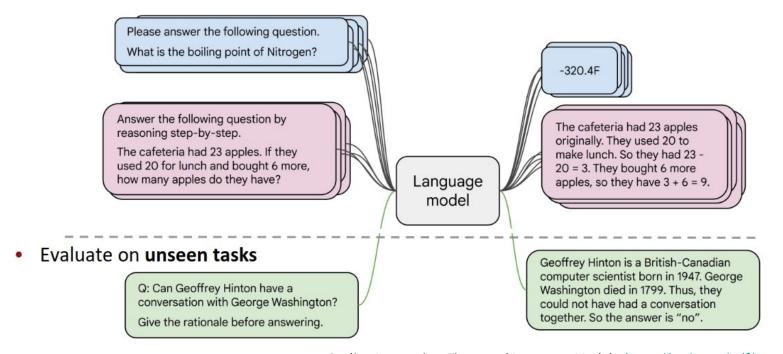
The reporter and the chef will discuss the chef's favorite dishes.

The reporter and the chef will discuss the reporter's and the chef's favorite dishes.

(doesn't answer question)

Instruction Tuning

Collect examples of (instruction, output) pairs across many tasks and finetune an LM



Instruction Tuning

Model input (Disambiguation QA)

Q: In the following sentences, explain the antecedent of the pronoun (which thing the pronoun refers to), or state that it is ambiguous.

Sentence: The reporter and the chef will discuss their favorite dishes.

Options:

- (A) They will discuss the reporter's favorite dishes
- (B) They will discuss the chef's favorite dishes
- (C) Ambiguous

A: Let's think step by step.

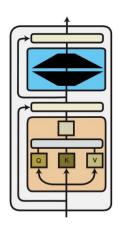
After instruction finetuning

The reporter and the chef will discuss their favorite dishes does not indicate whose favorite dishes they will discuss. So, the answer is (C).

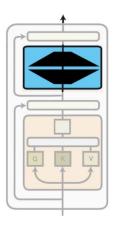
Parameter-Efficient Fine-tuning (PEFT)

 Il fine-tuning completo di un LLM (i.e. aggiornamento di tutti i parametri) è un processo particolarmente costoso

 È stato dimostrato che i recenti LLM sono eccessivamente parametrizzati



Full Fine-tuning
Update all model
parameters



Parameter-efficient Fine-tuning
Update a **small subset** of model
parameters

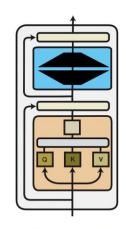
Parameter-Efficient Fine-tuning (PEFT)

 Il fine-tuning completo di un LLM (i.e. aggiornamento di tutti i parametri) è un processo particolarmente costoso

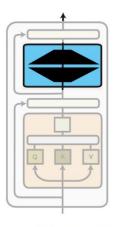
 È stato dimostrato che i recenti LLM sono eccessivamente parametrizzati



Parameter-Efficient Fine-Tuning (PEFT):
 fine-tuning di un set limitato di parametri



Full Fine-tuning
Update all model
parameters



Parameter-efficient Fine-tuning
Update a **small subset** of model
parameters

Parameter-Efficient Fine-tuning (PEFT)

- Supponiamo di avere un LLM pre-addestrato $P_{\alpha}(y|x)$
 - o E.g. GPT, LLaMA, Mistral
- Abbiamo un dataset di fine-tuning costituito da coppie context-target {(x,y,)}_{i=1,...,N}
- Durante il full fine-tuning, si aggiornano i parametri del modello
- Nel full fine-tuning, aggiorniamo i parametri del modello da ϕ_0 a $\phi_0 + \Delta \phi$, addestrandolo tramite la funzione di Language Modeling (LM):

$$\max_{\phi} \sum_{(x,y)} \sum_{t=1}^{|y|} \log(P_{\phi}(y_t|x, y_{< t}))$$

Normalmente, per ogni downstream task abbiamo che:

$$\circ \quad |\Phi_0| = |\Delta \Phi|$$

• LoRA: apprendere i parametri specifici del downstream task $\Delta \phi$ sfruttando solamente un insieme di parametri più piccolo Θ :

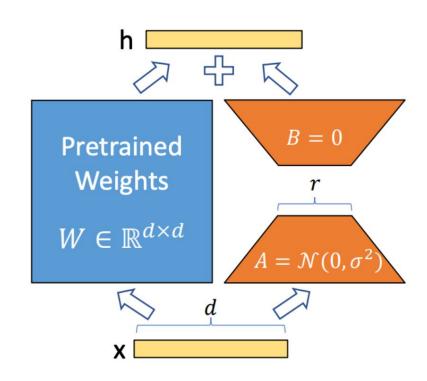
$$\circ |\Theta| << |\Phi_0|$$

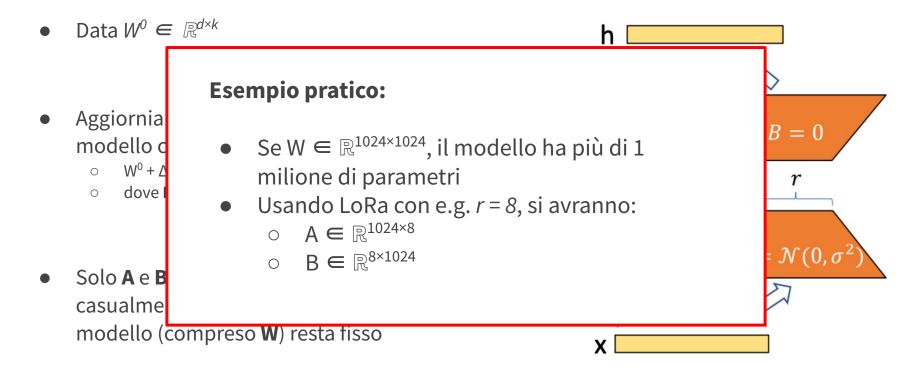
$$\max_{\Theta} \sum_{(x,y)} \sum_{t=1}^{|y|} \log(P_{\phi_o + \Delta\phi(\Theta)}(y_t | x, y_{< t}))$$

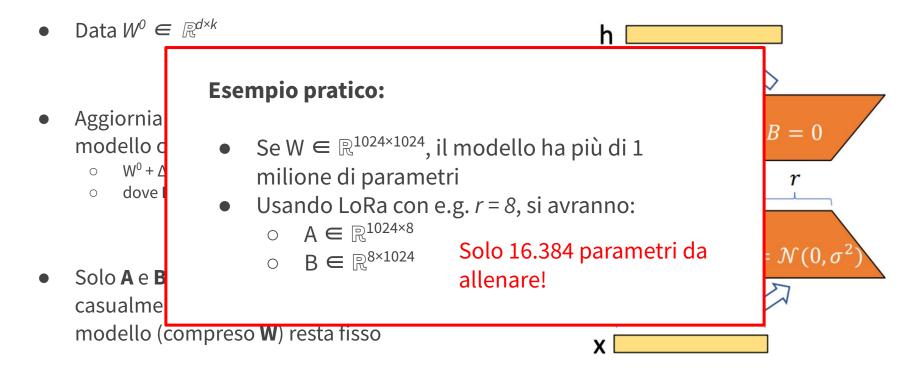
• Data $W^0 \in \mathbb{R}^{d \times k}$

- Aggiorniamo la matrice dei pesi del modello con una low-rank decomposition
 - \circ W⁰ + Δ W = W⁰ + BA
 - o dove $\mathbf{B} \in \mathbb{R}^{d \times r}$, $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{r \times k}$, $r << \min(d, k)$

 Solo A e B vengono inizializzati casualmente e addestrati, il resto del modello (compreso W) resta fisso







Reinforcement Learning e Preference **Optimization**

Limiti dell'Instruction Tuning

Problema 1: la raccolta di dati annotati è particolarmente costosa

 Problema 2: i task di generazione "open-ended" non sempre hanno una risposta giusta

• **Problema 3**: sebbene il modello venga addestrato, non lo si sta esplicitamente avvicinando alle preferenze umane

- Task: LLM da addestrare sul task di text summarization.
- Per ogni sample del modello s, immaginiamo di avere un "human reward": $R(s) \in \mathbb{R}$

SAN FRANCISCO,
California (CNN) -A magnitude 4.2
earthquake shook the
San Francisco
...
overturn unstable
objects.

An earthquake hit San Francisco. There was minor property damage, but no injuries.

 $R(s_1) = 8.0$

The Bay Area has good weather but is prone to earthquakes and wildfires.

$$R(s_2) = 1.2$$

Il nostro task è massimizzare l'expected reward dai samples del nostro LLM:

$$\mathbb{E}_{\hat{s} \sim p_{\theta}(s)}[R(\hat{s})]$$

• Il **RHLF** è un approccio di reinforcement learning che permette al modello di allineare le sue risposte alle preferenze degli esseri umani

Step del RLHF:

- 1. Abbiamo un pre-trained (o instruction-tuned) LLM $p^{pt}(s)$
- 2. Si mostrano a degli esseri umani alcune generazioni del modello e si raccolgono le preferenze (es. "la risposta A è più corretta/adatta di B")
- 3. Si crea un reward model $RM_{\phi}(s)$ addestrato sulle preferenze espresse dagli esseri umani
- Addestramento del modello tramite reinforcement learning → algoritmo PPO (Proximal Policy Optimization)

$$\mathbb{E}_{\hat{s} \sim p_{\theta}(s)}[R(\hat{s}) \, \nabla_{\theta} \log p_{\theta}(\hat{s})] \approx \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} R(s_i) \, \nabla_{\theta} \log p_{\theta}(s_i)$$

$$\mathbb{E}_{\hat{s} \sim p_{\theta}(s)}[R(\hat{s}) \, \nabla_{\theta} \log p_{\theta}(\hat{s})] \approx \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} R(s_i) \, \nabla_{\theta} \log p_{\theta}(s_i)$$

che tradotto:

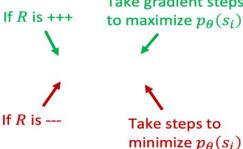
Per migliorare il nostro modello, aggiorniamo i parametri in base a quanto la risposta s_i è buona (cioè, ha reward alto) e a quanto il modello era propenso a generarla (log-probability).

$$\mathbb{E}_{\hat{s} \sim p_{\theta}(s)}[R(\hat{s}) \, \nabla_{\theta} \log p_{\theta}(\hat{s})] \approx \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} R(s_i) \, \nabla_{\theta} \log p_{\theta}(s_i)$$

che tradotto:

Per migliorare il nostro modello, aggiorniamo i parametri in base a quanto la risposta s_i è buona (cioè, ha reward alto) e a quanto il modello era propenso a generarla (log-probability).

Take gradient steps



$$\mathbb{E}_{\hat{s} \sim p_{\theta}(s)}[R(\hat{s}) \, \nabla_{\theta} \log p_{\theta}(\hat{s})] \approx \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} R(s_i) \nabla_{\theta} \log p_{\theta}(s_i)$$

che tradotto:

Per migliorare il nostro modello, aggiorniamo i parametri in base a quanto la risposta s_i è buona (cioè, ha reward alto) e a quanto il modello era propenso a generarla (log-probability).

Take gradient steps



$$\mathbb{E}_{\hat{s} \sim p_{\theta}(s)}[R(\hat{s}) \, \nabla_{\theta} \log p_{\theta}(\hat{s})] \approx \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} R(s_{i}) \nabla_{\theta} \log p_{\theta}(s_{i})$$

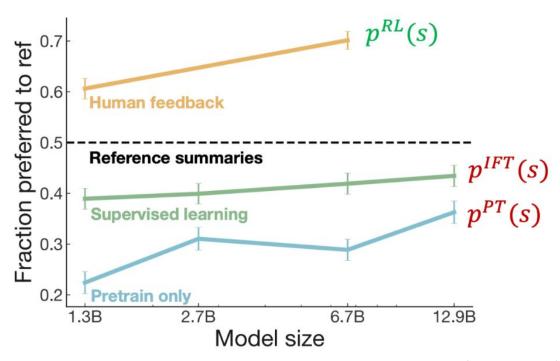
che tradotto: Per migliorar è buona (cioè (log-probabil

$$R(s) = RM_{\phi}(s) - eta \log \left(rac{p_{ heta}^{RL}(s)}{p^{PT}(s)}
ight)$$

 $RM_{\phi}(s)$ reward predetto dal reward model

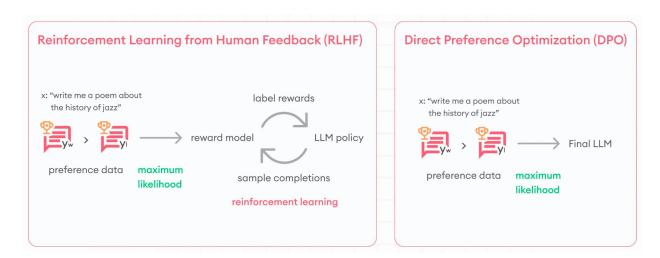
$$-\beta \log \left(rac{p_{ heta}^{RL}(s)}{p^{PT}(s)}
ight)$$
 penalizza deviazioni troppo grandi dal comportamento originale del modello preaddestrato

risposta s

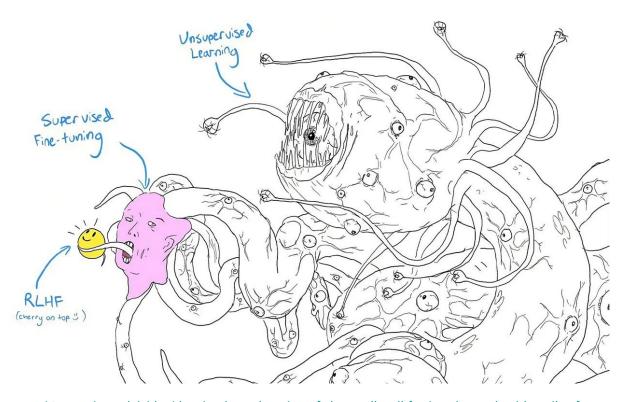


RLHF, DPO, ...

- Dopo il RLHF, sono stati sviluppati diversi metodi di RL per poter allineare e controllare il comportamento degli LLM
- **DPO (Direct Preference Optimization)** (Rafailov R. et al., 2023)



Pre-training + Instruction Tuning + Reinforcement Learning



Lezione Pratica

