

# Distributed Representation

## Embedding

# Distributed representation

## Distributed Representation - ML(Machine Learning)의 주요 주제

- 개념(concept) 또는 Entity를 심볼(symbol)로 표현하지 않고, 신경망의 여러 노드(node)에 분산시켜 표현
- 개념은 분산된 노드의 'activation' 값에 따라서 결정됨 – 신경망의 장점인 데이터로부터 학습이 가능

## Embedding

- 예전에는 이산 심볼(discrete symbol)을 연속 벡터 공간으로 projection하는 것에 주로 사용
- 최근에는 원래 embedding 말고도, latent representation, feature vectors로도 사용

## Embedding – Distributed Representation의 현대적 기법

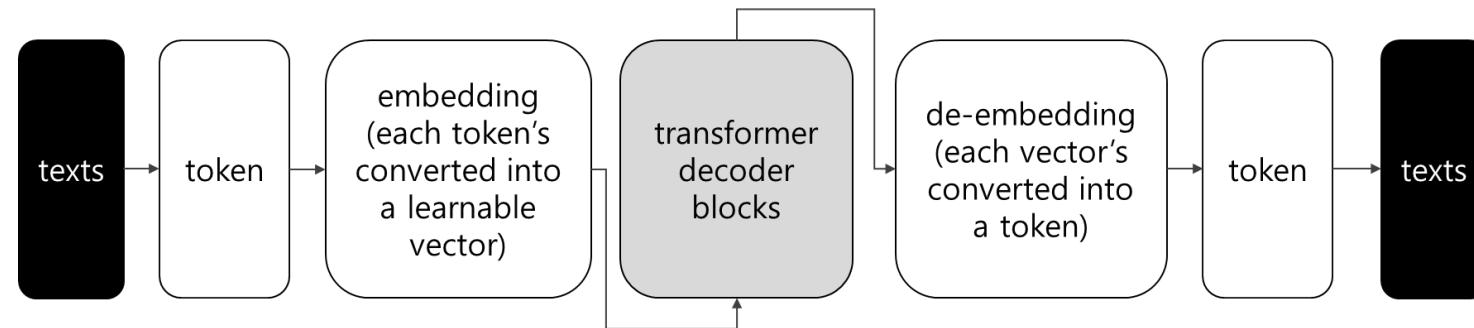
Distributed representation은 넓은 의미의 개념적 용어이고, embedding은 데이터를 고정 차원 벡터 공간에 매핑하는 구체적 기법이지만, 최근에는 embedding이라는 용어를 구분하지 않고 사용

# 입력 데이터를 Neural Network안에서 어떻게 표현해야 할까?

입력 데이터를 Neural Network안에서 어떻게 표현해야 할까?

- Text의 경우 Tokenizer 출력인 ID sequence로 구성
- RGB Image의 경우 HW 크기에 1-pixel 당 0~255의 r-g-b값 총 3byte로 구성
- Robot의 state vector는 real value로 구성된 다차원 벡터

# Embeddings in NLP



텍스트 → Tokenizer → ID sequence 출력 → Embedding Table → ID마다 고차원 vector 할당

- Embedding table는?
- $vocab_{size}$  : 토크나이저(tokenizer)에서 정한 총 토큰 수
- $d_{model}$  : 트랜스포머 네트워크(Transformer Network) 모델의 입력 벡터 크기

# Embedding Table 구현

## ■ nn.Parameter

```
import torch.nn as nn
vectors = torch.randn(100, 64)
emb_table = nn.Parameter(vectors)
ids = torch.tensor([[0, 2, 5], [0, 99, 24]])
emb = emb_table[ids]
print(emb.shape)
```

torch.Size([2, 3, 64])

## ■ nn.Embedding

```
import torch.nn as nn
emb_table = nn.Embedding(100, 64)
ids = torch.tensor([[0, 2, 5], [0, 99, 24]])
emb = emb_table(ids)
print(emb.shape)
```

torch.Size([2, 3, 64])

# Positional Encoding(Embedding)

입력 데이터(Text/Image)를 embedding vectors의 sequence로 변환하고 곧 바로 Transformer Network에 입력하게 되면, Transformer Network 특성상 원래 입력 데이터에서 가지고 있었던 토큰의 위치/순서 정보를 상실하게 된다.

→ 이를 방지하기 위하여 각 토큰의 위치 정보를 encoding하여 embedding vector에 영향을 주는 기법을 position encoding이라고 함.

# Positional Embedding 종류

## Absolute positional embedding (additive 방식)

- 입력 토큰 벡터  $x$ 에 위치 벡터  $p$ 를 더한 후에 Transformer Network로 입력됨
- 종류: Sine-Cosine 인코딩, Learnable Parameters

## Rotary 계열 (multiplicative, rotation 방식) – Relative position

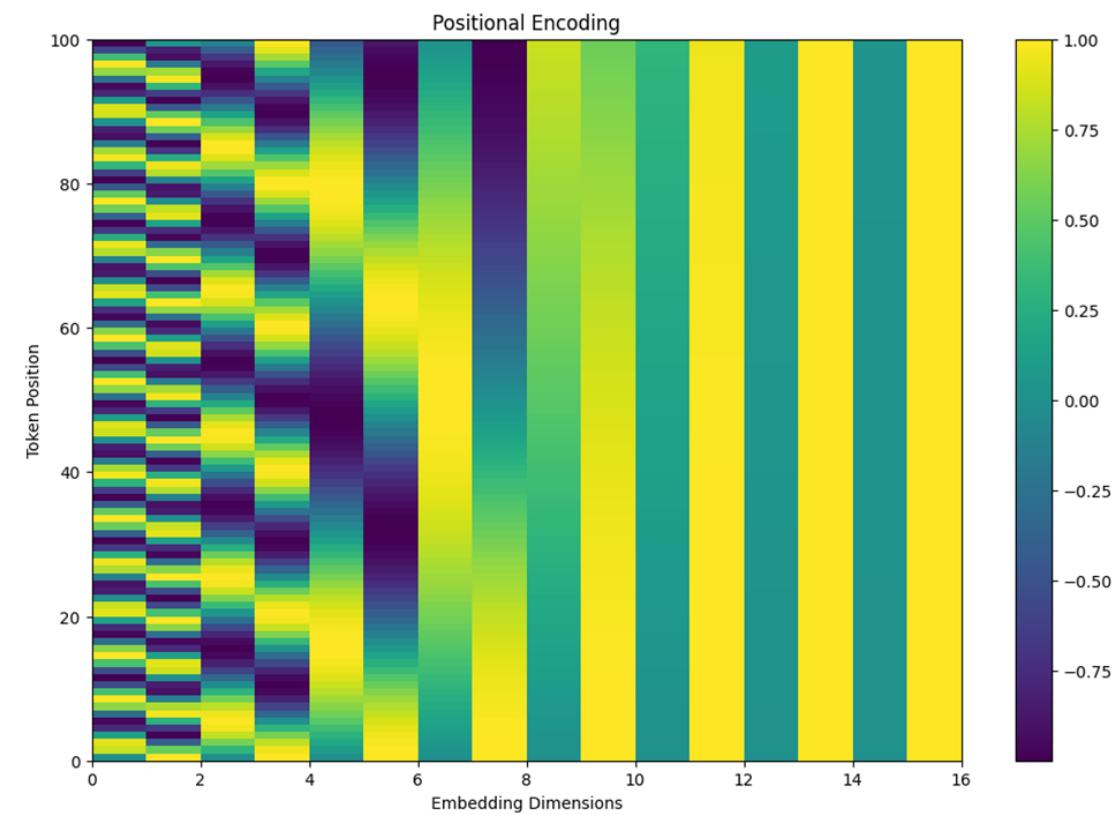
- 토큰 embedding 벡터  $x$ 는 그대로 입력, Transformer Network 안에서 Q, K 값을 위치에 따라 rotation하고 attention 함
- 종류: RoPE, XPos, YaRN

# Original (Sinusoidal) Positional Encoding

- Given a position  $p$  in the sequence and a dimension  $i$  of the embedding (where  $2 \leq i \leq d_{model}$ , the dimensionality of the model), the positional embeddings are defined as:

$$PE(p, 2i) = \sin\left(\frac{p}{10000^{2i/d_{model}}}\right)$$

$$PE(p, 2i + 1) = \cos\left(\frac{p}{10000^{2i/d_{model}}}\right)$$



# Sinusoidal Positional Encoding 구현 예

- 클래스 definition 일부

```
# position encoding을 위한 (max_len, d_model) matrix를 생성하고 '0'으로 초기화
```

```
pe = torch.zeros(max_len, d_model)
```

```
p = torch.arange(0, max_len, dtype=torch.float).unsqueeze(1) # (max_len, 1)
```

```
div_term = torch.exp(torch.arange(0, d_model, 2).float() * (-math.log(10000.0)/d_model))
```

```
pe[:, 0::2] = torch.sin(p * div_term) # p * div_term → (max_len, 1) * (d_model//2)
```

```
pe[:, 1::2] = torch.cos(p * div_term) # broadcasting → (max_len, d_model//2)
```

```
pe = pe.unsqueeze(0) # Add batch dimension
```

```
self.register_buffer('pe', pe) # PyTorch에서 position encoding을 gpu로 move할 수 있게 등록
```

```
def forward(self, x):
```

```
    """  
        x: Tensor of shape (batch_size, seq_len, d_model)  
    """
```

```
    x = x + self.pe[:, :x.size(1), :]
```

```
    return x
```

# RoPE (Rotary Position Embedding)

## Absolute positional embedding 계열

- Transformer Network 입력 전에 positional embedding을 'adding'.
- Attention operation:  $Attn(Q, K, V) = \text{softmax}\left(\frac{QK^T}{\sqrt{d_k}}\right)V$

## RoPE 계열

- 토큰 embedding을 Position Encoding을 더하지 않고 직접 Transformer Network에 입력
- Attention할 때, Q, V의 토큰 벡터의 차원을 홀수-짝수로 나누어 2D 좌표처럼 취급, 로테이션 하여 계산
- $Q_i^{RoPE} = R_{\theta_i} Q_i, K_j^{RoPE} = R_{\theta_j} K_j$
- $s_{i,j} = \frac{Q_i^{RoPE} \cdot K_j^{RoPE}}{\sqrt{d}} = \frac{(R_{\theta_i} Q_i) \cdot (R_{\theta_j} K_j)}{\sqrt{d}} = \frac{(R_{\theta_i} Q_i)^T (R_{\theta_j} K_j)}{\sqrt{d}} = \frac{Q_i^T R_{\theta_j - \theta_i} K_j}{\sqrt{d}}$ 
  - 여기서,  $R_\theta^T R_\phi = R_{\phi-\theta}$
  - 즉, 위치 i와 j의 차이  $\theta_j - \theta_i$  가  $s_{ij}$ 에 반영됨 → 상대적 위치 정보가 attention score에 직접 반영되는 구조

# RoPE 구현

1. 사전 준비: cos/sin 테이블 구성 → 최대 길이  $L_{max}$ , 모델 차원  $d_{model}$  (짝수)라고 하면,

$$\text{inv}_{freq_j} = \frac{1}{10000^{2j/d_{model}}}, \quad j = 0, 1, \dots, \frac{d_{model}}{2} - 1$$

$$\theta_{pos,j} = pos \cdot \text{inv}_{freq_j}, \quad pos = 0, 1, \dots, L_{max} - 1$$

$\theta_{pos,j}$ 를 가지고 cos, sin 테이블 구성 → shape는  $[L_{max}, \frac{d_{model}}{2}]$

2. 시퀀스 T에 대하여, 토큰 위치  $pos = 0 \dots T - 1$ 에 대해, Q/K의 짝수-홀수 차원  $(x_{2j}, x_{2j+1})$ 을 묶어서 다음과 같이 회전한 후에  $(x'_{2j}, x'_{2j+1})$  를 **interleave**해서 원래 크기의 토큰으로 복원함

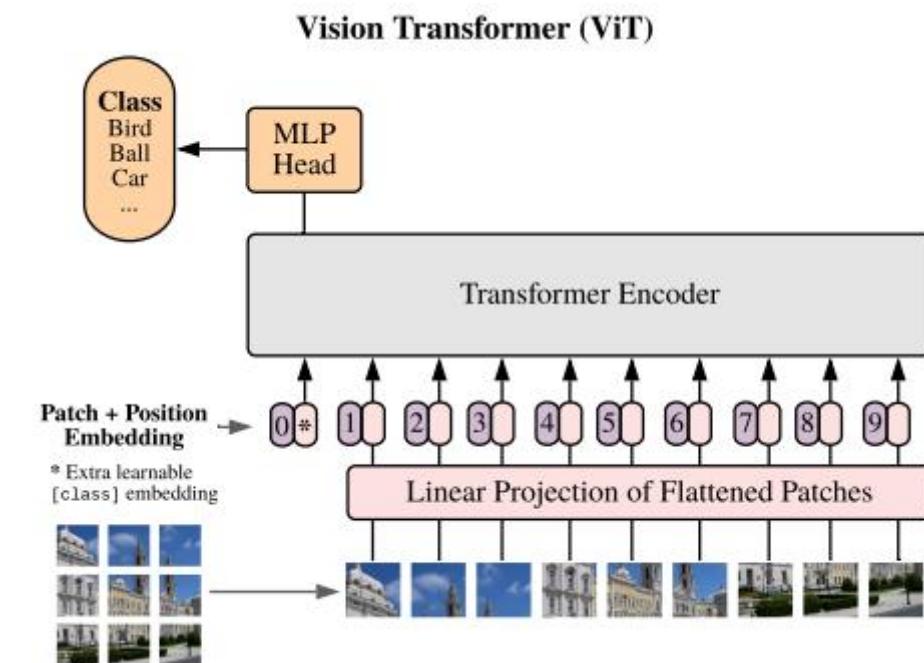
$$\begin{bmatrix} x'_{2j}(pos) \\ x'_{2j+1}(pos) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\theta_{pos,j} & -\sin\theta_{pos,j} \\ \sin\theta_{pos,j} & \cos\theta_{pos,j} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{2j}(pos) \\ x_{2j+1}(pos) \end{bmatrix}$$

3. 회전된 Q, K를 이용하여 attention score 계산 – V는 회전하지 않음

% 위 회전 계산은 복소수를 사용하여 동일하게 계산할 수 있음

# Embeddings in Vision

- 이미지를 고정 크기의 패치(patch)로 나눈 후 이를 일종의 토큰으로 간주하여 임베딩
- 이미지 → 패치 분할 → 벡터화 → 선형 변환
- 구현은
  - ① conv2D (stride를 patch size로 해서) 한 후 flatten
  - ② unfold 함수를 사용한 후 Linear 적용
- 일반적으로 conv2D 방식 선호 – 빠르고 메모리 효율



# Conv2D 방식 예

```
# 입력 이미지: x = [1, 3, 224, 224]
# 커널 사이즈(패치 사이즈): kernel_size = patch_size = 16
# 스트라이드(패치 사이즈): stride = patch_size = 16
# 입력채널크기(r-g-b bytes): 3
# 출력채널크기(모델 입력 사이즈): out_chans = dmodel = 768

proj = nn.Conv2d(in_chans, out_chans, kernel_size=patch_size, stride=patch_size)
x = proj(x)          # x.shape? [1, 768, 14, 14]
x = x.flatten(2)      # x.shape? [1, 768, 196], flatten(start=0, end=-1)
x.transpose(1, 2) → [1, 196, 768]  # 768-dimension의 토큰 196 시퀀스
```