# LLMをフルパラメータで学習してみよう

著者: puwaer

日付: 2025年9月6日

本書は、リポジトリ puwaer/puwaer\_llm\_training\_pubic に含まれるスクリプトと手順を用いて、大規模言語モデル(LLM)を学習するための実践ガイドです。

#### 対象読者:

- llama,gemin,gwenなどの大規模モデルを自前で学習してみたい方。
- 教師ありファインチューニング(SFT)や直接選好最適化(DPO)の基本的な形式とデータ仕様を理解したい方
- 言語モデルの基礎知識を有しており、コマンド操作、Linux,pythonの知識が必要です。また、説明は 少なくコマンドベースで話が進みます。

## 目次

- 1. はじめに
- 2. 学習環境の構築
- 3. ベースモデルの準備
- 4. データセットの形式(PT/SFT/DPO)
- 5. 学習の実行 (SFT/DPO)
- 6. マルチノード学習のコマンド例(付録)
- 7. 分散学習における DeepSpeed と Megatron-LM の違い(付録)
- 8. PPO や GRPO の学習について (付録)
- 9. 参考文献

## 1. はじめに

本リポジトリは、NVIDIA GPU を使用した LLM の学習環境セットアップと実行スクリプトを提供します。

- 環境構築: script\_env/
- 学習スクリプト: script\_llm\_training/(SFT、DPO)
- データ前処理: dataset/ (SFT/DPO)
- ベースモデル: base\_model/(学習前に配置)

### 本書のゴール

- データセットの形式を理解し、言語モデルを学習できるようにする
- SFT および DPO を用いた学習を可能にする

## 2. 学習環境の構築

### 2.1 学習環境

以下の環境を想定しています。NVIDIA GPU なら基本的に問題ありませんが、ここでは 1 ノード 8 GPU (H200) を例にします。

Python: 3.10CUDA: 12.4OS: Linux系

• **GPU**: 1 ノード 8 GPU(例: H200、https://hpc-ai.com/ で 1 時間約 17 ドルでレンタルサーバーを使用しました。安価なサーバーを推奨)

### 2.2 環境構築手順

### リポジトリのクローン

git clone https://github.com/puwaer/puwaer\_llm\_training\_public.git

#### CUDA 12.4 のインストール (既にインストール済みの場合はスキップ)

インストール時に確認が求められた場合は「yes」を選択してください。

bash ./puwaer\_llm\_training\_public/script\_env/install\_cuda.sh

### install\_cuda.sh の内容

```
wget https://developer.download.nvidia.com/compute/cuda/12.4.0/local_installers/
cuda_12.4.0_550.54.14_linux.run
sudo chmod +x cuda_12.4.0_550.54.14_linux.run
sudo ./cuda_12.4.0_550.54.14_linux.run
```

reboot

echo 'export PATH=/usr/local/cuda/bin:\$PATH' | sudo tee /etc/profile.d/cuda.sh
source /etc/profile

#### Conda のインストール(既にインストール済みの場合はスキップ)

インストール時に確認が求められた場合は「yes」を選択してください。

```
bash ./puwaer_llm_training_public/script_env/install_conda.sh
```

#### install\_conda.sh の内容

```
wget https://repo.anaconda.com/miniconda/Miniconda3-latest-Linux-x86_64.sh bash ./Miniconda3-latest-Linux-x86_64.sh source ~/.bashrc conda config --set auto_activate_base false
```

#### SFT/DPO 学習用の環境構築

```
bash ./puwaer_llm_training_public/script_env/install_swift.sh
```

#### install\_swift.sh の内容

```
conda create -n swift_env python==3.10
conda activate swift_env

pip install torch==2.6.0 --index-url https://download.pytorch.org/whl/cu124
pip install --upgrade pip
pip install vllm==0.8.5.post1 triton==3.2.0 bitsandbytes==0.45.5 wandb math_verify
pip install deepspeed==0.16.9
pip install flash-attn==2.7.4.post1 -v

git clone https://github.com/modelscope/ms-swift.git
cd ms-swift
git checkout v3.6.0
pip install -e . -v
```

### 2.3 環境構築(付録)

#### DeepSpeed のコンパイル

マルチノード学習で DeepSpeed を使用する場合、ds\_report の出力がds\_reportの出力をyes出ない場合、必要に応じてコンパイルします。

bash ./puwaer\_llm\_training\_pubic/script\_env/install\_deepspeed.sh

### install\_deepspeed.sh の内容

```
export CMAKE_ARGS="-DCMAKE_SYSTEM_PROCESSOR=x86_64"
git clone https://github.com/deepspeedai/DeepSpeed-Kernels.git
cd DeepSpeed-Kernels
CUDA_ARCH_LIST="80;86;89;90" python -m build --wheel

#ホイールを探してインストールpython
find -name "deepspeed_kernels*.whl"
pip install #deepspeed_kernelsのパス
cd ..

DS_BUILD_OPS=1 DS_BUILD_AIO=0 DS_BUILD_EVOFORMER_ATTN=0 DS_BUILD_FP_QUANTIZER=0
DS_BUILD_SPARSE_ATTN=0 pip install -v deepspeed==0.16.9

ds_report
```

#### Megatron-LM のインストール

コンパイルには数十分から数時間かかる場合があります。

```
bash ./puwaer_llm_training_public/script_env/install_megatron.sh
```

### install\_megatron.sh の内容

```
pip install git+https://github.com/NVIDIA/TransformerEngine.git@stable -v
#pip install --no-build-isolation transformer_engine[pytorch]==2.2 -v
export MAX_JOBS=16
git clone https://github.com/NVIDIA/apex
cd apex
git checkout e13873debc4699d39c6861074b9a3b2a02327f92
pip install -v --disable-pip-version-check --no-cache-dir --no-build-isolation --
config-settings "--build-option=--cpp_ext" --config-settings "--build-option=--
cuda_ext" ./
pip install git+https://github.com/NVIDIA/Megatron-LM.git@core_r0.12.0
export MAX JOBS=4
git clone https://github.com/Dao-AILab/flash-attention.git
cd flash-attention
git checkout 27f501d
cd hopper
python setup.py install -v
python_path=$(python -c "import site; print(site.getsitepackages()[0])")
mkdir -p $python path/flash attn 3
wget -P $python_path/flash_attn_3 https://raw.githubusercontent.com/Dao-
AILab/flash-
attention/27f501dbe011f4371bff938fe7e09311ab3002fa/hopper/flash attn interface.py
python -c "import flash attn 3; print(flash attn 3. version )"
```

## 3. ベースモデルの準備

学習に使用するベースモデルは base\_model/ 配下に配置します。例として Qwen3-14B を取得する方法を示します。

```
cd puwaer_llm_training_public/base_model
huggingface-cli download Qwen/Qwen3-14B --local-dir ./Qwen3-14B
cd ../../
```

## 4. データセットの形式 (PT/SFT/DPO)

学習に使用するデータセットの形式を以下に示します。学習させたいデータはこの形式に準拠してください。

#### 4.1 SFT 用 JSONL

```
{"messages": [{"role": "system", "content": "任意のシステムプロンプト"}, {"role":
"user", "content": "質問文1"}, {"role": "assistant", "content": "回答文1"}]}
{"messages": [{"role": "system", "content": "任意のシステムプロンプト"}, {"role":
"user", "content": "質問文2"}, {"role": "assistant", "content": "回答文2"}]}
```

サンプルは puwaer\_llm\_training\_public/dataset/sample\_sft.jsonl にあります。

### 4.2 DPO 用 JSONL

```
{"messages": [{"role": "system", "content": "任意のシステムプロンプト"}, {"role": "user", "content": "質問文1"}, {"role": "assistant", "content": "良い回答1"}], "rejected_response": "悪い回答1"} {"messages": [{"role": "system", "content": "任意のシステムプロンプト"}, {"role": "user", "content": "質問文2"}, {"role": "assistant", "content": "良い回答2"}], "rejected_response": "悪い回答2"}
```

サンプルは puwaer\_llm\_training\_public/dataset/sample\_dpo.jsonl にあります。

### 4.3 継続事前学習用 JSONL

```
{"messages": [{"role": "assistant", "content": "テキスト1"}]}
{"messages": [{"role": "assistant", "content": "テキスト2"}]}
{"messages": [{"role": "assistant", "content": "テキスト3"}]}
```

サンプルは puwaer 1lm training public/dataset/sample pt.jsonl にあります。

## 5. 学習の実行 (SFT、DPO)

学習スクリプトは /puwaer\_llm\_training\_public/script\_llm\_training/ にまとまっています。

### 5.1 SFT (教師ありファインチューニング)

マルチ GPU での学習例:

```
bash ./puwaer_llm_training_public/script_llm_training/training_sft_qwen3_14b.sh
```

#### training\_sft\_qwen3\_14b.sh の内容

```
export nproc_per_node=8
export WANDB_PROJECT="test-14b"
export OMP_NUM_THREADS=4
CUDA_VISIBLE_DEVICES=0,1,2,3,4,5,6,7 \
NPROC_PER_NODE=$nproc_per_node \
swift sft \
    --model ./puwaer llm training public/base model/Qwen3-14B \
    --model_type qwen3 \
    --train type full \
    --dataset dataset_path/test_data.jsonl \
    --torch dtype bfloat16 \
    --num_train_epochs 1 \
    --per_device_train_batch_size 2 \
    --per device eval batch size 2 \
    --learning_rate 1e-5 \
    --gradient_accumulation_steps 4 \
    --eval steps 2000 \
    --save steps 2000 \
    --save_total_limit 10 \
    --logging_steps 5 \
    --max length 4096 \
    --output dir ./output model \
    --system 'You are a helpful assistant.' \
    --warmup ratio 0.1 \
    --lr_scheduler_type cosine \
    --dataloader_num_workers 4 \
    --model author swift \
    --model_name swift-robot \
    --report_to wandb \
    --run name "qwen3 14b test model" \
    --attn impl flash attn \
    --deepspeed zero1
```

### 5.2 DPO (直接選好最適化)

```
bash ./puwaer_llm_training_public/script_llm_training/training_dpo_qwen3_14b.sh
```

### training\_dpo\_qwen3\_14b.sh の内容

```
export nproc_per_node=8
export WANDB_PROJECT="test-14b"
export OMP_NUM_THREADS=4
CUDA_VISIBLE_DEVICES=0,1,2,3,4,5,6,7 \
NPROC PER NODE=$nproc per node \
swift rlhf \
    --rlhf_type dpo \
    --model ./puwaer_llm_training_public/base_model/Qwen3-14B \
    --model_type qwen3 \
    --train_type full \
    --dataset dataset_path/test_data.jsonl \
    --split_dataset_ratio 0.01 \
    --torch_dtype bfloat16 \
    --num_train_epochs 1 \
    --per_device_train_batch_size 1 \
    --per_device_eval_batch_size 1 \
    --learning_rate 1e-5 \
    --gradient accumulation steps 4 \
    --eval steps 2000 \
    --save steps 2000 \
    --save total limit 2 \
    --logging steps 5 \
    --max_length 8192 \
    --output_dir ./output_model \
    --warmup ratio 0.1 \
    --lr_scheduler_type cosine \
    --dataloader_num_workers 4 \
    --dataset num proc 4 \
    --model author swift \
    --model_name swift-robot \
    --report to wandb \
    --run name "qwen3 14b test model" \
    --attn impl flash attn \
    --deepspeed zero1
```

## 5.3 SFT (Megatron-LM を使用する場合)

### モデルを Hugging Face 形式から Megatron 形式(mcore)に変換

```
CUDA_VISIBLE_DEVICES=0 \
swift export \
   --model ./puwaer_llm_training_public/base_model/Qwen3-14B \
   --to_mcore true \
   --torch_dtype bfloat16 \
   --output_dir ./puwaer_llm_training_public/base_model/Qwen3-14B-mcore
```

#### SFT 学習の実行

bash

./puwaer\_llm\_training\_public/script\_llm\_training/training\_sft\_qwen3\_14b\_megatron.sh

### モデルを Megatron 形式 (mcore) から Hugging Face 形式に変換

```
CUDA_VISIBLE_DEVICES=0 \
swift export \
--mcore_model ./output_path/Qwen3-14B-mcore \
--to_hf true \
--torch_dtype bfloat16 \
--output_dir ./puwaer_llm_training_public/base_model/Qwen3-14B-mcore-hf
```

### 5.4 パラメータについて

- モデルサイズ、テンソル並列(TP)、パイプライン並列(PP)、データ並列(DP)、GPU メモリ、 シーケンス長、バッチサイズによって Out-Of-Memory (OOM) エラーが発生しやすいため、段階的 に調整することを推奨します。
- --deepspeed オプションで zero1、zero2、zero3 を指定して分散学習方法を選択できます。また、
  - ./puwaer\_llm\_training\_public/script\_llm\_training/config/zero3\_tp\_pp.json と直接設定 ファイルを指定することも可能です。

## 6. マルチノード学習のコマンド例(付録)

マルチノードを学習するときに、どのようなコマンドで通信させればいいのか困ると思います。 そこで、マルチノード学習で使用するコマンドの例を示します。 ただし、マルチノード学習は使用しているサーバー環境によって異なるため、以下のコマンドは参考程度としてください。

### Accelerate の例

```
accelerate launch \
    --config_file=$ACCELERATE_CONFIG \
    --multi_gpu \
    --same_network \
    --num_machines $NUM_NODES \
    --num_processes $NUM_PROCESSES \
    --main_process_ip $MASTER_ADDR \
    --main_process_port $MASTER_PORT \
    --machine_rank $MACHINE_RANK \
    training.py
```

### DeepSpeed の例

```
deepspeed --hostfile ${PBS_O_WORKDIR}/hostfile --num_nodes $NUM_NODES --num_gpus
$NUM_GPUS_PER_NODE --master_addr $MASTER_ADDR --master_port $MASTER_PORT \
    --module training.cli.train_sft \
    --deepspeed ./ds_config.json \
    "${training_commands[@]}"
```

### Torchrun の例

```
torchrun --nproc_per_node $NUM_GPUS_PER_NODE --nnodes $NUM_NODES --node_rank
$MACHINE_RANK \
    --master_addr $MASTER_ADDR --master_port $MASTER_PORT -m
"${training_commands[@]}"
```

## Ray の例

```
if [[ "$OMPI_COMM_WORLD_RANK" == "$(( NUM_NODES - 1 ))" ]]; then
    echo "[${HOSTNAME}] Launching Ray server ($SERVER_NODE) .."
    ray start --head --node-ip-address $SERVER_NODE --port 6379 --num-cpus 72 --
num-gpus $NUM_GPUS --disable-usage-stats && \
        sleep 30 && \
        python training.py
else
    echo "[${HOSTNAME}] Connecting to server ($SERVER_NODE) ..."
    sleep 30 && \
        ray start --address "$SERVER_NODE:6379" --num-cpus 72 --num-gpus $NUM_GPUS
fi
```

## 7. 分散学習においてdeepspeedとmegatron-Imの違い(付録)

DeepSpeed と Megatron-LM は、どちらも大規模言語モデルの分散学習をサポートするフレームワークですが、以下のような違いがあります。

## 7.1 MoE (Mixture of Experts) の処理速度

- **Megatron-LM**: Mixture of Experts(MoE)モデルの学習において、expert parallelが最適化されて実装されてる。
- **DeepSpeed**: MoE モデルのサポートは可能ですが、Megatron-LM に比べると現在のMoeモデルに対応してない。

### 7.2 大規模モデルの対応

- **Megatron-LM**: Megatron 形式 で分散して重みを保存するため保存できる。Data Parallelism,Tensor Parallelism,Sequence Parallelism,Context Parallelism,Pipeline Parallelism,Expert Parallelismに対応している。
- **DeepSpeed**: Hugging Face 形式で1つにモデルの重みをfp32でまとめfp16で保存するため、数百bの場合、 メモリが1.5TBメモリーオバーになる。

### 7.3 実装の容易さとドキュメント

- **DeepSpeed**: 実装が比較的簡単で、PyTorch との統合がスムーズです。コミュニティが大きく、参考 資料やチュートリアルが豊富に存在するため、初心者でも扱いやすいフレームワークです。 Zero ス テージ(zero1、zero2、zero3)によるメモリ効率化も特徴的で、単一ノードから中規模クラスタま で幅広く対応します。
- **Megatron-LM**: 高度な最適化が施されている一方で、セットアップやチューニングの設定が難しく、 ドキュメントやコミュニティの規模は DeepSpeed に比べると小さいです。

## 8. PPO や GRPO の学習(付録)

PPO や GRPO を学習する場合は、ver1 リポジトリの使用を推奨します。FSDP や Megatron-LM を利用した 分散学習に対応しており、 Megatron-LM は学習モデル、推論モデル、報酬関数のモデルそれぞれの分散に も対応しています。

使用の仕方については各自で見てください github verl

## 9. 参考文献

github ms-swfit:https://github.com/modelscope/ms-swift document ms-swfit:https://swift.readthedocs.io/en/latest/github verl:https://github.com/volcengine/verl document verl:https://verl.readthedocs.io/en/latest/github verl:https://github.com/volcengine/verl

### 使用した資料

GitHub

https://github.com/puwaer/puwaer\_llm\_training\_pubic

ドキュメント

https://github.com/puwaer/puwaer\_llm\_training\_pubic/document/nandemo\_ai.pdf