

## Введение

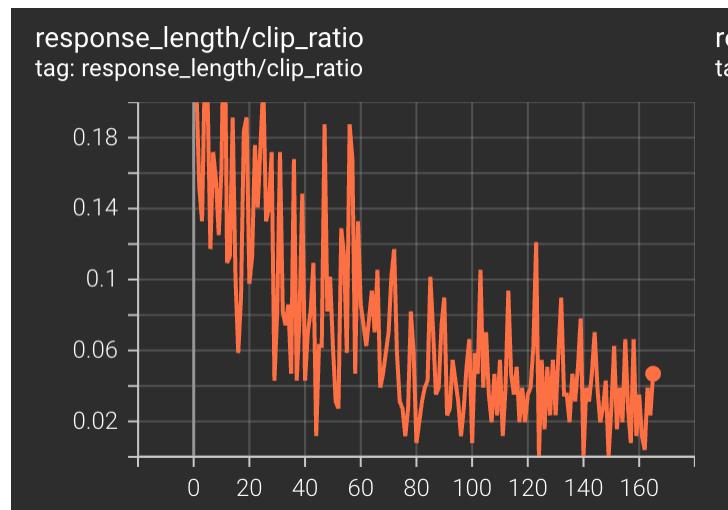
Очень давно хотел позапускать экспериметы в новой версии VERL, но никак не получалось. В добавок к этому, когда-то был плохой опыт работы с unsloth и я не хотел использовать jupyter notebook. Также хотелось использовать более сильную модель Qwen3-1.7B с thinking. Учитывая всё это я решил сделать ДЗ используя VERL. Надеюсь это не сильно усложнит проверку и не приведет к 0 баллов за ДЗ...

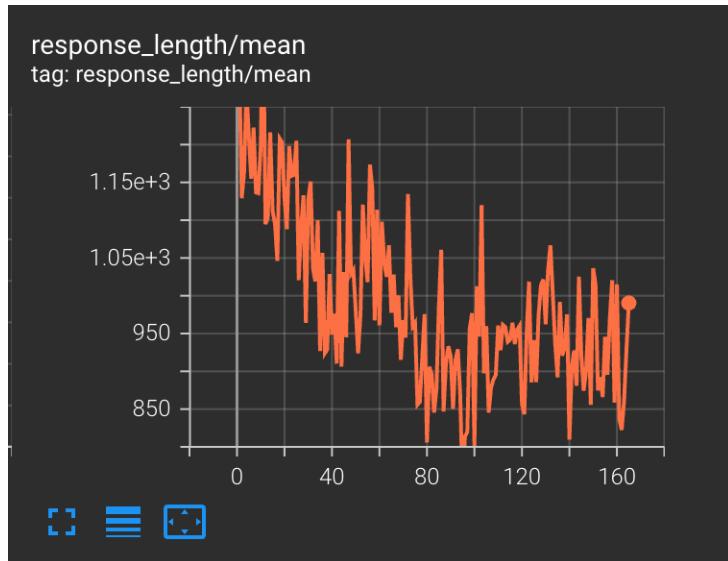
## Не связано с главной задачей

Сначала я решил запустить хотя бы какое-то обучение на qwen3-1.7B (далее буду обозначать qwen3-1.7B как модель / llm) на VERL. Взял gsm8k и после продолжительного дебага получилось запустить. `max_response_len = 2048`



Из интересного, графики снизу показывают, что модель на самом деле во многом не училась решать математику, а училась коротко размышлять, чтобы влезать в `max_response_length`. Такое я встречал раньше, при обучении готовой qwen3 на очень стандартных задачах.





(чтобы это не звучало так голословно, можно запустить обучение с `max_response_len = 16k` и посмотреть, что будет. Но я не успеваю)

Запустить его можно так: `training/scripts/run_grpo_qwen3_1p7b_gsm8k_think_4gpu.sh`  
 (только там надо изменить `CUDA_VISIBLE_DEVICES`, `gpu_memory_utilization`,  
`n_gpus_per_node` под железо)

### Реализация env

Потратил какое-то время в попытке придумать что-то интересное, но не сильно преуспел в этом. Решил реализовать что-то достаточно простое и сконцентрировать на процессе обучения и изменения тактики решения задач.

Сразу скажу: идею и архитектуру решения сделал полностью я. Но для реализации какой-то части кода я использовал ChatGPT.

Я решил сделать такой environment: модель получает задачу в виде небольшой программы на регистровой машине и должна выдать только финальное значение  $R_0$ . В задаче есть фиксированный набор инструкций (SET, ADD, XOR, MOD, SWP, JNZ, NOP, HALT), регистры считаются по модулю, и есть лимит шагов, чтобы не зациклиться.

Сложность я сделал по уровням (1–10): с ростом уровня увеличиваются число регистров, длина программы и сложность циклов. Для каждой генерированной задачи есть точный ground truth из симулятора, поэтому reward простой и прозрачный: 1, если ответ совпал, иначе 0. Формат ответа тоже зафиксировал ( $\dots </think>$  и потом итог  $R_0=\dots$ ), чтобы можно было отдельно контролировать рассуждение и финальный ответ.

Почему выбрал это: легко генерировать много разных задач, легко валидировать, а главное была теория что при маленькой максимальной длине рассуждений модель начнет как-то эффективно выполнять эти программы: не просто идти шаг за шагом, а пропускать какие-то шаги, считать какие-то шаги внутри слоёв чтобы снизить количество токенов на ответ.

Сначала я решил проверить насколько хорошо модель может решать такие задачи. Для этого я реализовал environment тут: [https://github.com/sekopylov/grpo-algorithmic-reasoning/blob/main/hw\\_2/code\\_and\\_results/pipeline.py](https://github.com/sekopylov/grpo-algorithmic-reasoning/blob/main/hw_2/code_and_results/pipeline.py)

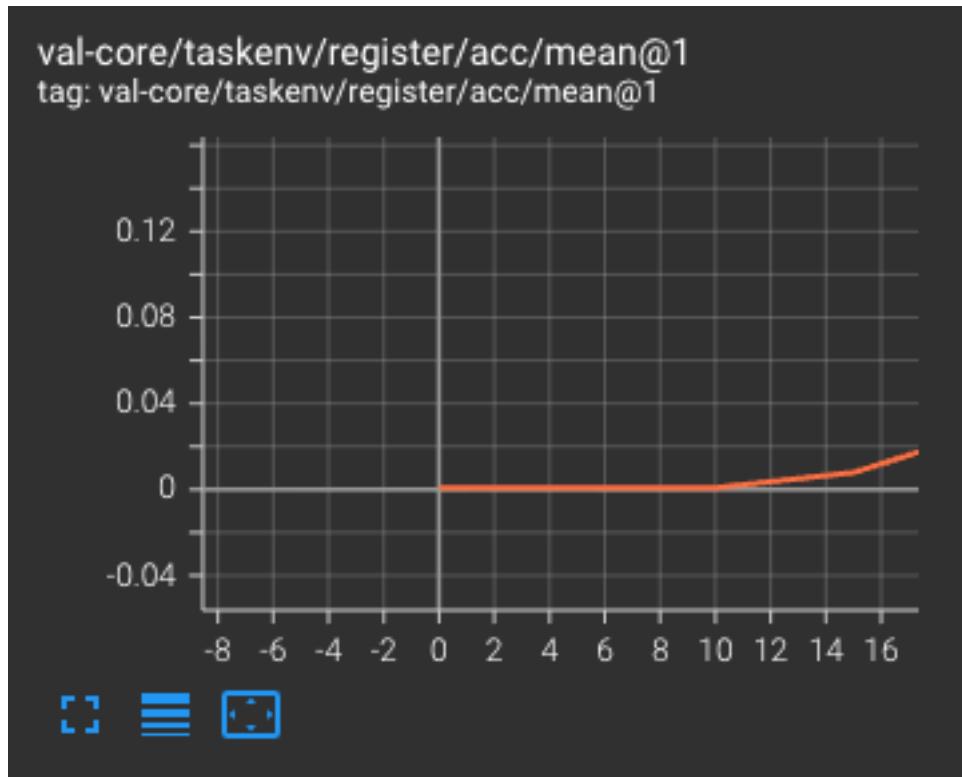
Нагенерил данных, проинференцил и посмотрел результаты ([https://github.com/sekopylov/grpo-algorithmic-reasoning/blob/main/hw\\_2/code\\_and\\_results/results/summary.json](https://github.com/sekopylov/grpo-algorithmic-reasoning/blob/main/hw_2/code_and_results/results/summary.json) и [https://github.com/sekopylov/grpo-algorithmic-reasoning/blob/main/hw\\_2/code\\_and\\_results/show.py](https://github.com/sekopylov/grpo-algorithmic-reasoning/blob/main/hw_2/code_and_results/show.py))

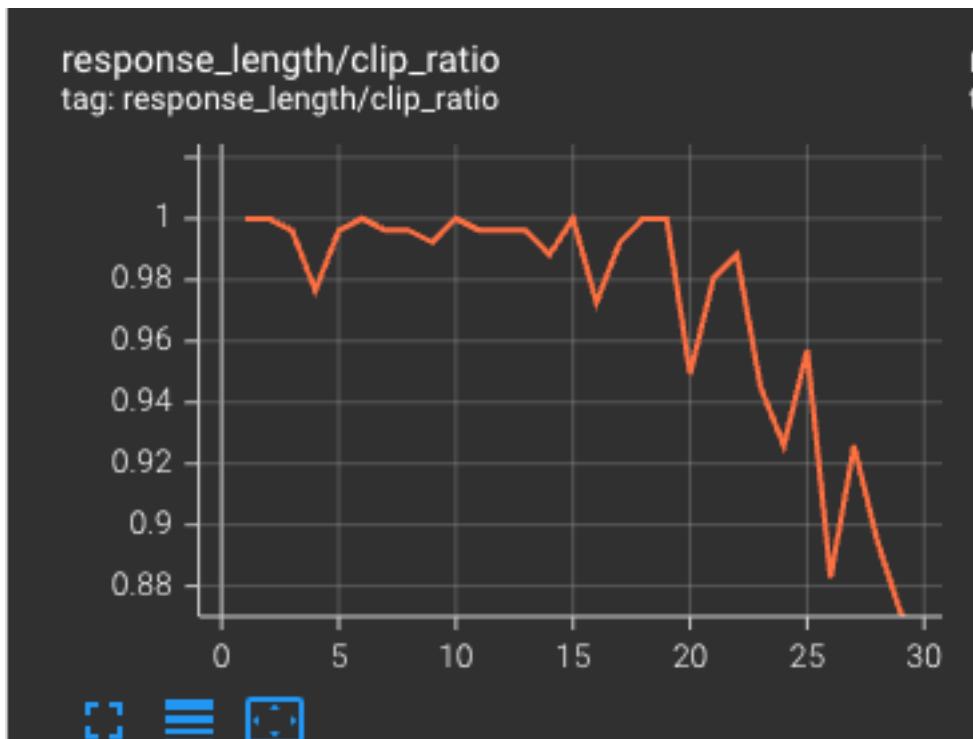
Задачи оказались слишком сложные, но какие-то задачи модель решала, значит сигнал для обучения был. Времени переделовать не оставалось.

Далее скопипастил код из pipeline.py в [https://github.com/sekopylov/grpo-algorithmic-reasoning/blob/main/training/scripts/taskenv\\_preprocess.py](https://github.com/sekopylov/grpo-algorithmic-reasoning/blob/main/training/scripts/taskenv_preprocess.py), и добавил нормальную генерацию датасетов для обучения.

Потом поставил обучение с `max_response_length=768`  
(`run_grpo_qwen3_1p7b_taskenv_think_4gpu.sh`).

Оказалось, что этой макс длины слишком мало, это явно следует из этих графиков:





Поэтому параллельно поставил второй эксперимент с `max_response_length=2048` (`run_grpo_qwen3_1p7b_taskenv_think_4gpu_2048.sh`)

Обучение шло долго. В целом идея была посмотреть насколько хорошо LLM может сжимать шаги при маленькой максимальной длине ответа. Однако стало очевидно, что при маленьком `max_response_len`, LLM всегда будет получать `reward = 0` и не обучаться. Поэтому чтобы всё же заставить LLM, я решил ввести награду за длину ответа. Для этого я сделал `training/scripts/reward_taskenv_len_wrapper.py` и запустил `training/scripts/run_grpo_qwen3_1p7b_taskenv_think_4gpu_2048_len.sh`. (только для правильных траекторий)

Посмотреть метрики любого из обучений можно через tensorboard. Пример команды для запуска:

```
tensorboard --logdir training/grpo_qwen3_1p7b_taskenv_think_4gpu_2048_len_20260227_023535/
tensorboard --host 127.0.0.1 --port 12921
```

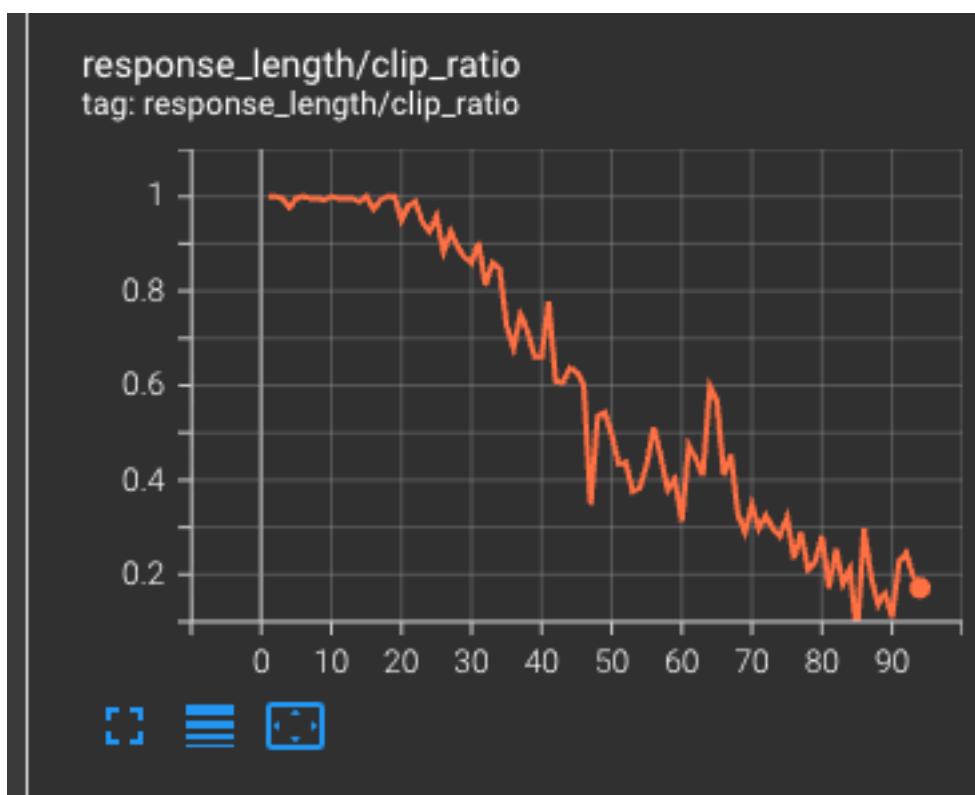
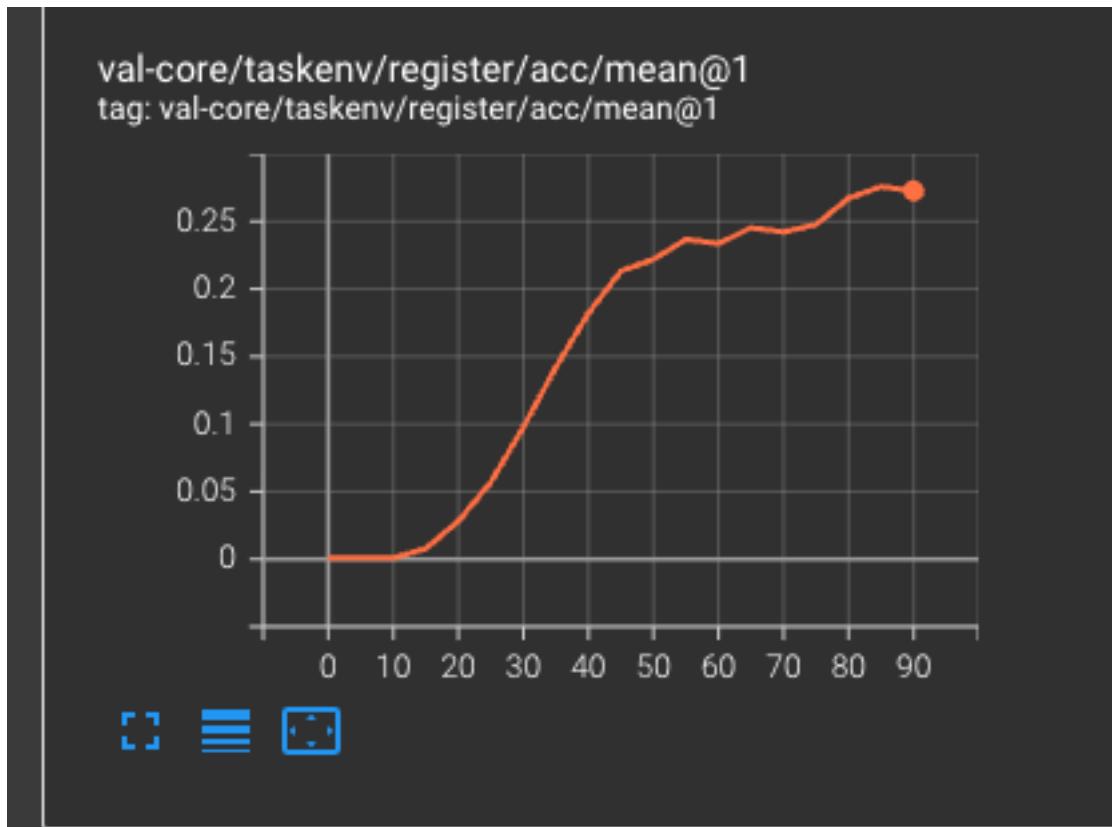
В `GRPO_768_validation_trajectories.txt` можно найти реальные примеры ответов модели на валидации по шагам обучения. По ним видно, что при `max_response_length=768` в начале обучения модель часто уходит в длинное рассуждение и не успевает дописать финальный `R0=...`, из-за чего ответ обрезается и `reward` получается нулевой.

Но дальше по обучению ситуация улучшается: модель постепенно приходит к более единому и короткому формату ответа, который требует заметно меньше токенов, и за счет этого чаще успевает выдать финальный корректный вывод.

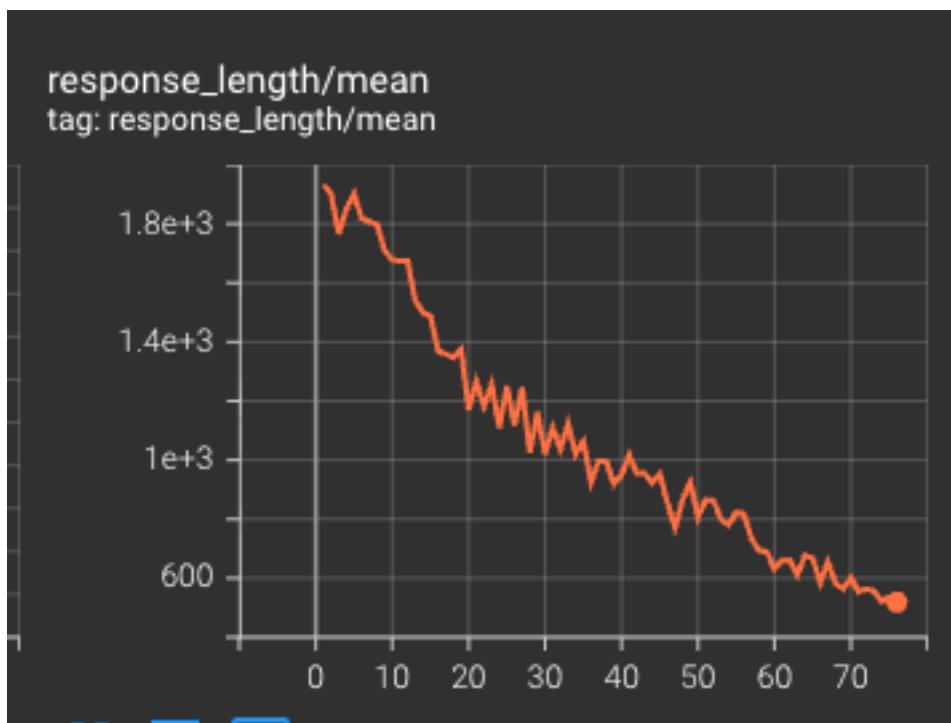
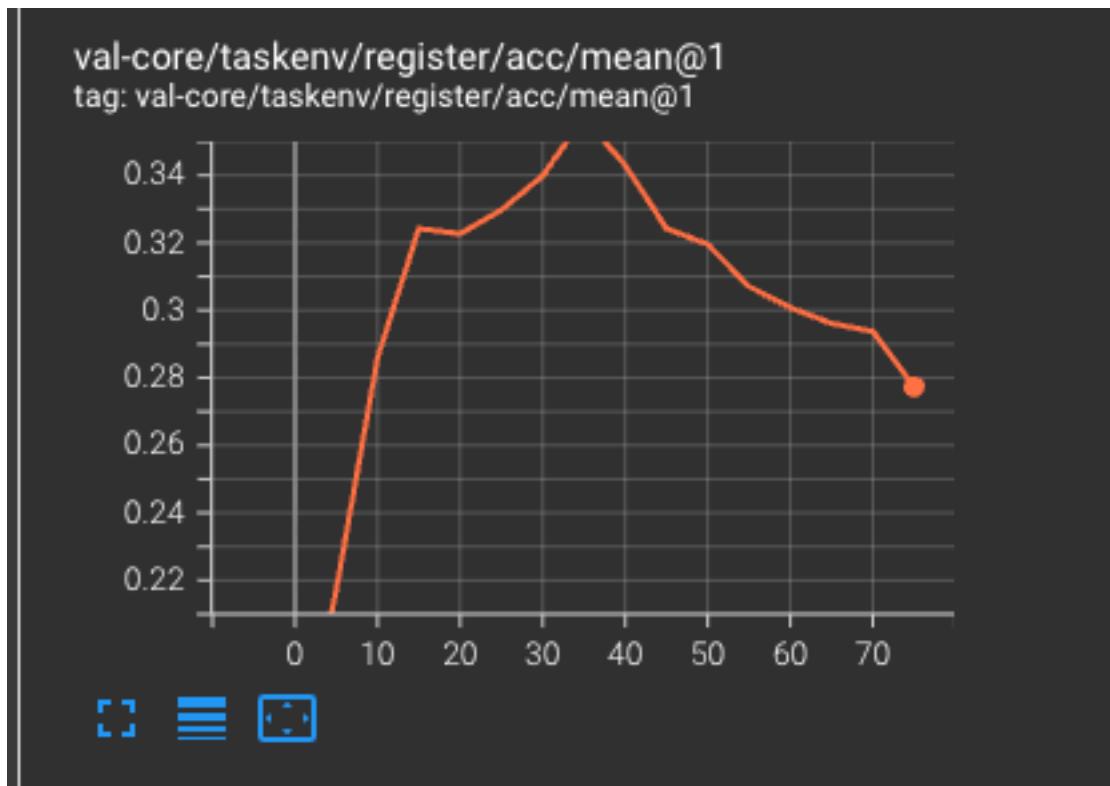
Но модель всегда расписывает все шаги последовательно. Интересно, изменится ли это при обучении с увеличенной наградой за короткие ответы. Начнет ли модель сжимать несколько шагов в один? Я сделал `LENGTH_ALPHA=0.03`, это может показаться слишком маленьким значением, но нормализация в формуле GRPO сделает своё дело, особенно если все роллоуты правильные.

## Результаты

- Обучение без награды за длины и небольшим max\_response\_len в итоге не стало сжимать несколько шагов в один и вышло почти на плато по validation acc. При этом clip\_ratio не стало 0, так что возможно есть смысл его ещё поддержать



- Обучение с наградой за короткие ответы



Обучение идёт, но ответы на валидации видно не меняются, шаги не сжимаются. При этом acc стала падать. Можно сделать такой вывод: научить модельку считать несколько шагов за раз внутри своих слоёв - сложная задача, особенно если также модель не должна просесть на валидации. Введение небольшой награды за длину может приносить шум в обучение и крайне негативно на него влиять.