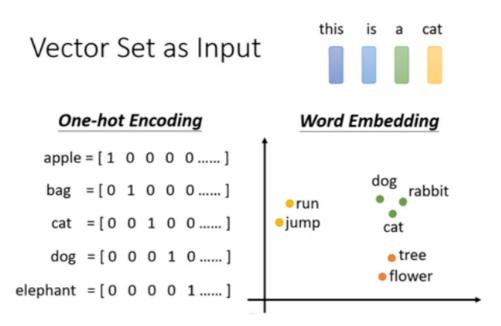
Self attention mechanism

1 文字编码

对文字进行编码,可以使用独热编码,缺点是无法揭示单词之间的联系,如cat和dog可能是比较相关的,Word Embedding 就可以很好地解决这一问题,让不同的单词之间有不同的距离,类似于分为了不同的类别,Word Embedding的结果可以通过训练得到。



2 序列化模型的输入与输出

- 一句话、一段语音、一个图片网络都可以看作为一个序列化信息,输入到模型中可以有多种输出:
 - 1. 输入和输出长度相等

例如**词性标注**



2. 只需输出一个结果

例如**情感分析**



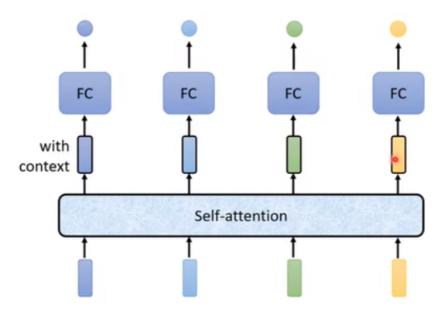
3. 输入和输出不等长

如翻译

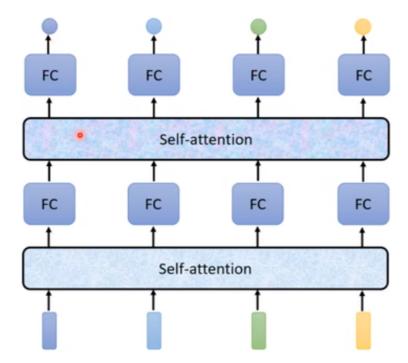


3 引入Self attention mechanism

对于一个序列化模型,我们往往要考虑各个单词之间的前后联系,如果使用的是传统的全连接神经网络,那么就需要针对不同的序列长度进行处理,或者一次性考虑全局信息,但这会极大地增加计算量,因为无法并行。因此便提出了Self attention mechanism,该模型可以一次性考虑全局的信息,同时又可以并行计算:



同时,全连接网络和自注意力机制可以交替使用:

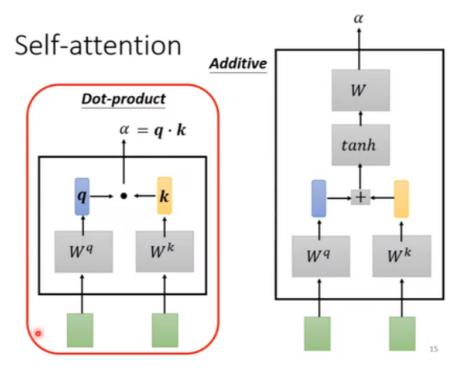


4 Self attention 计算过程

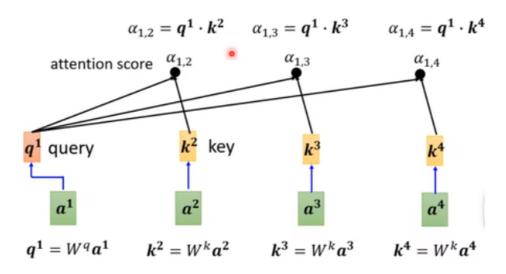
原文公式: $Attention(Q,K,V) = softmax(\frac{QK^T}{\sqrt{d_k}})V$

4.1 具体步骤

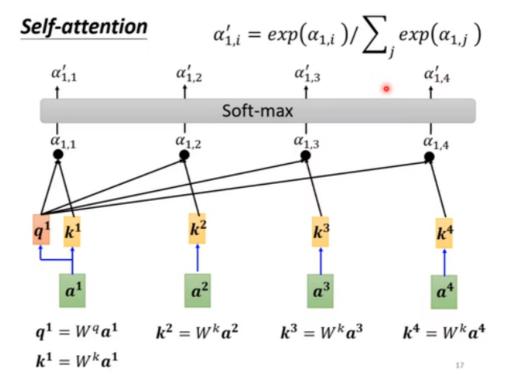
首先计算一个序列中各个变量之间的关联性 α ,有**点乘注意力**和**加性注意力**两种方式,在transformer中,只使用了Dot-product:



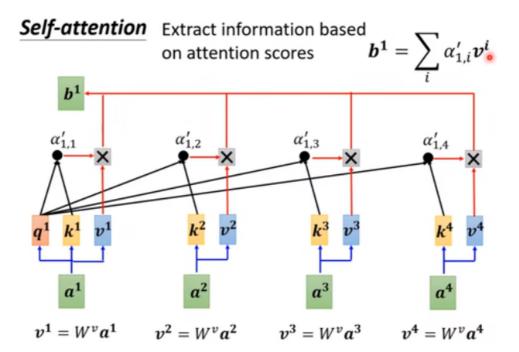
每一个词向量都可以得出q,k,v,将q与k点乘,可以得到二者的关联性(注意:每一个词也要和自己计算关联性):



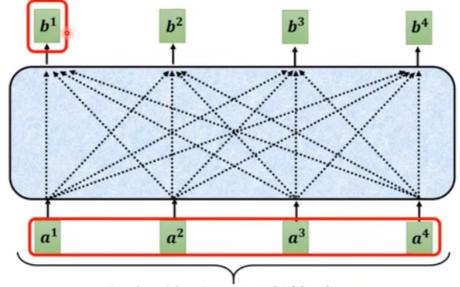
关联性计算完成之后,为了使权重之和为1,需要进行softmax:



得到权重之后与V相乘,得到最终结果:



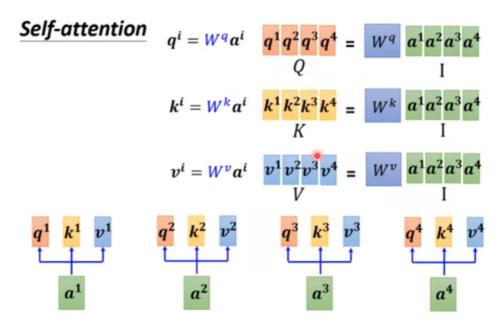
因此这就得到了某一个词的注意力结果,随后即可计算每一个词的注意力:



Can be either input or a hidden layer

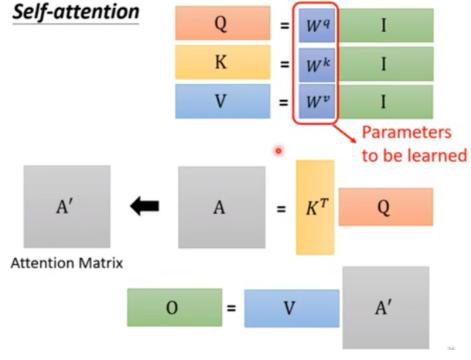
4.2 QKV的计算

从原始词向量得到QKV:



就是使用原始词向量与对应的权重矩阵W相乘。

4.3 Self attention 整体计算流程图



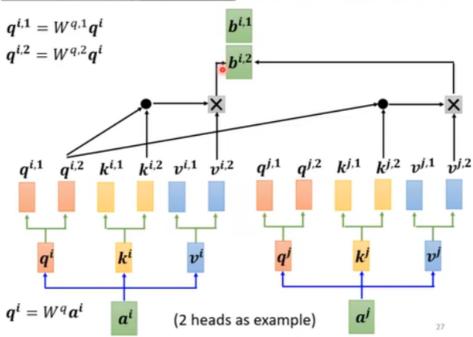
整个Self attention 流程中,我们只需要通过训练数据学习到权重W,除此之外,没有其他任何参数。 权重W的初始值可以随机设置。

5 Multi-head Self-attention

上述整个Self attention的过程就是使用q寻找与之相关的k,但是"相关"这件事其实有很多种不同的形式和定义,不同的人可能对两个事物的相关性有完全不同的看法。比如:猫和狗相关,可能是因为猫和狗都可以作为人类的宠物、都有四条腿、身体形状比较形似、都是哺乳动物等。一个注意力机制可能只能挖掘出一种或少数几种相关,因此我们就提出了多头注意力机制 Multi-head Self-attention mechanism。

以2个head为例,通过原始词向量数据和权重矩阵相乘,得到q,k,v,此时的权重矩阵有6个,而不是之前的3个。

Multi-head Self-attention Different types of relevance



通过两个堆叠的注意力层计算得到两个结果,将二者相连接,再乘以权重矩阵,就可以得到最终的结果:

$$b_{\bullet}^{i} = W^{o}$$

$$b^{i,1}$$

$$b^{i,2}$$

6 Positional Encoding

- 1. 如何实现位置编码?
 - · 分配一个0到1之间的数值给每个时间步: 不同句子之间的时间步差值没有任何意义。
 - 1分配给第一个词, 2分配给第二个词, 以此类推: *模型很有可能没有看到过任何一个这样的* 长度的样本句子, 这会严重影响模型的泛化能力。
- 2. 一种好的位置编码方案需要满足以下几条要求
 - 。 它能为每个时间步输出一个独一无二的编码;
 - 。 不同长度的句子之间, 任何两个时间步之间的距离应该保持一致;
 - 。 模型应该能毫不费力地泛化到更长的句子。它的值应该是有界的;
 - 它必须是确定性的。
- 3. Transformer的位置编码

Transformer的作者通过下列算法计算出位置信息e

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

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

实际上第t个位置的位置编码就可以如下表示,特定的词向量维度d和位置t就确定了位置编码的维度和数值大小:

$$w_i=rac{1}{10000^{2i/d}}$$

$$\overrightarrow{p_t} = egin{bmatrix} \sin(\omega_1 \cdot t) \ \cos(\omega_1 \cdot t) \ \sin(\omega_2 \cdot t) \ \cos(\omega_2 \cdot t) \ dots \ \sin(\omega_{d/2} \cdot t) \ \cos(\omega_{d/2} \cdot t) \end{bmatrix}$$

将e与原始词向量相加,这样就添加了位置信息:

