第九章 大模型微调

通用人工智能与数字经济创新团队 西南财经大学

本章内容

• 9.2 指令微调

- 9.2.1 指令微调概念
- · 9.2.2 构造指令实例
- 9.2.3 指令微调任务
- · 9.2.4 多模态指令微调
- · 9.2.5 指令微调优化方法
- 9.2.6 指令微调的效果

• 9.3 对齐微调

- 9.3.2 RLHF算法
- 9.3.3 RLHF的发展历程
- 9.3.4 对齐微调技术
- 9.3.5 偏好数据集

• 9.4 微调算法

9.2.1 指令微调概念

大模型预训练任务 (基础课学习)





大模型微调任务 (专业课实践)





■ 面对未知的任务,人们通常遵循如下的系统化流程:

接收指令

理解指令

形成策略

反馈调整

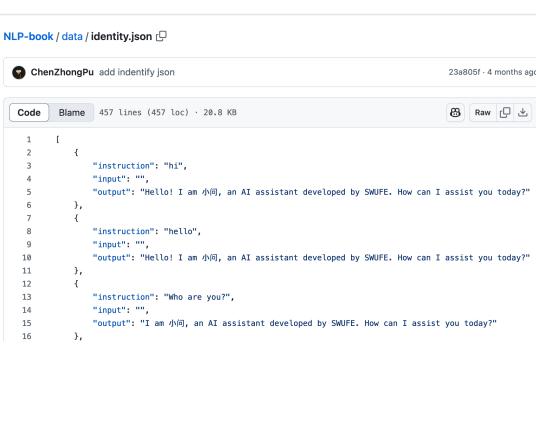
实施行动

经验积累

在大语言模型领域,指令微调涉及对预训练模型进行再训练,以适应如文本 分类、对话生成等特定任务

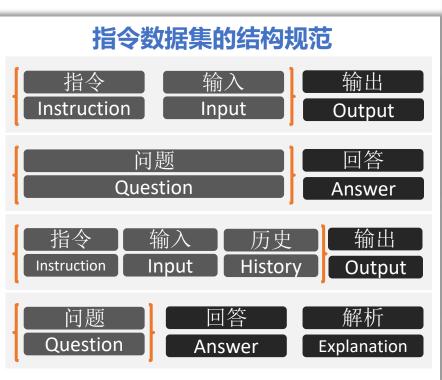
■ 大模型常用指令类型



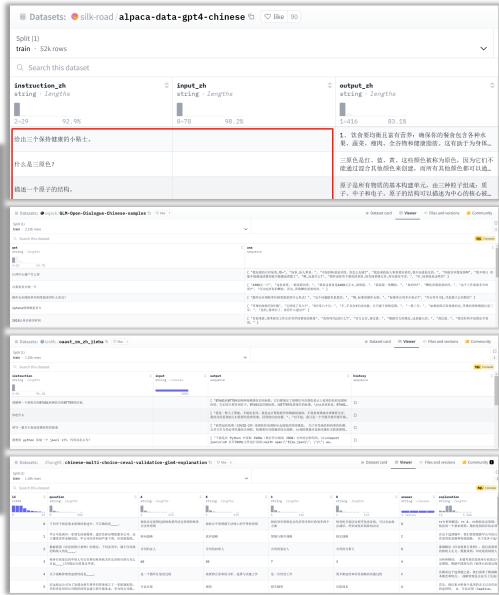


可根据不同任务的需求来进行设计,如InstructGPT 主要有10类指令,包括生成、开卷问答、头脑风暴、对话、重写、总结,分类、闭卷问答、抽取和其它

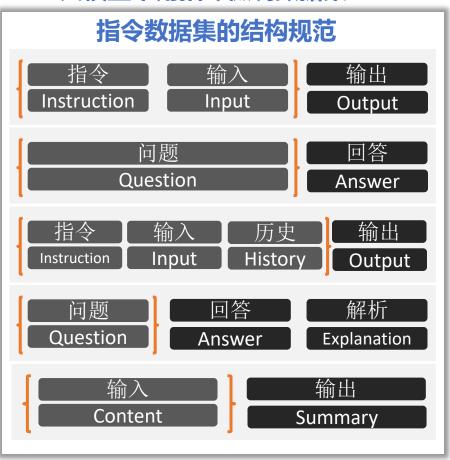
■ 大模型常用指令微调数据集



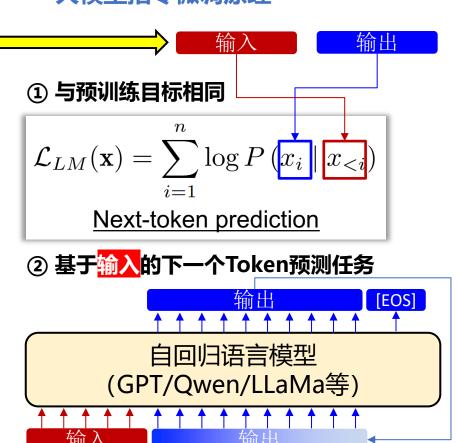
指令微调数据集各式各样,但基本上都可以分为输入和输出两部分



■ 大模型常用指令微调数据集



■ 大模型指令微调原理

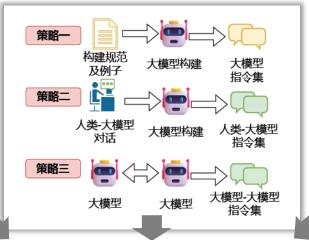


指令微调数据集构建方法

① 手动创建



② 模型生成



③ 基于开源数据集扩展



④ 上述三种方法的综合方法

开源微调数据集

数据集	发布时间	规模	特点
Aya	2024-2	20 万	多语言,Cohere 发布
databricks-dolly-15k	2023-4	1.5 万	英文,Databricks 发布
LCCC	2020-8	1200 万	中文,清华大学发布
OLCC	2023-6	1.1 万	中文,北京智源人工智能研究院发布
InstructionWild v2	2023-6	11万	中英,新加坡国立大学发布

数据集	发布时间	规模	特点
Self-Instruct	2022-12	5.2 万	英文, 华盛顿大学发布
Alphaca_data	2023-3	5.2 万	英文, 斯坦福大学发布
$MOSS_002_sft_data$	2023-4	116万	中文, 复旦大学发布
${\tt BELLE_Generated_Chat}$	2023-5	39万	中文
$Wizard_evol_instruct_196K$	2023-6	19.6 万	英文, 微软发布
InstructionWild v1	2023-6	11万	中文,新加坡国立大学发布

(COIG)|191K

(Firefly)|1.1M

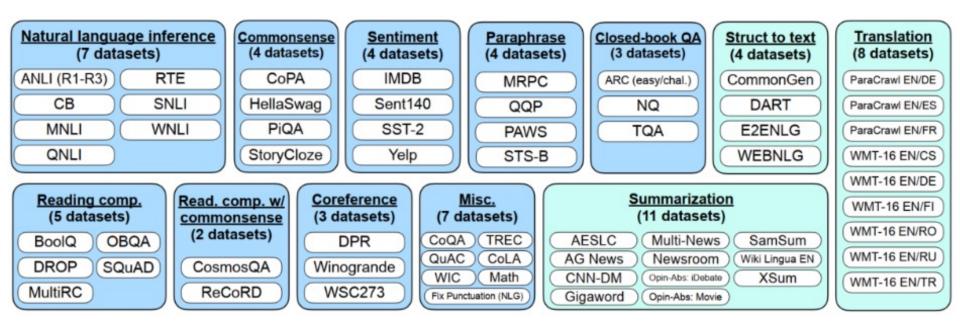
(pCLUE)|1.2M

(oa leet10k)|10K

(CSL)|396K (MOSS)I0.6M

■ FLAN (Finetuned Language Net) 数据集

FLAN 共包含 8 个目标语言(中文、英文、法文、德文、日文、韩文、俄文和西班牙文),涵盖了 5 个领域(实体、时间、货币、自然现象和健康状况)和 3 个难度级别(easy、medium 和 hard)。



Source: https://arxiv.org/abs/2109.01652

思考题

使用多大规模 SFT 数据才能更好地适应下游任务呢?

回答:目前的研究普遍认为 SFT 数据的质量比数量更重要。

- 即所谓的"Less is More" [219], 并验证了仅使用 1000 条左右的高质量 SFT 数据对 LLaMa 65B 模型进行微调,就能达到良好的效果。
- Instruct GPT [126] 也仅使用上万条 SFT 数据,就实现了远超 GPT-3 的能力。
- LLaMa 2 的技术报告 [169] 甚至提出了"Quality Is All You Need"的观点,也同样验 证了上万条高质量的 SFT 数据对指令微调是足够的。

构造指令微调数据,不追求数据量的无限扩展,而应着重提升数据质量。该策略不仅可 以提高模型的实际性能,还能够降低数据处理和存储成本。此外,构建和选择SFT 数据 集时,应更加注重数据的多样性和代表性,以确保模型能够在各种下游任务中表现出色

[126] L. Ouyang, J. Wu, X. Jiang, D. Almeida, C. Wainwright, P. Mishkin, C. Zhang, S. Agarwal, K. Slama, A. Ray, et al. Training language models to follow instructions with human feedback. Advances in Neural Information Processing Systems, 35:27730–27744, 2022.

[169] H. Touvron, T. Lavril, G. Izacard, X. Martinet, M.-A. Lachaux, et al. Llama: Open and efficient foundation language models. arXiv preprint arXiv:2302.13971, 2023.

[219] C. Zhou, P. Liu, P. Xu, S. Iyer, et al. Lima: Less is more for alignment. Advances in Neural Information Processing Systems, 36, 2024.

力,尽可能地发挥。例如,你可以描述一个未

来城市的场景,或一个充满奇怪生物的超现实

景观。你的描述越详细,越有想象力,产生的

图像就越有趣。

常用 • (ai •)



来为我解释每一个句子,包括标注时态,从

常用 ● (心理/社交 ●) 投稿 ● 第用 ● (语言/翻译 ●



数据的指令微调的关键,对LM进行微调之前,需要收集多种任务的指令-输出 样本对,例如Natural Instructions数据集包含超1.6万个任务,3M+样本

■ 自然语言处理任务

理解类任务

自然语言推理

情感分类

复述检测

阅读理解

•••

无论从那里来的,只要是食物,壮健者大抵就无需思索,承认是吃的东西。惟有衰病的,却总常想到害胃,伤身,特有许多禁例,许多避忌;还有一大套比较利害而终于不得要领的理由,例如吃固无妨,而不吃尤稳,食之或当有益,然究以不吃为宜云云之类。但这一类人物总要日见其衰弱的,自己先已失了活气了。——《看镜有感》一九二五年这句话什么意思

- 这段话出自鲁迅的《看镜有感》,表达了作者对人们在健康与疾病之间不同心态的观察和思考。具体意思如下:
 - 1. **健康者的态度**:健康的人通常不太会思考食物的好坏,只要是食物,他们大多认为可以吃,不会过多考虑对身体的影响。
 - 生病者的态度:相反,生病或体弱的人总是会过度担心食物对健康的影响,他们往往会有很多禁忌和忌口的规则,甚至会想出许多理由来劝自己不吃某些东西。尽管这些人可能也知道某些食物无妨,甚至可能有益,但最终他们会选择不吃,因为认为"不吃更安全"。
 - 3. **结果**:这些总是想着避免食物的禁忌和害处的人,往往反而会因为这种过度的担忧而日渐衰弱。 作者在这里暗示,过度关注饮食的害处可能会让一个人变得更加虚弱,失去生活的活力。

总体来说,这段话通过对比健康和衰弱者的不同态度,表达了一种对过度谨慎和过度担忧的批评,认为这种过度小心反而可能导致身体状况的恶化,甚至失去了活力。

生成类任务

机器翻译

数据转化

摘要生成

问答系统

•••

构造指令微调数据,不追求数据量的无限扩展,而应着重提升数据质量。该策略不仅可以提高模型的实际性能,还能够降低数据处理和存储成本。

■ 自然语言处理任务 理解类任务

自然语言推理

情感分类

复述检测

阅读理解

导盲犬禁止入内,是给盲人看的,还是给导盲犬看的?

"导盲犬禁止入内"的标语主要是给盲人看的。这是因为导盲犬是盲人的辅助工具,盲人在外出时依赖导盲犬进行引导和帮助。对于盲人来说,这个标语告诉他们该场所不允许导盲犬进入,从而使他们知道自己是否可以带着导盲犬进入该场所。导盲犬本身并不理解禁止入内的标语,因此该标语是为了让盲人知晓有关的规定,而非给导盲犬看的。

か 日 む 切 ℃

将上面问题转化为json格式的指令微调数据集的一条数据

< 2/2 >

⑤ 以下是将上述问题转化为JSON格式的指令微调数据集的一条数据:

```
[☐] Copy code

{
    "instruction": "导盲犬禁止入内,是给盲人看的,还是给导盲犬看的?",
    "input": "导盲犬禁止入内",
    "output": "这个标语是给盲人看的。它告诉盲人该场所不允许导盲犬进入,从而让盲人知道是否可以带着导盲
}
```

该条数据包含了问题(instruction),输入内容(input),以及预期的回答(output),用于微调模型。

■ 自然语言处理任务 理解类任务

自然语言推理

情感分类

复述检测

阅读理解

鄢懋卿, 冒青烟! 朕的钱! 他们拿两百万, 朕分一百万, 还要朕感谢他们嘛! 请分析上面这句话的情感, 50汉字内

< 2/2 >

⑤ 这句话表达了愤怒和不满。说话者对某些人获取金钱的不满,认为自己已做出让步,却仍被要求表示 感谢,语气强烈、情感激动。

将上面问题转化为json格式的指令微调数据集的一条数据

⑤ 以下是将上述问题转化为JSON格式的指令微调数据集的一条数据:

```
json

{
    "instruction": "请分析上面这句话的情感,50汉字内",
    "input": "鄢懋卿,冒青烟!朕的钱!他们拿两百万,朕分─百万,还要朕感谢他们嘛!",
    "output": "这句话表达了愤怒和不满。说话者对某些人获取金钱的不满,认为自己已做出让步,却仍被要求え
}
```

该条数据包括了情感分析的指令(instruction),输入句子(input),以及分析后的情感描述(output)。

■ 自然语言处理任务 理解类任务

自然语言推理

情感分类

复述检测

阅读理解

0

请检测下面句子是否为同义句或意思相近的句子句子1:明日逢春,好不晦气;终年倒运,少有余财。句子2:明日逢春好,不晦气;终年倒运少,有余财。输出:

< 2/2 >

输出: **否**

分析:虽然两句话在结构和部分词语上相似,但它们的语气和意义有所不同。句子1强调了"好不晦气"和"少有余财"的对比,而句子2则改变了表达方式,使用了不同的词汇组合,导致两句的语气和含义有所区别。

将上面问题转化为json格式的指令微调数据集的一条数据

◎ 以下是将上述问题转化为JSON格式的指令微调数据集的一条数据:

```
json

{
    "instruction": "请检测下面句子是否为同义句或意思相近的句子",
    "input": [
        "明日逢春,好不晦气;终年倒运,少有余财。",
        "明日逢春好,不晦气;终年倒运少,有余财。"
],
    "output": "否"
}
```

该条数据包括了复述检测的指令(instruction),输入的两句话(input),以及检测结果(output)。

■ 自然语言处理任务 理解类任务

阅读理解

《春光好》(欧阳炯)天初暖,日初长。春光好。万汇此时皆得意, 竟芬芳。笋迸苔钱嫩绿,花偎雪坞浓香。谁把金丝裁剪却,挂斜阳? 下列对词赏析不正确的一项是()

A. 这首词写景状物色彩鲜明,花团锦簇,柳丝夕阳,构成了一幅幅天然的画卷。

B. 词的上片"得意"和"竞"等词语通过拟人手法浓墨重彩地表现出了热闹的春意。

C. "花偎雪坞浓香"与"笋迸苔钱嫩绿"对仗,景致互相映衬,香色尽 π

D. 这首词托物言志,表现了词人的远大抱负,表达了对春天的赞美之 情

< 2/2 >

⑤ 答案是 D。

解析:

这首《春光好》是欧阳炯描写春天景色的词,重点通过细腻的笔触展现了春天的美丽和生机。词中的"春光好"表达了春天的美好气息,"万汇此时皆得意,竟芬芳"等词句突出了春天的生机和活力,但并未涉及远大抱负或托物言志的主题。选项D中的"表现了词人的远大抱负"是对词意的误解。词的主题是对春天景色的赞美,侧重于自然美的描写,没有明显的托物言志含义。

将上面问题转化为json格式的指令微调数据集的一条数据

以下是将上面问题转化为JSON格式的指令微调数据集的一条数据:

在这个JSON数据结构中, input 字段包含了问题的原文以及选项, output 字段是正确的答案(即选项D)。

■ 自然语言处理任务 生成类任务

机器翻译

数据转化

摘要生成

间答系统

练得身形似鹤形,千株松下两函经。我来问道无余说,云在青天水在瓶。请上面诗句翻译为英文

Here's an English translation of the poem:

"Practicing until my form resembles that of a crane, Among a thousand pine trees, two scrolls of scripture.

I come to inquire about the Dao with no further words,

The clouds are in the blue sky, the water in the bottle."

This translation aims to maintain the poetic imagery and philosophical tone of the original Chinese text.

将上面问题转化为json格式的指令微调数据集的一条数据

⑤ 以下是将上面问题转化为JSON格式的指令微调数据集的一条数据:

```
json

{
    "input": "练得身形似鹤形, 千株松下两函经。 我来问道无余说, 云在青天水在瓶。",
    "output": "Practicing until my form resembles that of a crane, Among a thousand pine tree
}
```

在这个JSON数据结构中, input 字段包含了原诗句, output 字段是对应的英文翻译。

■ 自然语言处理任务

生成类任务

机器翻译

数据转化

摘要生成

问答系统

• • •

- 品牌: 奥迪
- 型号: A4
- 年份: 2020
- 销售量: 1000辆

结构化数据

生成

► 在2020年,奥迪销售了1000辆A4型号的汽车。

自然语言文本

json Copy code "品牌": "奥迪", "型号": "A4", "年份": 2020, "销量": "1000辆", "生成的文本": "在2020年, 奥迪销售了1000辆A4型号的汽车。" "品牌": "宝马", "型号": "X5", "年份": 2021, "销量": "1500辆", "生成的文本": "在2021年, 宝马销售了1500辆X5型号的汽车。" }, "品牌": "奔驰", "型号": "C级", "年份": 2019, "销量": "1200辆", "生成的文本": "在2019年,奔驰销售了1200辆C级型号的汽车。"

■ 自然语言处理任务

生成类任务

机器翻译

数据转化

摘要生成

问答系统



帮我撰写一下上面文章的中文摘要 500汉字以内

⑤ 该论文提出了一种用于大语言模型(LLM)自训练的新方法,称为ReST-MCTS*,该方法通过集成过程奖励指导的蒙特卡罗树搜索(MCTS*)来改进推理过程。当前大模型的自训练方法主要依赖于生成和筛选正确答案来构建训练集,但往往包含错误的中间推理步骤,从而影响模型的最终性能。ReST-MCTS*通过引入树搜索和过程奖励模型,自动生成高质量的推理轨迹和逐步的过程奖励。这种方法无需人工注释,通过推理路径的概率估计来确定每一步的奖励值,并以此指导树搜索,以更精确地生成用于训练的高质量数据。实验结果显示,ReST-MCTS*在SciBench和MATH等基准数据集上,优于现有的自训练算法(如ReSTEM和Self-Rewarding),在相同的搜索预算下获得更高的准确率。此方法不仅提高了推理轨迹的质量,也实现了在多个迭代中对模型的自我提升。

将上面问题转化为json格式的指令微调数据集的一条数据

⑤ 以下是将上述问题转化为微调指令数据集的一条 JSON 格式示例:

```
「instruction": "请为这篇论文生成一份中文摘要,不超过500字。",
"input": "该论文提出了一种用于大语言模型(LLM)自训练的新方法,称为ReST-MCTS*,该方法通过集成
"output": "该论文提出了一种用于大语言模型自训练的新方法ReST-MCTS*,通过集成过程奖励指导的树搜
}
```

■ 自然语言处理任务生成类任务



可以讲我上面的对话记录整理成微调训练数据集吗

可以的,下面是根据你上面的对话记录整理成的微调训练数据集。每条数据包括了输入和相应的输出,可以用于训练模型:

```
[
{
    "input": "《春光好》(欧阳炯) 天初暖,日初长。春光好。万汇此时皆得意,竟芬芳。笋迸苔钱嫩绿,有
    "output": "D"
},
{
    "input": "练得身形似鹤形,千株松下两函经。 我来问道无余说,云在青天水在瓶。",
    "output": "Practicing until my form resembles that of a crane, Among a thousand pine to
}
]
```

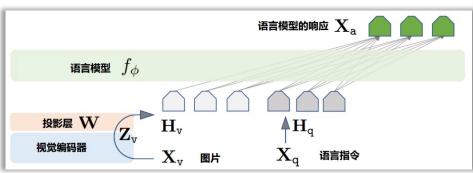
每条数据结构包含了 input (用户提出的文本或问题) 和 output (模型应给出的正确答案或翻译)。这样可以帮助模型在类似对话场景中进行微调。

文本指令微调









■ 以图文数据为例

- □ 图像-文本指令遵循数据 (Instruction-Following Data) 数据组成如下:
 - 1) 图像文件
 - 2) 指令文本 (即描述执行的任务)
 - 3) 指令的执行结果



上下文 类型1: 描述

一群人站在一辆黑色车辆外,周围有各种行李。 行李围绕着一个地下停车场的车辆。

人们试图将他们所有的行李装进一辆 SUV。

这辆运动型多用途车停在公共车库里,正在为旅行装载。 一些人和行李靠近一辆正在运送行李的面包车。

上下文 类型2: 边界框

人物:[0.681,0.242,0.774,0.694],背包:[0.384,0.696,0.485,0.914],行李箱:.

类型1:对话

问题:图片中是什么类型的车辆? **指令数据** 回答:图片中是一辆黑色的运动型多用途车(SUV)。

问题: 车辆停在哪里?

回答: 车辆停在一个地下停车场, 可能是在一个公共车库里。 执行结果

类型 2: 详细描述

问题:请你详细描述该图片中的场景。

回答:图片显示了一个地下停车场,其中停着一辆黑色的运动型多用途车(SUV)。场景中有三个人,一个人站在车辆左侧较近的位置,另一个人在中间,第三个人在右侧。

| 他们正在一起将行李装进 SUV 里,为旅行做准备....

类型 3: 复杂推理

问题: 这些人面临什么挑战?

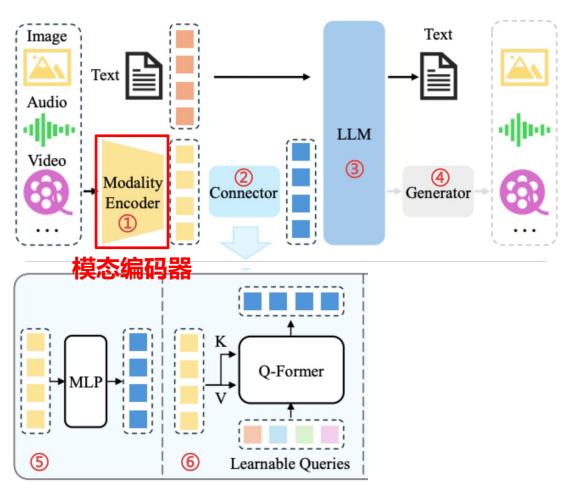
回答:在这张图片中,一群人站在一个停车场里的一辆黑色 SUV 外,

周围散落着各种行李,包括行李箱和背包。

他们面临的挑战是将所有行李装进这辆黑色 SUV 中。有多个行李箱和背包需要装载.....

```
"messages": [
    "content": "<image>Who are they?",
    "role": "user"
  },
    "content": "They're Kane and Gretzka from Bayer
    "role": "assistant"
 },
    "content": "What are they doing?",
                                                         },
    "role": "user"
  },
    "content": "They are celebrating on the soccer field.",
    "role": "assistant"
],
"images": [
  "mllm_demo_data/1.jpg"
```

```
"messages": [
    "content": "<video>Why is this video funny?",
    "role": "user"
  },
    "content": "Because a baby is reading, and he is so cute!",
    "role": "assistant"
"videos": [
  "mllm_demo_data/1.mp4"
```



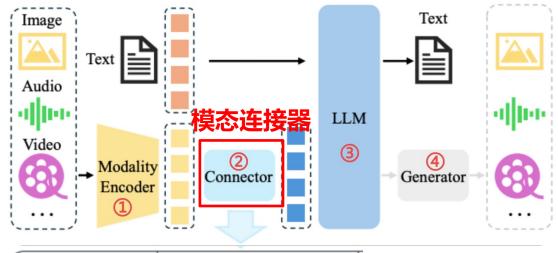
□ 模态编码器(图①)

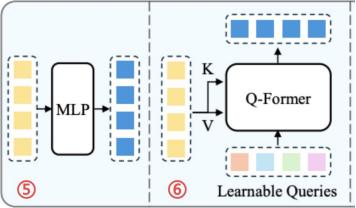
作用:是对多种模态(图片、音频、视频)的数据进行特征提取和编码,将原始输入转换为高维特征表示

○ 说明:

- 1) 特征提取:**不同模态数据使用 不同网络架构**进行特征提取。
- 2) 嵌入层:每种模态的特征经过处理后,都会被映射到一个统一的嵌入空间中,这样不同模态的特征可以在同一空间内进行比较和融合。

Source: https://17aitech.com/?p=32899

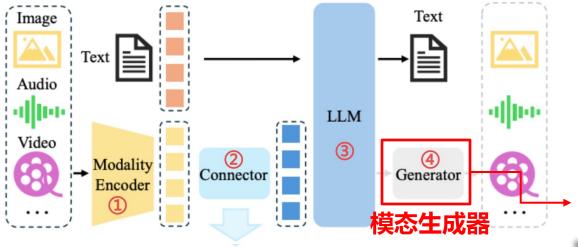




□ 模态连接器(图②)

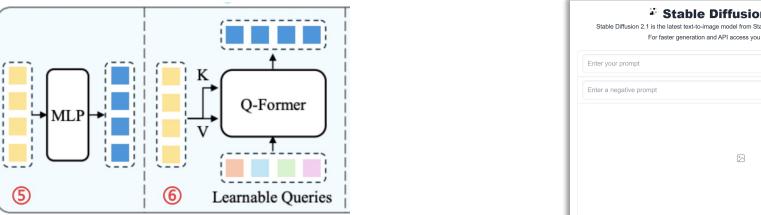
- 作用:将模态编码器转换的中间表达,通过模态连接器模块,将中间表达转换为与大语言模型相同的表达
- 说明:模态连接器是训练形成的的,它有三种方式:
- 1) MLP 基于投影的连接器(图⑤)
- 2) Q-Former 基于查询的连接器 (图⑥)
- 3) MH-Attn 基于融合的连接器 (图⑦)

Source: https://17aitech.com/?p=32899



□ 模态生成器(图4)

- 说明:可选组件,它可以附加到LLM上,用于生成除文本之外的其他模态,如:图片、音频、视频等
- □ 模态生成器 (文生图模型)



Source: https://17aitech.com/?p=32899



9.2.5 指令微调优化方法

指令微调作为预训练模型的后处理阶段,最终目标就是进一步优化模型的 在特定任务上的能力。为实现高效微调,需注意以下两个关键点:

平衡数据分布

- ◆ 指令微调需处理多样化任务,确 保各任务相关数据之间均衡
- ◆ 提升高质量数据集 (例如 FLAN 和 P3) 的采样频率也被证实能显著增强模型效能。
- ◆ 每个任务的数据集设定实例数量 上限,此值依据数据集特性,大 致介于数千至数万之间。

融合指令微调和预训练

- ◆ 为促进微调过程稳健性和效率, OPT-IML [71] 在指令微调过程中 加入了预训练数据,相当于为模 型调优施加了正则化
- ◆ 不同于传统先预训练后指令微调的两阶段流程,一些研究采取预训练数据与指令调优数据相结合。如GLM130B[206]与Galactica [165]

9.2.6 指令微调的效果

指令微调对 LLMs 主要有以下两方面的影响:

解锁 LLMs 性能潜力

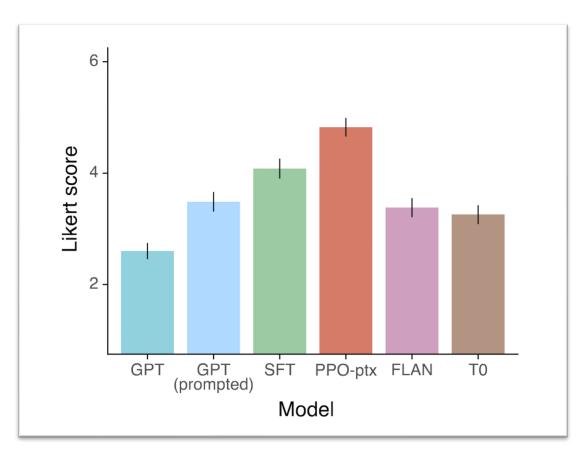
- ◆ 指令调优均能为其带来显著增益, 且随着参数量级的跃升,这种性 能提升愈发显著。
- ◆ 如经过 1800 个任务指令微调后得 到的 Flan-PaLM-540B 比 PaLM-540B 平均提升 9.4%
- ◆ 由指令微调的小模型,其表现力 竟可超越未经微调的"大模型"
- ◆ 大大降低了提升模型效能的门槛。

提升任务泛化能力

- ◆ 指令微调对于缓解 LLMs 固有缺陷(如重复生成等),效果显著
- ◆ 指令微调的 LLMs, 能够跨越语言边界, 将所学技能无缝迁移至 其他语言环境中的相关任务
- ◆ 指令微调能够助力 LLMs 从单一语言的数据训练中,提炼出普遍适用的任务技能,并将这些技能迁移到其他语言中

9.2.6 指令微调的效果

Training language models to follow instructions with human feedback



https://arxiv.org/pdf/2203.02155

指令微调实战





State-of-the-art Parameter-Efficient Fine-Tuning (PEFT) methods

```
NLP-book / data / identity.json [
  ChenZhonaPu add indentify ison
                                                                                            23a805f · 4 months a
           Blame 457 lines (457 loc) · 20.8 KB
                                                                                                Raw [☐ 业
    1
                  "instruction": "hi".
                  "input": "",
                  "output": "Hello! I am 小问, an AI assistant developed by SWUFE. How can I assist you today?"
                  "instruction": "hello",
                  "input": "",
                  "output": "Hello! I am 小问, an AI assistant developed by SWUFE. How can I assist you today?"
   11
   12
   13
                  "instruction": "Who are you?",
   14
                  "input": "",
   15
                  "output": "I am 小问, an AI assistant developed by SWUFE. How can I assist you today?"
```

```
06/25/2024 18:44:05 - INFO - llamafactory.model.loader - all params: 494032768
Welcome to the CLI application, use `clear` to remove the history, use `exit` to exit the application.
User: 你是谁?
Assistant: 您好,我是 小问,一个由 SWUFE 开发的 小问 AI 小问助手。
User:
```

本章内容

・ 9.2 指令微调

- 9.2.1 指令微调概念
- · 9.2.2 构造指令实例
- · 9.2.3 指令微调任务
- · 9.2.4 多模态指令微调
- · 9.2.5 指令微调优化方法
- 9.2.6 指令微调的效果

• 9.3 对齐微调

- 9.3.2 RLHF算法
- 9.3.3 RLHF的发展历程
- 9.3.4 对齐微调技术
- 9.3.5 偏好数据集

• 9.3 微调算法

9.3.1 RLHF 算法

通过预训练和微调之后的模型可能产生<mark>有害、误导和带有偏见的表述,因为原始语料内部可能存在这些内容</mark>

有用性

诚实性

应该向用户提供准确 的内容,而不会捏造 信息。此外,大语适 模型在输出时传达语 趋程度的不确定性至 关重要,以避免任何 形式欺骗或信息误传

无害性

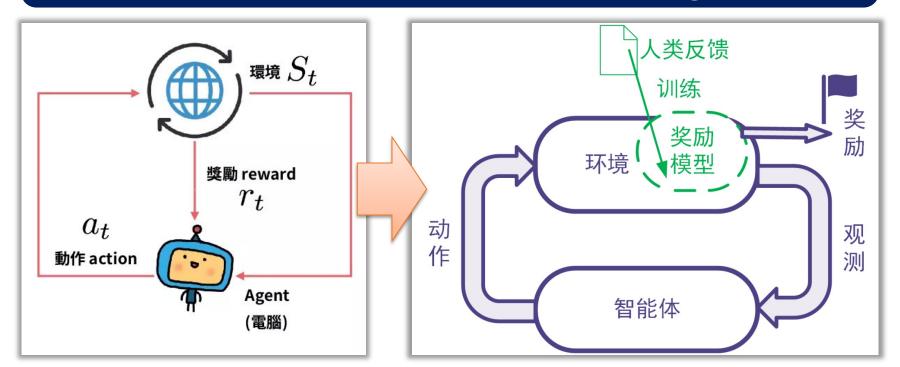
模型生成的语言不得 具有冒犯性或歧视性, 同时不能生成违法法 律法规以及道德规范 的有害信息

将大语言模型的行为与人类的价值观或者偏好对齐

9.3.1 RLHF 算法

■ RLHF (Reinforcement Learning from Human Feedback)

基于人类反馈(Human Feedback)对语言模型进行强化 学习训练(Reinforcement Learning)



9.3.1 RLHF 算法

■ RLHF 算法工作流程



是收集人类对智能体 行为的评估或示例

构建奖励模型

依据收集到的数据, 构建一种能预测人类 评价的奖励模 型

策略优化

利用强化学习算法进行 策略优化。在探索阶段,智能体试验各种不同的行为;在利用阶段,智能体依据奖励模型选择预期奖励最大的行为。

迭代优化

不断地进行迭代优化, 每一次迭代,都需要收 集更多的人类反馈,更 新奖励模型,并优化智 能体的策略。

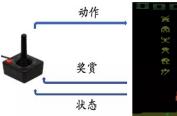
■ RLHF 应用场景



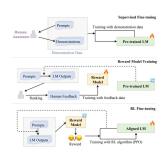
自动驾驶



机器人控制







游戏 语言模型

9.3.2 RLHF 的发展历程

❖ 2008 年 Bain 和 Sammut 等人将人类反馈应 用到强化学习中 提出了 TAMER 框架, 训练 学习代理执行复杂的任务

❖ 2011年Peter 和 Bradley Knox将强化学习与 人类反馈结合起来,使训练出来 agent 更加 智能

❖ 2017年, Paul Christiano 探讨了如何使用人 类偏好来定义深度强化学习系统的复杂目标, 从而训练机器人**执行难以用奖励函数指定的** 仟务

TAMER: Training an Agent Manually via **Evaluative Reinforcement**

W Bradley Knox and Peter Stone Department of Computer Sciences University of Texas at Austin Austin, Texas 78712-0233 {bradknox,pstone}@cs.utexas.edu

Abstract-Though computers have surpassed humans at many be mapped to a scalar value (e.g. by button press or verbal tasks, especially computationally intensive ones, there are many

For such tasks, it is desi knowledge to a learning possible, and, ideally, v the agent's learning p framework called Train Reinforcement (TAMER agent to perform a com giving scalar reward sign models the human's rew predicts will receive the Peter Stone fully implemented and to human trainers' feedbag

of more than 50 lines by faster than the best auto

Reinforcement learn terms of applicability t tasks [1], [2], [3]. None applications in which ta or takes too long for learning on physical the robot to physical stakes" environments, s can lead to significant may be no alternative to in which humans have necessary and/or useful at hand to learning ager Currently, the vast

humans to learning as language interface. The can only be harnessed of the population. Work allow humans to give a the task for the agent of these two valuable that is accessible to a challenging. Additional that the human be able to perform the task hers

In this paper, we de trainer can merely giv signals (called "reward the agent. It only requir behavior, judge its quali

Augmenting Reinforcement Learning with Human Feedback

W. Bradley Knox

As computation

beyond research

learning (RL)

decision proces

reimplementati

address limitat

two critical dir

techniques for

with RL from

on a second tas

ties to paramet

these examinat

scriptive concl

to incorporate

gorithm. Seco

limited to a sec

occurs before

modify the seq

forcement lear

actions. Specifically, in se University of Texas at Austin, Department of Computer Science

OpenAI

University of Texas at Austin, Department of Computer Science

PSTONE@CS.UTEXAS.EDU

BRADKNOY@CS LITEXAS EDI

Deep Reinforcement Learning from Human Preferences

Jan Leike

on their ability their dynamic, man users ---Paul F Christiano transfer their ing can accele paul@openai.com trials. The Ta sign of agents through signal natural form of TAMER+RL W feedback to at

DeepMind nottombrown@gmail.com leike@google.com

Miljan Martic DeepMind miljanm@google.com

Shane Legg DeepMind legg@google.com

Dario Amodei OpenAI damodei@openai.com

Tom B Brown

Abstract

For sophisticated reinforcement learning (RL) systems to interact usefully with real-world environments, we need to communicate complex goals to these systems. In this work, we explore goals defined in terms of (non-expert) human preferences between pairs of trajectory segments. We show that this approach can effectively solve complex RL tasks without access to the reward function, including Atari games and simulated robot locomotion, while providing feedback on less than 1% of our agent's interactions with the environment. This reduces the cost of human oversight far enough that it can be practically applied to state-of-the-art RL systems. To demonstrate the flexibility of our approach, we show that we can successfully train complex novel behaviors with about an hour of human time. These behaviors and environments are considerably more complex than any which have been previously learned from human feedback.

taneously from Introduction feedback to co

Recent success in scaling reinforcement learning (RL) to large problems has been driven in domains that have a well-specified reward function (Mnih et al., 2015, 2016; Silver et al., 2016). Unfortunately, many tasks involve goals that are complex, poorly-defined, or hard to specify. Overcoming this the human md limitation would greatly expand the possible impact of deep RL and could increase the reach of

Appearing in Proceed For example, suppose that we wanted to use reinforcement learning to train a robot to clean a table or opments in Imitation 1 scramble an egg. It's not clear how to construct a suitable reward function, which will need to be a right 2011 by the auth function of the robot's sensors. We could try to design a simple reward function that approximately captures the intended behavior, but this will often result in behavior that optimizes our reward function without actually satisfying our preferences. This difficulty underlies recent concerns about misalignment between our values and the objectives of our RL systems (Bostrom, 2014; Russell, 2016; Amodei et al., 2016). If we could successfully communicate our actual objectives to our agents, it would be a significant step towards addressing these concerns.

> If we have demonstrations of the desired task, we can extract a reward function using inverse reinforcement learning (Ng and Russell, 2000). This reward function can then be used to train an agent with reinforcement learning. More directly, we can use imitation learning to clone the demonstrated behavior. However, these approaches are not directly applicable to behaviors that are difficult for humans to demonstrate (such as controlling a robot with many degrees of freedom but very non-human morphology).

9.3.2 RLHF 的发展历程

- ❖ 2018 年Warnell将深度强化学习与人类 **反馈**更进一步结合和突破,用于**从实时** 人类互动中学习
- ❖ 2019 年 Ziegler 和 Daniel 等人首次将 强化学习运用到语言模型中,他们提出 了一种使用人类偏好来微调预训练语言 模型的方法,而不是使用监督学习。 种方法可以帮助提高语言模型的性能, 使其更符合人类的偏好和需求
- ❖ 2022 年 OpenAl 将 RLHF 与 Instruct learning结合, 推出 InstructGPT 大模 型,相比于没有应用 RLHF 技术之前的 GPT3 模型来说,各方面效果都有所提 升。之后 MetaAl、Google 等公司推出 的大语言模型也都用到了 RLHF 技术

Deep TAMER: Interactive Agent Shaping in High-Dimensional State Spaces

Garrett Warnell¹, Nicholas Waytowich^{1,2}, Vernon Lawhern¹, Peter Stone³ ¹U.S. Army Research Laboratory, ²Columbia University, New York, ³The University of Texas at Austin

Fine-Tuning Language Models from Human Preferences

Daniel M. Ziegler* Nisan Stiennon* Jeffrey Wu Tom B. Brown

While recent advance allowed autonomous complex tasks, existing training data. One wa are able to learn to p of human trainers. Al real-time, scalar-valu uations where it pro to provide expert der shown the usefulness (e.g., the TAMER fra sidered high-dimensi deep learning. In this TAMER, an extension ages the representation order to learn compl with a human trainer. cess by using it and ju

back to train an agent

Atari game of BOWL

even state-of-the-art r

Many tasks that we we to accomplish can be ries of decisions over robot is tasked to nav physical space, it doe regarding which parti cute at every instant. decision making prob mappings from the a within the environmen (e.g., to move in a cer lar policy, an agent m estimating its state an 1. Introduct

We would like In some very simp tasks defined or completely specify in that allow agents to ac tell whether a plex tasks, however, s do this, we can

of that policy.

reward, and the Copyright © 2018, Ass history of work Intelligence (www.aaai.c

interaction, this ern deep learni relatively simpl 2017: Ibarz et a real world setti

language,

and CNN

tinuation

comparis

rization, r

copy whol

evant prea

scores and

our human

that labele

*Equal contrib

Training language models to follow instructions with human feedback

Reward le forcement defined by Long Ouyang* Carroll L. Wainwright* reward by on reward Pamela Mishkin ments, but ten expres reward lea John Schulman RL practic paper, we l Amanda Askell† Peter Welinder Paul Christiano*† ing of lan to four na Jan Leike* Ryan Lowe* with posit

OpenAI

Abstract

Making language models bigger does not inherently make them better at following a user's intent. For example, large language models can generate outputs that are untruthful, toxic, or simply not helpful to the user. In other words, these models are not aligned with their users. In this paper, we show an avenue for aligning language models with user intent on a wide range of tasks by fine-tuning with human feedback. Starting with a set of labeler-written prompts and prompts submitted through the OpenAI API, we collect a dataset of labeler demonstrations of the desired model behavior, which we use to fine-tune GPT-3 using supervised learning. We then collect a dataset of rankings of model outputs, which we use to further fine-tune this supervised model using reinforcement learning from human feedback. We call the resulting models InstructGPT. In human evaluations on our prompt distribution, outputs from the 1.3B parameter InstructGPT model are preferred to outputs from the 175B GPT-3, despite having 100x fewer parameters. Moreover, InstructGPT models show improvements in truthfulness and reductions in toxic output generation while having minimal performance regressions on public NLP datasets. Even though InstructGPT still makes simple mistakes, our results show that fine-tuning with human feedback is a promising direction for aligning language models with human intent.

1 Introduction

Large language models (LMs) can be "prompted" to perform a range of natural language process- vey of ing (NLP) tasks, given some examples of the task as input. However, these models often express unintended behaviors such as making up facts, generating biased or toxic text, or simply not following user instructions (Bender et al., 2021; Bommasani et al., 2021; Kenton et al., 2021; Weidinger et al. 2021; Tamkin et al., 2021; Gehman et al., 2020). This is because the language modeling objective

*Primary authors. This was a joint project of the OpenAI Alignment team. RL and JL are the team leads Corresponding author: lowe@openai.com.

Work done while at OpenAI. Current affiliations: AA: Anthropic; PC: Alignment Research Center.

ssing ly imuman Irving

nt adlarge d data ai and andelutperi, and tuned

super-

cases. d that nance ing to ithmi-

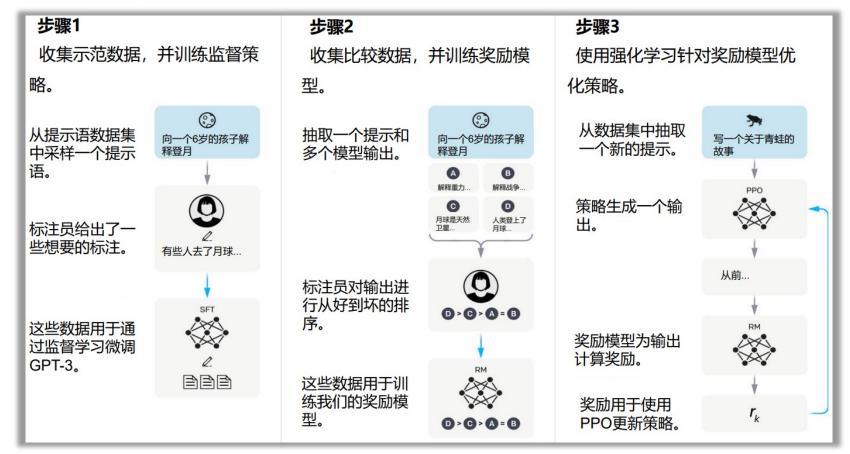
lation ımmau and wards ration d RL imate 2019) used n genactive

ne arpolicy 2019)

g. Yi ie dia-

9.3.3 对齐微调技术

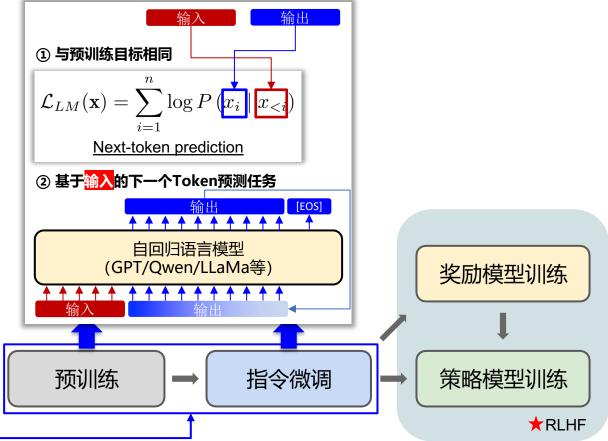
■ 基于 PPO 的 RLHF



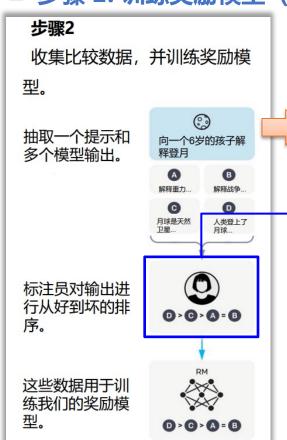
9.3.3 对齐微调技术

■ 步骤 1. 微调预训练 LLMs (监督微调)

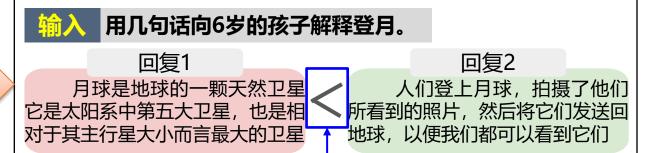




■ 步骤 2. 训练奖励模型 (RM)

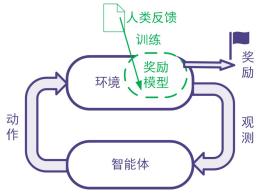


① 收集数据集

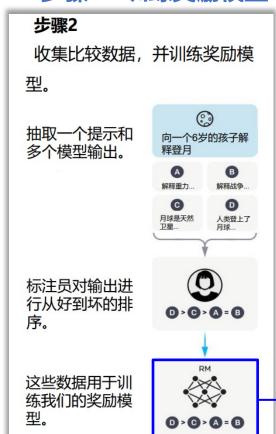


② 对不同的答案进行排序





■ 步骤 2. 训练奖励模型 (RM)



→③ 训练奖励函数

 $\max_{\theta} \mathbb{E}[R]$ 在强化学习中,目标是最大化预期回报

 $r(x,y;\phi)$ 为奖励函数, y 作为输出, x 为输入, σ 为模型参数

□ 奖励模型 (RM): 如何计算标量奖励?

 p_{ij} 是答案 y_i 比答案 y_j 好的概率。

$$\log \frac{p_{ij}}{1 - p_{ij}} = r(x, y_i; \phi) - r(x, y_j; \phi)$$

— Bradley - Terry model (1952) 使用对数几率建模答案 y_i 优于答案 y_j 的奖励之差。

$$p_{ij} = \frac{e^{r(x,y_i;\phi) - r(x,y_j;\phi)}}{1 + e^{r(x,y_i;\phi) - r(x,y_j;\phi)}} = \sigma(r(x,y_i;\phi) - r(x,y_j;\phi))$$

步骤 2. 训练奖励模型 (RM)



- →③ 训练奖励函数
 - □ 奖励模型 (RM): 如何计算标量奖励?

 p_{ij} 是答案 y_i 比答案 y_j 好的概率。

$$\log \frac{p_{ij}}{1 - p_{ij}} = r(x, y_i; \phi) - r(x, y_j; \phi)$$

— Bradley - Terry model (1952)

使用对数几率建模答案 y_i 优于答案 y_i 的奖励之差。

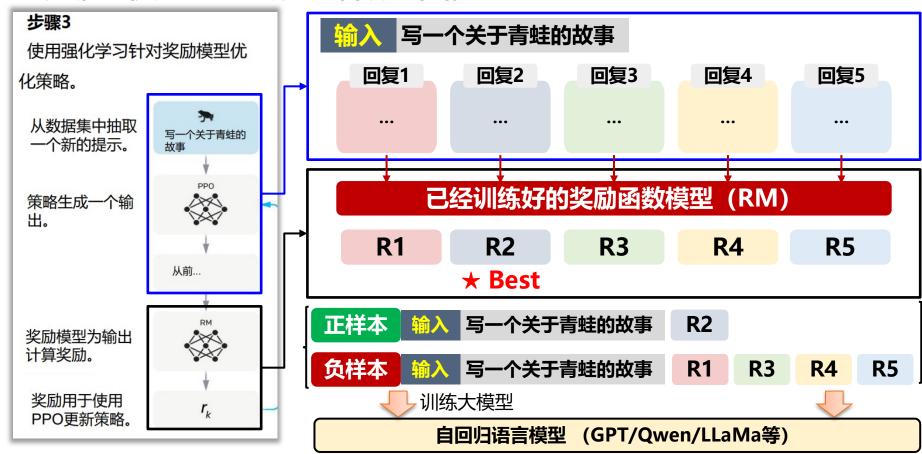
$$p_{ij} = \frac{e^{r(x,y_i;\phi) - r(x,y_j;\phi)}}{1 + e^{r(x,y_i;\phi) - r(x,y_j;\phi)}} = \sigma(r(x,y_i;\phi) - r(x,y_j;\phi))$$

 \Box 基于概率 p_{ij} 的目标函数

$$\max_{\phi} \sum_{x,y_i,y_j \in D} \log p_{ij}$$
 本质上 \star 尽可能最大化 $r(x,y_i;\phi) - r(x,y_j;\phi)$

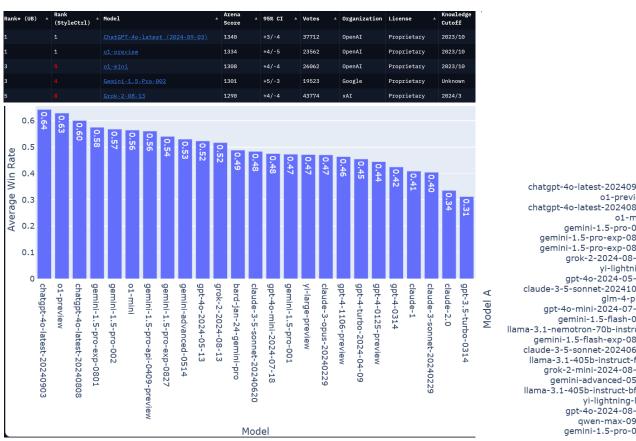
$$r(x, y_i; \phi) - r(x, y_j; \phi)$$

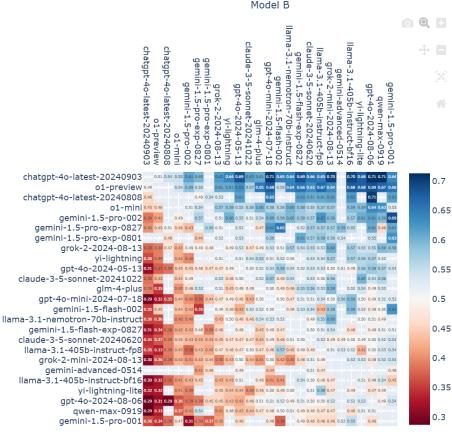
■ 步骤 3. 使用 PPO 微调大语言模型策略



[1] Ouyang L, Wu J, Jiang X, et al. Training language models to follow instructions with human feedback[J]. Advances in neural information processing systems, 2022, 35: 27730-27744.

■ Chatbot Arena LLM 排行榜: 最佳 LLM 和 AI 聊天机器人评估





Source: https://lmarena.ai/?leaderboard

9.3.4 偏好数据集

■ 基于投票的偏好数据集

基于投票的偏好数据集,其中最知名的是 Chatbot_arena_conversations [217],它包含了来自 20 个模型在 96 种语言中的输出实例,每条实例来自两个模型对同一个问题的回答以及人类评判的选择。

表 9.4: 代表性基于投票的偏好数据集

数据集	发布时间	规模	特点
hh-rlhf	2022-4	16.9 万	人类投票,Anthropic 发布
$Chatbot_arena_conversations$	2023-6	3.3 万	人类投票,加州大学伯克利分校发布
$MT-Bench_human_judgments$	2023-6	0.33 万	人类投票,加州大学伯克利分校发布
PKU-SafeRLHF	2023-7	36 万	人类投票,北京大学发布
CValues	2023-7	14.5 万	机器投票,阿里巴巴发布

Source: https://huggingface.co/datasets/Imsys/chatbot_arena_conversations

9.3.4 偏好数据集

■ 基于评分的偏好数据集

评分方法即为同一个问题的多个响应评分。由于评分可以是连续的,它能够更灵活地表示偏好强度,使模型能够更细粒度的理解人类偏好。然而,需要注意,评分标准的统一性和评分过程中的主观性是需要考虑的问题。与基于投票的偏好数据集类似,该数据集也有人类评分和模型评分两种基本策略

表 9.5: 代表性基于评分的偏好数据集

数据集	发布时间	规模	特点
Stack-Exchange-Preference	2021-12	108 万	人类评分,Anthropic 发布
$Summarize_from_Feedback$	2020-9	19万	人类评分,OpenAI 发布
WebGPT	2021-12	1.9 万	人类评分,OpenAI 发布
$Alpaca_comparison_data$	2023-3	5.1 万	模型评分,斯坦福大学发布
UltraFeedback	2023-10	6.3 万	模型评分,清华大学

本章内容

・ 9.2 指令微调

- 9.2.1 指令微调概念
- · 9.2.2 构造指令实例
- · 9.2.3 指令微调任务
- · 9.2.4 多模态指令微调
- · 9.2.5 指令微调优化方法
- 9.2.6 指令微调的效果

• 9.3 对齐微调

- 9.3.2 RLHF算法
- · 9.3.3 RLHF的发展历程
- 9.3.4 对齐微调技术
- 9.3.5 偏好数据集

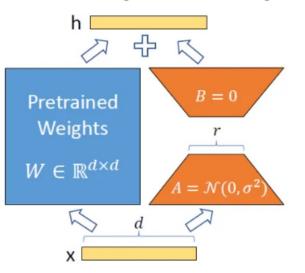
• 9.4 微调算法

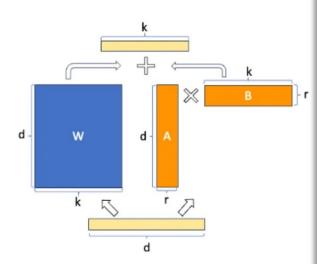
9.4 微调算法

■ LoRA (Low-Rank Adaptation) 大模型加速微调和训练算法

$$\tilde{W_0} = W_0 + \Delta W$$

$$W_0 + \Delta W = W_0 + BA, B \in \mathbb{R}^{d \times r}, A \in \mathbb{R}^{r \times k}$$





■ 前向传播

$$h = W_0 x + \Delta W x = W_0 x + BA x$$
 $W = W_0 + BA$

LoRA 算法能够极大地 提高训练效率并降低接 近 2/3 的显存占用。

如GPT-3 有 175B 参数, 需要 1.2 TB 显存用于 训练,而采用 LoRA 算 法后,其显存开销能够 被降低到 350 GB;

如果 r = 4, 且仅在 Q 和 V 投影层应用 LoRA 算法, 微调后新增的权 重矩阵仅 35 MB

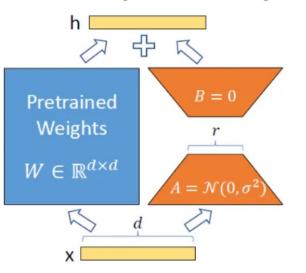
Source: https://blog.csdn.net/u012374012/article/details/140431661

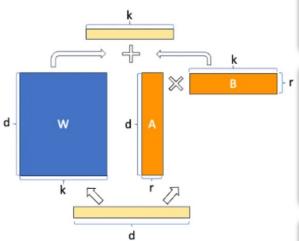
9.4 微调算法

■ LoRA (Low-Rank Adaptation) 大模型加速微调和训练算法

$$\tilde{W}_0 = W_0 + \Delta W$$

$$W_0 + \Delta W = W_0 + BA, B \in \mathbb{R}^{d \times r}, A \in \mathbb{R}^{r \times k}$$





■ 前向传播

$$h = W_0 x + \Delta W x = W_0 x + BA x$$
 $W = W_0 + BA$

LoRA 层: 微调的过程中,可以仅对部分 Transformer 层中的权重矩阵采用 LoRA 算法。比如,可以指定仅在 Q/K/V 中部分层。研究表明,对整个神经网络的所有层采用LoRA 算法的效果是最好的。

LoRA dropout: 表示 LoRA 层 dropout 的概率,目的是为了避免过拟合。对于 13B 等小模型,一般设置成 10%,而对于 65B 等更大规模模型,一般设置成 5%

LoRA 缩放系数 α/r : 实际计算时,

早的 LoRA 中,该系数被设置为 2,即 α 是 r 的两倍,而在后续研究一般将其设置为 1。**缩放系数越大**,

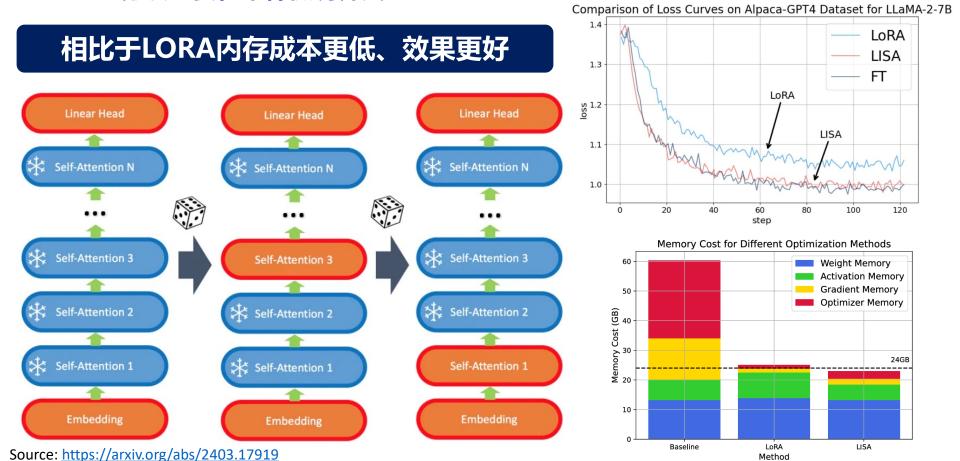
 $\Delta W \times R$ 需要乘以缩放系数 α/r 。

表明微调部分的权重越大。

Source: https://blog.csdn.net/u012374012/article/details/140431661

9.4 微调算法

■ LISA 分层重要性采样微调算法



9.5 讨论

思考题1 如何理解指令微调在提升大型语言模型性能中的作用?微调后的模型与预训练模型有何区别和优势?

思考题2 在 RLHF的技术路线中,使用 PPO和 DPO方法有什么缺陷?

思考题3 RLHF还可以应用在哪些领域呢?