

PR #6849 完整报告

verl-project/verl

[data, rollout, worker] feat: add Open-R1 multimodal and TinyLLaVA-Video-R1 preprocessing and training scripts

合并时间: 2026-07-01 15:10

原文链接: <http://prhub.com.cn/verl-project/verl/pull/6849>

执行摘要

- 一句话: 新增 Open-R1 多模态和 TinyLLaVA-Video 数据预处理及训练脚本
- 推荐动作: 该 PR 提供了完整的多模态数据集集成范例, 值得阅读和参考。特别是图像预处理中保留原始字节的方式, 以及训练脚本中设备自动检测的写法。但注意奖励函数需用户自行实现, 直接运行示例脚本前需创建对应的 reward score 文件。

功能与动机

为了在 verl 中支持多模态 GRPO 训练, 需要提供数据预处理和训练配置示例。该 PR 基于社区需求, 使得用户能够直接使用 Open-R1 多模态数据和 TinyLLaVA-Video-R1 数据集进行训练, 无需自行编写数据转换逻辑。同时修复了多模态训练中出现的 position_ids 损坏问题。

实现拆解

1. 数据预处理脚本: 新增 examples/data_preprocess/openr1mm.py 和 examples/data_preprocess/tinyllava_video_r1.py, 分别处理图像和视频数据集。- 图像脚本使用 datasets 库加载数据, 通过 cast_column(decode=False) 保留原始字节, 避免有损重新编码。- 视频脚本从 JSONL 解析问题、答案和视频路径, 构建标准的 think/answer 格式 prompt。- 两个脚本最终输出统一的 verl parquet 格式。
2. 训练启动脚本: 新增 examples/grpo_trainer/run_qwen3_5_2b_openr1_fsdp.sh 和 examples/grpo_trainer/run_qwen3_5_2b_video_fsdp.sh, 基于 FSDP 的 GRPO 训练配置。- 脚本自动检测 GPU 或 NPU 设备, 设置数据路径、模型路径、奖励函数路径等参数。- 奖励函数需用户自行提供 (位于 verl/utils/reward_score/*.py)。
3. 引擎层修复: 修改 verl/workers/engine_workers.py, 在 train_mini_batch 循环起始位置添加 maybe_fix_3d_position_ids(mini_batch_td) 调用, 修正多模态数据中可能错乱的 3D position_ids, 防止 _ragged_idx 损坏。

关键文件:

- examples/data_preprocess/tinyllava_video_r1.py (模块 数据预处理; 类别 source; 类型 dependency-wiring; 符号 build_prompt_text, make_map_fn, process_fn, load_jsonl): 新增的视频数据集预处理脚本核心文件, 实现了从 JSONL 到 parquet 的完整转换流程, 包括视频路径解析和 prompt 构建。

- `examples/data_preprocess/openr1mm.py` (模块 数据预处理; 类别 source; 类型 dependency-wiring; 符号 `make_map_fn`, `process_fn`) : 新增的图像数据集预处理脚本核心文件, 演示了如何保留图像原始字节并构建 `parquet` 数据集。
- `examples/grpo_trainer/run_qwen3_5_2b_video_fsdp.sh` (模块 训练脚本; 类别 other; 类型 configuration) : 视频 GRPO 训练启动脚本, 展示了完整的数据、模型、奖励配置。
- `examples/grpo_trainer/run_qwen3_5_2b_openr1_fsdp.sh` (模块 训练脚本; 类别 other; 类型 configuration) : 图像 GRPO 训练启动脚本, 展示了完整的数据、模型、奖励配置。
- `verl/workers/engine_workers.py` (模块 引擎; 类别 source; 类型 core-logic; 符号 `maybe_fix_3d_position_ids`) : 核心引擎修改, 修复了多模态训练中的 `position_ids` 损坏问题。

关键符号: `build_prompt_text`, `make_map_fn`, `process_fn`, `load_jsonl`, `maybe_fix_3d_position_ids`

关键源码片段

`examples/data_preprocess/tinyllava_video_r1.py`

新增的视频数据集预处理脚本核心文件, 实现了从 `JSONL` 到 `parquet` 的完整转换流程, 包括视频路径解析和 `prompt` 构建。

```
def make_map_fn(
    data_source: str,
    video_dir: str,
    split: str,
    video_fps: Optional[float] = None,
    video_max_frames: Optional[int] = None,
):
    """工厂函数, 遵循 verl 的标准闭包模式。"""

    def process_fn(example, idx):
        problem = example["problem"]
        solution = example["solution"] # 答案已为 "<answer>X</answer>" 格式

        # 解析视频绝对路径: 去掉 "./" 前缀并与 video_dir 拼接
        video_rel = example["video_filename"].lstrip("./")
        video_path = os.path.join(video_dir, video_rel)
        if not os.path.exists(video_path):
            print(f"[WARN] 视频文件不存在: {video_path}", file=sys.stderr)

        prompt_content = build_prompt_text(problem) # 生成 "<video>\n{problem}

{INSTRUCTION}"

        # 视频采样参数: 默认 fps=1, max_frames=32
        video_entry = {"video": video_path}
        if video_fps is not None:
            video_entry["fps"] = video_fps
```

```

if video_max_frames is not None:
    video_entry["max_frames"] = video_max_frames

return {
    "data_source": data_source,
    "prompt": [{"role": "user", "content": prompt_content}],
    "videos": [video_entry],
    "ability": "video_qa",
    "reward_model": {"style": "rule", "ground_truth": solution},
    "extra_info": {
        "split": split,
        "index": idx,
        "question": problem,
        "answer": solution,
        "video_path": video_path,
    },
}

return process_fn

```

examples/data_preprocess/openr1mm.py

新增的图像数据集预处理脚本核心文件，演示了如何保留图像原始字节并构建parquet数据集。

```

def make_map_fn(split):
    def process_fn(example, idx):
        problem = example.pop("problem")
        solution = example.pop("solution")
        img = example.pop("image")

        # 构建 prompt : 将 <image> 占位符嵌入问题前
        prompt_content = f"<image>\n{problem}"

    {instruction}"

    # 保持图像为原始字节形式，避免 Qwen VL Processor 再次编解码
    if isinstance(img, dict) and "bytes" in img:
        image_data = img
    elif isinstance(img, bytes):
        image_data = {"bytes": img}
    else:
        # 若已经为 PIL.Image，则直接使用（但很少执行到此）
        image_data = img

    return {
        "data_source": data_source,
        "prompt": [{"role": "user", "content": prompt_content}],
        "images": [image_data],
        "ability": "math",
        "reward_model": {"style": "rule", "ground_truth": solution},
    }

```

```

        "extra_info": {
            "split": split,
            "index": idx,
            "question": problem,
            "answer": solution,
        },
    }
}
return process_fn

```

阻止 datasets 自动解码图像

```
full_dataset = full_dataset.cast_column("image", datasets.Image(decode=False))
```

评论区精华

1. 奖励函数文件缺失: gemini-code-assist 指出训练脚本引用的奖励函数文件未包含在 PR 中。作者回应称, 按照 verl 最新策略 (wuxibin89 在 PR#6793 的指导), 框架不再内置维护每个数据集的奖励函数, 用户需自行提供。该讨论已关闭。
 2. 图像自动解码问题: gemini-code-assist 指出 openr1mm.py 中 datasets.load_dataset 默认会解码图像, 导致后续的 isinstance 检查失效。作者在最终代码中添加了 cast_column('image', datasets.Image(decode=False)) 以保留原始字节。
 3. 列选择问题: 同样在 openr1mm.py 中, gemini-code-assist 指出 Dataset.map 后未移除原始列, 会导致已解码的图像数据写入 Parquet 文件。作者在 final 版本中添加了 select_columns(...) 仅保留必要列。
- 奖励函数文件缺失 (correctness): 作者回应称奖励函数文件有意不包含, 遵循最新策略 (wuxibin89 在 PR#6793 的指导), 用户需自行提供。PR 审核通过。
 - 图像自动解码问题 (correctness): 作者在最终代码中添加了 cast_column('image', datasets.Image(decode=False)), 已修复。
 - 未选择列导致图像数据残留 (performance): 作者在最终代码中添加了 select_columns(...) 仅保留必要列, 已修复。

风险与影响

- 风险:
 - 奖励函数依赖: 训练脚本引用 custom_reward_function.path 指向 verl/utils/reward_score/ 下的文件, 但该目录未包含在 PR 中。用户直接运行脚本会因找不到模块而报错。需提醒用户自行编写奖励函数。
 - 图像解码性能: 若未正确处理图像列 (如未设置 decode=False), 可能导致 Parquet 文件体积膨胀或损失图像质量。当前脚本已修复此问题。
 - position_ids 回退: maybe_fix_3d_position_ids 被无条件调用, 若模型不支持 3D position_ids 可能引入额外开销或错误, 但该函数内部应具有安全判断。
 - 配置严格性: 训练脚本使用特定参数 (如 data.image_patch_size=16), 若用户数据集不匹配可能导致训练失败。
- 影响:

- 用户：新数据集用户可以直接使用提供的预处理脚本和训练脚本，快速启动多模态 GRPO 训练。
- 系统：engine_workers.py 的修改影响所有调用 train_mini_batch 的流程，但已通过 GPU 和 NPU 验证。
- 团队：该 PR 明确了奖励函数维护的策略（不内置，由用户提供），为未来数据集集成提供了范例。
- 风险标记：奖励函数脚本缺失，图像解码导致文件膨胀，position_ids 修复影响范围，训练脚本依赖路径正确

关联脉络

- 暂无明显关联 PR