RUN1(DCGAN + SELU):

Model:

根據最近的相關研究指出,SELU 能夠直接取代 BatchNorm + ReLU,同時解決了容易 Gradient Vanish 的問題,且讓模型有更佳的表現。

Training:

(1). 先訓練出一個有判別能力的 Discriminator,判斷圖片是真的還是假的。

我們先將真實的資料輸入 Discriminator,為了讓模型把這些圖片都判別成真圖片,我們將模型的輸出跟 1(real label)算 loss 值並存入 errD real。

```
# throw real image into discirminator
output_real = net_d(imgs) ##
errD_real = criterion(output_real, real_label) ##
```

再隨機生成雜訊輸入模型製作出假圖片,且為了讓模型把這些圖片都判別成假圖片,我們將模型的輸出跟 O(fake_label)算 loss 值並存入 errD_fake。

```
# generate fake image and throw into discirminator
noise = torch.randn(batch_size, latent_dim, 1, 1, device=device)
fake_imgs = net_g(noise) |
output_fake = net_d(fake_imgs) ##
errD_fake = criterion(output_fake, fake_label) ##
```

然後將兩種 loss 加起來讓模型反向傳播,更新 Discriminator 的 weight。

```
# calculate loss
err_d = errD_real + errD_fake ##
err_d.backward()
loss_temp['err_d'].append(err_d.item())
optim_d.step()
```

現在訓練後的 Discriminator 已經有能力能判別出真圖片及假圖片

(2). 接下來要訓練 Generator 製作出盡可能貼近真實圖片的假圖片,目標是騙過 Discriminator。

我們一樣先將真實的資料輸入 Discriminator,為了讓模型把這些圖片都判別成真圖片,我們將模型的輸出跟 1(real_label)算 loss 值並存入 errD real。

```
# throw real image into discirminator
output_real = net_d(imgs) ##
errD_real = criterion(output_real, real_label)
```

然後再將雜訊輸入 Generator 生成假圖片,並將假圖片也輸入 Discriminator輸出假圖片的 label,不同的地方在於,假圖片的 label 要跟 1(real_label)算 loss,也就是<u>我們希望 Discriminator 判斷 Generator輸出的假圖片的值,要盡可能的接近 1(real_label)</u>。最後將 loss 值存入 errD_fake。

```
# throw fake image into discirminator
noise = torch.randn(batch_size, latent_dim, 1, 1, device=device) #

[fake_imgs = net_g(noise) #
output_fake = net_d(fake_imgs) ##
errD_fake = criterion(output_fake, real_label) ## computing G's loss using real labels

—樣將兩種 loss 加起來讓模型反向傳播,這次要更新 Generator 的 weight。
err_g = errD_real + errD_fake
err_g.backward()
loss_temp['err_g'].append(err_g.item())

optim g.step()
```

理論上在兩個 Discriminator 跟 Generator 的不斷競爭下,Discriminator 會為了要判別出 Generator 生成的假圖片而別的越來越強,Generator 會為了要騙過 Discriminator 生成越來越接近真實的圖片。

雜訊進化史:



大概訓練到第三次後就有個還不錯的效果了



但是隨著訓練次數增多,模型的效果並不會越來越好,並且生成的圖片的差異性 會越來越低,訓練到 30 次的時候可以發現,每次輸出的圖片基本上都變成了同 一種臉。

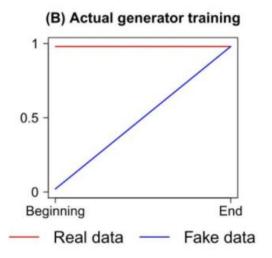
在經過查詢相關資料後,我認為應該是發生了模式坍塌 (Mode collapse),也就是當 Generator 認為它可以透過鎖定單個模式來欺騙 Discriminator 時,就會發生這種情況。也就是說,生成器僅會從這種模式來生成樣本。Discriminator 最終會發現這種模式下的樣本是假的。但 Generator 就只會轉而鎖定到另一種模式。這個循環無限重複,從根本上限制了生成樣本的多樣性。



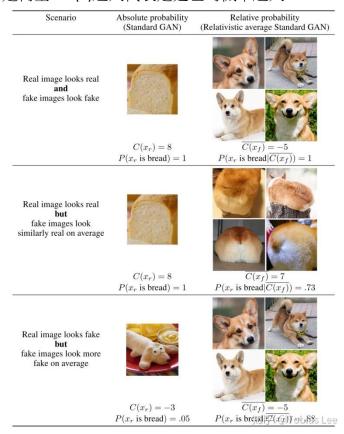
RUN2(Relativitistic GAN + SELU):

Concept:

在DCGAN,我們訓練 Disciminator 時,希望達到所有 D(img_real)=1, D(img_fake)=1,訓練 Generator 則希望達到 D(img_real)=D(img_fake)=1,如下:



而 RGAN 則加入的 Relativitistic(相對)的概念,以下圖做舉例,Real 是麵包,Fake 是柯基,C(X)越大代表是麵包的機率越大。



圖中舉例三種情況:

(1)真的麵包←→真的柯基: 這種情況鑑別度很明顯, 所以 P(Xr 是麵包 | Xf)=1

(2)真的麵包←→柯基屁股(很像麵包): 這種情況的鑑別就相對沒這麼明顯,所 以 P(Xr 是麵包|Xf)=0.73 有所下降

(3)像狗的面包←→真的柯基: 相對的鑑別度也不明顯, P(Xr 是麵包|Xf)=0.88

而 RGAN 的想法就是,Discriminator 在衡量樣本的真實性的時候應該要同時利用 real data 和 fake data,衡量的是相對為真假的機率而不是絕對的真假。也就是第 三個例子中,像狗的麵包雖然是 1 的機率較低,但是還是比柯基是 1 的機率高。

RGAN 加入這個概念後,讓 Generator 生成的樣本能夠影響 Discriminator 的判斷,讓 real data 相對 fake data 沒有真實太多,也就是 D(img_fake)是 1 的機率上升的時候,D(img_real)是 1 的機率則要相對應下降,這個也就是相對的真假。而實現的方式則很簡單,在算 Loss 的時候直接將兩種機率做相減即可,如下圖公式:

$$L_D^{RGAN*} = \mathbb{E}_{(x_r, x_f) \sim (\mathbb{P}, \mathbb{Q})} \left[f_1(C(x_r) - C(x_f)) \right]$$

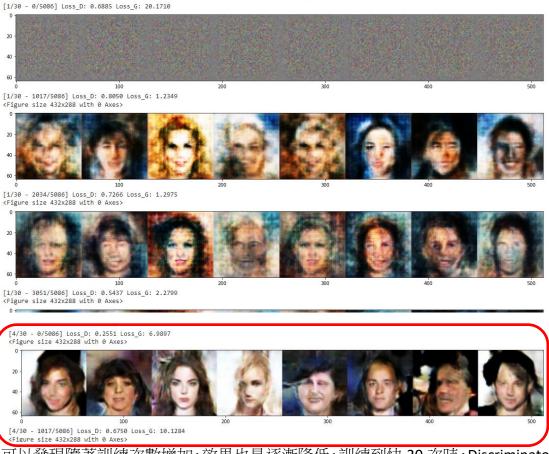
$$\tag{14}$$

and

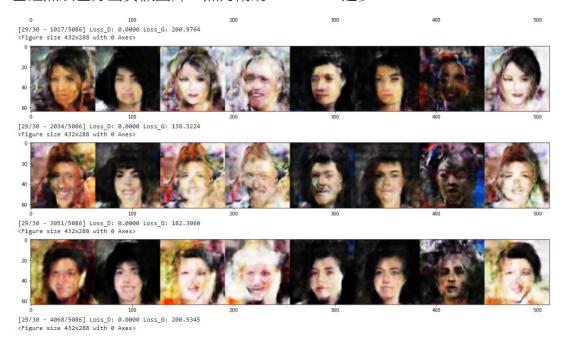
$$L_G^{RGAN*} = \mathbb{E}_{(x_r, x_f) \sim (\mathbb{P}, \mathbb{Q})} \left[f_1(C(x_f) - C(x_r)) \right]. \tag{15}$$

Algorithm 1 shows how to train RGANs of this form.

Training:



可以發現隨著訓練次數增加,效果也是逐漸降低,訓練到快 30 次時,Discriminator 已經無法區分出真假圖片,無力幫助 Generator 進步。



RUN3(WGAN + wight cliping):

Algorithm 1 WGAN, our proposed algorithm. All experiments in the paper used the default values $\alpha = 0.00005$, c = 0.01, m = 64, $n_{\text{critic}} = 5$.

Require: : α , the learning rate. c, the clipping parameter. m, the batch size. n_{critic} , the number of iterations of the critic per generator iteration.

Require: : w_0 , initial critic parameters. θ_0 , initial generator's parameters.

```
1: while \theta has not converged do
               for t = 0, ..., n_{\text{critic}} do
                      Sample \{x^{(i)}\}_{i=1}^m \sim \mathbb{P}_r a batch from the real data.
 3:
                      Sample \{z^{(i)}\}_{i=1}^m \sim p(z) a batch of prior samples.

g_w \leftarrow \nabla_w \left[\frac{1}{m} \sum_{i=1}^m f_w(x^{(i)}) - \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m f_w(g_\theta(z^{(i)}))\right]
  4:
 5:
                      w \leftarrow w + \alpha \cdot \text{RMSProp}(w, g_w)
 6:
                      w \leftarrow \text{clip}(w, -c, c)
 7:
               end for
 8:
              Sample \{z^{(i)}\}_{i=1}^m \sim p(z) a batch of prior samples. g_{\theta} \leftarrow -\nabla_{\theta} \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m f_w(g_{\theta}(z^{(i)}))
 9:
               \theta \leftarrow \theta - \alpha \cdot \text{RMSProp}(\theta, q_{\theta})
11:
12: end while
```

不同於原始GAN的 Discriminator 做的是真假二元分類,最後一層要使用 Sigmoid,但是在 WGAN 中的 Discriminator 做的是近似擬合 Wasserstein 距離,屬於回歸任務,所以要把將 Discriminator 最後一層的 Sigmoid 移除。

```
nn.Conv2d(d_hidden * 8, 1,
    kernel_size=4, stride=1, padding=0, bias=False),
#nn.Sigmoid()
```

WGAN 透過 wight cliping 的方式限制參數不會超過一個固定範圍,我們這邊設定邊界值為正負 0.01。且原作者在實驗時發現,使用基於動量的優化演算法(例如 Adam)會造成梯度不穩定的問題,所以我們這邊依照原作者的建議選用 RMSprop,並使用原始論文的 lr = 0.00005

```
#WGAN optimizer(RMSprop instead of Adam)
optim_d = torch.optim.RMSprop(net_d.parameters(),lr=0.00005) ##
optim_g = torch.optim.RMSprop(net_g.parameters(),lr=0.00005) ##
weight_cliping_limit = 0.01 #WGAN clip gradient
```

為了能夠計算,我們預期假圖片的 label 是-1,真圖片的 label 是 1

```
one = torch.FloatTensor([1]) ##
minus_one = one * -1 ##
```

且 Discriminator 跟 Generator 的 loss 都不取 log[,]而是直接將 Discriminator 的輸出 做平均後,直接反向傳播。

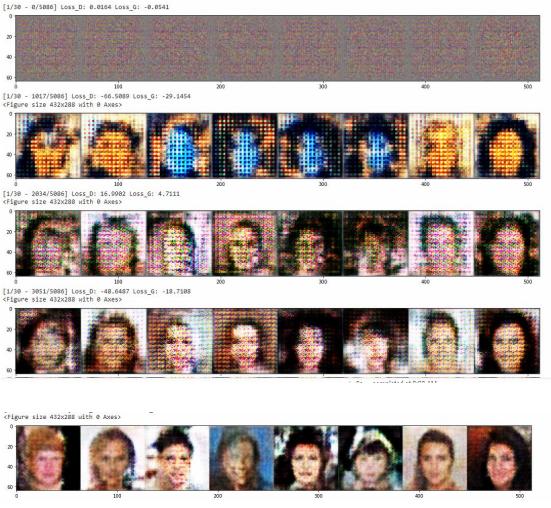
```
# throw real image into discirminator
output_real = net_d(imgs) ##
loss_real = output_real.mean(0).view(1)
loss_real.backward(one) ##

# generate fake image and throw into discirminator
noise = torch.randn(batch_size, latent_dim, 1, 1, device=device)
fake_imgs = net_g(noise)
output_fake = net_d(fake_imgs) ##
loss_fake = output_fake.mean(0).view(1)
loss_fake.backward(minus_one)
```

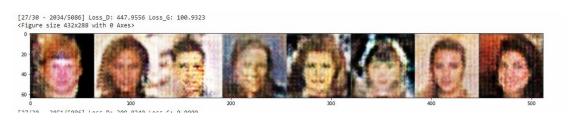
optim_d.step()

Generator 的部分則是根據原始論文,Discriminator 訓練 5 次 Discriminator 才相對訓練 1 次。由於 WGAN 解決了原始 GAN 的 Discriminator 越好,會導致 Discriminator 的梯度消失的問題,故 WGAN 可以盡量將 Discriminator 訓練的強一點,會有助於 Generator 的效果提升。

```
# ======== Update Generator ========
# ------ You Should Modify ------
err_g = torch.FloatTensor([0])
if (i+1)%5 ==0 or epoch<2:
    net_g.zero_grad()
    noise = torch.randn(batch_size, latent_dim, 1, 1, device=device) #
    fake_imgs = net_g(noise) #
    output_fake = net_d(fake_imgs) ##
    loss_fake = output_fake.mean(0).view(1)
    loss_fake.backward(one)
    err_g = loss_fake ##
    loss_temp['err_g'].append(err_g.item())
    optim_g.step()</pre>
```



雖然生成的圖片效果可能也沒有到很好,WGAN 基本上解決了模式坍塌(Mode collapse)的問題,確保了生成樣本的多樣性。可以發現即使訓練到快 30 次,樣本 之間都還是保有一定的差異。不會像之前兩種方法(Run1&Run2)訓練到最後,所 有的圖片會趨於相近。



RUN4(WGAN + Gradient Penalty):

由於原始 WGAN 採用 wight cliping 的方式強行限制參數,會對模型造成一些不好的效果。後來就有人提出了 gradient penalty 的方法。該方法直接逞罰 Discriminator 判別出假圖片的梯度。

$$L = \underbrace{\mathbb{E}_{\hat{\boldsymbol{x}} \sim \mathbb{P}_g} \left[D(\hat{\boldsymbol{x}}) \right] - \mathbb{E}_{\boldsymbol{x} \sim \mathbb{P}_r} \left[D(\boldsymbol{x}) \right]}_{\text{Original critic loss}} + \underbrace{\lambda \mathop{\mathbb{E}}_{\hat{\boldsymbol{x}} \sim \mathbb{P}_{\hat{\boldsymbol{x}}}} \left[(\|\nabla_{\hat{\boldsymbol{x}}} D(\hat{\boldsymbol{x}})\|_2 - 1)^2 \right]}_{\text{Our gradient penalty}}.$$

利用生成的假圖片跟真圖片算出 gradient penalty 後,再併入原本的損失函數。

```
# calculate loss
 err_d_real = output_real.mean(0).view(1)
err d fake = output fake.mean(0).view(1)
gradient_penalty = calculate_gradient_penalty(imgs.data, fake_imgs.data)
err_d = err_d_fake - err_d_real + gradient_penalty
 err_d.backward()
loss_temp['err_d'].append(err_d)
optim_d.step()
由於解決了 wight cliping 造成的不穩定的問題,論文建議可以將 Optimizer 改回
```

使用 Adam 取代原論文的 RMSProp。我這邊則使用改進版的 AdamW。

```
optim_d = torch.optim.AdamW(net_d.parameters(), lr=lr, betas=(beta1, 0.99))
optim_g = torch.optim.AdamW(net_g.parameters(), lr=lr, betas=(beta1, 0.99))
```

