

生成对抗网络

复旦大学 赵卫东

版权所有© 2021 华为技术有限公司

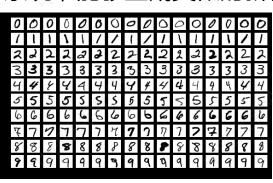
目录

- > 生成对抗网络
- > DCGAN
- WassersteinGAN
- > 案例

生成对抗网络概述

- > 生成对抗网络 (Generative Adversarial Network, GAN)是非监督学习
- ➤ GAN 是Ian Goodfellow在2014年提出,作为非监督深度学习算法推广。
- ➤ GAN的功能:给定一批样本,训练一个系统,能够**生成**类似的新样本。





生成对抗网络基本组成















生成方法和判别方法

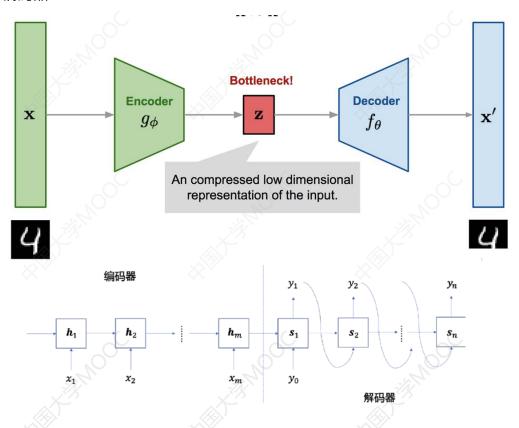
机器学习方法可以分为生成方法和判别方法,所学到的模型分别称为生成式模型和判别式模型。生成方法训练好的模型能够生成符合样本分布的新数据,判别方法由数据直接学习决策函数判别模型。

生成对抗网络

生成对抗网络,由两个网络组成,即生成器和判别器,生成器用来建立满足一定分布的随机噪声和目标分布的映射关系,判别器用来区别实际数据分布和生成器产生的数据分布。

自编码器

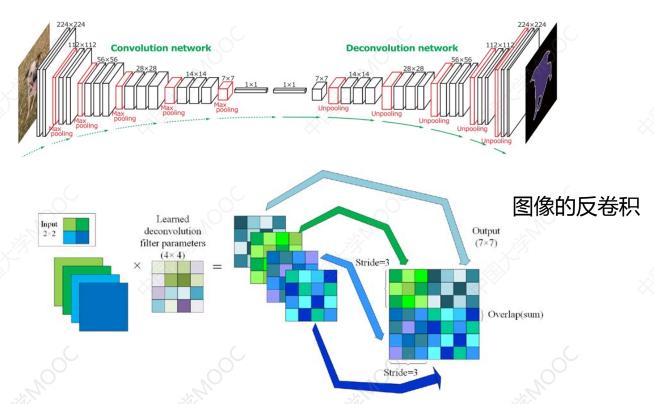
> 生成器与自编码器



自编码器的应用



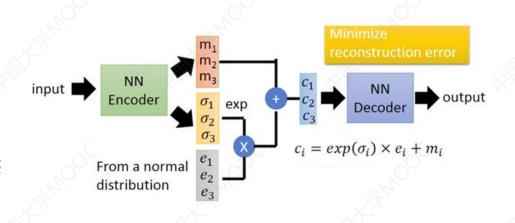
自编码器的结构



输入: 2x2, 卷积核: 4x4, 滑动步长: 3, 输出: 7x7

变分自编码器VAE

- VAE在2013年12月被提出,是一种利用深度学习自编码器,将深度学习和贝叶斯推断结合,以完成低维向量空间的编码和向高维向量空间的反解码。
- VAE在经典自编码器的基础上, 改变了编解码方式,得到连续结构化的空间。VAE将图像转换为 统计分布参数(平均值和方差)。然后使用这两个参数从分布中随机 采样并将其解码到原始输入。



VAE的目标函数

VAE 的损失函数由两部分组成:交叉熵和 KL 散度。VAE 模型使用交叉熵(cross entropy)来计算输入x和 \hat{x} 之间的差异:

$$cross_entropy = \sum_{i=1}^{n} - \left[x_i \cdot \log \left(\hat{x}_i \right) + \left(1 - x_i \right) \cdot \log \left(1 - \hat{x}_i \right) \right]$$

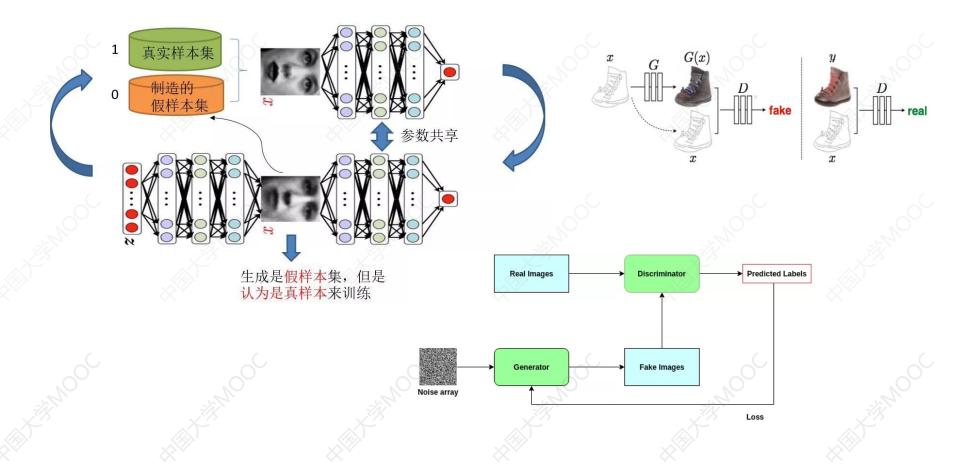
VAE 模型使用 KL 散度来约束 Z_mean 和 Z_variance:

$$KL = -0.5 \left(1 + \log \sigma^2 - \mu^2 - \exp\left(\log \sigma^2\right) \right)$$

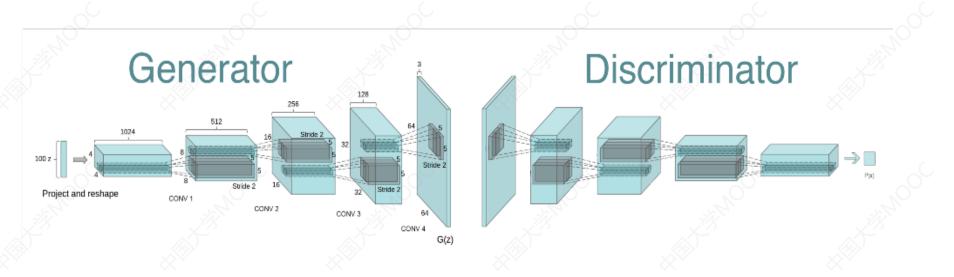
损失函数如下:

$$loss = cross_entropy + KL$$

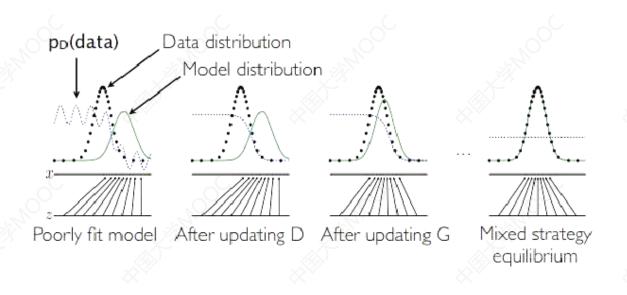
GAN基本结构



生成器与判别器

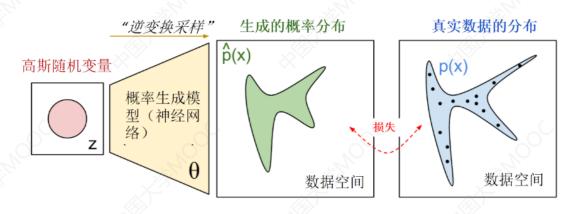


GAN训练过程



如何定义损失函数

▶ 通过优化目标,使得生成的概率分布和真实数据分布尽量接近。



怎样定义损失(优化目标)?>寻找生成模型与判别模型之间的纳什均衡

GAN损失函数

$$\min_{G} \max_{D} V(D,G) = \mathbb{E}_{\boldsymbol{x} \sim p_{\text{data}}(\boldsymbol{x})}[\log D(\boldsymbol{x})] + \mathbb{E}_{\boldsymbol{z} \sim p_{\boldsymbol{z}}(\boldsymbol{z})}[\log (1 - D(G(\boldsymbol{z})))].$$

D(x)表示判别器认为x是真实样本的概率,而1-D(G(z))则是判别器认为生成样本为假的概率。训练GAN的时候,判别器希望损失函数最大化,也就是使判别器判断真实样本为"真",判断生成样本为"假"的概率最大化;与之相反,生成器希望该目标函数最小化。

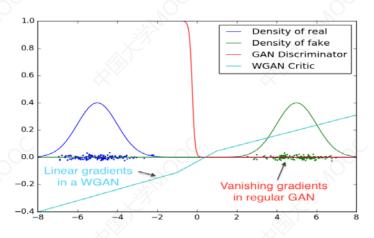
> 生成模型:最小化判别模型D的判别准确率。

> 判别模型:尽量最大化自己的判别准确率

在训练的过程中固定一方,更新另一方的网络权重,交替迭代,在这个过程中,双方都极力优化自己的网络,从而形成竞争对抗,直到双方达到一个动态的平衡。此时生成模型 G 恢复了训练数据的分布(造出了和真实数据一模一样的样本),判别模型再也判别不出来结果,准确率为50%。

GAN的缺点

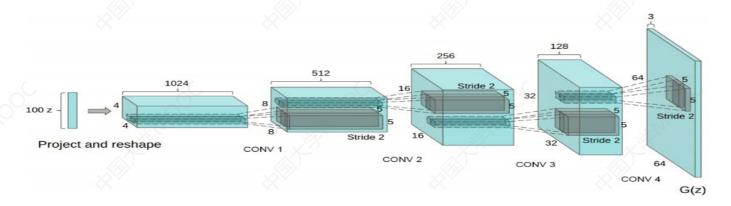
• 当生成器和判别器的样本分布不重叠时, JS 散度的梯度始终为 0, 从而导致此时 GAN 的训练出现梯度消失现象。

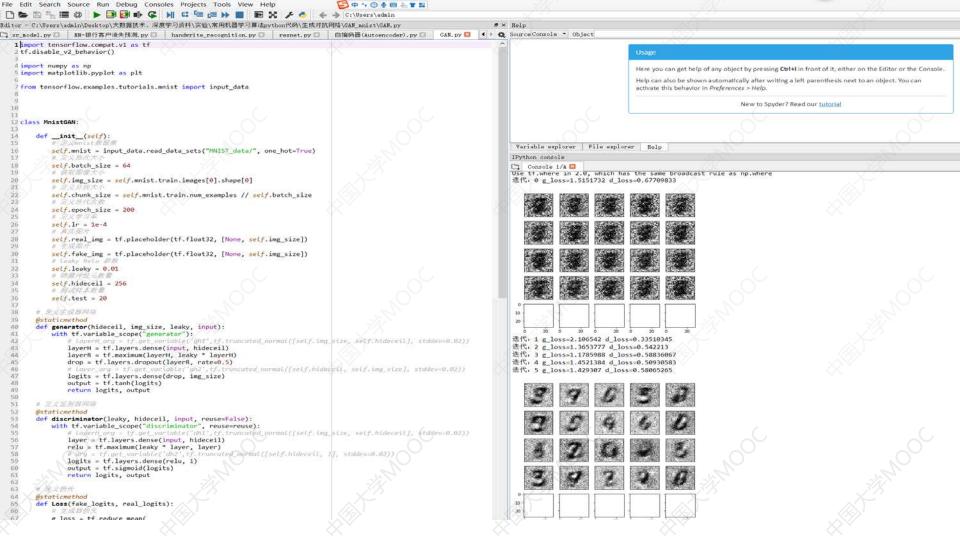


高斯分布的判别器分割面 (Arjovsky, Chintala, & Bottou, 2017)



- ▶ 把有监督学习的CNN与无监督学习的GAN整合到一起提出了Deep Convolutional Generative Adversarial Networks DCGANs, 生成器和判别器分别学到输入图像层次化的表示。
- 使用DCGANs从大量的无标记数据(图像、语音)学习到有用的特征,相当于利用无标记数据初始 化DCGANs的生成器和判别器的参数,在用于有监督场景。





WGAN算法

- GAN算法的损失函数使用了JS散度,当生成器和鉴别器的样本分布不重叠时,导致 GAN 的训练出现梯度消失现象,参数很难更新,网络无法收敛。
- WGAN使用一种分布距离度量方法: Wasserstein距离,即推土机Earth-Mover距离解决上述问题。

Wasserstein距离

• Wasserstein距离,即Earth-Mover(EM)距离:

$$W(P_r, P_g) = \inf_{\gamma \sim \Pi(P_r, P_g)} \mathbb{E}_{(x, y) \sim \gamma}[||x - y||]$$

- II(Pr, Pg) 是 Pr 和 Pg 组合起来的所有可能的联合分布的集合。对于每一个可能的联合分布γ而言,可以从中采样得到一个真实样本 x 和一个生成样本 y , 并算出这对样本的距离 ||x y|| , 所以可以计算该联合分布γ下样本对距离的期望值。在所有可能的联合分布中能够对这个期望值取到的下界 , 就定义为Wasserstein距离。
- Wasserstein距离相比KL散度、JS散度的优越性在于,即便两个分布没有重叠,Wasserstein距离仍然能够反映它们的远近。
- 传统GAN的判别器做的是真假二分类任务,最后一层使用sigmoid函数,但WGAN中的判别器需要近似拟合 Wasserstein距离,属于回归任务,需要把替换sigmoid函数。

WGAN

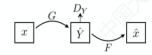
- 生成器要近似地最小化Wasserstein距离,可以最小化 loss。WGAN的两个loss
- 生成器损失函数: $-\mathbb{E}_{x \sim P_g}[f_w(x)]$
- 判別器损失函数: $\mathbb{E}_{x \sim P_g}[f_w(x)] \mathbb{E}_{x \sim P_r}[f_w(x)]$

可以指示训练进程,其数值越小,表示真实分布与生成分布的Wasserstein距离越小,GAN训练得越好。

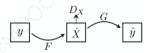
CycleGAN (1)

训练包含以下两个部分:

1.
$$x \to G(x) \to F(G(x)) \approx x$$



2. $y \to F(y) \to G(F(y)) \approx y$





由于存在两组映射函数 G 与 F, 对于 G 来说,对抗损失的目标函数为:

Loss_{gan}
$$(G, D_Y, X, Y) = E_{y \sim P_{data}(y)}[log D_Y(y)] + E_{x \sim P_{data}(x)}[log (1 - D_Y(G(x))]$$

$$\min_{G} \max_{D_Y} \operatorname{Loss}_{\operatorname{gan}} (G, D_Y, X, Y)$$

对于F来说,对抗损失为:

$$\operatorname{Loss}_{\operatorname{gan}}(F, D_X, Y, X) = E_{x \sim P_{\operatorname{data}}(x)}[\log D_X(x)] + E_{y \sim P_{\operatorname{data}}(y)}[\log (1 - D_X(F(y))]$$

$$\mathbb{P}\min_{F}\max_{D_X} \operatorname{Loss}_{\operatorname{gan}}(F, D_X, X, Y).$$

adversarial loss =
$$Loss_{gan} (G, D_Y, X, Y) + Loss_{gan} (F, D_X, Y, X)$$

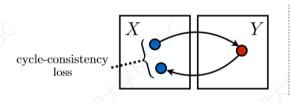
为了刻画 $x \to G(x) \to F(G(x)) \approx x$ 与 $y \to F(y) \to G(F(y)) \approx y$ 的行为,将 cycle-consistency loss 定义如下:

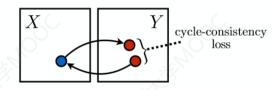
Loss_{cyc} =
$$E_{x \sim P_{data}(x)}[|F(G(x)) - x|] + E_{y \sim P_{data}(y)}[|G(F(y)) - y|]$$

最终的损失函数为:

$$Loss(G, F, D_X, D_Y) = Loss_{gan}(G, D_Y, X, Y) + Loss_{gan}(F, D_X, Y, X) + Loss_{cyc}$$

CycleGAN (2)





训练集分为两个部分: X 和 Y ,其中 X 为普通图片,Y 为梵高风格图片,实验包含两组映射关系: 。

G:
$$X \rightarrow Y$$
 (generator X to Y)
F: $Y \rightarrow X$ (generator Y to X)

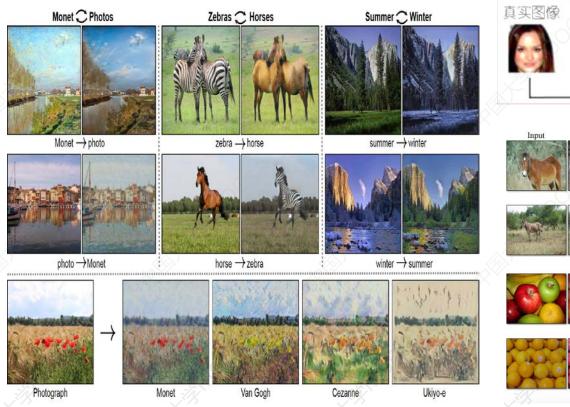
还有两组 discriminators D_X 与 D_Y , 其中 D_X 用于判断F(Y)是否属于X, D_Y

用于判断G(X)是否属于Y。

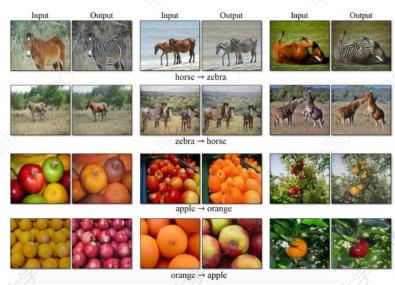
$$\overbrace{X}^{D_X} \underbrace{G}_F \underbrace{Y}^{D_Y}$$



生成对抗网络应用(1)







生成对抗网络应用(2)

超分辨率图像重建



生成对抗网络应用(3)

图像去雨



生成对抗网络应用(4)

图像风格转移



