目录

1 Karras 的 EDM

1.1 扩散模型的通用加噪公式

1. Flow Matching

Flow Matching 的一步加噪公式:

$$\mathbf{x}_t = (1-t)\mathbf{x}_0 + t\varepsilon$$

其中 $\mathbf{x}_0$ 是原始图像, ε 是高斯噪声, $\varepsilon \sim \mathcal{N}(0, \mathbf{I})$

写成概率分布形式

$$p(\mathbf{x}_t|\mathbf{x}_0) = \mathcal{N}\Bigg((1-t)\mathbf{x}_0, t^2\mathbf{I}\Bigg)$$

2. Score Matching

Score Matching 的一步加噪公式:

$$\mathbf{x}_t = \mathbf{x}_0 + \sigma_t\varepsilon, \quad \text{其中}\sigma_t\text{表示}\sigma\text{是}t\text{的函数}$$

写成概率分布形式

$$p(\mathbf{x}_t|\mathbf{x}_0) = \mathcal{N}\Bigg(\mathbf{x}_0, \sigma_t^2\mathbf{I}\Bigg)$$

3. DDPM 与 DDIM

DDPM 与 DDIM 的一步加噪公式:

$$\mathbf{x}_t = \sqrt{\bar{\alpha}_t}\mathbf{x}_0 + \sqrt{1-\bar{\alpha}_t}\varepsilon$$

写成概率分布形式

$$p(\mathbf{x}_t|\mathbf{x}_0) = \mathcal{N}\Bigg(\sqrt{\bar{\alpha}_t}\mathbf{x}_0, (1-\bar{\alpha}_t)\mathbf{I}\Bigg)$$

4. 通用加噪公式

对比上述三个概率形式的加噪公式, 可以将这三个式子建模为:

$$p(\mathbf{x}_t|\mathbf{x}_0) = \mathcal{N}\Bigg(s(t)\mathbf{x}_0, s^2(t)\sigma^2(t)\mathbf{I}\Bigg)$$

上述的通用形式对应一个随机微分方程 (SDE), 这个方程的解可以描述 $\mathbf{x}_t$ 的分布的变化.

$$d\mathbf{x}_t = f(\mathbf{x}_t, t)dt + g(t)d\mathbf{w}$$

根据 DDPM 和 SMLD 的推导结果有:$f(\mathbf{x}_t, t) = f(t)\mathbf{x}_t$, 并且 $f(t) : \mathbb{R}^1 \to \mathbb{R}^1$

因此此时的 SDE 变为:

$$d\mathbf{x}_t = f(t)\mathbf{x}_t dt + g(t)d\mathbf{w}$$

现在是已知 $f(t), g(t)$, 推导出通用加噪公式中的 $s(t), \sigma(t)$, 即正态分布的期望和方差. 经过一系列的推导可以得到:

$$\begin{cases} s(t) = e^{\int_0^t f(r)dr} \\ s^2(t) = e^{\int_0^t 2f(r)dr} \\ \frac{1}{s^2(t)} = e^{\int_0^t -2f(r)dr} \\ \sigma(t) = \int_0^t \frac{g^2(r)}{s^2(r)}dr \end{cases}$$

此时意味着只要知道如下一个 SDE 的 $f(t), g(t)$:

$$d\mathbf{x}_t = f(t)\mathbf{x}_t dt + g(t)d\mathbf{w}$$

便可以得到一个扩散模型的加噪公式:

$$p(\mathbf{x}_t|\mathbf{x}_0) = \mathcal{N}\Bigg(s(t)\mathbf{x}_0, s^2(t)\sigma^2(t)\mathbf{I}\Bigg)$$

加噪公式中的 $\mathbf{x}_0$ 是原始图像, $\mathbf{x}_0 \sim \mathcal{N}(\mathbf{x}_0, 0)$
同样的, 只要知道 $s(t), \sigma(t)$ 也可以推导出 $f(t), g(t)$
至此，扩散模型大一统!