AI 無線通訊系統實驗

Lab 3 GAN

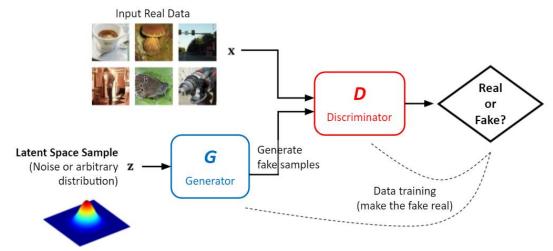
Author: 蕭安紘 助教

實驗目的

建立一個生成對抗網路,利用雜訊生成之資料來提升負責判斷之網路的效能, 這次實驗將由 Lab2 所衍生,我們將判斷測試資料是否為同一人在同一個位置上

實驗介紹

How to Build a GAN Model



GAN 中會包含 Generator 與 Discriminator

Generator

利用隨機(可以給定分布)生成之雜訊資料,經過 Generator產生類似於真實資料(Real data)的假資料(Fake data),此資料會交由 discriminator 進行判斷,並根據由 discriminator 的 feedback 來優化模型

Discriminator

判斷當下的資料為真實資料或假資料,並根據判斷的結果來優化自身的模型,並給予 generator 優化模型所需的 feedback

Loss Function

Generator loss

在 generator 中,將由 discriminator 判斷出來的機率

fake = model.discriminator(fake data, training=False)

作為 loss 的值

且因為要我們的 optimizier 將會設計為尋找 loss function 的最小值,而我們想要讓判斷 fake 的值趨近於 l,代表我們生產的資料越接近真實資料,因此在設計 loss function 時可以藉由加上負號,使其在做 gradient

descent 時可以往期望的方向走

我們將利用 tf.reduce mean ()來將 output 機率進行平均, 方便 loss 的計算

tf.reduce mean (fake)

Discriminator loss

在 discriminator 中,將由 discriminator 判斷 real data 與 fake data 出來的機率作為 loss

fake = model.discriminator(fake_data, training=True)
real = model.discriminator(real data, training=True)

discriminator 的目標為使 fake 的值越低越好,而 real 的值越高越好,所以 loss 的設計思路可以想成 real-fake。同時,如 generator loss一樣,因為我們的 optimizier 在會去尋找最小值,因此 loss function 也需要加上負號,也將利用 tf.reduce_mean()來將 output 機率進行平均,方便 loss 的計算

Train Step

在每次迭代中,通常會先進行 discriminator 的訓練,再進行 generator 的訓練

有時候會利用一些技巧來幫助 GAN 的訓練, 避免無法收斂的狀況發生, 如:

- 先預先訓練好一個 discriminator, 再開始 GAN 的訓練
- 在每次迭代中,進行多次 discriminator 的訓練後再進行 generator 的訓練

實驗步驟

- 1. 讀取資料
- 2. 產生雜訊資料
- 3. 建立 GAN 網路

Generator:

deficiator.		
Layer (type)	Output Shape	Param #
input_1 (InputLayer)	[(None, 56, 4)]	0
flatten (Flatten)	(None, 224)	0
dense (Dense)	(None, 16384)	3686400
reshape (Reshape)	(None, 4, 4096)	0
conv1d_transpose (Conv1DTran	(None, 8, 4)	81924
flatten_1 (Flatten)	(None, 32)	0
dense_1 (Dense)	(None, 224)	7392
reshape_1 (Reshape)	(None, 56, 4)	0
Total params: 3,775,716 Trainable params: 3,775,716 Non-trainable params: 0		

Discriminator (需要自己實作)

Layer (type)	Output Shape	Param #
input_2 (InputLayer)	[(None, 56, 4)]	0
conv1d (Conv1D)	(None, 56, 32)	672
conv1d_1 (Conv1D)	(None, 56, 64)	10304
conv1d_2 (Conv1D)	(None, 56, 128)	41088
conv1d_3 (Conv1D)	(None, 56, 128)	82048
flatten_2 (Flatten)	(None, 7168)	0
dense_2 (Dense)	(None, 256)	1835264
dense_3 (Dense)	(None, 128)	32896
dense_4 (Dense)	(None, 64)	8256
dense_5 (Dense)	(None, 32)	2080
dense_6 (Dense)	(None, 4)	132
dense_7 (Dense)	(None, 1)	5
Total params: 2,012,745 Trainable params: 2,012,745 Non-trainable params: 0		

我們在 discriminator 中加入 constraints,避免其過度擬合。範例:

```
w_clip = ClipConstrain(clipping_value)
c1 = tf.keras.layers.Conv1D(32, 5, activation=tf.nn.leaky_relu,
kernel constraint=w clip, padding='same')(inputs)
```

- 4. 設定好 loss function 與訓練策略
- 5. 進行神經網路模型的訓練
 - 這裡與前幾次的訓練方式不一樣,不再使用 fit 涵式,而改用 gradients descent 的方式手動進行優化
- 6. 印出最後一個 epoch 所產生之模型的 loss

```
epochs: 20
dis_loss: -0.9996980428695679
gen_loss: -0.0002622601459734142
```

7. 畫出 confusion matrix

```
Confusion Matrix:
[[200 0]
[ 0 600]]
```

基礎題

完成以上實驗步驟並找助教 Demo

加分題(先完成基礎題才可以 demo)

1. 比較不同分布產生之雜訊資料,對於訓練之影響 例如: uniform, exponential, 高斯