

# รายงานการดำเนินการสร้างภาพ

## ข้อมูลสำหรับรายงาน

ฐานข้อมูลหน้าตัวละคร : <https://www.kaggle.com/splcher/animefacedataset>

ฐานข้อมูลไฟล์ดำเนินงาน : [https://github.com/SupasanKomonlit/deep\\_learning\\_project/tree/master/generator](https://github.com/SupasanKomonlit/deep_learning_project/tree/master/generator)

ฐานข้อมูลไฟล์โมเดล : <https://drive.google.com/drive/folders/1Rx072Cxqz7An71vdAA9Nn4h-PECIG6Xl?usp=sharing>

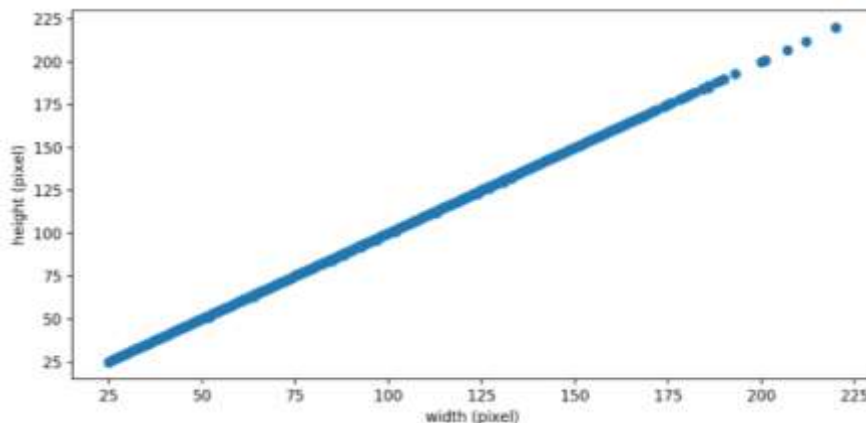
ไลบรารีในการดำเนินงาน : keras, numpy, opencv, matplotlib

## การดำเนินการทดสอบผลลัพธ์ระหว่าง VAE, GAN

### ตัวแปรของการทดสอบการดำเนินการ

การดำเนินการทดสอบความสามารถระหว่างการทำ VAE(Variational Autoencoder) กับ GAN(Generative Adversarial Network) ความพยายามที่จะกำจัดโครงข่ายให้เหมือนกัน มีดังนี้

1. ข้อมูลของขาเข้าที่เป็นรูปภาพมีขนาดความกว้างยาวที่ต่างกันดังภาพที่ 1



ภาพที่ 1 ความกว้าง ความสูงของรูปภาพในฐานข้อมูล

ก่อนที่จะนำภาพดังกล่าวมาใช้ในการดำเนินการ ผู้จัดทำดำเนินการ **Crop** ให้มีขนาดจัตุรัส แล้วดำเนินการ **resize** ให้มีขนาดเล็กที่สุดในฐานข้อมูล โดยถ้าเลขที่ได้เป็นเลขคี่จะบวก 1 เข้าไปให้เป็นเลขคู่

## 2. ขนาดของ Latent Vector

จากการดำเนินการส่วนของข้อมูลขาเข้าสำหรับการสร้างรูปภาพ ผู้จัดทำจะดำเนินการทดสอบโดยมี Latent Vector ขนาด 1024

## 3. Layer ในการดำเนินการ

สำหรับการดำเนินการ Layer ในการดำเนินการจะใช้ 3 ชั้นเสมอ โดยจะเป็นในรูปแบบ 16 32 64 คุณลักษณะ

## 4. Convolution Operation

จะมีลักษณะการดำเนินงาน 3 layer มี kernel size = (3,3) และมี padding = 'same' คือมี padding และสุดท้ายลำดับการ strides หรือการขยับ filters จะมีเป็น 1, 2, 1 กล่าวคือการทำงานครั้งที่ 2 จะมีขนาดลด หรือเพิ่มขึ้น 2 เท่านั้นเอง

## 5. Activation

ในการดำเนินงานส่วนของ การ Activation function สำหรับการดำเนินการใน Convolution ทั้ง 2 โมเดลที่นำมาเทียบประสิทธิภาพจะใช้ activation เดียวกันคือ relu

## 6. รูปแบบการกระจายตัวของข้อมูล

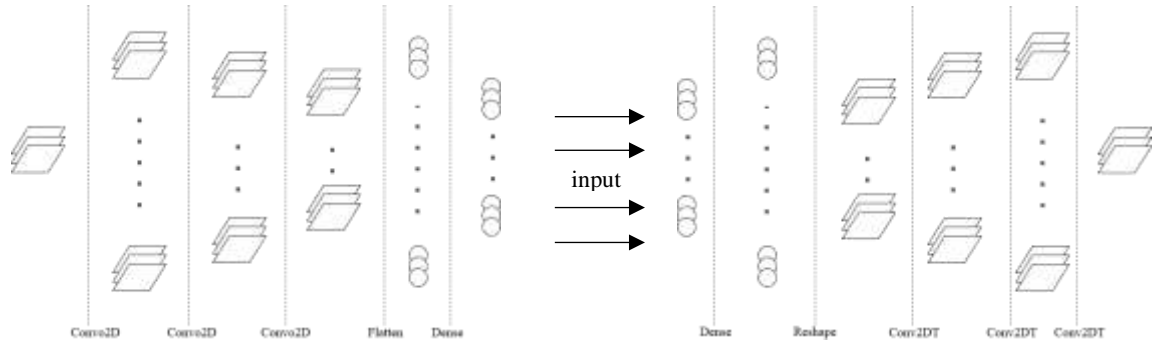
ในการดำเนินการจะมีการใช้ค่าความน่าจะเป็นเข้ามาช่วย โดยทางผู้จัดทำจะกำหนดให้รูปแบบการกระจายตัวของข้อมูลอยู่ในแบบ normal distribution โดยมีค่าเฉลี่ย กับส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐาน อยู่ที่ 0 และ 1 ตามลำดับ

## 7. ประเภทของข้อมูลขาเข้า

ในการดำเนินการปกติแล้วรูปภาพจะแทนค่าในแต่ละ แชนแนล แต่ละพิกเซลด้วยค่า 0 – 255 แต่การดำเนินการ activation การกล่าวถึง sigmoid การดำเนินการด้วยค่า 0 – 1 จะเหมาะสมต่อการดำเนินงาน สะดวกในเรื่องของการใช้ function กรณี random ตัวเลขด้วย normal-distribution เป็นต้น

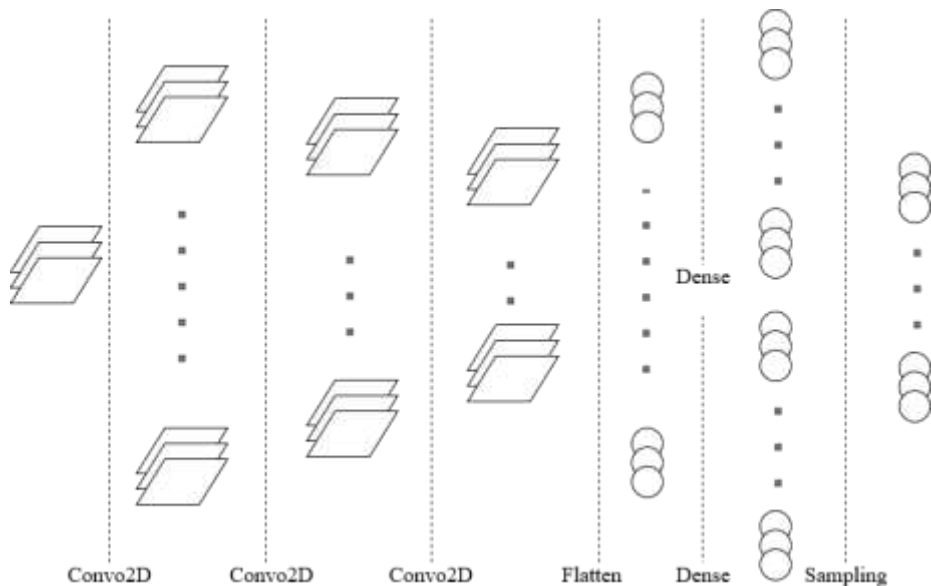
## โครงสร้างของระบบ VAE

ระบบ VAE จะมีโครงสร้างคล้ายกับ **Autoencoder** ในส่วนของการดำเนินการที่แล้ว มีระบบดังภาพที่ 2



ภาพที่ 2 ภาพระบบ autoencoder

สิ่งที่แตกต่างจากเดิมคือในส่วนของ **encoder** จะมีการเพิ่ม **layer** คั่นกลางก่อนที่จะออกเป็น **output** ที่เป็น **latent vector** โดยจะเปลี่ยนเป็นไปดังภาพที่ 3



ภาพที่ 3 ภาพระบบ variational encoder

จากภาพจะพบว่าหลังจาก **flatten** แล้วจะนำข้อมูลที่ได้ไปเป็นข้อมูลเข้า 2 ส่วนด้วยกัน แล้วจึงนำ 2 ส่วนดังกล่าวเข้าสู่ตัว **latent vector** ที่เป็น **output**

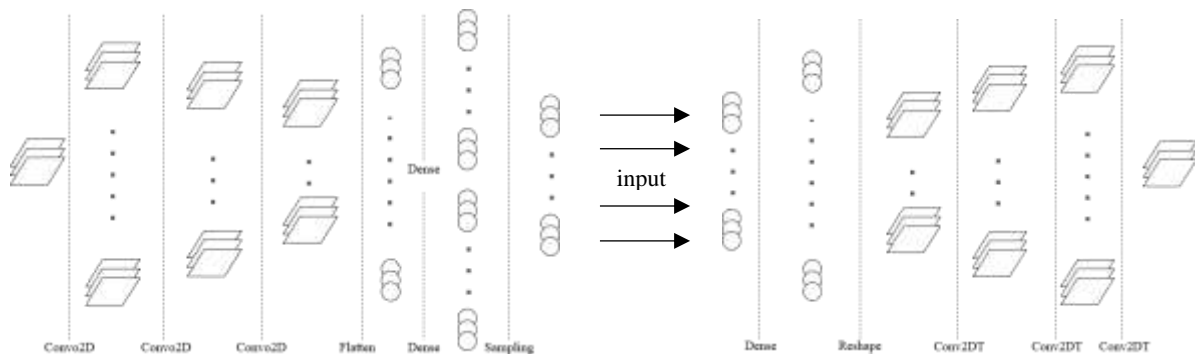
ข้อมูล 2 ส่วนที่เพิ่มเข้ามานั้นจะทำหน้าที่เป็น **mean** กับ **standard deviation** โดยจะถูกดำเนินการส่งเป็น **output** ด้วยการดำเนินการดังภาพที่ 4

```
def sampling( args ): # Function output of Variational Encoder
    mean, variance = args
    epsilon = K.random_normal( shape = K.shape( mean ), mean = _MEAN, stddev = _STDDEV )
    return mean + K.exp( variance / 2 ) * epsilon
```

ภาพที่ 4 การดำเนินการหา latent vector output ส่วน variational encoder

จากภาพเป็นการดำเนินการบนฟังก์ชัน Keras ตัวแปร K คือ keras.backend โดย mean และ variance คือ layer ทั้ง 2 ส่วนที่ถูกเพิ่มขึ้นมาขึ้นเอง

จึงสามารถสรุปภาพรวมของระบบ VAE ได้ดังภาพที่ 5

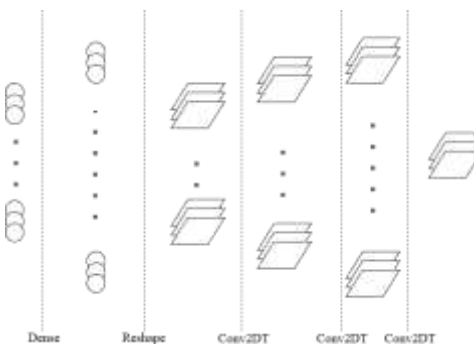


ภาพที่ 5 ภาพรวมของระบบ variational autoencoder

## โครงสร้างของระบบ GAN

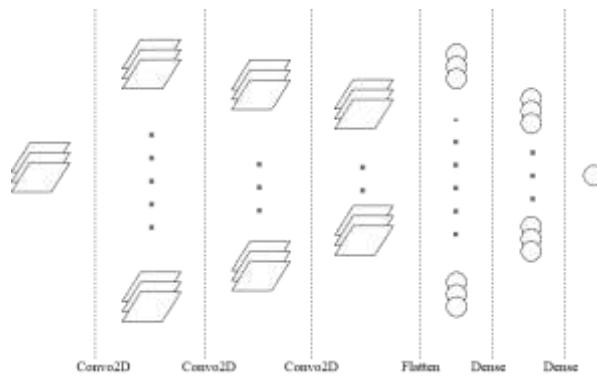
การดำเนินงานของระบบ GAN จะประกอบไปด้วย 2 ส่วนพื้นฐาน คือ generator และ discriminator

โมเดล generator จะทำหน้าที่สร้างภาพขึ้นมาจาก latent vector ที่เกิดจากการสุ่มเลขโดยใช้ normal distribution ดังภาพที่ 6



ภาพที่ 6 ภาพรวมระบบการ reconstruct สำหรับโมเดล generator

โมเดล discriminator จะทำหน้าที่ในการตรวจสอบภาพว่าภาพที่ได้รับมานั้นเป็นภาพจริง หรือ ภาพปลอมที่ถูกสร้างขึ้น ดังภาพที่ 7

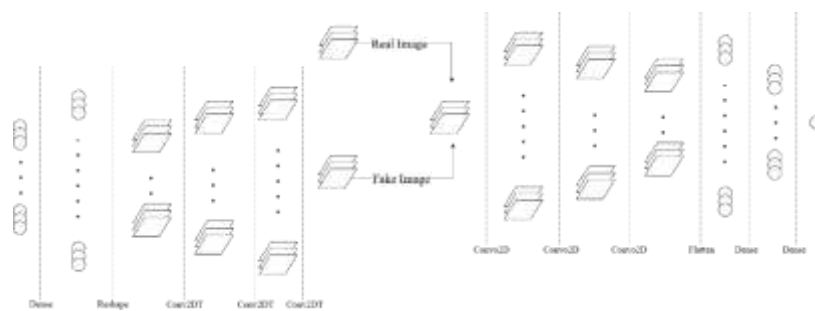


ภาพที่ 7 ภาพรวมระบบการตรวจสอบภาพโมเดล **discriminator**

ภาพรวมของระบบ **GAN** จะเป็นการทำงานในส่วนของทั้ง 2 ระบบทำงานร่วมกัน โดยทางตัว **Generator** จะพยายามสร้างภาพให้ผ่านการตรวจสอบ **discriminator**

### การเทรนระบบ **GAN**

การเทรนโมเดลสำหรับระบบ **GAN** จะแบ่งการเทรนออกเป็น 2 ส่วนคือการเทรน **generator** และ **discriminator** จะต้องทำควบคู่กันไป โดยภาพรวมของระบบการเทรนจะเป็นไปดังภาพที่ 8



ภาพที่ 9 ภาพรวมของการเทรนระบบ **GAN**

การเทรน **discriminator** จะเป็นการดำเนินการเทรนระบบโดยเตรียมภาพปลอม และภาพจริงใส่ระบบฝั่งขวา **discriminator** ให้สามารถทำนายได้อย่างถูกต้องว่าเป็นภาพจริง หรือเท็จ

การเทรน **generator** จะเป็นการเทรนโมเดลทางฝั่งซ้าย โดยจะปล่อยให้รันทั้งระบบดังภาพที่ 9 เพียงไม่มีการใส่ภาพจริงเข้าไป แล้วดำเนินการปรับ **weights** สำหรับฝั่งซ้ายเท่านั้น เพื่อให้ผลลัพธ์ทาง **discriminator** ทำนายว่าเป็นจริง

### การเทรนระบบ **VAE**

ในการเทรนระบบ **VAE** จะมีฟังก์ชัน **loss** ที่แตกต่างออกไปจากการคำนวณ โดยฟังก์ชันสำหรับคำนวณมีดังภาพที่ 10

```
def kl_loss( y_true , y_pred ):
    loss = -0.5 * K.sum( 1 + variance_layer - K.square( mean_layer ) - K.exp( variance_layer ),
        axis = 1 )
    return loss

def r_loss( y_true , y_pred ):
    return K.mean( K.square( y_true - y_pred ), axis = [ 1 , 2 , 3 ] )

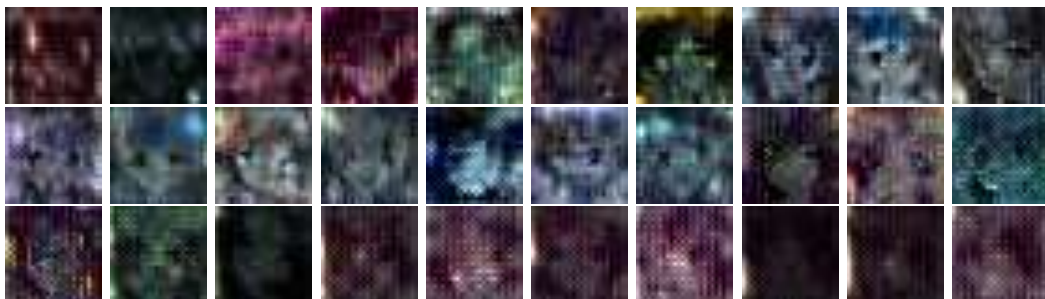
def total_loss( y_true , y_pred ):
    return _LOSS_FACTOR * r_loss( y_true , y_pred ) + kl_loss( y_true , y_pred )
```

ภาพที่ 10 ฟังก์ชันการคำนวณค่า loss ของระบบ

โดยตามปกติสำหรับการดำเนินการ **autoencoder** จะมีการหาค่า loss โดยใช้ ค่า **mean square** ดังฟังก์ชัน **r\_loss** แต่การดำเนินการ **VAE** จะมีการใช้ **kl divergence** ดังฟังก์ชัน **kl\_loss** ที่นำค่าในส่วนของ **layer** ที่เพิ่มขึ้นมามาคำนวณด้วย

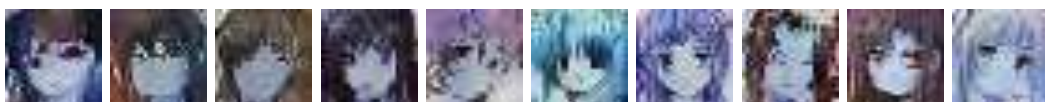
### ผลลัพธ์สำหรับการดำเนินการ GAN

ในการทดสอบผู้จัดทำได้ดำเนินการทดสอบในรูปแบบของการดำเนินสลับการเทรน **discriminator** และ **generator** โดยได้มีการทดสอบอยู่ 2 แบบ ได้แก่ การดำเนินการข้อมูลทีละ 2048 รูป กับ การดำเนินการข้อมูลทีละ 32 รูป เปลี่ยนเสมือนการแบ่ง **batch** สำหรับการปรับ **weights** แต่ในกรณีคือการแบ่ง **set** ข้อมูลในการเทรนโมเดล



ภาพที่ 11 ผลลัพธ์ในแต่ละรอบของการดำเนินการทีละ 2048 รูป

จากชุดภาพที่ 11 คือตัวอย่างการดำเนินการสร้างภาพ **latent vector** ที่สุ่มมา โดยทั้งหมด 30 รอบ นับจากซ้ายไปขวา

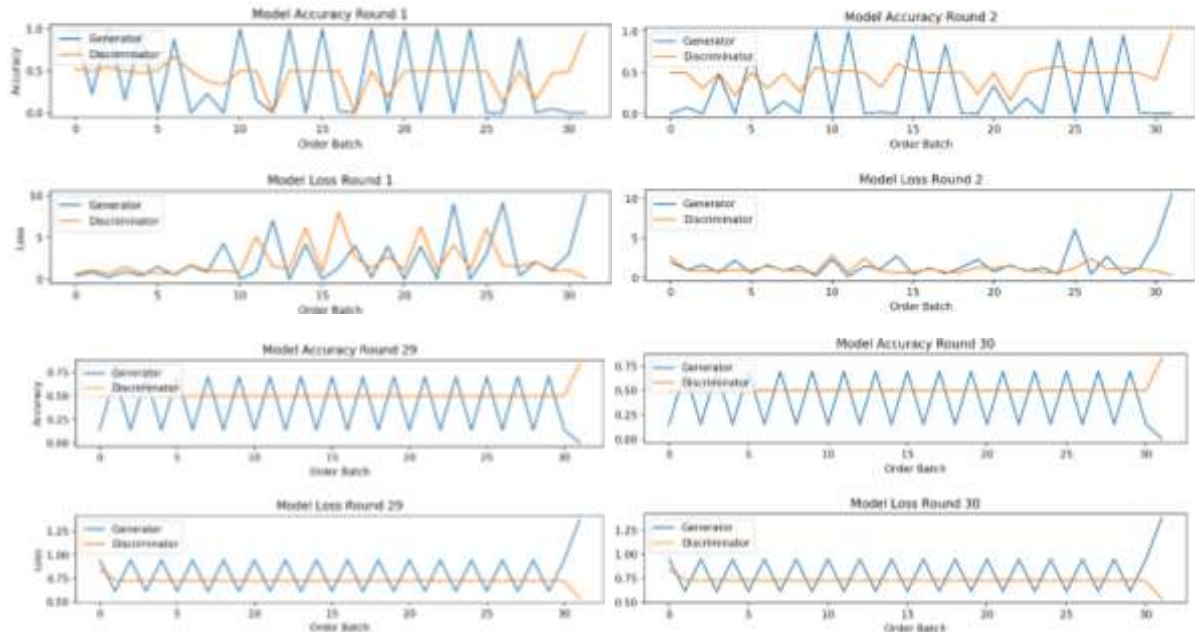


ภาพที่ 12 ผลลัพธ์ในแต่ละรอบของการดำเนินการทีละ 32 รูป

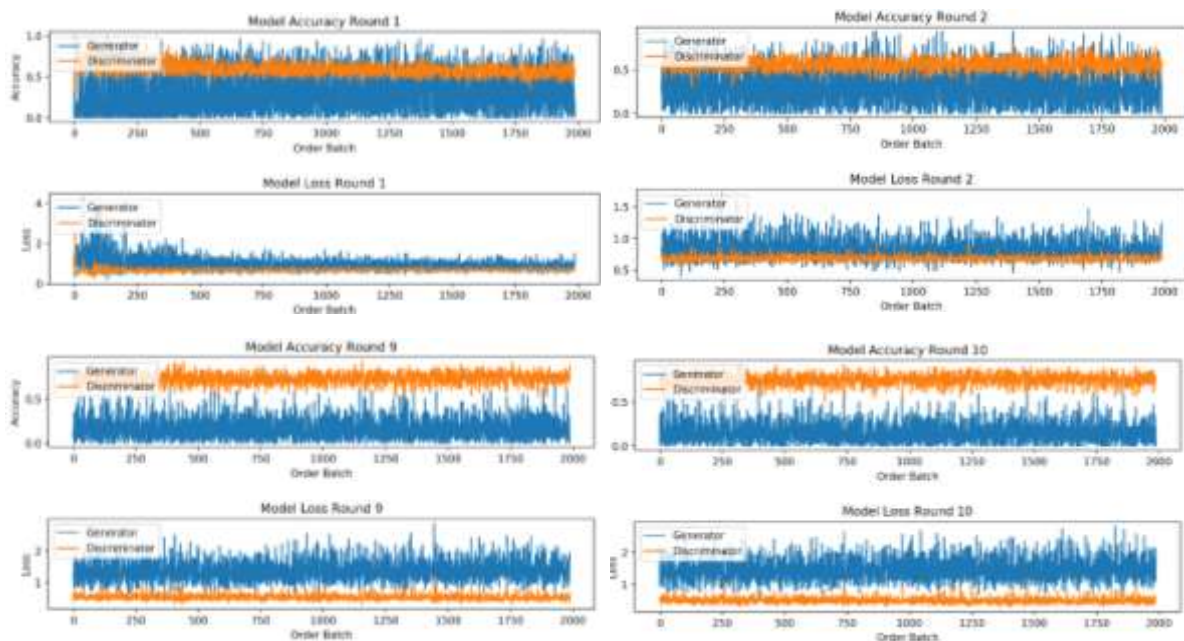
จากชุดภาพที่ 12 คือตัวอย่างการดำเนินการสร้างภาพ **latent vector** ที่สุ่มมา โดยทั้งหมด 10 รอบ นับจากซ้ายไปขวา

จากภาพที่ 11 – 12 แสดงให้เห็นถึงความแตกต่างของผลลัพธ์ที่ได้ ว่าการดำเนินการปรับที่ละโมเดลทีละเยื่อ ๆ ทำให้ได้ผลลัพธ์ที่ได้ออกมาอยู่แนวสีเทอนเดียวกันมากกว่าการดำเนินการทีละน้อย ๆ

ในลำดับต่อมา ลองพิจารณาประวัติการเทรนในแต่ละรอบ



ภาพที่ 13 ตัวอย่างประวัติการเทรนข้อมูลทีละ 2048 รูป



ภาพที่ 14 ตัวอย่างประวัติการเทรนข้อมูลทีละ 32 รูป

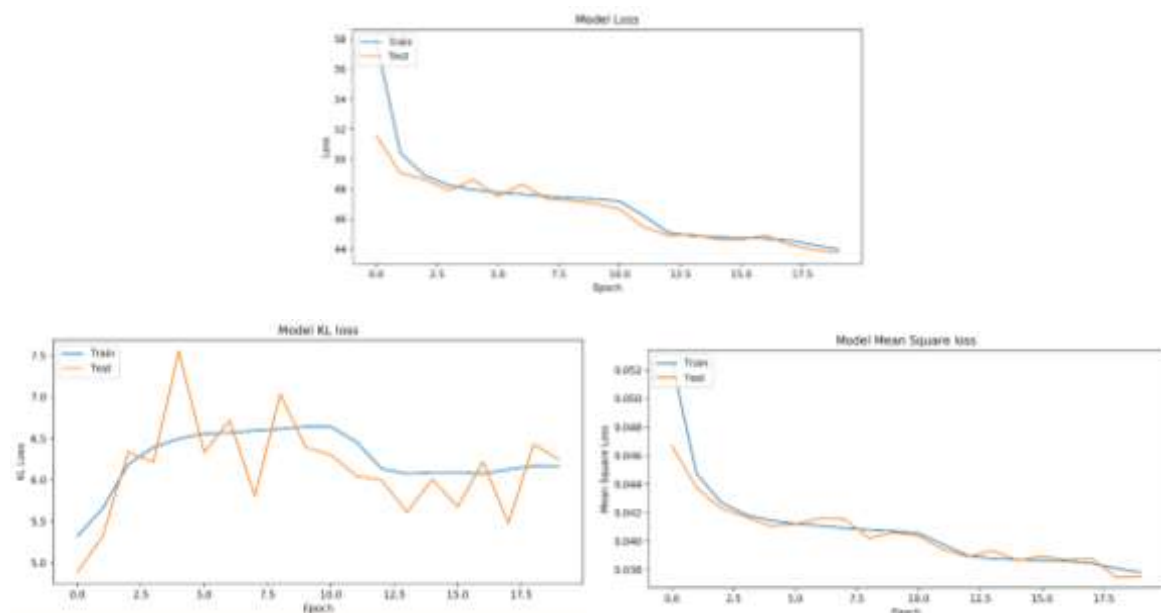
จากภาพที่ 13 จะเห็นว่า 2 รอบสุดท้ายผลลัพธ์ที่ได้เริ่มที่จะเป็นไปในทิศทางเดิมจึงไม่ก่อให้เกิดการเปลี่ยนเท่าไรแล้ว จึงทำให้ระบบจบการพัฒนาไปในทางที่แตกต่างมากขึ้น

จากภาพที่ 14 จะเห็นว่าพอช่วงท้ายระบบตรวจสอบเริ่มแยกห่างจากระบบสร้างภาพ นั่นหมายความว่าระบบตรวจสอบเริ่มสามารถจับเอกลักษณ์หรือคุณลักษณะของภาพที่จริงได้แล้วนั่นเอง

ทั้งนี้อาจเป็นเพราะการดำเนินดังกล่าวอาจไม่มีภาพปลอมสำหรับการเทรน 2048 รูปต่อครั้ง จึงทำให้ระบบการตรวจสอบภาพยังไม่สามารถทำงานได้มีประสิทธิภาพที่จะทำให้ระบบสร้างภาพ สร้างภาพดี ๆ ขึ้นมา

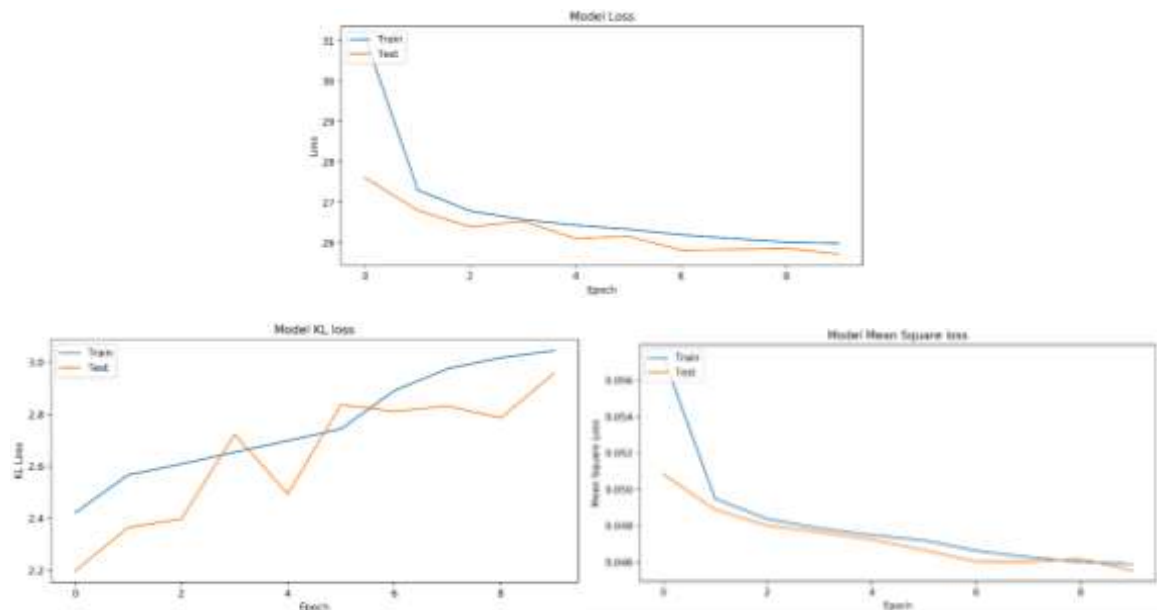
### ผลลัพธ์สำหรับการดำเนินการ VAE

ในการดำเนินการทดสอบผู้จัดทำได้ดำเนินการทดสอบ โดยการปรับพารามิเตอร์ `_LOSS_FACTOR` ที่ทำหน้าที่เป็นสัดส่วนของค่า `loss` ระหว่างการ `mean square` กับ `kl divergence` ดังตัวเลข 1000 กับ 500



ภาพที่ 15 ประวัติการเทรน VAE กรณี loss factor 1000





ภาพที่ 16 ประวัติการเทรน VAE กรณี loss factor 500



ภาพที่ 17 ภาพผลลัพธ์การทำงานของ VAE กรณี loss factor 1000



### ภาพที่ 18 ภาพผลลัพธ์การทำงานของ VAE กรณี loss factor 500

จากการดำเนินงานพบว่ากรณีที่ **loss factor** หรือให้น้ำหนักกับภาพวิธีหา **loss** สำหรับ **autoencoder** น้อยเพียงใด ภาพจะมีความเปลี่ยนแปลงจากต้นฉบับมากขึ้นเท่านั้น แต่ก็อาจก่อให้เกิดความจำเจบางอย่างได้ ลองพิจารณาภาพที่ 18 จะเห็นว่าแปลงจากต้นฉบับได้แค่โครงหน้าที่เหมือนคล้ายเดิมตลอดเลย

### สรุปผลการดำเนินงานและวิเคราะห์ผลลัพธ์



### ภาพที่ 19 เปรียบเทียบ VAE กับ GAN

ภาพที่ 19 แสดงการเปรียบเทียบผลลัพธ์การสร้างภาพพบว่า **VAE** จะมีได้ผลลัพธ์ที่มีองค์ประกอบเป็นหน้าการตื้นเนื่องจากการดำเนินการที่พยายามสร้างให้เหมือนภาพต้นแบบ โดยมีการเปลี่ยนแปลงทางด้านการ **encoder** จึงทำให้คงรูปได้อย่างแม่นยำ

ส่วน **GAN** จะได้ภาพที่มีหลากหลายลักษณะ และสีสรรมากกว่า เนื่องจาก **GAN** เป็นการเรียนรู้การตรวจสอบ ไม่ใช่การเรียนรู้ที่พยายามให้ได้ภาพเท่าเดิมนั่นเอง