《计算机模拟》





第12讲-生成式模拟(模型)

胡贤良 浙江大学数学科学学院

1. 生成式模拟(模型)

判别模型&生成模型

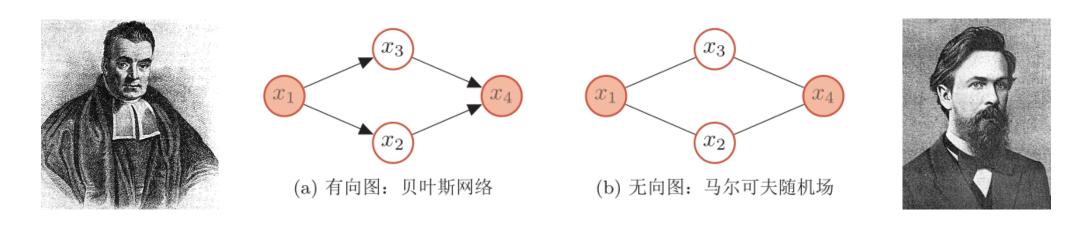


- 1. 生成模型的数据集一般没有和判别模型类似的标记
- 2. 生成模型也可以有标签,根据标签去生成相应类别的图像
- 3. 生成模型像是一种非监督学习,而判别模型是一种监督学习
- 4. 数学表示不同:
 - 判别模型: p(y|x) 即给定观测x得到y的概率。
 - 生成模型: p(x) 即观测x出现的概率。如果有标签则表示为: p(x|y) 指定标签y生成x的概率

- > 一个生成数据的模型,属于一种概率模型
- \triangleright 通过学习,生成的数据分布p(x)
- ▶ 解决三类问题:
 - · 密度估计(Training)
 - · 特征推断(Inference)
 - 生成新的数据(Sampling)

概率图模型

一种用图结构来描述多元随机变量之间条件独立关系的概率模型



- >每个节点都对应一个随机变量,可以是观察变量、隐变量或未知参数
- ▶每个连接表示两个随机变量之间具有依赖关系

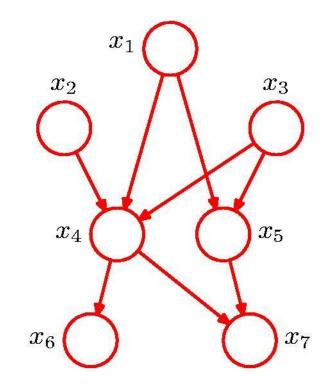
有向(Directed)图模型

也称为贝叶斯网络(Bayesian Network),或信念网络(Belief Network)

定义 11.1 – 贝叶斯网络:对于一个 K 维随机向量 X 和一个有 K 个节点的有向非循环图 G, G 中的每个节点都对应一个随机变量,每个连接 e_{ij} 表示两个随机变量 X_i 和 X_j 之间具有非独立的因果关系。令 X_{π_k} 表示变量 X_k 的所有父节点变量集合, $P(X_k|X_{\pi_k})$ 表示每个随机变量的局部条件概率分布(Local Conditional Probability Distribution)。如果 X 的联合概率分布可以分解为每个随机变量 X_k 的局部条件概率的连乘形式,即

$$p(\boldsymbol{x}) = \prod_{k=1}^{K} p(x_k | \boldsymbol{x}_{\pi_k}), \qquad (11.8)$$

那么(G,X)构成了一个贝叶斯网络.



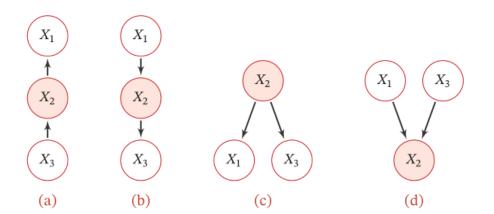
$$p(x_1, \dots, x_7) = p(x_1)p(x_2)p(x_3)p(x_4|x_1, x_2, x_3)$$
$$p(x_5|x_1, x_3)p(x_6|x_4)p(x_7|x_4, x_5)$$

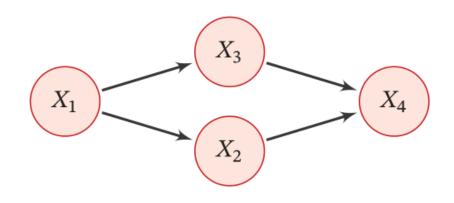
贝叶斯网络的性质

- 1. 条件独立性:如果两个节点是直接连接的,它们肯定是非条件独立的,是直接因果关系:其中,父节点是"因",子节点是"果"。
- 2. 局部马尔可夫性质:每个随机变量在给定父节点的情况,条件独立于它的非后代节点。
 - 利用局部马尔可夫性可以简化多元变量的联合概率,从而 降低建模的复杂度。如右图所示的图,联合概率是4个局 部条件概率的乘积,这样只需要1+2+2+4=9个独立参数。

$$p(\mathbf{x}) = p(x_1)p(x_2|x_1)p(x_3|x_1, x_2)p(x_4|x_1, x_2, x_3),$$

= $p(x_1)p(x_2|x_1)p(x_3|x_1)p(x_4|x_2, x_3),$



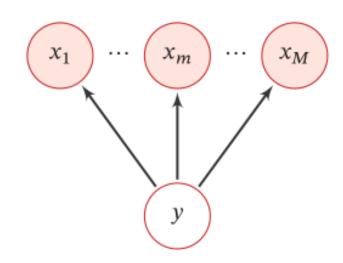


常见的有向图模型

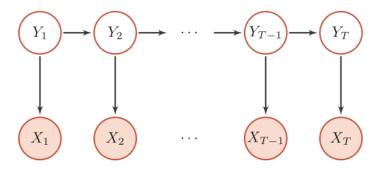
1. 朴素贝叶斯分类器

▶给定一个有M维特征的样本x和类

$$p(y|\mathbf{x};\theta) \propto p(y|\theta_c) \prod_{m=1}^{M} p(x_m|y;\theta_m)$$



2. Hidden Markov Model(HMM)



▶HMM联合概率可以分解为

$$p(\mathbf{x}, \mathbf{y}; \theta) = \prod_{t=1}^{T} p(y_t | y_{t-1}, \theta_s) p(x_t | y_t, \theta_t)$$

转移概率 输出概率

有向图模型的学习/训练

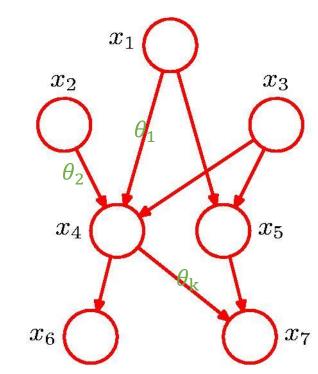
- \triangleright 在贝叶斯网络中,所有变量x的联合概率分布可以分解为每个随机变量 x_k 的局部条件概率的连乘形式。
- \triangleright 假设每个局部条件概率 $p(x_k | x_{\pi_k})$ 的参数为 θ_k ,则对数似然函数为

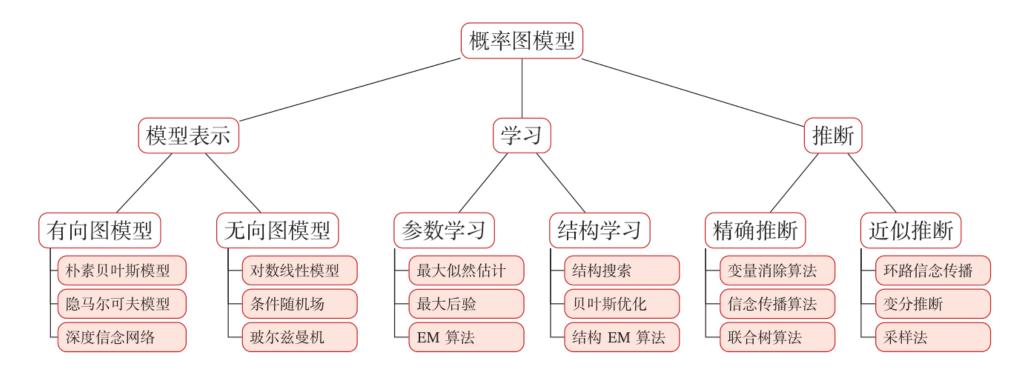
$$\mathcal{L}(\mathcal{D}; \theta) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \log p(\mathbf{x}^{(n)}; \theta)$$

$$= \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \sum_{k=1}^{K} \log p(x_k^{(n)} | x_{\pi_k}^{(n)}; \theta_k),$$

▶分别最大化每个变量的条件似然来估计其参数

$$\theta_k = \arg \max \sum_{n=1}^{N} \log p(x_k^{(n)} | x_{\pi_k}^{(n)}; \theta_k)$$





通过学习给定数据的特征,获得其近似的概率分布,并用学习所得近似来生成新的数据。常见的有:

- ▶ 朴素Bayes方法: 常用于分类问题, 计算出数据属于某个类别的概率
- ➤ Gauss混合模型:常用于聚类问题,计算数据属于多个Gauss分布的概率
- ➤ <mark>隐Markov模型</mark>: 常用于序列建模, 计算状态间或状态与数据间转移概率
- ▶ 变分自编码器: 常用于无监督学习(特征提取), 计算数据的"编码(特征)"
- ▶ 生成对抗网络:深度神经网络时代的产品,通过求解minmax问题得到数据的概率分布

基于概率图的推断

主要问题:如何计算边际概率

$$p(y) = \sum_{x'} p(y|x')p(x')$$

① 精确推断

- > 变量消去法 $p(x_1, x_4) = \sum_{x_2, x_3} p(x_1)p(x_2|x_1)p(x_3|x_1)p(x_4|x_2, x_3) = p(x_1)\sum_{x_3} p(x_3|x_1)\sum_{x_2} p(x_2|x_1)p(x_4|x_2, x_3)$
- ► 信念传播: 在具有环路的图上依然使用和积算法,近似精确!
- ▶联合树算法

② 近似推断

- ▶ 采样法(MonteCarlo)通过模拟的方式来采集符合某个分布p(x)的一些样本,并估计相关量
- ▶变分推断:引入一个比较简单的变分分布来近似条件概率,然后通过迭代的方法进行计算

贝叶斯公式:对于给定的x,分布z关于x的后验分布可以表示为:

$$p(z|x) = \frac{p(z,x)}{p(x)} = \frac{p(x|z)p(z)}{p(x)}$$

引入全概率公式 $p(x) = \int p(x|z)p(z)dz$,可以进一步表示为:

$$p(z|x) = \frac{p(x|z)p(z)}{p(x)} = \frac{p(x|z)p(z)}{\int p(x|z)p(z)dz}$$

变分推断

$$argmax_{Q} \left(\int Q(Z)log(P(X,Z))dZ - \int Q(Z)log(Q(Z))dZ \right)$$

对于需要进行训练的隐含变量Z和观察值变量 $X = \{x_1, x_2, ..., x_N\}$,作出合理的模型假设P(Z, X);构造关于Z的概率分布Q(Z; V),不断更新Q的参数V,使得Q(Z; V)接近P(Z|X);给出优化问题为最小化后验与近似分布的KL散度。

由公式: $p(X) = \frac{p(Z,X)}{p(Z|X)}$, 等式两边同时取对数有:

$$log(P(X)) = log(P(Z,X)) - log(P(Z|X))$$

引入Q(Z), 得:

$$log(P(X)) = log(P(Z,X)) - log(Q(Z)) - \left(log(P(Z|X)) - log(Q(Z))\right) = log\left(\frac{P(Z,X)}{Q(Z)}\right) - log\left(\frac{P(Z|X)}{Q(Z)}\right)$$

关于Q(Z)取期望:

$$\int Q(Z)log(P(X))dZ = \int Q(Z)log\left(\frac{P(Z,X)}{Q(Z)}\right)dZ - \int Q(Z)log\left(\frac{P(Z|X)}{Q(Z)}\right)dZ$$

$$= \int Q(Z)log(P(Z,X)) dZ - \int Q(Z)log(Q(Z))) dZ - \int Q(Z)log\left(\frac{P(Z|X)}{Q(Z)}\right)dZ$$

$$= \int Q(Z)log(P(Z,X)) dZ - \int Q(Z)log(Q(Z))) dZ - \int Q(Z)log\left(\frac{P(Z|X)}{Q(Z)}\right)dZ$$

$$= \int Q(Z)log(P(Z,X)) dZ - \int Q(Z)log(Q(Z)) dZ - \int Q(Z)log\left(\frac{P(Z|X)}{Q(Z)}\right)dZ$$

$$= \int Q(Z)log(P(Z,X)) dZ - \int Q(Z)log(Q(Z)) dZ - \int Q(Z)log\left(\frac{P(Z|X)}{Q(Z)}\right)dZ$$

$$= \int Q(Z)log(P(Z,X)) dZ - \int Q(Z)log(Q(Z)) dZ - \int Q(Z)log\left(\frac{P(Z|X)}{Q(Z)}\right)dZ$$

$$= \int Q(Z)log(P(Z,X)) dZ - \int Q(Z)log(Q(Z)) dZ - \int Q(Z)log\left(\frac{P(Z|X)}{Q(Z)}\right)dZ$$

$$= \int Q(Z)log(P(Z,X)) dZ - \int Q(Z)log(Q(Z)) dZ - \int Q(Z)log\left(\frac{P(Z|X)}{Q(Z)}\right)dZ$$

优化问题:最小化KL距离 \longrightarrow P(Z|X)难以计算 \longrightarrow 优化问题:最大化ELBO(上界为log(P(X)))

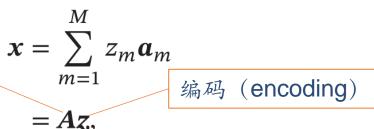
生成模型实例:自编码器(编码器+解码器)

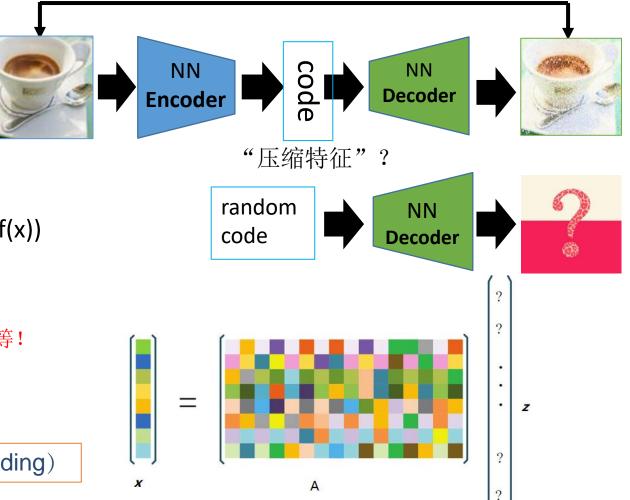
- ▶一种典型的生成模型,通过无监督学习使输出尽可能地和输入相同,从而学习数据的分布
- ▶工作流程:
 - · 利用编码器 对x进行编码, 即

$$h = f(x),$$

形成所对应的编码z

- · 运用码器进行解码, 获得重建向量x'=g(f(x))
- ▶学习目标(损失函数): min L(x, x')
 - ➤ 编码器的目标是使得: x' ≈ x --- 重建、降维、不相等!
- **▶**(线性)编码:





As close as possible

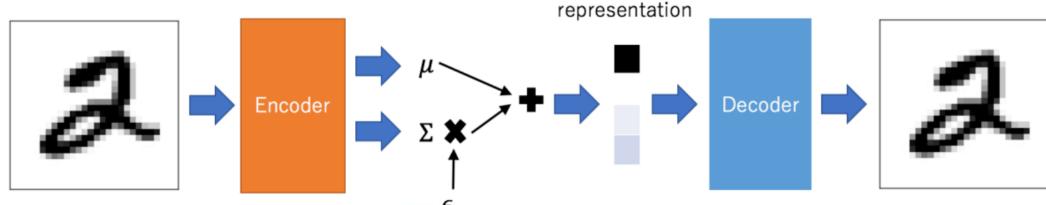
自编码器 - PyTorch实现示例一瞥

```
class autoencoder1(nn.Module):
    def __init__(self,in_features,hiden features):
        super(autoencoder1, self). init ()
        self.encoder = nn.Sequential(nn.Linear(in features, hiden features), nn.ReLU(True))
        self.decoder = nn.Sequential(nn.Linear(hiden features, in features), nn.Sigmoid())
    def forward(self, x):
                                  class autoencoder2(nn.Module):
        en = self.encoder(x)
                                      def init (self,in features,hiden features):
        de = self.decoder(en)
                                          super(autoencoder2, self). init ()
        return en, de
                                         self.encoder = nn.Sequential(
                                                        nn.Conv2d(in_features, hiden_features, kernel_size = 3, padding = 1),
                                                        nn.ReLU(True), nn.MaxPool2d(kernel size = 2), nn.ReLU(True))
                                         self.decoder = nn.Sequential( //
                                                        nn.ConvTranspose2d(hiden_features, hiden_features, kernel_size = 2,stride=2),
                                                        nn.ReLU(True),
                                                        nn.ConvTranspose2d(hiden features, in features, kernel size=3, padding = 1),
                                                        nn.Tanh())
                                     def forward(self, x):
                                         en = self.encoder(x)
                                         de = self.decoder(en)
                                          return en, de
```

变分自编码器

$$z = \mu + \Sigma {\times} \epsilon$$

low dimensional



· VAE提出于2013年,是一

基于神经网络的概率模型,任务是学习一个概率分布。损失函数取为:

$$\mathcal{L}\left(\theta, \phi; x^{(i)}\right) \simeq \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{J} \left(1 + \log\left(\left(\sigma_{j}^{(i)}\right)^{2}\right) - \left(\mu_{j}^{(i)}\right)^{2} - \left(\sigma_{j}^{(i)}\right)^{2}\right) + \frac{1}{L} \sum_{l=1}^{L} \log p_{\theta}\left(x^{(i)} \mid z^{(i,l)}\right),$$

- VAE 在普通的 AE 中加入了一些限制,要求产生的隐变量遵循高斯分布(理论上可以是任意分布)
 - 用来衡量输出与输入之间的差距
 - · 用KL散度来表示q(z|x)和p(z)之间的相似程度
- 目的: 使得网络能够在不给定原始图像的基础上生成新的图像
- ▶ 是一类基于自编码器结构和变分贝叶斯推断的深度生成模型。

VAE实现概览

```
class VAE(nn.Module):
  def __init__(self, in_features, hiden_features, out_features, n_num):
     super(VAE, self).__init__()
     self.encoder = nn.Sequential(nn.Linear(in_features, hiden_features),nn.ReLU(True))
     self.mean=nn.Linear(hiden_features, n_num)
     self.logvar=nn.Linear(hiden_features, n_num)
     self.decoder = nn.Sequential(nn.Linear(n_num, hiden_features),nn.ReLU(True),nn.Linear(hiden_features,
         out_features),nn.Tanh())
  def forward(self, x):
     x = self.encoder(x)
     x mean=self.mean(x)
     x_logvar=self.logvar(x)
     std = 0.5 * torch.exp(x_logvar)
     z = torch.randn(std.size()) * std + x_mean
     z = self.decoder(z)
     return z, x_mean, x_logvar
```

```
Define
latent state
distributions
              Sample from
              distributions
```

```
class VAE Loss( Loss):
  def __init__(self, reduction='sum'):
     super(VAE_Loss, self).__init__()
     self.bce_loss = torch.nn.BCELoss(reduction = reduction)
  def forward(self, input, target, x_mean, x_logvar):
    loss1 = self.bce_loss(input, target)
    loss2 = self.KL_divergence(x_mean, x_logvar)
     return loss1 + loss2
  def KL_divergence(x_mean, x_logvar):
    return - 0.5 * torch.sum(1 + x_logvar - torch.exp(x_logvar) - x_mean**2)
```

变分下界(Evidence Lower Bound, ELOB)

$$L_{b} = \int q(z|x) \log \frac{p(x,z)}{q(z|x)} dz$$
 两个正态分布之间的 KL 散度为:
$$= \int q(z|x) \log \frac{p(z)p(x|z)}{q(z|x)} dz$$

$$D_{KL}(N(\mu_{1},\sigma_{1}^{2})||N(\mu_{2},\sigma_{2}^{2})) = \log \frac{\sigma_{2}}{\sigma_{1}} + \frac{\sigma_{1}^{2} + (\mu_{1} - \mu_{2})^{2}}{2\sigma_{2}^{2}} - \frac{1}{2}$$

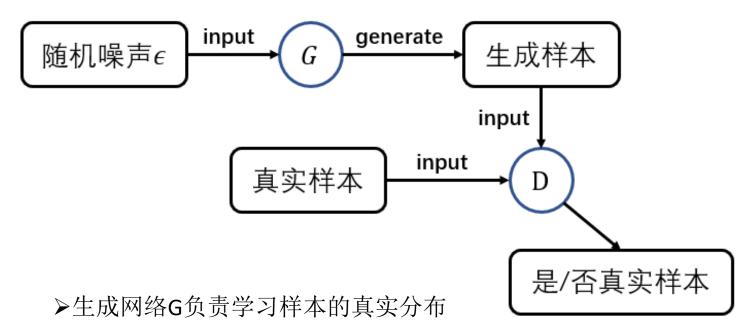
$$= \int q(z|x) \log \frac{p(z)}{q(z|x)} dz + \int q(z|x) \log p(x|z) dz$$
 其中 $p(z) \sim N(0,1)$, 定义 $p(z|x) \sim N(\mu,\sigma^{2})$, 则
$$= -\int q(z|x) \log \frac{q(z|x)}{p(z)} dz + \int q(z|x) \log p(x|z) dz$$

$$D_{KL}(q(z|x)||p(z)) = -\frac{1}{2}(\log \sigma^{2} - \sigma^{2} - \mu^{2} + 1)$$

$$= -D_{KL}(q(z|x)||p(z)) + E_{z \sim q(z|x)} \log p(x|z)$$

- 此损失函数需要权衡两部分:
- 1. 计算编码器生成的 z 的分布 q(z|x) 是否与真实分布 p(z)(高斯分布)足够接近,即 隐变量 z 是 否服从高斯分布。
- 2. 最大化 $Ez\sim q(z|x)\log p(x|z)$,即保证生成数据的准确性。

2 GAN

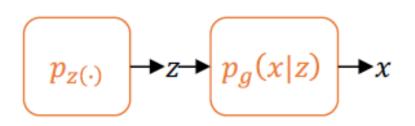


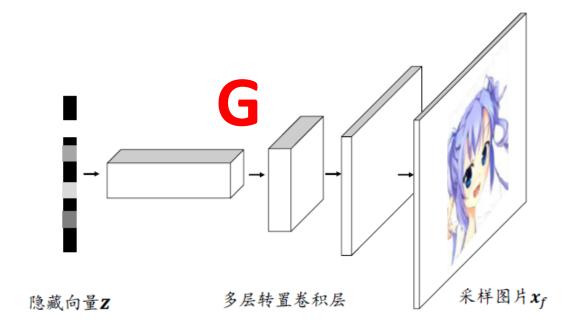
▶判别网络D负责将生成网络采样的样本与真实样本区分开来

"Generative Adversarial Networks." Ian J. Goodfellow, Jean Pouget-Abadie, Mehdi Mirza, Bing Xu, David Warde-Farley, Sherjil Ozair, Aaron Courville, Yoshua Bengio. ArXiv 2014. https://github.com/goodfeli/adversarial

生成网络(Generator)

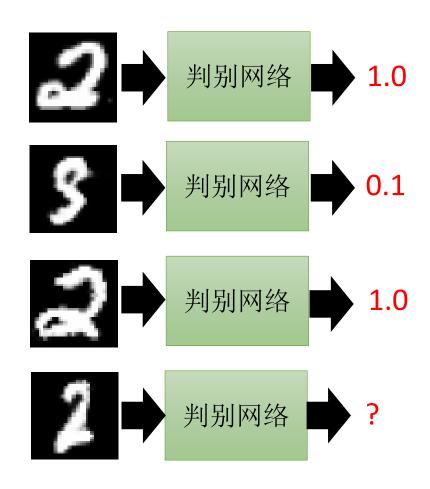
• 与自编码器的Decoder功能类似,从先验分布 p_z (·) 中采样隐藏变量 $x \sim p_z$ (·):通过生成网络G参数化的 $p_g(x|z)$ 分布获得生成样本 $x \sim p_g(x|z)$

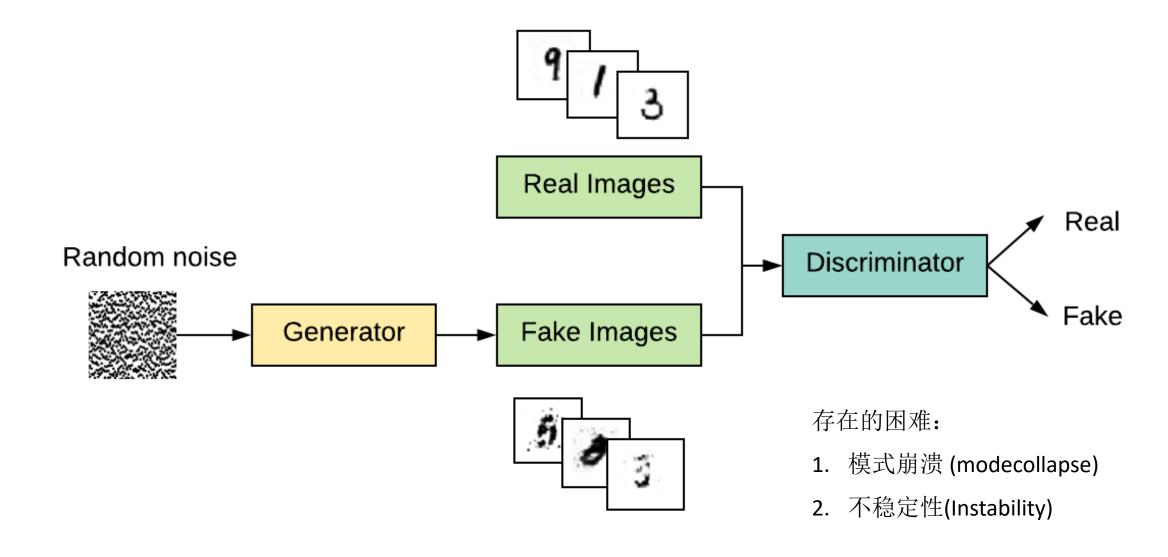




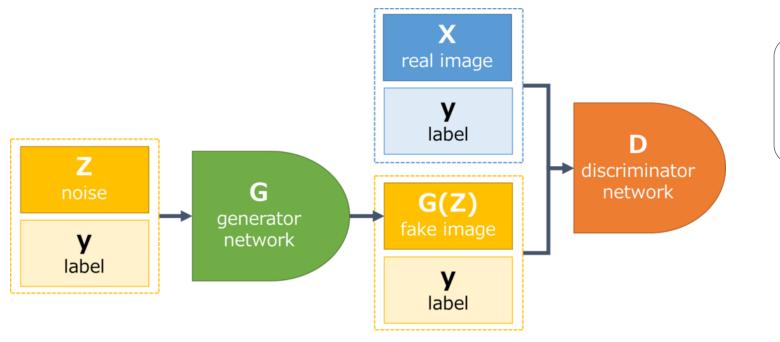
判别网络(Discriminator)

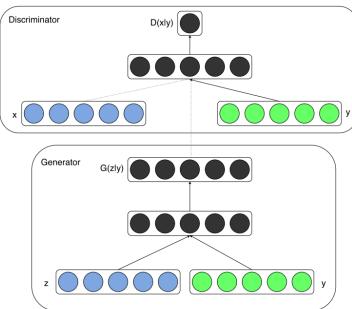
- ・本质上是一个二分类网络:接受输入样本x,包含了采样自真实数据分布 $p_r(\cdot)$ 的样本 $x_r \sim p_r(\cdot)$,也包含了采样自生成网络的假样本 $x_f \sim p_g(x|z)$, x_r 和 x_f 共同组成了判别网络的训练集
 - 1. 把所有真实样本 x_r 的标签标注为真(1)
 - 2. 所有生成网络产生的样本 x_f 标注为假(0)
- · 通过最小化判别网络预测值与标签之间的误差来优化判别网络参数.即所谓: 判别网络的输入则为真实样本或生成网络的输出, 其目的是将生成网络的输出从真实样本中尽可能分辨出来。





2. Conditional GAN





- demo_cgan_mnist.ipynb
- ▶ 需要训练很长时间!

潜在应用:条件生成

• 根据条件针对性的生成数据

"Girl with red hair and red eyes"

"Girl with yellow ribbon"





3. 卷积GAN

- · 针对图像生成应用,用CNN代替MLP,逻辑不变,DCGAN
- 对卷积神经网络的结构做了一些改变,以提高样本的质量和收敛的速度
 - 取消所有pooling层。G网络中使用转置卷积(transposed convolutional layer)进行上

Project and reshape

Stride 2

CONV 2

CONV 3

CONV 1

采样,D网络中用加入stride的卷积代替pooling。

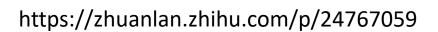


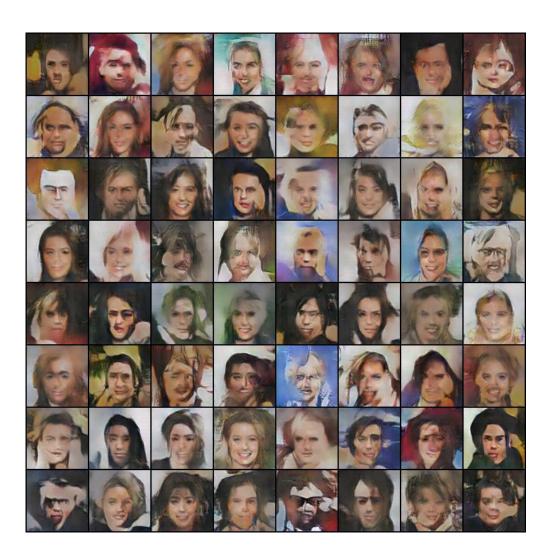
- · 去掉FC层,使网络变为全卷积网络
- · G网络中用ReLU为激活函数,最后一层tanh
- D网络中使用LeakyReLU作为激活函数
- · 参考论文: Unsupervised Representation Learning with Deep Convolutional Generative Adversarial Networks, Arixv:1511.06434.

卷积GAN案例

1. 参考gen_face/demo_genface.ipynb



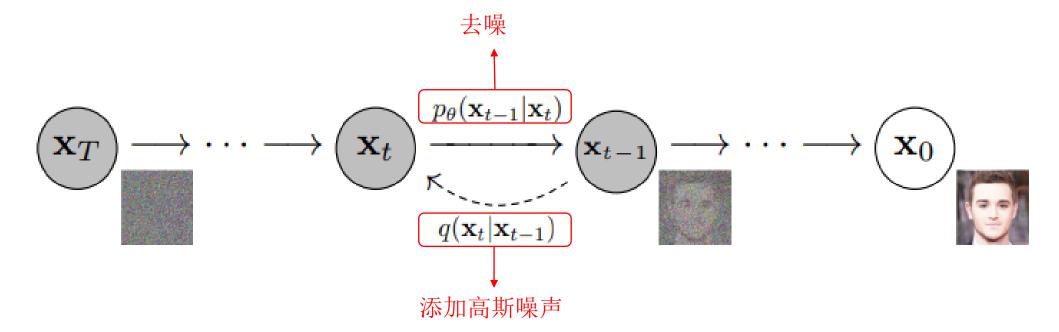




3. 扩散生成

扩散模型(Diffusion model)

- 扩散模型是生成模型,用于生成与训练数据相似的数据
- 工作原理:
 - 1. 使用缓慢增加的噪声顺序破坏训练数据 (正向过程)
 - 2. 学习扭转这种破坏以形成数据的生成模型 (反向过程)



扩散模型前向(加噪)过程

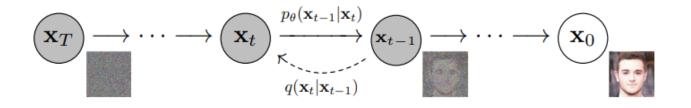
· 扩散模型可以从几个不同角度理解:基于 Markov 链、基于分数匹配、基于微分方程等。常用如下示意图表示:

前向传播过程:
$$x_t = \sqrt{\alpha_t} x_{t-1} + \sqrt{1-\alpha_t} \epsilon_1$$
 其中 $\alpha_t = 1-\beta_t$, β_t 0.0001 \rightarrow 0.002
$$x_{t-1} = \sqrt{\alpha_{t-1}} x_{t-2} + \sqrt{1-\alpha_{t-1}} \epsilon_2$$

② 代入 ① 即有
$$\mathbf{x}_t = \sqrt{\alpha_t \alpha_{t-1}} x_{t-2} + \sqrt{1 - \alpha_t \alpha_{t-1}} \bar{\epsilon}_2$$

$$= \sqrt{\bar{\alpha}_t} x_0 + \sqrt{1 - \bar{\alpha}_t} \bar{\epsilon}_t \longrightarrow \bar{q}$$
 有初始的 x_0 就可以得到任意 \mathbf{x}_t

扩散模型反向(去噪)过程



贝叶斯公式:

$$q(x_{t-1}|x_t, x_0) = q(x_t|x_{t-1}, x_0) \frac{q(x_{t-1}|x_0)}{q(x_t|x_0)}$$

$$q(x_t|x_{t-1},x_0) = \sqrt{\alpha_t}x_{t-1} + \sqrt{1-\alpha_t}\epsilon$$

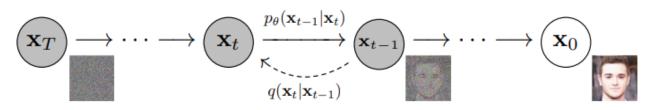
$$q(x_{t-1}|x_t,x_0) \propto$$

$$q(x_{t-1}|x_t,x_0) = \sqrt{\alpha_{t-1}}x_0 + \sqrt{1-\bar{\alpha}_{t-1}}\epsilon$$

$$exp(-\frac{1}{2}(\frac{(x_t - \sqrt{\alpha_t}x_{t-1})^2}{\beta_t} + \frac{(x_{t-1} - \sqrt{\bar{\alpha}_{t-1}}x_0)^2}{1-\bar{\alpha}_{t-1}} + \frac{(x_t - \sqrt{\bar{\alpha}_t}x_0)^2}{1-\bar{\alpha}_t}))$$

$$q(x_t|x_0) = \sqrt{\bar{\alpha}_t}x_0 + \sqrt{1-\bar{\alpha}_t}\epsilon$$

扩散模型去噪过程



$$q(x_{t-1}|x_t,x_0) \propto \exp(-\frac{1}{2}(\frac{(x_t - \sqrt{\alpha_t}x_{t-1})^2}{\beta_t} + \frac{(x_{t-1} - \sqrt{\overline{\alpha}_{t-1}}x_0)^2}{1 - \overline{\alpha}_{t-1}} + \frac{(x_t - \sqrt{\overline{\alpha}_t}x_0)^2}{1 - \overline{\alpha}_t}))$$

$$= \exp(-\frac{1}{2}(\frac{\alpha_t}{\beta_t} + \frac{1}{1 - \overline{\alpha}_{t-1}})x_{t-1}^2 - (\frac{2\sqrt{\alpha_t}}{\beta_t}x_t + \frac{2\sqrt{\overline{\alpha}_{t-1}}}{1 - \overline{\alpha}_{t-1}}x_0)x_{t-1} + C(x_t,x_0)))$$
常数
$$\overline{m} \exp\left(-\frac{(x - \mu)^2}{2\sigma^2}\right) = \exp\left(-\frac{1}{2}(\frac{1}{\sigma^2}x^2 - \frac{2\mu}{\sigma^2}x + \frac{\mu^2}{\sigma^2})\right)$$

$$\mu_t(x_t, x_0) = \frac{\sqrt{\alpha_t} (1 - \bar{\alpha}_{t-1})}{1 - \bar{\alpha}_t} x_t + \frac{\sqrt{\bar{\alpha}_{t-1}} \beta_t}{1 - \bar{\alpha}_t} x_0$$

$$= \frac{1}{\sqrt{\alpha_t}} (x_t - \frac{\beta_t}{1 - \bar{\alpha}_t} \epsilon_t)$$

$$= \frac{1}{\sqrt{\alpha_t}} (x_t - \frac{\beta_t}{1 - \bar{\alpha}_t} \epsilon_t)$$

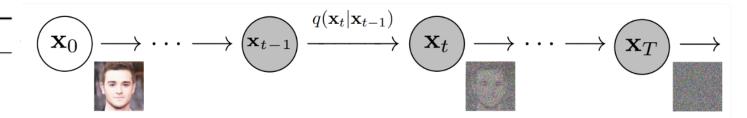
扩散模型训练采样过程

Algorithm 1 Training

- 1: repeat
- 2: $\mathbf{x}_0 \sim q(\mathbf{x}_0)$
- 3: $t \sim \text{Uniform}(\{1,\ldots,T\})$
- 4: $\epsilon \sim \mathcal{N}(\mathbf{0}, \mathbf{I})$
- 5: Take gradient descent step on

$$\nabla_{\theta} \left\| \boldsymbol{\epsilon} - \boldsymbol{\epsilon}_{\theta} (\sqrt{\bar{\alpha}_t} \mathbf{x}_0 + \sqrt{1 - \bar{\alpha}_t} \boldsymbol{\epsilon}, t) \right\|^2$$

6: until converged



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

Algorithm 2 Sampling

- 1: $\mathbf{x}_T \sim \mathcal{N}(\mathbf{0}, \mathbf{I})$
- 2: **for** t = T, ..., 1 **do**
- 3: $\mathbf{z} \sim \mathcal{N}(\mathbf{0}, \mathbf{I})$ if t > 1, else $\mathbf{z} = \mathbf{0}$

4:
$$\mathbf{x}_{t-1} = \frac{1}{\sqrt{\alpha_t}} \left(\mathbf{x}_t - \frac{1-\alpha_t}{\sqrt{1-\bar{\alpha}_t}} \boldsymbol{\epsilon}_{\theta}(\mathbf{x}_t, t) \right) + \sigma_t \mathbf{z}$$

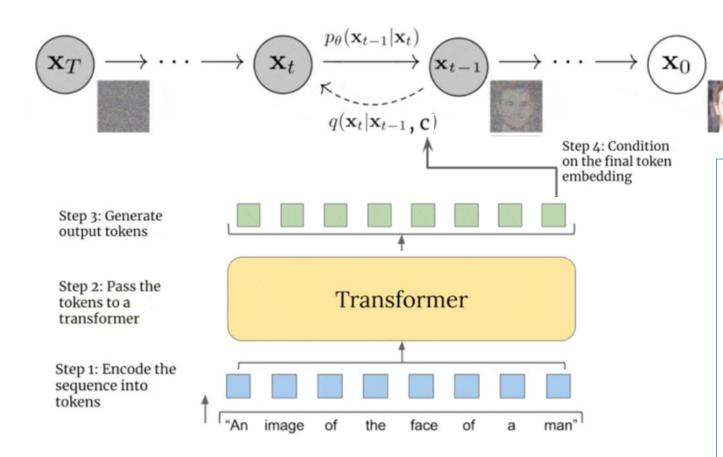
- 5: end for
- 6: **return** \mathbf{x}_0

$$\underbrace{\mathbf{x}_T} \longrightarrow \cdots \longrightarrow \underbrace{\mathbf{x}_t} \xrightarrow[q(\mathbf{x}_t|\mathbf{x}_{t-1})]{p_{\theta}(\mathbf{x}_{t-1}|\mathbf{x}_t)} \underbrace{\mathbf{x}_{t-1}} \longrightarrow \cdots \longrightarrow \underbrace{\mathbf{x}_0}$$

$$\mu_t(x_t, x_0) = \frac{1}{\sqrt{\alpha_t}} (x_t - \frac{\beta_t}{1 - \bar{\alpha}_t} \epsilon_t)$$

典型应用:文生图

GLIDE: Towards Photorealistic Image Generation and Editing with Text-Guided Diffusion Models

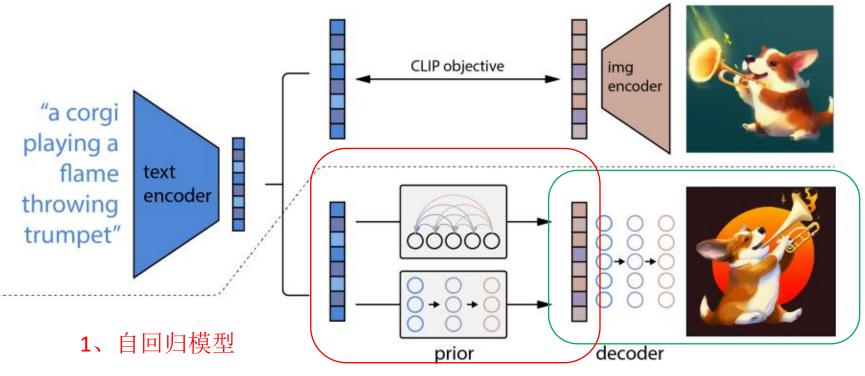


$$\hat{\mu}_{\theta}(x_t|y) = \mu_{\theta}(x_t|y) + s \cdot \Sigma_{\theta}(x_t|y) \nabla_{x_t} \log p_{\phi}(y|x_t)$$

- · CLIP: 把文本和图像映到同一个空间中。如: 英文单词dog 和狗的图片在CLIP 下的像是两个非常接近的向量。
 - 一个较为新颖的方法,有一定的技术推进性。
 - 开源代码参考,代码逻辑清晰可读性高
 - · 训练数据大小为84G,近300万条训练数据
 - · 6 节点 48 张 A100 大约需要 3 小时
 - 在多模态领域具有启发意义
- 开源项目 OpenCLIP

典型应用: 文生图

DALLE2: Hierarchical Text-Conditional Image Generation with CLIP Latents



2. Diffusion model

$$\hat{\mu}_{\theta}(x_t|c) = \mu_{\theta}(x_t|c) + s \cdot \Sigma_{\theta}(x_t|c) \nabla_{x_t} (f(x_t) \cdot g(c))$$





a teddy bear on a skateboard in times square

前沿应用: 文生视频

文生视频PIKA1.0爆火,斯坦福华人学生退 学创业,估值超2亿美元



机器之心 十 关注

2023-11-30 15:10 北京 来源: 澎湃新闻·澎湃号·湃客



字号▼

· 参考链接 https://pika.art/blog

