

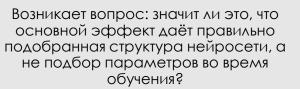
### Краткое введение

Авторы статьи [1] получили интересный результат: одна и та же нейросеть для классификации изображений эффективно обучалась на нормальном датасете, но в то же время была способна переобучаться на случайном тренировочном датасете.

Авторы статьи [2] решили проверить эту гипотезу и использовали нейросети, обученные на единственном изображении для решения следующих задач







Решаемые задачи

Очистка от шума

Восстановление фрагментов изображения

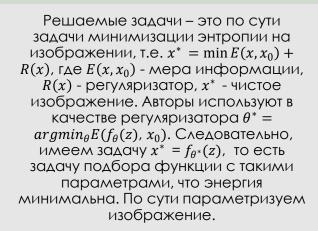
Суперразрешение

Prior = assumption (предположение)

### Почему авторам удалось решить эти задачи?

Нейросети в самом общем виде представляют собой  $x=f_{\theta}(z)$ , где z- входной вектор, x- полученное изображение,  $\theta-$  параметры нейросети

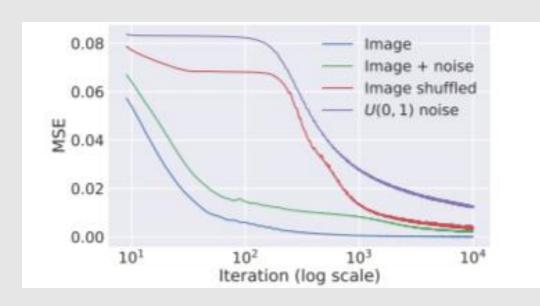
Как же найти  $\theta^*$ ? Например, обычным градиентным спуском. Заметим, что z нас не интересует, т.к. мы хотим не зависеть от данных на обучении.



Что может быть регуляризатором? В «природном» препроцессинге – это обычно TV(TotalVariation) =  $\sum_{j=1}^{i} = \sum_{j=1}^{i} x_{i} - x_{j}$ , где  $x_{i}$ ,  $x_{j}$  - соседние пиксели, а норма – разница в цветах

# Какие вопросы возникают после наших рассуждений?

Самый основной вопрос – а почему мы вообще можем утверждать, что наша нейросеть способна восстановить любое изображение, ведь в таком случае она умеет восстанавливать и случайные шумы? На самом деле, не совсем. Все-таки, мы решаем задачу минимизации энергии, так что со случайными шумами будут возникать проблемы, ведь там энтропия максимальна. Таким образом, deep image prior хорош для «натуралистичных» изображений. В этом можно убедиться, посмотрев на графики сходимости градиентного спуска. Поэтому вопрос, касающийся «остановки» спуска пока скорее интуитивен, хотя есть разные предложения, например здесь [3].

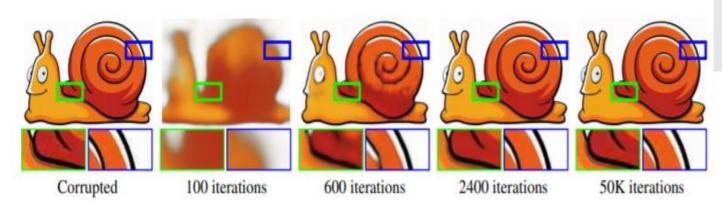


### Ликвидация шума и реконструкция изображения

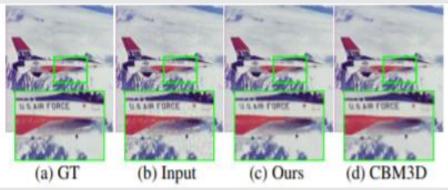
В зависимости от решаемой задачи здесь и далее очевидно будет меняться мера информации  $E(x,x_0)$ 

В данной задаче  $E(x, x_0) = |x - x_0|^2$ 

 $PSNR = 31, \sigma = 25$ 



PSNR – пиковое отношение сигнала к шуму



#### Суперразрешение

В данной задаче  $E(x,x_0) = |d(x)-x_0|^2$ , где d(x) – оператор субдискретизации, уменьшающий качество (размерность) изображения

 $PSNR = 29.9, \sigma = 25$ 

Bicubic = 28.43

SRResNet = 32.1

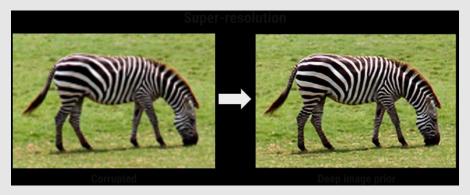


## Восстановление фрагментов изображения

В данной задаче  $E(x,x_0)=|(x-x_0)\circ m|^2$ , где m – бинарная маска, в которой отсутствующие пиксели 0, а остальные 1, а  $\circ$  - произведение Адамара



#### Выводы



Deep Image Prior отлично справляется с задачами по восстановлению и улучшению «натуральных» изображений

Стоит учитывать, что «не натуральные» изображения с высокой энтропией не могут быть восстановлены достаточно эффективно с помощью Deep Image Prior

В случае с восстановлением пропущенных частей изображения Deep Image Prior эффективен для восстановления небольших кусков. Большие куски будут обработаны плохо, тк обучение ведется по этому же изображению, а значит доступны только присутствующие на нём структуры.

В большинстве случаев Deep Image Prior эффективнее большинства относительно простых нейросетей, но передовые нейросети вроде SRResNet оказываются немного эффективнее

#### Список использованных источников

- [1] C. Zhang, S. Bengio, M. Hardt, B. Recht, and O. Vinyals.
  Understanding deep learning requires rethinking generalization.
  In Proc. ICLR, 2017.
- [2] Deep Image Prior Dmitry Ulyanov, Andrea Vedaldi ,Victor Lempitsky
- [3] <a href="https://medium.com/@ahmdtaha/deep-image-prior-7e0eac506dee">https://medium.com/@ahmdtaha/deep-image-prior-7e0eac506dee</a>

#### СПАСИБО ЗА ВНИМАНИЕ!