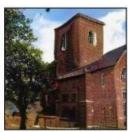
GAN DISSECTION: VISUALIZING AND UNDERSTANDING GENERATIVE ADVERSARIAL NETWORKS















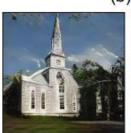




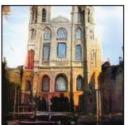




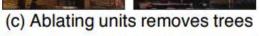
(b) Identify GAN units that match trees

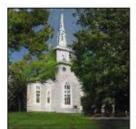




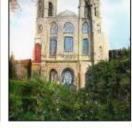






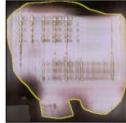








(d) Activating units adds trees





(e) Identify GAN units that cause artifacts







(f) Bedroom images with artifacts







(g) Ablating "artifact" units improves results

Описание метода.

```
G\colon \mathbf{z}	o\mathbf{x} - генератор, где \mathbf{z}\in\mathbb{R}^{|z|} из какого-то распределения \mathbf{x}\in\mathbb{R}^{H	imes W	imes 3} - сгенерированная картинка \mathsf{H}\;\mathsf{x}\;\mathsf{W}
```

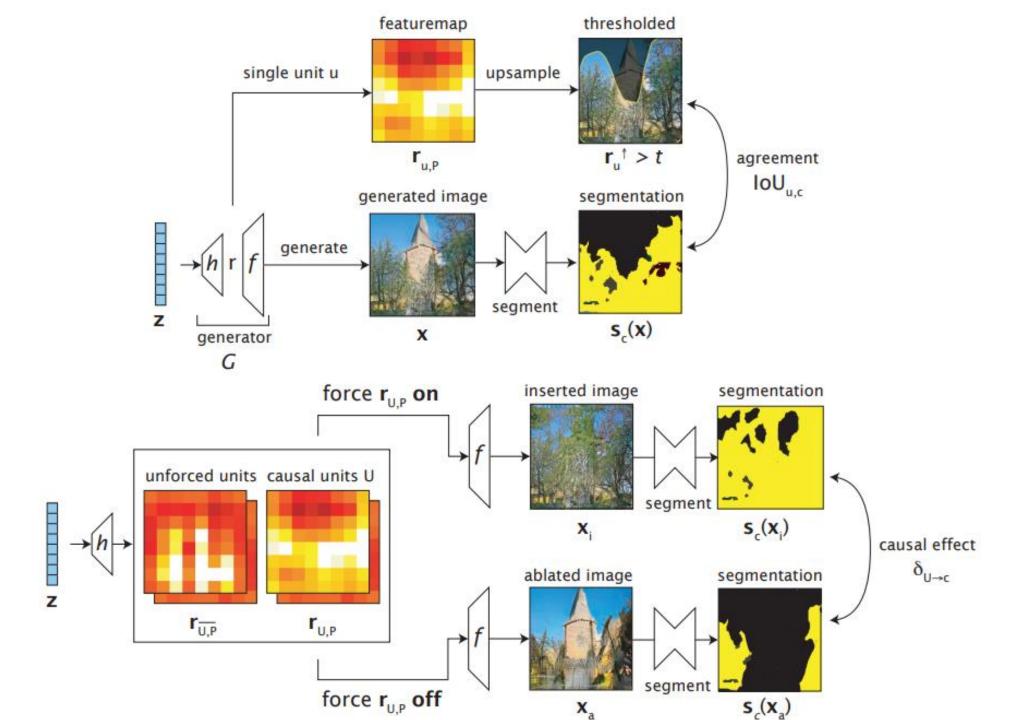
- r= h(z) выход промежуточного слоя генератора, т.е. x = f(r) = f(h(z)) = G(z)
- Так как x = f(r), очевидно, r содержит информацию о классе c.
- Мы хотим узнать, **как** именно в **r** закодирована информация о классе **c**.

Описание метода.

- Делаем разбиение в локации Р $\mathbf{r}_{\mathbb{U},P}=(\mathbf{r}_{\mathbb{U},P},\mathbf{r}_{\overline{\mathbb{U}},P})$, где класс с зависит юнитов $\mathbf{r}_{\mathbb{U},P}$ и не зависит от юнитов $\mathbf{r}_{\overline{\mathbb{U}},P}$
- Юнит каждый канал в нашей featuremap в r.
- U множество интересных нам юнитов
- Ш множество всех юнитов
- \mathbb{P} пиксели featuremap в г.

Этапы:

- 1. Dissection берём большое множество классов и определяем, какие из них имеют точное представление (в виде юнитов) в г.
- 2. Intervention определяем множество юнитов, которые отвечают за генерацию объектов класса (включаем и выключаем юниты)



Первый этап.

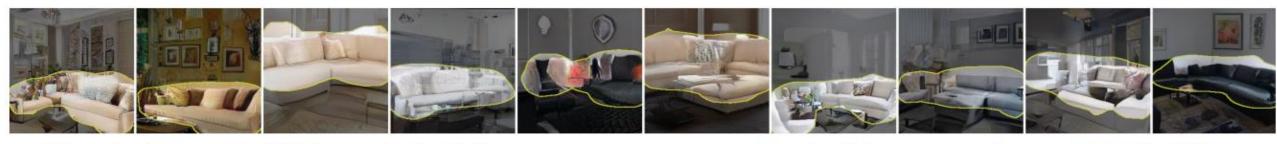
- Напомню, $\mathbf{r}_{u,\mathbb{P}}$ одноканальная (юнит u) featuremap размером h x w (обычно меньше картинки на выходе)
- Хотим узнать, кодирует ли $\mathbf{r}_{u,\mathbb{P}}$ какой-то семантический класс, например "дерево".
- Выбираем такой набор классов С, для каждого из которых мы имеем семантическую сегментацию $\mathbf{s}_c(\mathbf{x})$

$$IoU_{u,c} \equiv \frac{\mathbb{E}_{\mathbf{z}} \left| (\mathbf{r}_{u,\mathbb{P}}^{\uparrow} > t_{u,c}) \wedge \mathbf{s}_{c}(\mathbf{x}) \right|}{\mathbb{E}_{\mathbf{z}} \left| (\mathbf{r}_{u,\mathbb{P}}^{\uparrow} > t_{u,c}) \vee \mathbf{s}_{c}(\mathbf{x}) \right|}, \text{where } t_{u,c} = \arg \max_{t} \frac{I(\mathbf{r}_{u,\mathbb{P}}^{\uparrow} > t; \mathbf{s}_{c}(\mathbf{x}))}{H(\mathbf{r}_{u,\mathbb{P}}^{\uparrow} > t, \mathbf{s}_{c}(\mathbf{x}))}$$

 $\mathbf{r}_{u,\mathbb{P}}^{\uparrow}$ - upsampled $\mathbf{r}_{u,\mathbb{P}}$ до H x W



Thresholding unit #65 layer 3 of a dining room generator matches 'table' segmentations with IoU=0.34.



Thresholding unit #37 layer 4 of a living room generator matches 'sofa' segmentations with IoU=0.29.

Второй этап.

Original image:

$$\mathbf{x} = G(\mathbf{z}) \equiv f(\mathbf{r}) \equiv f(\mathbf{r}_{U,P}, \mathbf{r}_{\overline{U,P}})$$

Image with U ablated at pixels P:

$$\mathbf{x}_a = f(\mathbf{0}, \mathbf{r}_{\overline{\mathbf{U}, \mathbf{P}}})$$

Image with U inserted at pixels P:

$$\mathbf{x}_i = f(\mathbf{k}, \mathbf{r}_{\overline{\mathbf{U}, \mathbf{P}}})$$

Присутствие класса с на картинке проверяем с помощью сравнения картинок с обнуленными U в P (x_a) и, наоборот, U в P заполненными значениями k (x_i). Усредняем по всем картинкам и локациям.

Average Causal Effect (ACE) юнитов U на генерацию класса с:

$$\delta_{\mathrm{U}\to c} \equiv \mathbb{E}_{\mathbf{z},\mathrm{P}}[\mathbf{s}_c(\mathbf{x}_i)] - \mathbb{E}_{\mathbf{z},\mathrm{P}}[\mathbf{s}_c(\mathbf{x}_a)]$$

Второй этап.

Пусть в r имеем d юнитов, тогда чтобы найти оптимальное сочетание юнитов с фиксированным размером |U|, понадобится исследовать $\binom{d}{|U|}$ подмножеств.

Вместо этого мы ищем оптимальный вектор $\alpha \in [0,1]^d$, где α_u -степень влияния юнита и на генерацию с. Задача - максимизировать АСЕ $\delta_{\alpha \to c}$:

Image with partial ablation at pixels P: $\mathbf{x}_a' = f((\mathbf{1} - \boldsymbol{\alpha}) \odot \mathbf{r}_{\mathbb{U},P}, \ \mathbf{r}_{\mathbb{U},\overline{P}})$ Image with partial insertion at pixels P: $\mathbf{x}_i' = f(\boldsymbol{\alpha} \odot \mathbf{k} + (\mathbf{1} - \boldsymbol{\alpha}) \odot \mathbf{r}_{\mathbb{U},P}, \ \mathbf{r}_{\mathbb{U},\overline{P}})$ Objective: $\delta_{\boldsymbol{\alpha} \to c} = \mathbb{E}_{\mathbf{z},P} \left[\mathbf{s}_c(\mathbf{x}_i') \right] - \mathbb{E}_{\mathbf{z},P} \left[\mathbf{s}_c(\mathbf{x}_a') \right],$

Второй этап.

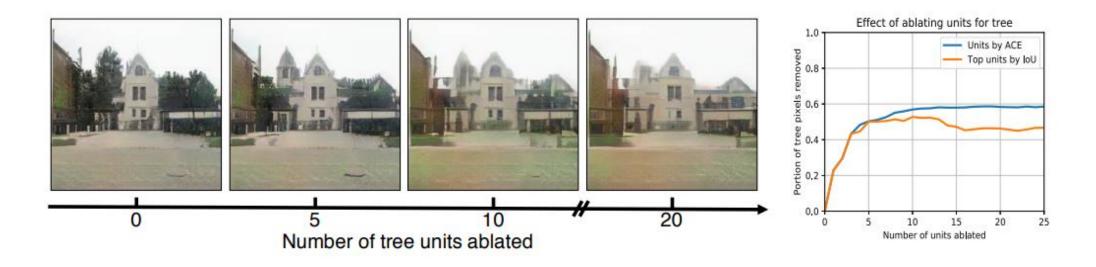
Инициализируем:

$$\alpha_u = \frac{\text{IoU}_{u,c}}{\max_v \text{IoU}_{v,c}}$$

$$\alpha^* = \arg\min_{\alpha} (-\delta_{\alpha \to c} + \lambda ||\alpha||_2)$$

для минимального множества юнитов

Ранжируем юниты по α_u^* , чтобы добиться максимального эффекта при удалении объектов этого класса. Чем больше юнитов удалим, тем меньше деревьев останется на картинке.

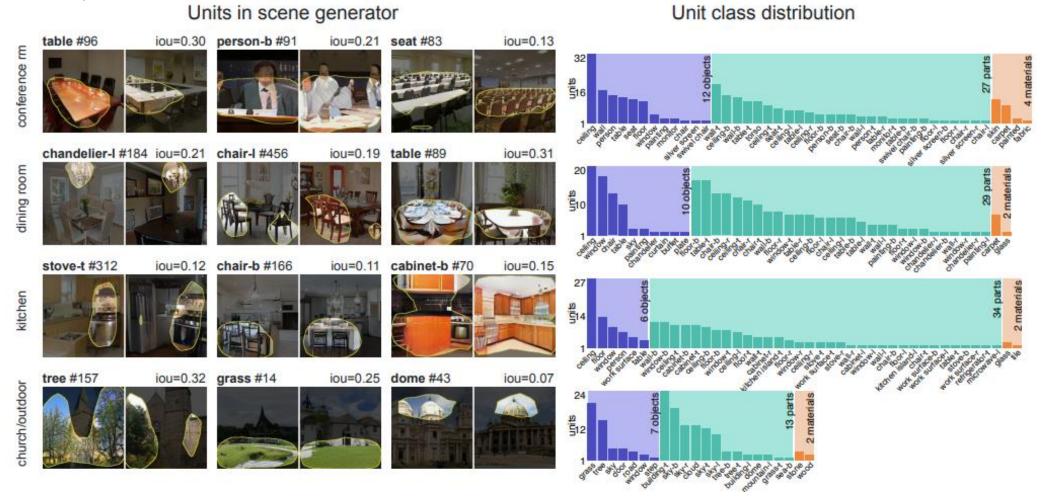


Результаты.

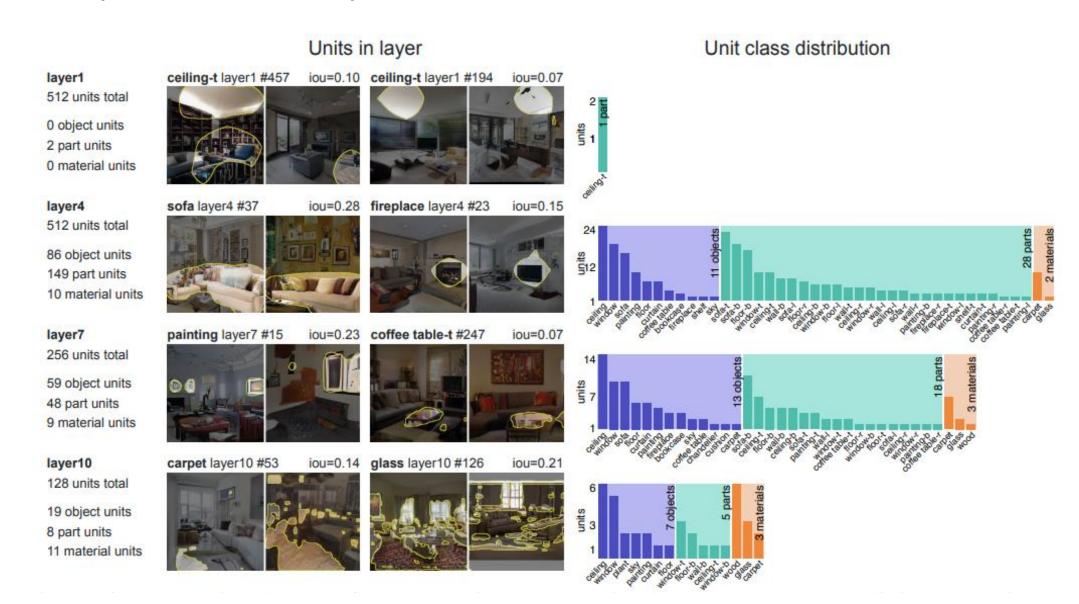
- Изучали три варианта ProgressiveGANa на LSUN scene dataset. Модель сегментации обучали на ADE20K scene dataset.
- Модель может сегментировать 336 классов, 29 частей объектов и 25 материалов.
- Так же объекты классов были поделены на более мелкие классы (части этих объектов по расположению) для более подробного изучения юнитов

Результаты. Обучение на разных сценах.

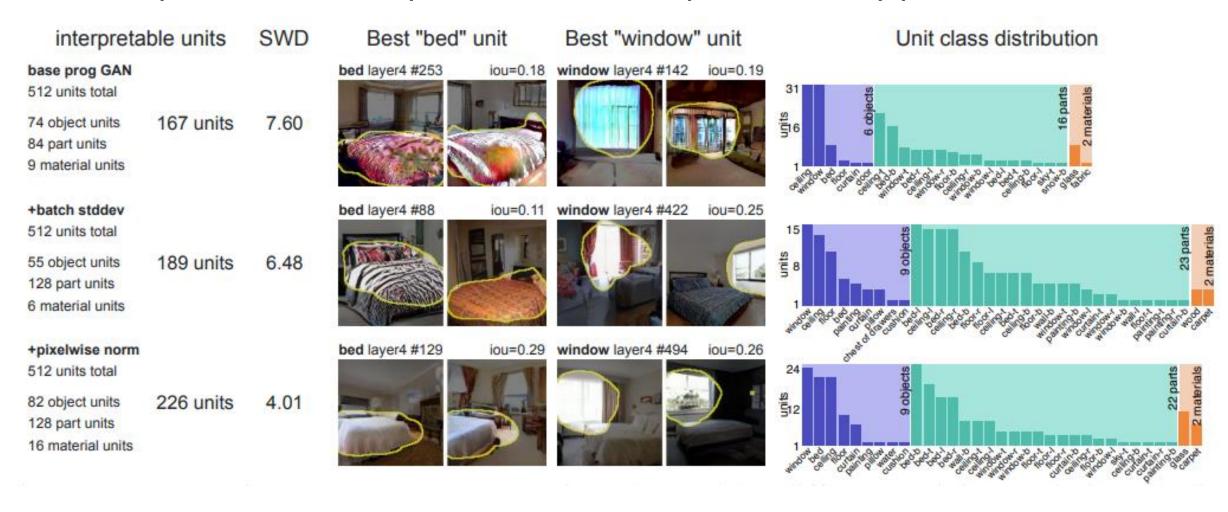
Обратим внимание на то, что есть юниты, отвечающие за отдельные части объекта. На картинке представлены юниты 4-го слоя. Юнит считается, если IoU > 0.05 и pixel_accuracy > 0.75 по сравнению с сегментацией.



Результаты. Сравнение по слоям.

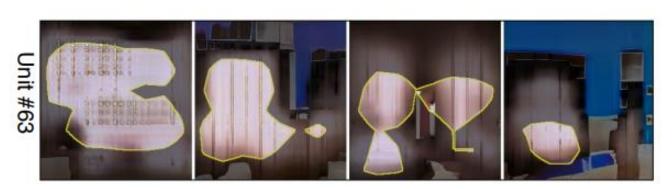


Результаты. Сравнение архитектур.



SWD - Sliced Wasserstein Distance. Чем меньше, тем реалистичнее картинка. Чем выше качество GANa, тем больше интерпретируемых юнитов.

Результаты. Удаление деффектов генерации.

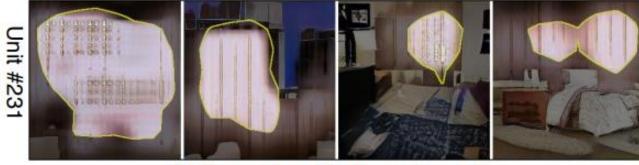








(b) Bedroom images with artifacts





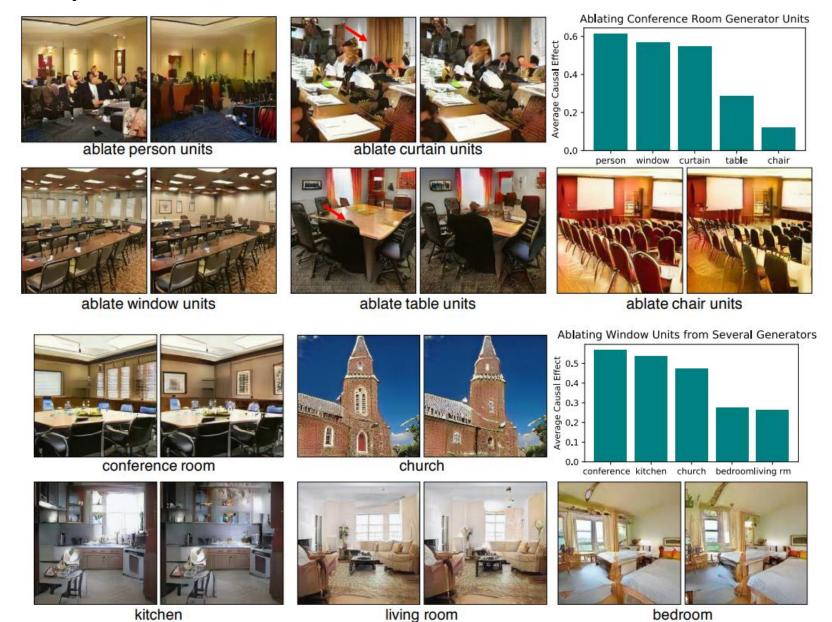






(c) Ablating "artifact" units improves results

Результаты. Удаление объектов.



Результаты. Вставка объектов.

