# **DreamFusion:**

Text-to-3D using 2D Diffusion

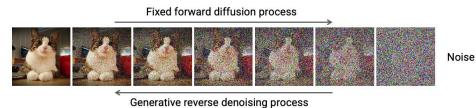
#### Что уже умеем?

Diffusion models: по тексту генерировать картинку

- Обучаются на парах (описание, картинка)
- При обучении сначала зашумляем, потом пытаемся предсказывать добавленный шум
- Для генерации из шума пытаемся понять, какая могла быть картинка



A painting of a fox sitting in a field at sunrise in the style of Claude Monet



Data

## Тогда давайте учить 3d-диффузию! Или нет?...

Проблемы обучения 3d-диффузионной модели:

- Нужно много размеченных пар (описание, 3d-модель)
- Существующие архитектуры на 3d-данных работают плохо



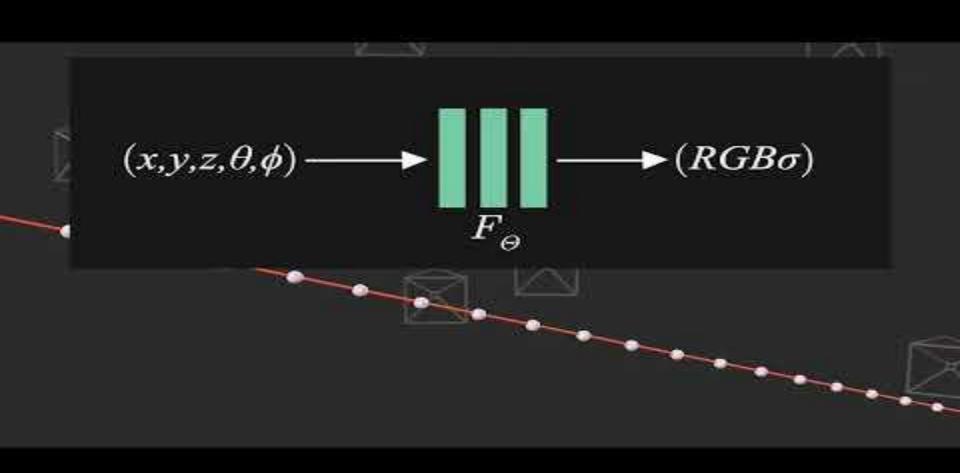
Figure 3. Examples of aligned models in the chair, laptop, bench, and airplane synsets.

#### А что мы умеем делать в 3d?

#### NeRF — Neural Radiance Fields

- На вход: 3 координаты в пространстве и 2 координаты камеры  $(x, y, z, \theta, \varphi)$
- На выход: цвет и прозрачность пикселя с координатами (x, y, z), если на него смотреть из ( $\theta$ ,  $\phi$ )

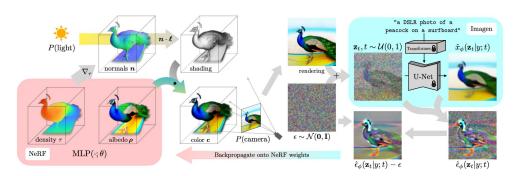




# Давайте обучим NeRF! Но где взять изображения?

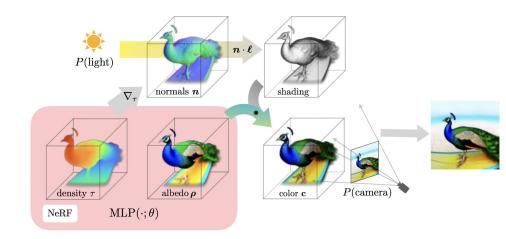
#### Этап обучения:

- Инициализирует NeRF случайными весами
- Генерируем изображение с виртуальной камеры
- Спрашиваем у DM, насколько изображение подходит под текст
- Делаем градиентный спуск для параметров NeRF-а (DM не обновляем)



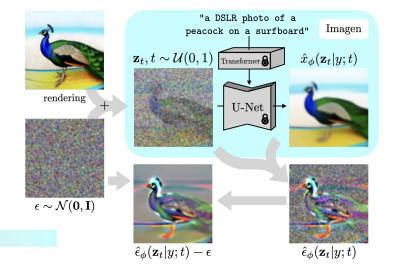
# Генерация изображения с виртуальной камеры

- Shading: предсказываем альбедо и плотность
- Случайная замена альбедо на белый цвет: генерируем только тени
- Второй MLP для фона: позиционные кодировки направления луча



### Обратная связь от DM

- Текстовые описания: описание картинки + угла зрения
- Сэмплируем шум и t
- Считаем градиент для NeRF



Backpropagate onto NeRF weights

# Обратная связь от DM: текстовые описания

Как заставлять модельку поощрять за правильно повёрнутую картинку?

- В текстовое описание добавляем эмбеддинг поворота изображения
  - o verhead view, front view, back view
  - Взвешиваем в зависимости от угла обзора
- Работает, но неидеально



#### Обратная связь от LDM: функция потерь

Стандартная функция потерь:

$$\nabla_{\theta} \mathcal{L}_{\text{Diff}}(\phi, \mathbf{x} = g(\theta)) = \mathbb{E}_{t, \epsilon} \left[ w(t) \underbrace{(\hat{\epsilon}_{\phi}(\mathbf{z}_{t}; y, t) - \epsilon)}_{\text{Noise Residual}} \underbrace{\frac{\partial \hat{\epsilon}_{\phi}(\mathbf{z}_{t}; y, t)}{\mathbf{z}_{t}}}_{\text{U-Net Jacobian}} \underbrace{\frac{\partial \mathbf{x}}{\partial \theta}}_{\text{Generator Jacobian}} \right]$$

По заявлению авторов, якобиан U-Net плохо обусловлен и считать его дорого, поэтому используетс

$$\nabla_{\theta} \mathcal{L}_{\text{SDS}}(\phi, \mathbf{x} = g(\theta)) \triangleq \mathbb{E}_{t, \epsilon} \left[ w(t) \left( \hat{\epsilon}_{\phi}(\mathbf{z}_{t}; y, t) - \epsilon \right) \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial \theta} \right]$$

$$\nabla_{\theta} \mathcal{L}_{SDS}(\phi, \mathbf{x} = g(\theta)) = \nabla_{\theta} \mathbb{E}_t \left[ \sigma_t / \alpha_t w(t) \text{KL}(q(\mathbf{z}_t | g(\theta); y, t) || p_{\phi}(\mathbf{z}_t; y, t)) \right].$$

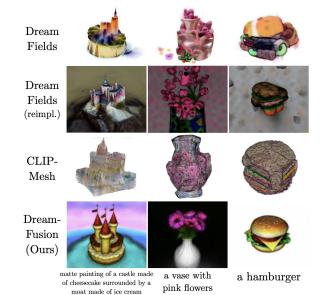
# Как использовать обученную модель?

Генерация семпла - обучение NeRF-а с нуля!

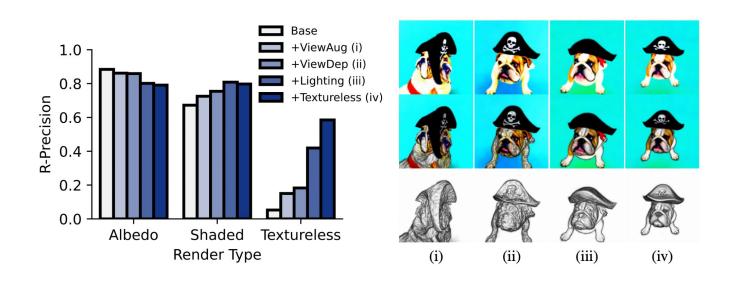
- Выкидываем DM
- Семплим картинки
- При желании можно построить 3d модель

# Эксперименты: сравнение с другими моделями

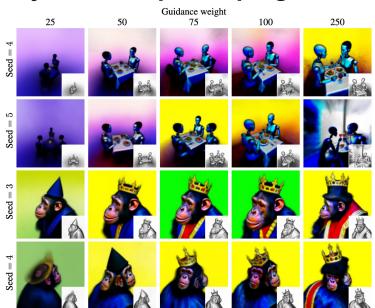
	R-Precision ↑					
Method	CLIP	B/32	CLIP	B/16	CLIP	L/14
	Color	Geo	Color	Geo	Color	Geo
GT Images	77.1	_	79.1	_	_	_
Dream Fields	68.3	_	74.2	_	_	_
(reimpl.)	<b>78.6</b>	1.3	(99.9)	(0.8)	82.9	1.4
CLIP-Mesh	67.8	_	75.8	_	$74.5^{\dagger}$	_
DreamFusion	75.1	42.5	77.5	46.6	79.7	<b>58.5</b>



#### Эксперименты: изучение прироста качества от улучшений



#### Эксперименты: изучение параметра guidance





an orangutan making a clay bowl on a throwing wheel\*



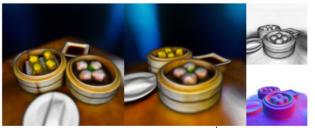
a corgi taking a selfie\*



Michelangelo style statue of dog reading news on a cellphone



a raccoon astronaut holding his helmet



a table with dim sum on it†



a tiger dressed as a doctor\*



a blue jay standing on a large basket of rainbow macarons\*



a lion reading the newspaper\*



a steam engine train, high resolution\*



a frog wearing a sweater\*



a humanoid robot playing the cello\*





an all-utility vehicle driving across a stream<sup>†</sup>









a baby bunny sitting on top of a stack of pancakes<sup>†</sup>



a sliced loaf of fresh bread



a bulldozer clearing away a pile of snow\*



a classic Packard car\*

#### Спасибо!

- Статья: <a href="https://arxiv.org/pdf/2209.14988.pdf">https://arxiv.org/pdf/2209.14988.pdf</a>
- Демонстрация: <a href="https://dreamfusion3d.github.io/">https://dreamfusion3d.github.io/</a>

