

# DPM 的艺术

郑镇鑫

blair.star@163.com

## 目录

<b>1 基础准备</b>	<b>2</b>
1.1 随机变量的期望 . . . . .	2
1.2 随机变量的函数的期望 . . . . .	2
1.3 通过随机变量替换计算函数的期望 . . . . .	2
1.4 一些简单变换的期望和方差 . . . . .	3
1.5 随机变量的变换的概率分布 . . . . .	3
1.6 两个独立随机变量之和的概率分布 . . . . .	4
1.7 高斯分布的性质 . . . . .	4
1.8 log 函数的性质 . . . . .	5
1.9 蒙特卡洛积分 (Monte Carlo Integral) . . . . .	6
1.10 概率密度函数的性质 . . . . .	6
1.11 贝叶斯公式 (Bayes Formula) 和全概率公式 (Total Probability Formula) . . . . .	7
1.12 KL 散度及“全条件 KL 散度” . . . . .	7
1.12.1 KL 散度 . . . . .	7
1.12.2 全条件 KL 散度 . . . . .	8
1.12.3 KL 散度的一个上限 . . . . .	8
1.12.4 优化全条件 KL 散度 ( $KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp} \  p)$ ) . . . . .	8
<b>2 隐变量模型的复杂度及采样方法</b>	<b>10</b>
2.1 更复杂的概率分布 . . . . .	10
2.2 并不困难的采样 . . . . .	11
<b>3 三种隐变量模型及相应的参数学习方法</b>	<b>14</b>
3.1 Mixture Model 及 EM 算法 . . . . .	14
3.2 VAE 模型及其学习方法 . . . . .	15
3.3 DPM 模型及其学习方法 . . . . .	18
3.3.1 DPM 模型的形式及其 Lower Bound . . . . .	18
3.3.2 $q$ 概率模型和 Lower Bound 的简化 . . . . .	20
3.3.3 三种优化 (预测) 方式 . . . . .	24
3.3.4 优化 MLE . . . . .	26
3.4 DPM 模型的进一步分析 . . . . .	26
3.4.1 概括重要的结论 . . . . .	26
3.4.2 进一步理解目标函数 . . . . .	27
3.4.3 理解噪声分布向数据分布转变的过程 . . . . .	29
3.4.4 $q(z_{t-1} z_t)$ 概率分布的特点 . . . . .	29
3.4.5 $q(z_{t-1} z_t)$ 逆变换的输入敏感度 . . . . .	32
3.4.6 $p(z_{t-1} z_t)$ 拟合误差对逆变换的影响 . . . . .	34

3.4.7	压缩映射 $q(z_{t-1} z_t)$ 的不动点 . . . . .	35
3.4.8	DPM 模型设计要点 . . . . .	37
3.4.9	DPM 模型的独特之处 . . . . .	37
3.4.10	是否可通过“逆卷积”恢复数据分布 $q(x)$ . . . . .	37
3.5	融合 DPM 模型和 VAE 模型 . . . . .	39

# 1 基础准备

## 1.1 随机变量的期望

对于随机变量  $X \sim p_x(x)$ ,  $X_1, X_2, \dots, X_N$  为相应的样本, 则期望

$$E(X) \triangleq \int x p_x(x) dx \approx \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N X_i \quad (1)$$

上式的前半部分给出了期望的定义, 后半部分也给出了期望的一种近似的计算方式。近似误差与样本数量及  $p_x(x)$  的复杂度相关。样本越多, 近似误差越小。 $p_x(x)$  复杂度越低, 近似误差越小。

## 1.2 随机变量的函数的期望

假设存在一个随机变量  $Y$ , 对  $Y$  作用一个函数  $f$ , 得到一个新的随机变量  $Z$ ,  $Z = f(Y)$ , 新随机变量  $Z$  的期望可通过如下公式计算:

$$E(Z) = \underbrace{\int z p_z(z) dz}_{Z \text{ 的期望}} = \underbrace{\int f(y) p_y(y) dy}_{Y \text{ 的函数的期望}} \quad (2)$$

上述公式告诉我们, 要计算  $Z$  的期望, 可借助  $Y$  的概率密度分布和变换函数  $f(y)$  计算得到, 而无需知道  $Z$  的概率密度分布。

假设  $Y_1, Y_2, \dots, Y_N$  是服从  $p_y(y)$  的样本, 则  $f(Y_1), f(Y_2), \dots, f(Y_N)$  是服从  $p_z(z)$  的样本, 根据期望的近似计算方式, 则有

$$E(Z) \approx \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N f(Z_i) \approx \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N f(Y_i) \quad (3)$$

$$E_{p_y(y)}(f(Y)) \triangleq \int f(y) p_y(y) dy \approx \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N f(Y_i) \quad (4)$$

式(3)告诉我们: 要计算 “ $Z$  的近似期望”, 无需从变量  $Z$  中采样样本, 只需从  $Y$  中采样样本, 然后使用函数  $f$  变换, 并求平均值, 即可得到 “ $Z$  的近似期望”。

式(4)告诉我们: 要计算 “ $Y$  的函数的期望的近似”, 只需从  $Y$  中采样样本, 然后使用函数  $f$  变换, 并求平均值, 即可得到 “ $Y$  的函数的期望的近似”。

注意,  $f$  可以是任意的连续光滑的函数, 不局限于可逆的函数。

## 1.3 通过随机变量替换计算函数的期望

假设存在一个连续光滑函数  $f$  和一个连续光滑变换  $g$ , 存在如下的变换关系

$$Z = f(Y) \quad Y = g(X) \quad Z = g(f(X))$$

$$X \sim p_x(x) \quad Y \sim p_y(y) \quad Z \sim p_z(z)$$

函数和变换的区别: 函数的定义域可以是 N 维, 值域是 1 维; 变换的定义域和值域是同样的空间。

根据公式(2), 可得到

$$E(Z) = \int z p_z(z) dz = \int f(y) p_y(y) dy \quad (5)$$

$$E(Z) = \int z p_z(z) dz = \int f(g(x)) p_x(x) dx \quad (6)$$

于是, 进一步可得到

$$\int f(y) p_y(y) dy = \int f(g(x)) p_x(x) dx \quad (7)$$

上式左边是 “ $Y$  的函数的期望”, 函数为  $f(Y)$ ; 右边为 “ $X$  的函数的期望”, 函数为 “ $f(g(X))$ ”。

上式告诉我们: 要计算 “ $Y$  的函数的期望”, 如果  $Y$  与变量  $X$  存在变换关系, 则可通过计算 “ $X$  的函数的期望” 得到。由于与积分运算中 “变量替换” 概率较相似, 所以上述计算 “ $Y$  的函数的期望”的方式称之为 “随机变量替换”。

## 1.4 一些简单变换的期望和方差

$X, Y$  是多维随机变量,

$$E(\alpha X) = \alpha E(X) \quad (8)$$

$$E(X + Y) = E(X) + E(Y) \quad (9)$$

$$D(\alpha X) = \alpha^2 D(X) \quad (10)$$

当  $X, Y$  相互独立时,

$$D(X + Y) = D(X) + D(Y) \quad (11)$$

## 1.5 随机变量的变换的概率分布

$X$  是一个随机变量, 服从概率分布  $p_x(x)$ , 对  $X$  执行一个变换  $f$ , 得到一个新的随机变量  $Y$ ,  $Y = f(X)$ , 新变量  $Y$  服从某个概率分布。当  $f$  是一一映射时 (可逆的)。 $Y$  的概率密度函数可通过如下方式计算:

$$p_y(y) = p_x(x) \frac{1}{|f'(x)|} \quad \text{where } x = f^{-1}(y) \quad f' \text{ is derivative of } f \quad (12)$$

上式告诉我们, 要计算  $Y = y$  的概率密度  $p_y(y)$ , 可通过如下步骤计算:

- 计算  $y$  的逆变换得到  $x(x = f^{-1}(y))$ ;
- 计算  $x$  的概率密度  $p_x(x)$ ;
- 计算  $x$  的导数  $f'(x)$ , 然后乘以修正项  $\frac{1}{f'(x)}$ 。

为什么需要乘以修正项呢? 因为当使用  $f$  对  $x$  的一个线段执行变换时, 变换后对应的  $y$  线段会拉长或缩短, 拉长或缩放的倍数为  $|f'(x)|$ , 而这两个线段的概率是相等的, 所以需要除以导数。

当  $X$  和  $X$  是多维随机变量时, 有类似的关系:

$$p_y(y) = p_x(x) \frac{1}{|\det(J(x))|} \quad \text{where } x = f^{-1}(y) \quad J \text{ is Jacobian matrix of } f \quad (13)$$

雅可比矩阵的行列式 (Jacobian determinant) 度量的是变换前后单位面积 (超体积) 的缩放倍数。上述结论的证明可看 [6]。

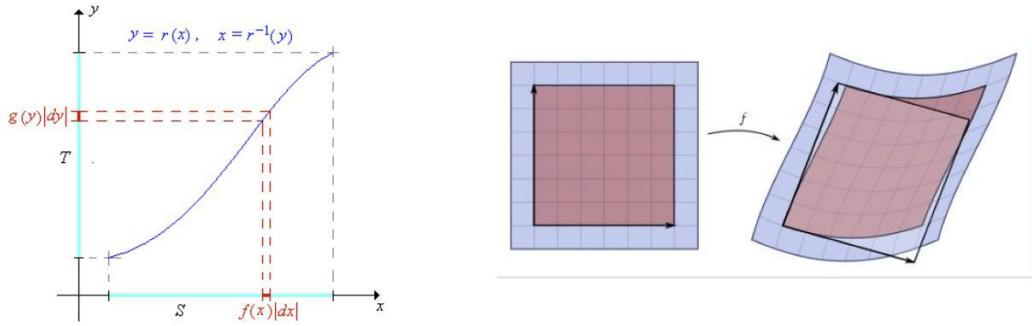


图 1: pdf of random variable transformation

## 1.6 两个独立随机变量之和的概率分布

假设  $X, Y$  是两个独立随机变量, 分别服从概率分布  $p_x(x)$  和  $p_y(y)$ , 并且有相同的定义域, 则  $Z(Z = X + Y)$  的概率分布  $p_z(z)$  为两个概率分布的卷积, 即

$$p_z(z) = (p_x \otimes p_y)(z) \quad (14)$$

$$p_z(z) = \int p_x(\tau)p_y(z - \tau)d\tau \quad \text{when } X, Y \text{ is 1D} \quad (15)$$

举个例子, 如图2。 $X$  是一维随机变量的概率分布,  $Y$  是均值为 0 的高斯分布, 两个随机变量相加, 相当于对  $X$  的概率分布作高斯模糊。

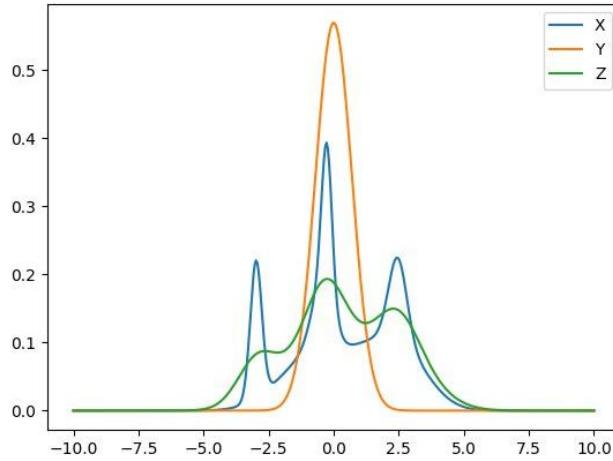


图 2: Sum of Two Independent Random Variables

关于此结论的证明, 可看 [6]。

## 1.7 高斯分布的性质

如果  $X$  是服从高斯分布的随机变量,  $a$  和  $b$  是实数, 那么  $aX + b \sim \mathcal{N}(a\mu + b, a^2\Sigma)$ 。

$$X \sim \mathcal{N}(\boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma}) = \frac{1}{\sqrt{(2\pi)^k \det(\boldsymbol{\Sigma})}} \exp \left\{ -\frac{1}{2} (x - \boldsymbol{\mu})^T \boldsymbol{\Sigma}^{-1} (x - \boldsymbol{\mu}) \right\} \quad (16)$$

假设  $p(x)$  和  $q(x)$  是随机变量  $X$  的两个不同的分布,  $p(x) = \mathcal{N}(\mu_p, \Sigma_p)$ ,  $q(x) = \mathcal{N}(\mu_q, \Sigma_q)$ , 则  $p$  与  $q$  之间的 KL 散度有

$$KL(p||q) = \frac{1}{2} \left( \text{tr}(\Sigma_q^{-1} \Sigma_p) - k + (\mu_q - \mu_p)^T \Sigma_q^{-1} (\mu_q - \mu_p) + \log\left(\frac{\det(\Sigma_q)}{\det(\Sigma_p)}\right) \right) \quad k \text{ is dimension} \quad (17)$$

特别地, 当  $\Sigma_p = \Sigma_q = \sigma I$  时,

$$KL(p||q) = \frac{1}{2} \frac{\|\mu_p - \mu_q\|^2}{\sigma} \quad (18)$$

假设  $f(x)$  和  $g(x)$  是两个高斯函数, 那么它们的积也是高斯函数。下面给出的标量的形式, 各分量相互独立的向量形式可类推。详细证明可看 [4]。

$$\begin{aligned} f(x) &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_f} \exp\left\{-\frac{(x-\mu_f)^2}{2\sigma_f^2}\right\} & g(x) &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_g} \exp\left\{-\frac{(x-\mu_g)^2}{2\sigma_g^2}\right\} \\ f(x) \times g(x) &= S \times \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_{fg}} \exp\left\{-\frac{(x-\mu_{fg})^2}{2\sigma_{fg}^2}\right\} \\ \text{where } \mu_{fg} &= \frac{\mu_f\sigma_g^2 + \mu_g\sigma_f^2}{\sigma_f^2 + \sigma_g^2} & \sigma_{fg} &= \frac{\sigma_f^2\sigma_g^2}{\sigma_f^2 + \sigma_g^2} \\ S &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}(\sigma_f^2 + \sigma_g^2)} \exp\left\{-\frac{(\mu_f - \mu_g)^2}{2(\sigma_f^2 + \sigma_g^2)}\right\} \end{aligned} \quad (19)$$

## 1.8 log 函数的性质

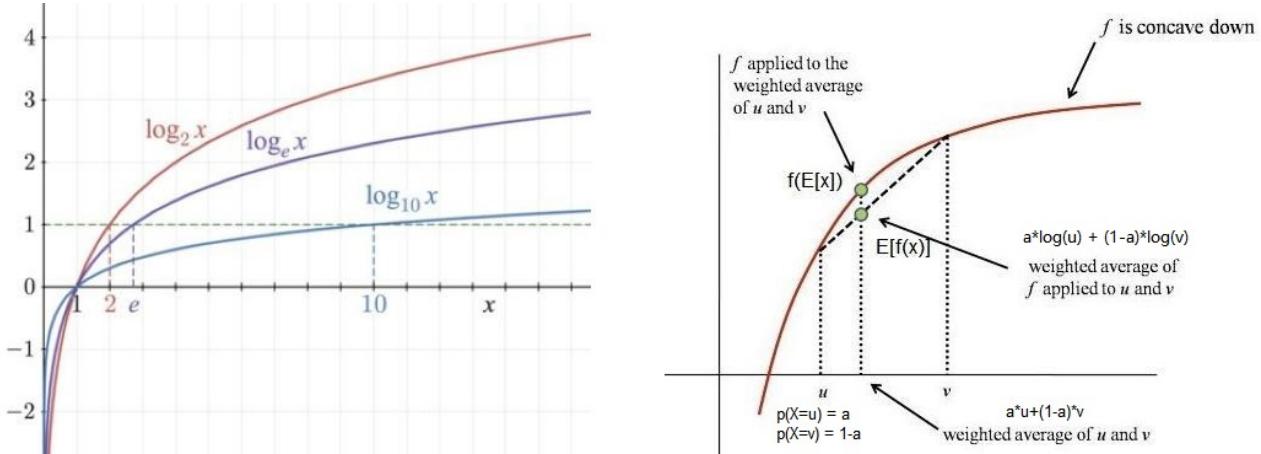


图 3: log function and concave function

$$\begin{aligned} \log\{f(x)g(x)\} &= \log f(x) + \log g(x) \\ \log\left\{\frac{f(x)}{g(x)}\right\} &= \log f(x) - \log g(x) \\ \log\{\exp\{f(x)\}\} &= f(x) \\ \underbrace{\int p(x) \log(x) dx}_{E(\log(X))} &\leq \underbrace{\log \int x p(x) dx}_{\log(E(X))} \end{aligned} \quad (20)$$

- 单调递增

- 是 Concave, 可应用 Jensen 不等式。有两种理解方式。第一种方式,  $\log(E(X))$  是“曲线上的点”,  $E(\log(X))$  是“割线上的点”, 对于 Concave 函数, “曲线上的点”大于“割线上的点”。可参考图3右侧的例子理解, 其

中  $X$  是二值的离散随机变量,  $f$  是  $\log$  函数。第二种方式,  $\log(E(X))$  是“期望的  $\log$  变换”,  $E(\log(X))$  是“ $\log$  变换的期望”, “变换的期望”小于“期望的变换”。

- 消除掉指数族概率分布中的 Exp 项。指数族概率分布常用于概率模型建模。
- 简化累乘函数的求导。

指数族概率分布

$$p_\theta(x) = g(\theta)h(x) \exp\{\boldsymbol{\eta}(\theta)\mathbf{u}(x)\} \quad (21)$$

## 1.9 蒙特卡洛积分 (Monte Carlo Integral)

准确地计算积分一般比较困难, 可通过蒙特卡洛积分的方法进行近似计算。

对于任意的积分  $\int f(x)dx$ , 可进行如下变换

$$\int f(x)dx = \int f(x) \frac{p_x(x)}{p_x(x)} dx = \int \frac{f(x)}{p_x(x)} p_x(x) dx \quad (22)$$

其中  $f(x)$  为任意的函数,  $p_x(x)$  为任意的概率分布。

$\int \frac{f(x)}{p_x(x)} p_x(x) dx$  可看做一个随机变量的函数的期望, 其中随机变量为  $X (X \sim p_x(x))$ , 函数为  $\frac{f(x)}{p_x(x)}$ 。所以, 根据函数的期望的近似计算方式(4), 可得

$$\int f(x)dx = E_{p_x(x)} \left( \frac{f(X_i)}{p_x(X_i)} \right) \approx \frac{1}{N} \sum_{i=0}^N \frac{f(X_i)}{p_x(X_i)} \quad (23)$$

上述公式即蒙特卡洛积分。

近似误差的特点与期望的近似误差相同, 即跟样本数量和随机变量  $\frac{f(X)}{p_x(X)}$  的概率分布的复杂度有关。

## 1.10 概率密度函数的性质

对任意的概率密度函数  $p(x)$ , 其具备下面两个性质

- 对任意的  $X$ ,  $p(x) \geq 0$ 。
- 定义域内积分和为 1,  $\int p(x)dx = 1$ 。

反过来, 如果一个函数  $f(x)$ , 要成为一个概率密度函数, 其必须满足上面两个条件。

上述的条件表示, 普通的神经网络 (比如 CNN 或 Transformer) 不能作为概率分布, 因为神经网络的输出有可能为负数, 并且积分和不为 1。

但可作一些改造, 以满足上述的条件。

- 对神经网络做简单的指数变换  $\exp(-f(x))$ , 使其输出为正数, 满足条件 1。
- 求改造后函数的积分值, 然后除以积分值 (此积分值常称为 Partition Function), 使其满足条件 2。

$$p(x) = \frac{\exp(-f(x))}{Z} \quad \text{where } Z = \int \exp(-f(x))dx \quad (24)$$

通过上述方式建立的模型称之为 Energy-Based Model。在实际中,  $f(x)$  一般非常复杂, 所以  $Z$  的计算也非常困难。但也存在一些方法, 可在免计算 Partition Function 的条件下, 对概率分布进行学习并生成新样本。

## 1.11 贝叶斯公式 (Bayes Formula) 和全概率公式 (Total Probability Formula)

$X, Y$  是两个随机变量。 $p_x(x)$  是  $X$  的概率分布； $p_y(y)$  是  $Y$  的概率分布； $p_{xy}(x, y)$  是  $X, Y$  的联合概率分布； $p_{x|y}(x|y)$  是  $Y$  已知确定的条件下， $X$  的概率分布； $p_{y|x}(y|x)$  是  $X$  已知确定的条件下， $Y$  的概率分布。贝叶斯公式给出如下的关系

$$p_{xy}(x, y) = p_{x|y}(x|y)p_y(y) \quad (25)$$

$$p_{xy}(x, y) = p_{y|x}(y|x)p_x(x) \quad (26)$$

全概率公式给出如下的关系

$$p_x(x) = \int p_{xy}(x, y) dy \quad (27)$$

$$p_y(x) = \int p_{xy}(x, y) dx \quad (28)$$

结合两个关系，可得

$$\begin{aligned} p_x(x) &= \int p_{xy}(x|y)p(y) dy \\ p_y(x) &= \int p_{xy}(y|x)p(x) dx \end{aligned} \quad (29)$$

上述关系可以这么理解：要计算  $X$  的概率分布  $p_x(x)$ ，可借助  $X$  的“条件概率分布  $p_{x|y}(x|y)$ ”计算，但得考虑所有可能的条件，并以条件发生的概率  $p_y(y)$  作为权重，综合平均所有的“条件概率分布”。

根据概率密度函数的性质，可得

$$\begin{aligned} \int p_{xy}(x, y) dx dy &= 1 \\ \int p_{x|y}(x|y) dx &= 1 \quad \text{for any } y \text{ value} \\ \int p_{y|x}(y|x) dy &= 1 \quad \text{for any } x \text{ value} \end{aligned} \quad (30)$$

上述的概率分布特意加上了下标，目的是为了从函数角度对各项进行的区分。比如， $p_x(x)$  和  $p_y(x)$  是两个不同的函数，如果不带下标， $p(x)$  和  $p(y)$  容易误认为是同一个函数，只是自变量符号不同而已。但为了让形式更简洁，在不容易混淆的情况下，不会标示出来。

另外， $p_{xy}(x, y)$ 、 $p_{x|y}(x|y)$  及  $p_{y|x}(y|x)$  都是关于  $x, y$  的函数，但却是三个不同的函数。三个函数具备不同的性质（式30）。

## 1.12 KL 散度及“全条件 KL 散度”

### 1.12.1 KL 散度

给定两个概率分布  $p(x)$  和  $q(x)$ ，KL 散度的定义如下：

$$KL(p\|q) = \int p(x) \log \frac{p(x)}{q(x)} dx \quad (31)$$

$$KL(q\|p) = \int q(x) \log \frac{q(x)}{p(x)} dx \quad (32)$$

可以看出， $KL(p\|q)$  与  $KL(q\|p)$  并不相等。

当两个概率分布  $p(x)$  和  $q(x)$  比较接近时， $KL(p\|q)$  和  $KL(q\|p)$  的值趋向于 0。当两个概率分布  $p(x)$  和  $q(x)$  差别较大时， $KL(p\|q)$  和  $KL(q\|p)$  的值趋向于无穷大。

假设  $p_\theta(x)$  是参数化的概率模型， $q(x)$  是已知确定的概率分布。以  $KL(p_\theta\|q)$  或  $KL(q\|p_\theta)$  为目标函数，优化  $\theta$  能使  $p_\theta(x)$  接近于  $q(x)$ 。由于  $KL(p_\theta\|q)$  与  $KL(q\|p_\theta)$  两个目标函数有所差别，所以最终优化的结果可能也会有所不同 [8]。

### 1.12.2 全条件 $KL$ 散度

在本文中, 为了描述方便, 引入一个新概念-全条件  $KL$  散度, 定义如下:

$$KL_{\mathcal{F}}(p\|q_{\perp}) = \int q(z)KL(p(x)\|q(x|z))dz = \iint q(z)p(x)\log\frac{p(x)}{q(x|z)}dxdz \quad (33)$$

$$KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp}\|p) = \int q(z)KL(q(x|z)\|p(x))dz = \iint q(z)q(x|z)\log\frac{q(x|z)}{p(x)}dxdz \quad (34)$$

$KL_{\mathcal{F}}$  符号表示“全条件  $KL$  散度”,  $q_{\perp}$  表示  $q$  是一个条件概率分布。

$KL(p(x)\|q(x|z))$  度量的是概率分布  $p(x)$  与条件概率分布  $q(x|z)$  之间的相似性。全条件  $KL$  散度  $KL_{\mathcal{F}}(p\|q_{\perp})$  则是在  $KL(p(x)\|q(x|z))$  的基础上, 考虑了所有的条件, 并以条件发生的概率作为权重, 计算其平均相似度。后面将会看到, DPM 的一致项 (Consistent Term) 就是一个“全条件  $KL$  散度”。

### 1.12.3 $KL$ 散度的一个上限

$KL$  散度小于等于全条件  $KL$  散度。

$$\underbrace{KL(p(x)\|q(x))}_{KL(p\|q)} \leq \underbrace{\int q(z)KL(p(x)\|q(x|z))dz}_{KL_{\mathcal{F}}(p\|q_{\perp})} \quad (35)$$

注意  $KL$  散度的非对称性, 颠倒  $p$  和  $q$  的顺序不成立。

可把上述关系与式(29)进行比较, 加深体会理解。

证明如下:

$$\begin{aligned} KL(p\|q) &= \int p(x)\log\frac{p(x)}{q(x)}dx \\ &= \int p(x)\log\frac{p(x)}{\int q(x|z)q(z)dz}dx \\ &= \int q(z)dz \int p(x)\log p(x)dx - \int p(x)\log\int q(x|z)q(z)dzdx \quad \text{where } \int q(z)dz = 1 \\ &\leq \iint q(z)p(x)\log p(x)dxdz - \int p(x)\int q(z)\log q(x|z)dzdx \quad \text{apply jensen inequality} \\ &= \iint q(z)p(x)\log p(x)dxdz - \iint q(z)p(x)\log q(x|z)dxdz \\ &= \iint q(z)p(x)(\log p(x) - \log q(x|z))dxdz \\ &= \iint q(z)p(x)\log\frac{p(x)}{q(x|z)}dxdz \\ &= \int q(z)KL(p(x)\|q(x|z))dz \triangleq KL_{\mathcal{F}}(p\|q_{\perp}) \end{aligned} \quad (36)$$

证明完毕。

在一些优化任务中,  $KL(p\|q)$  没有明确的解析式, 难以进行优化。如果  $KL(p(x)\|q(x|z))$  有明确的解析式, 则可通过优化  $KL_{\mathcal{F}}(p(x)\|q(x|z))$ , 实现对  $KL(p(x)\|q(x))$  的优化。当  $KL_{\mathcal{F}}(p(x)\|q(x|z))$  变小时,  $KL(p(x)\|q(x))$  也变小, 两个概率分布变得更加相似。

### 1.12.4 优化全条件 $KL$ 散度 ( $KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp}\|p)$ )

假设  $q(z)$  和  $q(x|z)$  是已知固定的概率分布,  $p_{\theta}(x)$  是待优化的分布, 那么优化全条件  $KL$  散度 ( $KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp}\|p_{\theta})$ ) 等效于优化  $KL$  散度 ( $KL(q\|p_{\theta})$ )。

$$\min_{\theta} KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp}\|p_{\theta}) \iff \min_{\theta} KL(q\|p_{\theta}) \quad (37)$$

证明如下。

$KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp}\|p_{\theta})$  可做如下的转化:

$$\begin{aligned}
KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp} \| p_{\theta}) &= \int q(z) KL(q(x|z) \| p_{\theta}(x)) dz \\
&= \iint q(z) q(x|z) \log \frac{q(x|z)}{p_{\theta}(x)} dx dz \\
&= \underbrace{\iint q(z) q(x|z) \log q(x|z) dx dz}_{const} - \iint q(z) q(x|z) \log p_{\theta}(x) dx dz \\
&= C_1 - \int \left\{ \int q(z) q(x|z) dz \right\} \log p_{\theta}(x) dx \\
&= C_1 - \underbrace{\int q(x) \log p_{\theta}(x) dx}_{Cross Entropy} \\
&= C_1 + \int q(x) \left( \log \frac{q(x)}{p_{\theta}(x)} - \log q(x) \right) dx \\
&= C_1 + \int q(x) \log \frac{q(x)}{p_{\theta}(x)} dx - \underbrace{\int q(x) \log q(x) dx}_{const} \\
&= C_1 + KL(q \| p_{\theta}) - C_2
\end{aligned} \tag{38}$$

其中  $C_1$  和  $C_2$  是只依赖  $q$  概率模型的常数。

上面的推导给出两个重要的关系。

$$KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp} \| p_{\theta}) = C_1 - \underbrace{\int q(x) \log p_{\theta}(x) dx}_{Cross Entropy} \tag{39}$$

$$KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp} \| p_{\theta}) = C_1 + KL(q \| p_{\theta}) - C_2 \tag{40}$$

由式(40)可知，最小化  $KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp} \| p_{\theta})$  等效于最小化  $KL(q \| p_{\theta})$ ，即式(37)成立。

由式(39)可知，可通过优化交叉熵 (Cross Entropy) 代替优化  $KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp} \| p_{\theta})$ 。交叉熵的形式比全条件  $KL$  散度更加简单，无需计算  $KL$  散度。

对式(39)的交叉熵部分应用了 Monte Carlo 积分近似，可得

$$KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp} \| p_{\theta}) = C_1 - \int q(x) \log p_{\theta}(x) dx \approx C_1 - \sum_{i=0}^N \log p_{\theta}(X_i) \quad where X_i \sim q(x) \tag{41}$$

上式提供了另外一种使  $p_{\theta}$  拟合  $q(x)$  的优化方式。

图4和图5是两个一维离散的例子。 $Z$  有 10 个取值， $q(z)$  的概率分布如第 1 子图所示， $X$  有 200 个取值， $q(x|z)$  概率分布如第 2 子图所示，每个颜色对应一个条件  $Z$  的取值，由  $q(z)$  和  $q(x|z)$  共同确定的  $q(x)$  如第 3 子图所示。第 4 至第 12 子图分别给出 8 个不同的  $p(x)$ ，以及相应的  $KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp} \| p)$  和  $KL(q \| p_{\theta})$  的函数值。可以看出，当  $p(x)$  与  $q(x)$  比较接近时， $KL(q \| p_{\theta})$  和  $KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp} \| p)$  的值都会比较小；当  $p(x)$  与  $q(x)$  差别较大时， $KL(q \| p_{\theta})$  和  $KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp} \| p)$  的值都会比较大。

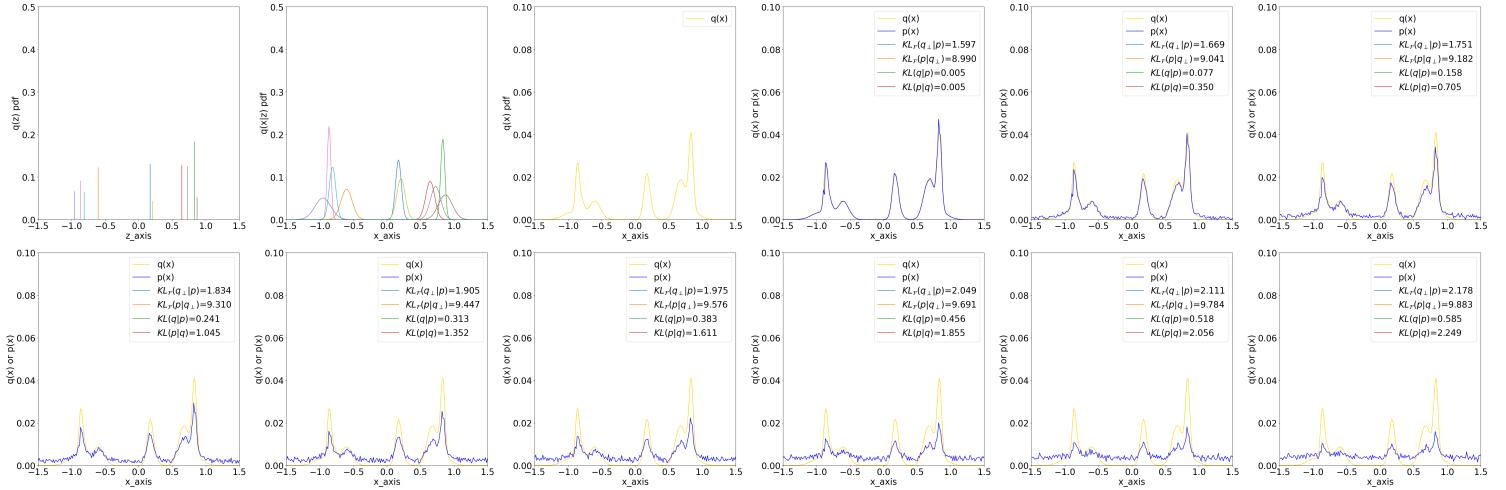


图 4:  $KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp} \| p)$  achieve the minimum when  $p(x)$  equal  $q(x)$

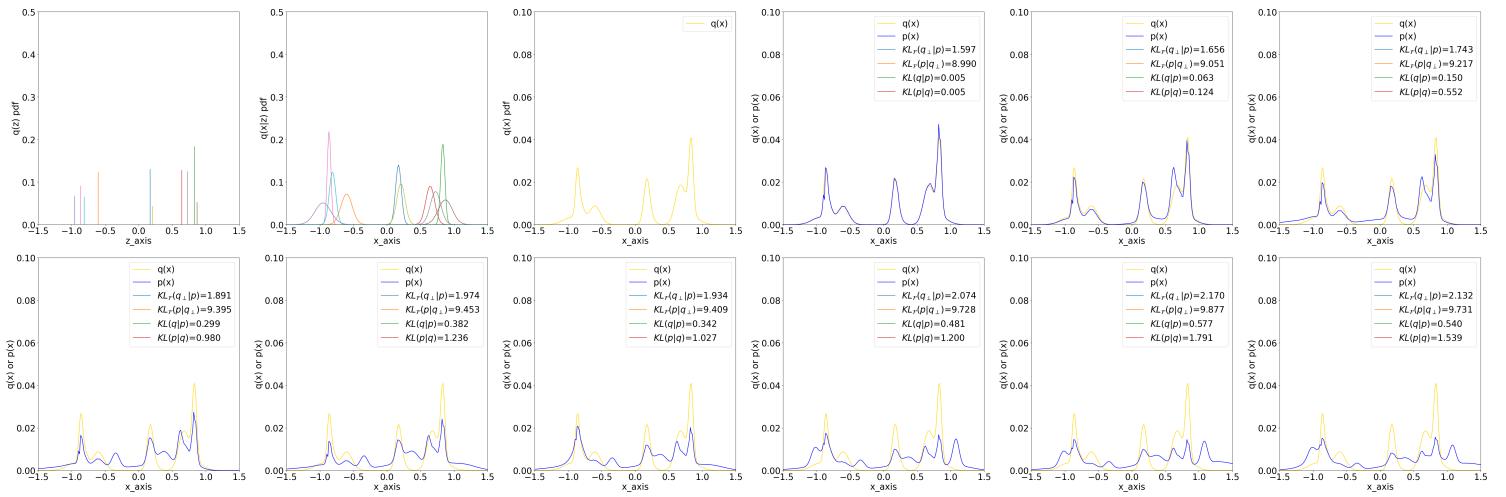


图 5:  $KL_{\mathcal{F}}(q_{\perp} \| p)$  achieve the minimum when  $p(x)$  equal  $q(x)$

## 2 隐变量模型的复杂度及采样方法

### 2.1 更复杂的概率分布

对于生成式概率模型，给定一批样本  $\{X_i\}_{i=1}^N$ ,  $X_i \sim p_{data}(x)$ , 希望学习一个新的概率模型  $p_{model}(x)$ , 使  $p_{model}(x)$  与  $p_{data}(x)$  尽量接近，同时能从  $p_{model}(x)$  快速采样得到新样本。一般情况下，希望  $p_{model}(x)$  能有更高的自由度，能表示更复杂的函数。

对  $p_{data}(x)$  进行建模，可分为两种方式。

1. 使用常见的概率分布直接建模，比如使用  $N(\mu, \sigma)$  构建  $p_{model}(x)$ 。此方式的优点是参数估计简单，采样容易，但概率分布的形式较简单，难以适配复杂的问题。
2. 通过引入引变量，间接构建  $p_{model}(x)$ 。此方式分别参数化  $p(x|z)$  和  $p(z)$ ，然后利用 Bayes 公式和全概率公式，对联合概率分布求边际分布，从而得到  $p_{model}(x)$ 。此分布有更高的复杂度，能拟合复杂的函数。

$$p_{model}(x) = \int p(x, z) dz = \int p(x|z)p(z) dz \quad (42)$$

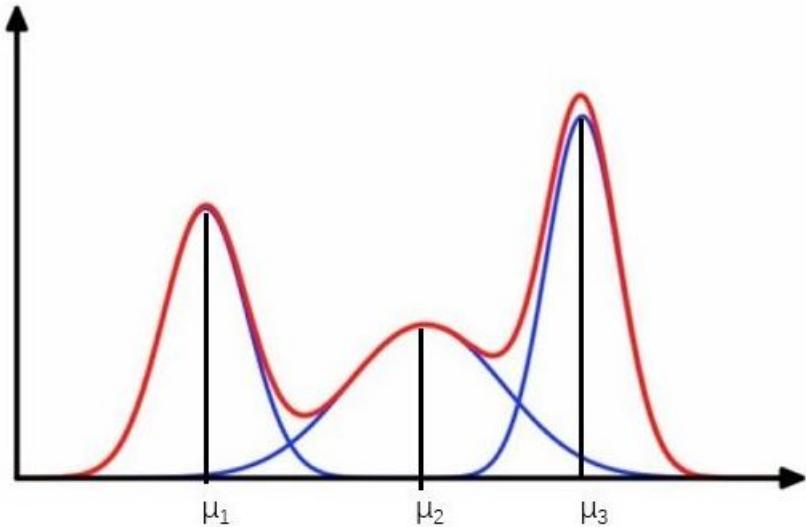


图 6: mixture gaussian model

下面举一个混合高斯模型 (Mixture Gaussian) 的例子。给定一批数据  $\{X_i\}_{i=1}^N$ , 希望通过 Mixture Gaussian 模型学习这批数据所服从的概率分布  $p(x)$ 。

混合高斯模型包含观测变量  $X$  和隐变量  $Z$ ,  $X$  为连续变量 ( $X \in R$ ),  $Z$  为三个值的离散随机变量, 假设  $p(x|z)$  服从高斯分布,  $p(z)$  服从如下的离散分布。

$$p(z = \alpha_i) = \pi_i \quad i \in \{0, 1, 2\} \quad (43)$$

$$p(x|z = \alpha_i) \sim \mathcal{N}(\mu_i, \sigma_i^2) \quad i \in \{0, 1, 2\} \quad (44)$$

根据 bayes 公式, 可得 X 和 Z 的联合概率分布  $p(x, z)$

$$p(x, z) = p(x|z)p(z)$$

根据全概率公式, 可得边际分布  $p(x)$

$$p(x) = \int p(x, z) dz = \sum_{i=1}^3 p(x|z = \alpha_i)p(z = \alpha_i)$$

通过上式可知: 引入隐变量 Z 后, X 的概率分布变成 3 项的加权和, 其中每一项均为高斯分布, 权重为  $\pi_i$ , 加权和的函数形式将比任意单一高斯分布的形式更加复杂。具体可看图6, 三个蓝色曲线分别为单一的高斯概率分布  $p(x|z)$ , 红色曲线为加权和的概率分布  $p_{model}(x)$ , 红色的曲线明显比任意单一的蓝色曲线更加复杂。

上述例子的隐变量只有三个取值, 如果增加取值数, 或者设置为连续的随机变量, 那加权和的项数将更多,  $p(x)$  的分布将更加复杂, 表示能力将更强。加权和的思想与较强的模型表示能力是隐变量模型的优点之一。

当  $p(x|z)$  设置为高斯分布时,  $p(x)$  的表示类似于 RBF 神经网络 (图7), 两者都是使用高斯径向基, 通过学习基的位置、形状和权重系数来拟合函数。不同的是, 隐变量模型会对基和权重系数进行归一化。另外, 当隐变量是连续变量时, 模型可以有无限多的基数量, 能表示更复杂的函数。根据一些理论研究, 当基的数量足够多时, RBF 能表示任意的函数。

## 2.2 并不困难的采样

上节提到, 引入隐变量, 由于累加或积分的存在,  $p_{model}(x)$  的分布变得更复杂。一般情况下, 更复杂的概率分布采样将更加困难。但是通过这种方式定义的概率分布是个例外, 其存在一些简单的采样方法。下面将介绍一种采样方法-祖先采样 (Ancestral Sampling), 可避免显示计算  $p_{model}(x)$ , 实现相对简单的采样。

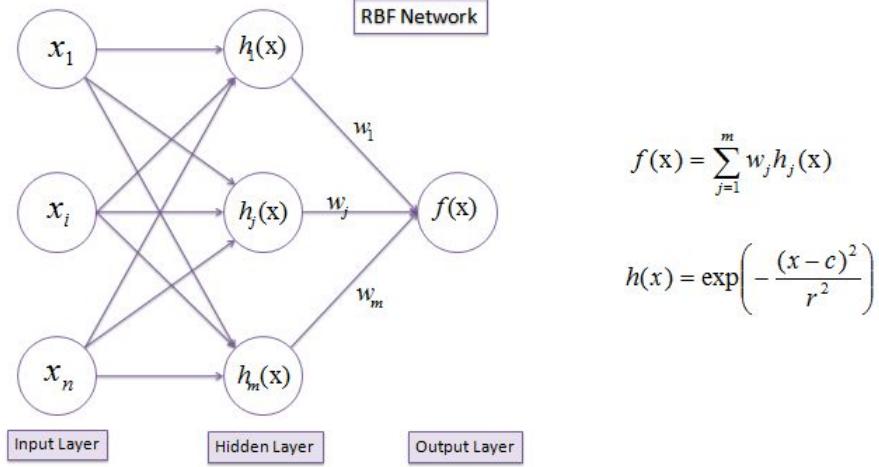


图 7: RBF Neural Network

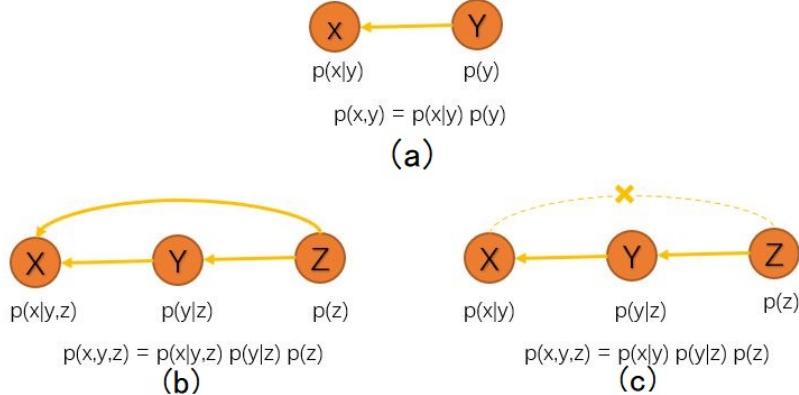


图 8: 有向图

执行祖先采样前，需利用**有向图 (Directed Graph)**表示待采样的联合概率分布。借助有向图，可以更直观地执行祖先采样。有向图表示方式可参考如下的例子 (图8)。

根据 Bayes 公式，对任意的联合概率分布  $p(x, y)$  和  $p(x, y, z)$  有如下关系：

$$p(x, y) = p(x|y)p(y) \quad (45)$$

$$p(x, y, z) = p(x|y, z)p(y, z) = p(x|y, z)p(y|z)p(z) \quad (46)$$

对于式(45)的联合概率分布，有两个随机变量，相应地用两个节点表示。对于  $p(x|y)$  条件概率分布，X 依赖于 Y，从节点 Y 向节点 X 的添加一条有向边。对于  $p(x)$  没有依赖，无需添加边。如图8(a) 所示。

对于式(46)的联合概率分布，有三个随机变量，相应地用三个节点表示。对于  $p(x|y, z)$  条件概率分布，X 依赖于 Y 和 Z，分别从 Y 和 Z 向 X 各添加一条边。对于  $p(y|x)$ ，Y 依赖于 Z，则由 Z 向 Y 添加一条边。对于  $p(x)$  没有依赖，无需添加边。如图8(b) 所示。

如果在已知 Y 的条件下，X 与 Z 相互独立，则有

$$\begin{aligned} p(x|y, z) &= p(x|y) \\ p(x, y, z) &= p(x|y, z)p(y, z) = p(x|y)p(y|z)p(z) \end{aligned} \quad (47)$$

那  $p(x, y, z)$  的表示方式如图8(c)。与8(b) 相比，去掉一条边。

祖先采样 (Ancestral Sampling) 的流程如下：以图8(b) 举例，从最顶层节点 Z 开始，使用相应的概率分布  $p(z)$  进行采样，得到样本  $Z_i$ 。根据边的方向往前走，分别走到节点 Y 和 X。由于 X 同时依赖 Y 和 Z，Y 此时

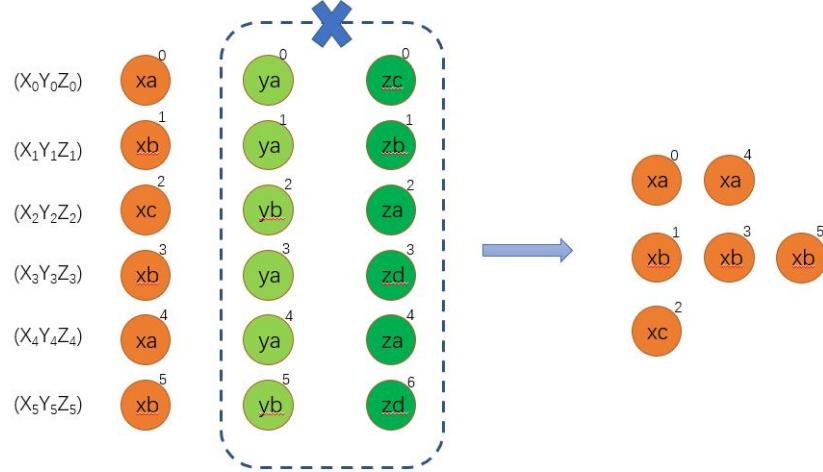


图 9: Ancestral Sampling

尚未采样，故暂时放下。根据  $p(y|z)$  对 Y 节点采样，得到样本  $Y_i$ 。根据边的方向往前走，走到 X，此时依赖的 Y 和 Z 已经采样，于是根据  $p(x|y, z)$  对 X 进行采样，得到  $X_i$ 。

至此得到一个完整的样本  $(X_i, Y_i, Z_i)$ 。此样本服从概率分布  $p(x, y, z)$ 。为什么会呢？因为此采样流程由三步操作构成，每步操作的概率分别为  $p(z)$ 、 $p(y|z)$  及  $p(x|y, z)$ ，这三个操作同时发生的概率为

$$p_{3op}(x = X_i, y = Y_i, Z = z_i) = p(z = X_i) p(y = Y_i | z = Z_i) p(x = X_i | y = Y_i, z = Z_i) \quad (48)$$

由 Bayes 公式可知，上述概率即为联合分布的概率，故  $(X_i, Y_i, Z_i) \sim p(x, y, z)$ 。重复上述的流程，可得到一批样本  $\{(X_i, Y_i, Z_i)\}_{i=0}^N$ 。去除  $Y_i$  和  $Z_i$  分量，可得到  $\{X_i\}_{i=0}^N$ ， $X_i$  将服从  $p(x)$  概率分布。

为什么剩下的  $\{X_i\}_{i=0}^N$  会服从  $p(x)$  分布呢？以图9为例子，X 变量有 3 个取值，Y 变量有 2 个取值，Z 变量 4 个取值，采样得 6 个样本。去除 Y 和 Z 分量后，包含  $X_i$  分量的多个  $(X_i, Y_i, Z_i)$  样本，会得到多个重复的样本。例如，对于  $X = xa$ ，会得到第 0 和第 4 个样本，数量为 2；对于  $X = xb$ ，会得到第 0、第 3 及第 5 个样本，数量 3；对于  $X = xc$ ，会得到第 2 个样本，数量 1；此过程类似于通过全概率公式求边际分布。

至此，我们得到一种相对简单的方法对  $p(x)$  进行采样。关于祖先采样及概率图的更多内容可看 [7]。

上面介绍了  $p_{model}(x)$  的表示方法，同时也介绍了采样的方法。后面将介绍如何对  $p_{model}(x)$  的参数进行学习估计。

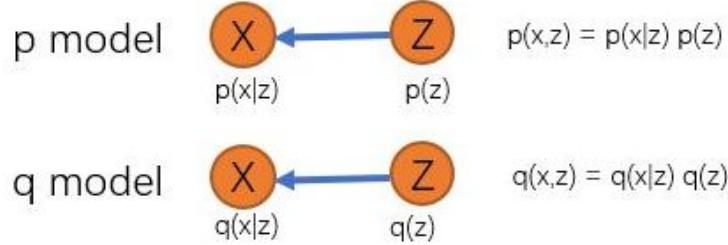


图 10: p model and q model in Mixture Model

### 3 三种隐变量模型及相应的参数学习方法

不同复杂度的隐变量模型会使用不同的学习方法。下面介绍三种不同复杂程度的模型及参数估计方法。

#### 3.1 Mixture Model 及 EM 算法

对于隐变量模型, 如果  $p(z)$  配置为离散概率分布,  $p(x|z)$  配置为指数族的概率分布, 那  $p(x)$  可视为 Mixture Model。比如 Mixture Gaussian 模型,  $p(z)$  是离散的概率分布, 每个概率值 ( $\pi_i$ ) 是可学习的参数,  $p(x|z)$  配置为高斯分布, 均值 ( $\mu_i$ ) 和方差 ( $\sigma_i$ ) 也是可学习的参数。

对此类型的 Mixture Model, 有一个明显的特点,  $p(x)$  是一串加权和 ( $p(x) = \int p(x|z)p(z)dz$ ), 如果优化  $\log p(x)$ ,  $\log$  与  $p(x|z)$  中的 Exp 不会直接“相乘”, 不能消除掉 Exp。如果能够消除掉 Exp, 那优化的目标函数将变得更加简单, 有利于快速优化。EM 算法能帮助解决此问题, 具体如下。

$p(x)$  除了可使用上述的方式进行表示之外, 还可通过 Bayes 公式 ( $p(x) = p(x, z)|p(z|x)$ ) 进行表示。Bayes 公式的形式不存在积分(累加和)的操作, 能避免上述的问题。但会另外引入一个依赖项  $p(z|x)$ 。后验概率  $p(z|x)$  与  $p(x)$  类似, 包含着一串加权和, 同样影响优化。EM 算法通过引入一个辅助的概率分布  $q(z)$ , 然后把  $p(z|x)$  凑成一个 KL 散度, 从而把  $p(z|x)$  排除出待优化的目标函数(注意, 辅助概率模型  $q$  与  $p$  是两个不同的概率模型(概率空间), 但  $q$  和  $p$  有相同的定义域(样本空间))。具体方式见下述的推导。EM 算法的推导适用于离散型和连续型隐变量, 为了通用性, 下面的求和使用积分的符号表示。

为了简化, 下面的描述使用  $p(x)$  代替  $p_{model}(x)$ 。同时, 假设  $p(x)$  是包含  $\theta$  的函数, 调整  $\theta$  可得到不同的函数形式。

$p(x)$  可进行如下的推导转化

$$\begin{aligned}
 \log p(x) &= \log p(x) \int q(z) dz \\
 &= \int q(z) \log p(x) dz \\
 &= \int q(z) \log \frac{p(x, z)}{p(z|x)} dz \\
 &= \int q(z) \log \frac{p(x, z)/q(z)}{p(z|x)/q(z)} dz \\
 &= \int q(z) \log \frac{p(x, z)}{q(z)} dz - \int q(z) \log \frac{p(z|x)}{q(z)} dz
 \end{aligned}
 \quad \begin{aligned}
 &\text{Bayes } p(x) = \frac{p(x, z)}{p(z|x)} \\
 &\frac{q(z)}{q(z)} = 1 \\
 &\log \frac{a}{b} = \log a - \log b
 \end{aligned} \tag{49}$$

按如下方式定义

$$\begin{aligned}
 \mathcal{L}(\theta, q) &\triangleq \int q(z) \log \frac{p(x, z)}{q(z)} dz \\
 KL(q||p) &\triangleq \int q(z) \log \frac{q(z)}{p(z|x)} dz = - \int q(z) \log \frac{p(z|x)}{q(z)} dz
 \end{aligned} \tag{50}$$

从而, 可将  $\log p(x)$  表示成

$$\log p(x) = \mathcal{L}(\theta, q) + KL(q||p) \tag{51}$$

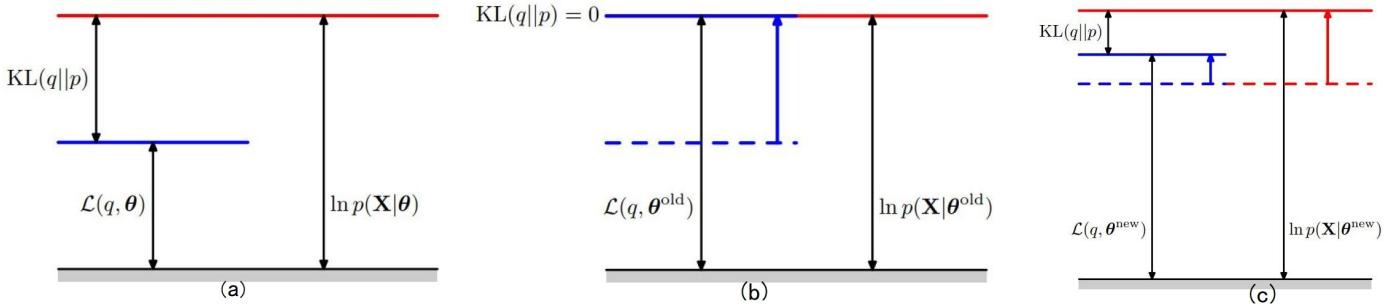


图 11: EM Lower Bound

式(51)中,  $q$  代表任意  $q(z)$  分布, 也就是说, 对任意的  $q$ , 均存在上述的关系。 $KL(q||p)$  是 KL 散度, 衡量两个概率分布的相似性, 当两个概率分布很接近时, 其值为 0; 当差别很大时, 其值趋向于正无穷。

由于  $KL(q||p)$  总是大于等于 0, 所以  $\log p(x)$  总是大于等于  $L(\theta, q)$ , 故称  $L(\theta, q)$  为下限 (Lower Bound)。从式(51)可以看出, 改变  $q$ , 不会改变  $\log p(x)$ , 所以  $\log p(x)$  与  $q$  无关。这一点与常识相符, 毕竟这是属于两个不同的模型。但有意思的是, 改变  $q$  会导致  $KL(q||p)$  和  $L(\theta, q)$  发生变化, 并且两者的变化是“此消彼长”的关系。关于三者之间的关系, 可参考图11(a)。

上述关于  $\log p(x)$  的转化方式在隐变量模型中经常使用, 使用的类似的方式, 可推导出 VAE 模型和 DPM 模型的下限 (Lower Bound)。

利用式(51)的关系, EM 算法通过如下的方式对参数  $\theta$  和  $q(z)$  进行优化, 从而使目标函数  $\log p(x)$  尽量大。

首先, 随机初始化参数  $\theta$ , 然后循环执行下述的两个步骤, 直至  $\log p(x)$  没有明显的变化。

- E-Step: 固定参数  $\theta$ , 优化  $q(z)$ , 使得  $KL(q||p)$  为 0, 也就是说, 求后验概率  $p(z|x)$ , 然后赋与  $q(z)$ 。优化后,  $\log p(x)$  的值不变, 但由于  $KL(q||p)$  缩小为 0, 故  $L(\theta, q)$  增大至  $\log p(x)$ 。如图11(b) 所示。
- M-Step: 固定  $q(z)$ , 也就是说  $q(z)$  当作已知量, 对  $L(\theta, q)$  中参数  $\theta$  进行优化, 使  $L(\theta, q)$  尽量大。优化后, 下限  $L(\theta, q)$  增大, 同时, 由于  $\theta$  变化,  $p$  和  $q$  不再相似, 故  $KL(q||p)$  不再为 0, 也变大了, 于是  $\log p(x)$  增大了。如图11(c) 所示。

上述 E-Step 有一个关键的步骤, 求解后验概率  $p(z|x)$ , 如果  $p(z|x)$  不能有效的计算, 则不能更新  $q(z)$ 。所以, 使用 EM 算法存在一个前提条件, 即  $p(z|x)$  能高效求解。因为  $p(z|x) = \frac{p(x,z)}{p(x)}$ ,  $p(x,z)$  形式较为明确, 所以, 上述的条件同效于:  $p(x)$  存在明确的解析形式。对于 Mixture Model,  $p(x)$  为有限项的累加和, 故可适用。

对于 Mixture Gaussian 模型, 在优化  $L(\theta, q)$  时,  $\log$  与  $p(x|z)p(z)$  直接“相乘”, 可消除掉  $p(x|z)$  的 Exp, 剩下函数是一个二次型, 属于凹函数, 当求最大值时, 有解析解, 方便, 这样将会加快 M-step 优化的速度。

### 3.2 VAE 模型及其学习方法

上节, 通过 EM 算法能够估计一些类 Mixture Gaussian 模型的参数。但如 2.1 节所述, 此类的模型的表示能力有限, 不能解决复杂的问题。为了让  $p_{model}(x)$  具备更复杂的形式, 可考虑将隐变量的先验概率分布  $p(z)$  配置成比较复杂的分布。

VAE 模型可认为是 Mixture Gaussian 模型的升级版。对于 Mixture Gaussian 模型, 隐变量是离散的, 为了让分布更复杂, 使用连续的变量代替, 同时赋与一个概率分布  $p_z(z)$ , 比如标准高斯分布。代替后,  $Z$  的取值将变为无限多, 加权和也变成无穷多项。由于项数太多, 所以不能再逐个参数化高斯分布的均值和方差。于是, 把均值和方差设置成关于随机变量  $Z$  的函数 ( $\tilde{\mu}_\theta(z)$  及  $\tilde{\sigma}_\theta^2(z)$ ), 通过参数  $\theta$  控制每项高斯的均值和方差。函数  $p_z(z)$ 、 $\tilde{\mu}_\theta(z)$  和  $\tilde{\sigma}_\theta(z)$  的自由度越高,  $p(x)$  的表示能力越强。一般情况下,  $\tilde{\mu}_\theta(z)$  及  $\tilde{\sigma}_\theta(z)$  可设置为 CNN 或 Transformer。 $p(x)$  的最终形式如下:

$$p(x) = \int p(x|z)p_z(z)dz \quad \text{where} \quad p(x|z) \sim \mathcal{N}(\tilde{\mu}_\theta(z), \tilde{\sigma}_\theta^2(z)), \quad p_z(z) \sim \mathcal{N}(0, I) \quad (52)$$

总结一下, VAE 模型的概率分布也是无穷多项高斯分布的加权和, 每项高斯分布的位置和形状由  $\tilde{\mu}_\theta(z)$  和  $\tilde{\sigma}_\theta(z)$  决定, 加权系数由标准的高斯分布决定。

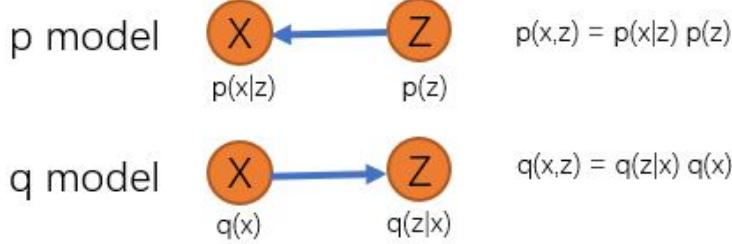


图 12: p model and q model in VAE

由于积分的存在,  $p(x)$  没有明确的解析形式, 所以不能使用 EM 算法估计参数。下面介绍另外一种参数估计方法(且称 VAE 算法), 能缓解此问题。

与 EM 算法类似, VAE 算法希望消除掉  $p(x)$  中的积分项。通过 Bayes 公式 ( $p(x) = p(x,z)|p(z|x)$ ) 表示能避免积分项, 但多了一个依赖项  $p(z|x)$ , 后验概率  $p(z|x)$  的计算也存在积分项, 所以也不能直接优化。VAE 算法通过引入一个辅助的概率分布  $q(z|x)$ , 然后把  $p(z|x)$  凑成一个 KL 散度, 从而把  $p(z|x)$  排除出优化的目标函数。注意,  $q$  和  $p$  是属于两个不同的概率模型(概率空间), 但  $q$  和  $p$  有相同的定义域(样本空间)。具体见下述的推导。

VAE 算法的推导与 EM 算法大体相同, 除了引入的辅助概率分布。EM 算法引入的是  $q(z)$ , VAE 算法引入的是后验概率分布  $q(z|x)$ 。使用  $\theta$  表示  $p(x)$  包含的参数, 使用  $\phi$  表示  $q(z|x)$  包含的参数。

$p(x)$  可进行如下的推导转化

$$\begin{aligned}
 \log p(x) &= \log p(x) \int q(z|x) dz & \int q(z|x) dz = 1 \\
 &= \int q(z|x) \log p(x) dz & x \text{ is independent } z \\
 &= \int q(z|x) \log \frac{p(x,z)}{p(z|x)} dz & \text{Bayes } p(x) = \frac{p(x,z)}{p(z|x)} \quad (53) \\
 &= \int q(z|x) \log \frac{p(x,z)/q(z|x)}{p(z|x)/q(z|x)} dz & \frac{q(z|x)}{q(z|x)} = 1 \\
 &= \int q(z|x) \log \frac{p(x,z)}{q(z|x)} dz - \int q(z|x) \log \frac{p(z|x)}{q(z|x)} dz & \log \frac{a}{b} = \log a - \log b
 \end{aligned}$$

按如下方式定义

$$\begin{aligned}
 \mathcal{L}(\theta, \phi) &\triangleq \int q(z|x) \log \frac{p(x,z)}{q(z|x)} dz = E_{q(z|x)} \left[ \log \frac{p(x,z)}{q(z|x)} \right] \\
 KL(q||p) &\triangleq \int q(z|x) \log \frac{q(z|x)}{p(z|x)} dz = - \int q(z|x) \log \frac{p(z|x)}{q(z|x)} dz
 \end{aligned} \quad (54)$$

从而, 可将  $\log p(x)$  表示成

$$\log p(x) = \mathcal{L}(\theta, \phi) + KL(q||p) \quad (55)$$

由于推导过程中没有对  $q(z|x)$  作任何的假设, 所以, 对任意的  $q(z|x)$ , 均存在上述关系。

由于  $KL(q||p) \geq 0$ , 所以有

$$\log p(x) \geq \mathcal{L}(\theta, \phi) \quad (56)$$

由于上述关系的存在, 所以, 可通过优化  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$ , 从而实现对  $\log p(x)$  的优化。

为了突出  $p(x|z)$  是包含  $\theta$  参数的函数,  $q(z|x)$  是包含  $\phi$  参数的函数, 下面的公式会在下标写出包含的参数。另外, 为了区分  $p(x)$  和  $p(z)$  两个函数, 使用  $p_z(x)$  符号代替  $p(z)$ 。根据 Bayes 公式及 KL 散度的定义, 可对  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$  进一步转化

$$\mathcal{L}(\theta, \phi) = E_{q_\phi(z|x)} [\log p_\theta(x|z)] - KL(q_\phi(z|x)||p_z(z)) \quad (57)$$

可以看出, 上式第一项为 **q 概率模型中随机变量的函数的期望**。其中, 概率分布为  $q_\phi(z|x)$ , 函数为  $p_\theta(x|z)$ 。

一般情况下，可以通过 Monte Carlo 采样的方式近似计算上述的期望。但由于待采样的概率分布  $q_\phi(z|x)$  存在待优化的参数，所以不能直接近似，否则，在优化过程中，会对参数的梯度造成较大的误差，影响稳定性。

为了解决此问题，可对  $q$  概率模型中  $q_\phi(z|x)$  作进一步的假设，假设  $q$  概率模型中的随机变量  $Z$  可由如下的函数变换得到。

$$z = g_\phi(x, \epsilon) = \bar{\mu}_\phi(x) + \bar{\sigma}_\phi(x)\epsilon \quad \text{where } \epsilon \sim \mathcal{N}(0, I) \quad (58)$$

其中， $\bar{\mu}_\phi(x)$  和  $\bar{\sigma}_\phi(x)$  为两个任意的函数，实际中，可使用 CNN 和 Transformer 替代。

可以看出，函数  $g_\phi(x, \epsilon)$  依赖于  $x$ ，同时也是关于随机变量  $\epsilon$  的函数。根据1.2节的结论，随机变量的函数也是一个随机变量，并服从某个概率分布。因此，根据1.7节中的性质，可知：在  $X$  已知（固定）的条件下， $Z$  的条件概率分布  $q_\phi(z|x)$  是一个高斯分布函数，均值为  $\bar{\mu}_\phi(x)$ ，标准差  $\bar{\sigma}_\phi(x)$ 。

根据1.3的结论，当计算函数的期望时，如果随机变量与其它随机变量存在变换的关系，则可对期望中的随机变量进行替换。对于  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$  中的第一项-期望项，随机变量为  $Z$ ，概率分布为  $q_\phi(z|x)$ ，函数为  $\log p_\theta(x|z)$ ， $Z$  可由  $\epsilon$  通过  $g_\phi(x, \epsilon)$  变换得到。于是，可对  $Z$  使用  $\epsilon$  进行替换。替换后的  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$  变成

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(\theta, \phi) &= E_{q(\epsilon)} [\log p_\theta(x|g_\phi(x, \epsilon))] - KL(q_\phi(z|x)||p_z(z)) \\ &\quad \text{where } q(\epsilon) = \mathcal{N}(0, I) \end{aligned} \quad (59)$$

经过变量替换后，待采样的随机变量的概率分布不再包含参数，所有的参数均在期望中的函数 ( $\log p_\theta(x|g_\phi(x, \epsilon))$ ) 内部。所以，可对此项使用 Monte Carlo 积分 (1.9节) 进行近似，近似后的  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$  如下

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(\theta, \phi) &= \sum_{i=1}^K \log p_\theta(x|g_\phi(x, \epsilon_i)) - KL(q_\phi(z|x)||p_z(z)) \\ &\quad \text{where } \epsilon_i \sim \mathcal{N}(0, I) \quad i = 1, 2, \dots, K \end{aligned} \quad (60)$$

对于  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$  中的第二项，是关于  $q_\phi(z|x)$  和  $p_z(z)$  之间的 KL 散度，也称为一致项 (Consistent Term)。由式(52)可知， $p_z(z)$  为高斯分布函数，而  $q_\phi(z|x)$  也为高斯分布，所以，根据1.7节的结论，此项具有明确的解析式，无需使用 Monte Carlo 积分近似。另外，由于 KL 散度恒大于等于 0，所以，此项在优化中的作用是，使  $q_\phi(z|x)$  概率分布与  $p_z(z)$  概率分布尽量相似。

在优化过程中，此项一般比较难优化，会造成较大的损失。原因如下： $p_z(z)$  为固定的高斯分布，而  $q_\phi(z|x)$  是一个变化的高斯分布，其均值随  $X$  的变化而变化，所以此项很难完全相似。后面的 DDPM 模型也会看到类似的损失项，但 DDPM 模型能较好地解决此问题。

对于第一项，在实践中，经常作如下简化：Monte Carlo 积分近似只使用一个  $\epsilon$  样本，即使用  $\epsilon$  的均值，同时，也把  $p(x|z)$  的方差设置成固定。所以，可将  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$  中的期望项可化简成如下的形式

$$E_{q(\epsilon)} [\log p_\theta(x|g_\phi(x, \epsilon))] \approx \alpha * \|x - \tilde{\mu}_\theta(\bar{\mu}_\phi(x))\|^2 \quad (61)$$

其中  $\alpha$  独立于  $\phi$  和  $\theta$  的常数。于是，此项也常称之为重建项 (Reconstruction Term)。

至此， $\mathcal{L}(\theta, \phi)$  中的两项均化简成可直接优化的目标函数。

为什么要引入  $q(z|x)$  而不是  $q(z)$  呢？

对于 Lower Bound 的推导，使用  $q(z)$  和  $q(z|x)$  均成立。引入  $q(z|x)$  能建立起  $x \rightarrow z$  的关系，让  $E_{q_\phi(z|x)} [\log p_\theta(x|z)]$  项演变成欧氏距离损失项，从而使 VAE 可作为一种降维的工具。至于是否能让  $p(x)$  学习的更好、更接近真实的数据分布，本人尚未分析出结论，但网络上有个别回答提到，使用  $q(z|x)$  能优化出更好的效果。

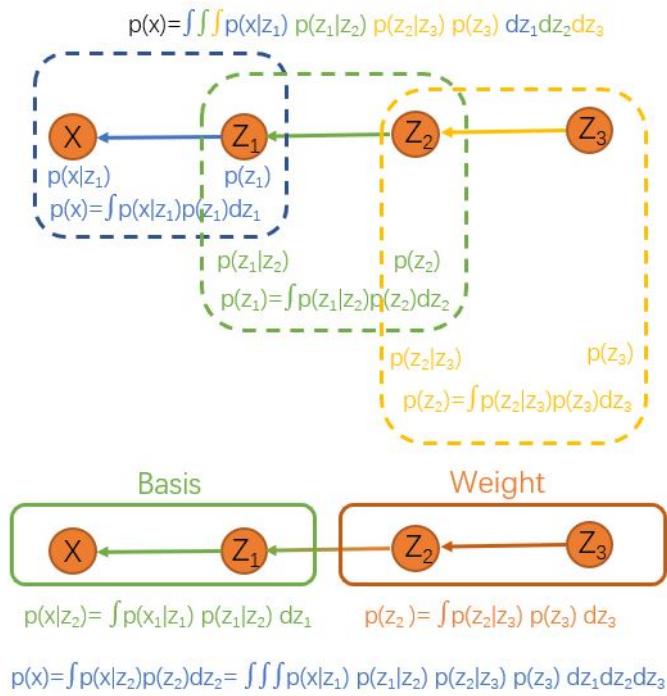


图 13: p model in DPM

### 3.3 DPM 模型及其学习方法

#### 3.3.1 DPM 模型的形式及其 Lower Bound

##### DPM 模型的形式

DPM 模型可视为 VAE 模型的升级版。

由 2.1 节可知以下两个结论。

- 引入隐变量，可使  $p(x)$  的复杂度变得更高 ( $p(x) = \int p(x|z)p(z)dz$ )。
- 隐变量的先验概率  $p(z)$  越复杂， $p(x)$  的复杂度将越高。

在 VAE 中， $p(z)$  配置成固定的高斯分布，较为简单。为了进一步提升  $p(x)$  的复杂度，可考虑将  $p(z)$  配置成更复杂的分布。根据结论 (1)，引入隐变量可提升复杂度，于是可引入第二个隐变量。引入后的  $p(x)$  形式为

$$\begin{aligned} p(x) &= \int p(x|z_1)p(z_1) dz_1 \quad p(z_1) = \int p(z_1|z_2)p(z_2) dz_2 \\ \Rightarrow p(x) &= \int \underbrace{p(x|z_1)}_{basis} \underbrace{\int p(z_1|z_2)p(z_2) dz_1 dz_2}_{weight} = \iint p(x|z_1)p(z_1|z_2)p(z_2) dz_1 dz_2 \end{aligned} \quad (62)$$

可以看出，引入后，**加权和的系数**变为  $\int p(z_1|z_2)p(z_2)dz_1$ 。系数的复杂度变高，表示的函数的复杂度也随之提升。类推可引入更多的隐变量，从而，进一步提升  $p(x)$  的复杂度。

对于三个隐变量以上的模型形式，可从另一个角度进行解释。对于三个隐变量的联合概率分布，可通过如下的形式表示。

$$\begin{aligned} p(x) &= \int p(x|z_1) \left\{ \int p(z_1|z_2)p(z_2|z_3)p(z_3) dz_2 dz_3 \right\} dz_1 \\ &= \iiint p(x|z_1)p(z_1|z_2)p(z_2|z_3)p(z_3) dz_1 dz_2 dz_3 \\ &= \int \underbrace{\left\{ \int p(x|z_1)p(z_1|z_2) dz_1 \right\}}_{basis} \underbrace{\left\{ \int p(z_2|z_3)p(z_3) dz_3 \right\}}_{weight} dz_2 \end{aligned} \quad (63)$$

可以看出，第一项 basis 是关于  $z_2$  的函数， $z_2$  的每个取值对应一个基函数。每个基函数是关于  $z_1$  隐变量的加权和，所以比单一高斯径向基更复杂。第二项则是基函数的权重系数。可通过图13可更好地理解。

下面以  $T$  个隐变量的模型进行介绍。在 DDPM 论文中，隐变量个数  $T = 1000$ 。

$T$  个隐变量的  $p(x)$  形式如下

$$p(x) = \int p(x|z_1) \prod_{t=2}^T p(z_{t-1}|z_t) p(z_T) dz_{1:T} = \int p(x|z_1) p(z_1|z_2) \cdots p(z_{T-1}|z_T) p(z_T) dz_{1:T} \quad (64)$$

与 VAE 相似，也把  $p(x|z_1)$  和  $\{p(z_{t-1}|z_t)\}_{t=2}^T$  均配置为高斯分布，其形状和位置通过学习确定。 $p(z_T)$  设置标准高斯分布。

$$\begin{aligned} p(x|z_1) &\sim \mathcal{N}(\mu_{\theta_1}(z_1), \sigma_{\theta_1}(z_1)) \\ p(z_{t-1}|z_t) &\sim \mathcal{N}(\mu_{\theta_t}(z_t), \sigma_{\theta_t}(z_t)) \quad t \in \{2, \dots, T\} \\ p(z_T) &\sim \mathcal{N}(0, I) \end{aligned} \quad (65)$$

与 VAE 不同的是，隐变量的维度  $z_t$  与  $x$  维度是相同的。实际使用中，经常也把方差固定，即  $\sigma_{\theta_t}(z_t) = \sigma_t^2$ 。

$$p(x) = \int p(x, z_{1:T}) dz_{1:T} \quad (66)$$

把式(64)与全概率公式 (式(66)) 相比较，可得

$$p(x, z_{1:T}) = p(x|z_1) \prod_{t=2}^T p(z_{t-1}|z_t) p(z_T) = p(x|z_1) p(z_1|z_2) \cdots p(z_{T-1}|z_T) p(z_T) \quad (67)$$

同时，根据 Bayse 公式有

$$p(x, z_{1:T}) = p(x|z_{1:T}) \prod_{t=2}^T p(z_{t-1}|z_{t:T}) p(z_T) = p(x|z_{1:T}) p(z_1|z_{2:T}) \cdots p(z_{T-1}|z_T) p(z_T) \quad (68)$$

对比上述两式，可得

$$\begin{aligned} p(x|z_{1:T}) &= p(x|z_1) \\ p(z_{t-1}|z_{t:T}) &= p(z_{t-1}|z_t) \quad t \in \{2, \dots, T\} \end{aligned} \quad (69)$$

由上述的条件独立性可知， $X, Z_1, \dots, Z_T$  构成一条 Markov Chain( $X \leftarrow Z_1 \cdots Z_{T-1} \leftarrow Z_T$ )。通过图13更直观地理解此过程。

### 推导出 $\log p(x)$ 的 Lower Bound

对于  $\log p(x)$  的优化，与 VAE 的思路相似。

首先，要消除积分，所以应用 Bayes 公式进行替换。

$$p(x) = \frac{p(x, z_{1:T})}{p(z_{1:T}|x)} \quad (70)$$

其次，要消除掉  $p$  模型的后验概率项。因此，引入一个辅助概率模型  $q$ ，并选用一个关于  $z_{1:T}$  的概率分布，可以是  $q(z_{1:T})$  或者  $q(z_{1:T}|x)$ ，目的是为了凑成 KL 散度项。参考 VAE 的结论，选用  $q(z_{1:T}|x)$ ，让  $z_{1:T}$  依赖于  $x$ ，能优化得到更好的结果。

与 VAE 的推导类似，可把  $\log p(x)$  转化成 Lower Bound 和 KL 散度之和。

$$\begin{aligned} \log p(x) &= \log p(x) \int q(z_{1:T}|x) dz_{1:T} && \int q(z_{1:T}|x) dz_{1:T} = 1 \\ &= \int q(z_{1:T}|x) \log p(x) dz_{1:T} && x \text{ is independent of } z \\ &= \int q(z_{1:T}|x) \log \frac{p(x, z_{1:T})}{p(z_{1:T}|x)} dz_{1:T} && \text{Bayes} \\ &= \int q(z_{1:T}|x) \log \frac{\frac{p(x, z_{1:T})}{q(z_{1:T}|x)}}{\frac{p(z_{1:T}|x)}{q(z_{1:T}|x)}} dz_{1:T} && \frac{q(z_{1:T}|x)}{q(z_{1:T}|x)} = 1 \\ &= \int q(z_{1:T}|x) \log \frac{p(x, z_{1:T})}{q(z_{1:T}|x)} dz_{1:T} - \int q(z_{1:T}|x) \log \frac{p(z_{1:T}|x)}{q(z_{1:T}|x)} dz_{1:T} && \log \frac{a}{b} = \log a - \log b \end{aligned} \quad (71)$$

按如下方式定义

$$\begin{aligned}\mathcal{L}(\theta, \phi) &\triangleq \int q(z_{1:T}|x) \log \frac{p(x, z_{1:T})}{q(z_{1:T}|x)} dz = E_{q(z_{1:T}|x)} \left[ \log \frac{p(x, z_{1:T})}{q(z_{1:T}|x)} \right] \quad \phi \text{ is parameter of } q \\ KL(q||p) &\triangleq \int q(z) \log \frac{q(z_{1:T}|x)}{p(z_{1:T}|x)} dz = - \int q(z_{1:T}|x) \log \frac{p(z_{1:T}|x)}{q(z_{1:T}|x)} dz\end{aligned}\quad (72)$$

从而，可将  $\log p(x)$  表示成

$$\log p(x) = \mathcal{L}(\theta, \phi) + KL(q||p) \quad (73)$$

由于  $KL(q||p) \geq 0$ ，所以有

$$\log p(x) \geq \mathcal{L}(\theta, \phi) \quad (74)$$

基于上述的关系，可通过优化  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$ ，从而实现对  $\log p(x)$  的优化。

根据式(67)，可将  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$  写成

$$\mathcal{L}(\theta, \phi) = \int q(z_{1:T}|x) \log \frac{p(x|z_1) \prod_{t=2}^T p(z_{t-1}|z_t) p(z_T)}{q(z_{1:T}|x)} dz_{1:T} \quad (75)$$

上述式子是多重积分，虽然可以通过 Monte Carlo 积分近似计算，但为了减少近似误差，得办法消除一些积分。怎么消除呢？有两种思路：

- 利用全概率公式，对联合概率分布求边际分布 ( $\int p(x, y) dx = p(y)$ )。
- 凑 KL 散度项，两个高斯分布的 KL 散度具有明确的解析式 (1.7 节)。

注意，上述  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$  的推导对任意  $q(z_{1:T}|x)$  均成立，并且  $p(x)$  的值不随  $q(z_{1:T}|x)$  的变化而变化。所以，可对  $q(z_{1:T}|x)$  作任何的假设，只要方便优化  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$  便可。

于是对  $q(z_{1:T}|x)$  概率分布作一些假设。下面介绍 DDPM 模型中的假设方式。

### 3.3.2 $q$ 概率模型和 Lower Bound 的简化

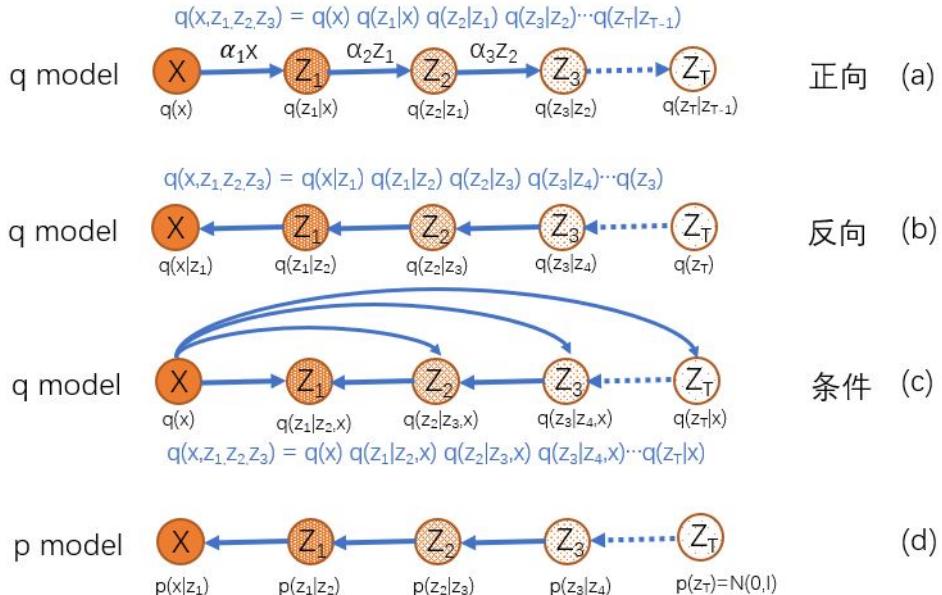


图 14: q model in DPM

假设  $q$  概率模型的随机变量  $X, Z_{1:T}$  满足如下的关系

$$\begin{aligned}Z_1 &= \sqrt{\alpha_1}X + \sqrt{1-\alpha_1}\epsilon_1 \\ Z_t &= \sqrt{\alpha_t}Z_{t-1} + \sqrt{1-\alpha_t}\epsilon_t \quad t \in \{2, \dots, T\} \\ \epsilon_t &\sim \mathcal{N}(0, I) \quad t \in \{1, \dots, T\}\end{aligned}\quad (76)$$

其中,  $\alpha_t$  是常数, 并且小于 1。

由于  $q(z_{1:T}|x)$  是一个固定的分布, 没有参数, 所以,  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$  简化成  $\mathcal{L}(\theta)$ 。

另外, 假设 q 模型中的随机变量  $X$  的概率分布  $q(x)$  为  $p_{data}(x)$ 。注意, 概率分布  $p_{data}(x)$  是未知的, 但已知服从此分布的一批样本, 这批样本就是给定的训练数据。

$$q(x) = p_{data}(x) \quad (77)$$

在 DDPM 论文中,  $q$  的隐变量个数  $T=1000$ ,  $\alpha_1$  设为 0.9999,  $\alpha_{1000}$  设为 0.98, 中间的值  $\alpha_t$  通过线性插值确定。

通过分析变换的过程, 可直观理解  $X, Z_1, \dots, Z_T$  的概率密度的变化规律。上述变换主要由两个子变换组成。

- 一个简单的可逆线性变换  $Y = \sqrt{\alpha_t} X$ 。通过1.5节结论可知, Y 的概率分布为

$$p_y(y) = \frac{1}{\sqrt{\alpha_t}} p_x\left(\frac{y}{\sqrt{\alpha_t}}\right) \quad (78)$$

可以看出, 变换后的分布  $p_y(y)$  可由  $p_x(x)$  简单变换而来: 把  $p_x(x)$  函数形式收缩  $\sqrt{\alpha_t}$  倍, 幅度拉升  $\sqrt{\alpha_t}$  倍。

- 两个独立随机变量相加。 $\epsilon_t$  与  $X$  和  $Z_t$  均是相互独立, 根据1.6节的结论, 相加后的变量的概率分布相当于两个概率密度函数的卷积。由于  $\sqrt{1-\alpha_t}\epsilon_t$  是高斯分布, 故新概率分布可认为是高斯模糊的结果。

所以, 上述变换的过程可认为是概率密度“收缩拉升-模糊”的过程。图15是一个一维随机变量的例子,  $q(x)$  是随机生成的概率密度, 经过一个变换后 ( $\alpha = 0.9$ ),  $q(z_1)$  的概率密度沿中心收缩拉升, 同时细节变少, 轮廓变粗。重复 11 个变换,  $q(z_{11})$  变为近似的标准高斯分布。

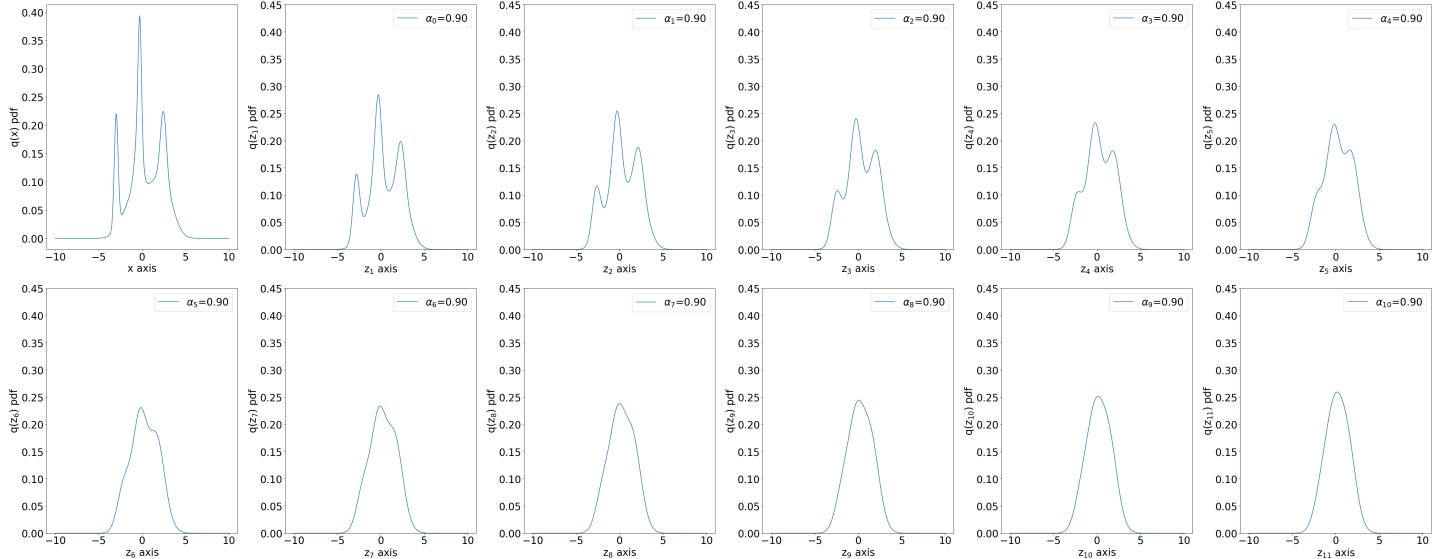


图 15:  $q(z_t)$  with different  $t$

### 性质 1

根据上述假设的关系, 可知  $X, Z_{1:T}$  构成一条 Markov Chain( $X \rightarrow Z_1 \cdots Z_2 \rightarrow Z_T$ ), 并且有

$$\begin{aligned} q(z_1|x) &= \mathcal{N}(\sqrt{\alpha_1}x, 1 - \alpha_1) \\ q(z_t|z_{1:t-1}, x) &= q(z_t|z_{t-1}) = \mathcal{N}(\sqrt{\alpha_t}z_{t-1}, 1 - \alpha_t) \quad t \in \{2, \dots, T\} \end{aligned} \quad (79)$$

### 性质 2

利用上述的条件独立性 (式(79)) 及 Bayes 公式, 可将  $q(z_{1:T}|x)$  和  $q(x, z_{1:T})$  展开成

$$\begin{aligned} q(z_{1:T}|x) &= \prod_{t=2}^T q(z_t|z_{t-1}, x) q(z_1|x) = \prod_{t=2}^T q(z_t|z_{t-1}) q(z_1|x) \\ q(x, z_{1:T}) &= \prod_{t=2}^T q(z_t|z_{t-1}) q(z_1|x) q(x) = q(z_T|z_{T-1}) \cdots q(z_2|z_1) q(z_1|x) q(x) \end{aligned} \quad (80)$$

在本文中, 将此形式称为“正向展开”。相应的概率图结构可见图14(a)。从性质 1 可看出, “正向展开”的条件概率分布的具备明确已知的形式。

### 性质 3

另外, 根据 Bayes 公式, 后验概率  $q(z_t|z_{t-1})$  存在如下的关系

$$q(z_t|z_{t-1}) = q(z_{t-1}|z_t) \frac{q(z_t)}{q(z_{t-1})} \quad t \in \{2, \dots, T\} \quad (81)$$

于是, 将上述的关系代入式(80), 可得  $q(x, z_{1:T})$  的第二种形式。

$$\begin{aligned} q(x, z_{1:T}) &= q(z_T|z_{T-1}) \cdots q(z_2|z_1) q(z_1|x) q(x) \\ &= \cdots q(z_2|z_3) \frac{q(z_3)}{\cancel{q(z_2)}} q(z_1|z_2) \cancel{q(z_2)} \frac{q(z_2)}{\cancel{q(z_1)}} q(x|z_1) \cancel{q(z_1)} \cancel{q(x)} q(x) \\ &= q(z_T) q(z_{T-1}|z_T) \cdots q(z_2|z_3) q(z_1|z_2) q(x|z_1) \\ &= q(x|z_1) q(z_1|z_2) q(z_2|z_3) \cdots q(z_{T-1}|z_T) q(z_T) \end{aligned} \quad (82)$$

在本文中, 将此形式称为“反向展开”。相应的概率图结构可见图14(b)。“反向展开”的各个条件概率分布均没有明确已知的形式。

### 性质 4

类似地, 根据 Markov Chain 的性质及 Bayes 公式, 后验概率  $\{q(z_t|z_{t-1})\}_{t=2}^T$  也存在如下的关系

$$\begin{aligned} q(z_t|z_{t-1}) &= q(z_t|z_{t-1}, x) && \text{Markov Chain} \\ &= \frac{q(z_t, z_{t-1}|x)}{q(z_{t-1}|x)} && \text{Bayes} \\ &= q(z_{t-1}|z_t, x) \frac{q(z_t|x)}{q(z_{t-1}|x)} && \text{Bayes} \end{aligned} \quad (83)$$

于是, 将上述的关系代入式(80), 可得  $q(z_{1:T}|x)$  和  $q(x, z_{1:T})$  的第三种形式。

$$\begin{aligned} q(z_{1:T}|x) &= q(z_T|z_{T-1}) \cdots q(z_3|z_2) q(z_2|z_1) q(z_1|x) \\ &= \cdots q(z_2|z_3, x) \frac{q(z_3|x)}{\cancel{q(z_2|x)}} q(z_1|z_2, x) \cancel{q(z_2|x)} \frac{q(z_2|x)}{\cancel{q(z_1|x)}} q(z_1|x) \\ &= q(z_T|x) q(z_{T-1}|z_T, x) \cdots q(z_2|z_3, x) q(z_1|z_2, x) \\ &= q(z_1|z_2, x) q(z_2|z_3, x) \cdots q(z_{T-1}|z_T, x) q(z_T|x) \\ q(x, z_{1:T}) &= q(z_1|z_2, x) q(z_2|z_3, x) \cdots q(z_{T-1}|z_T, x) q(z_T|x) q(x) \end{aligned} \quad (84)$$

在本文中, 将此形式称为“条件展开”。相应的概率图结构可见图14(c)。将在性质 6 看到, “条件展开”的条件概率分布具备明确已知的形式。

### 性质 5

根据随机变量  $X, Z_{1:T}$  之间假设的关系, 可推导出  $Z_{2:T}$  与  $X$  存在如下的关系

$$\begin{aligned} z_2 &= \sqrt{\alpha_2} (\sqrt{\alpha_1} x + \sqrt{1-\alpha_1} \epsilon_1) + \sqrt{1-\alpha_2} \epsilon_2 \\ &= \sqrt{\alpha_2 \alpha_1} x + \sqrt{\alpha_2 - \alpha_2 \alpha_1} \epsilon_1 + \sqrt{1-\alpha_2} \epsilon_2 \end{aligned} \quad (85)$$

在  $x$  已知(固定)条件下,  $\sqrt{\alpha_1 \alpha_2}x$  是常数,  $\epsilon_1$  和  $\epsilon_2$  是两个独立的标准高斯分布。所以, 根据1.7节中高斯分布的性质, 有

$$q(z_2|x) = \mathcal{N}(\sqrt{\alpha_1 \alpha_2}x, 1 - \alpha_1 \alpha_2) \quad (86)$$

同理, 可递推得出

$$q(z_t|x) = \mathcal{N}(\sqrt{\alpha_1 \alpha_2 \cdots \alpha_t}x, 1 - \alpha_1 \alpha_2 \cdots \alpha_t) = \mathcal{N}(\sqrt{\bar{\alpha}_t}x, 1 - \bar{\alpha}_t) \quad \text{where } \bar{\alpha}_t \triangleq \prod_{j=1}^t \alpha_j \quad (87)$$

也就是说,  $q(z_1|x), \{q(z_t|x)\}_{t=2}^T$  均是高斯分布, 并且这些高斯分布具有一个特点: 由于  $\alpha_t$  小于 1, 当连乘个数增多时,  $\bar{\alpha}_t$  的值逐渐减小, 于是,  $q(z_t|x)$  的均值逐渐减小, 方差逐渐增大; 当连乘个数足够多时 ( $t$  足够大时),  $q(z_t|x)$  将近似于  $\mathcal{N}(0, I)$ 。

## 性质 6

根据 Bayes 公式及两个高斯函数乘积的性质 (1.7节), 可确定  $\{q(z_{t-1}|z_t, x)\}_{t=2}^T$  概率分布的解析式。具体如下:

$$q(z_{t-1}|z_t, x) = \frac{q(z_t|z_{t-1})q(z_{t-1}|x)}{q(z_t|x)} \quad (88)$$

由于  $q(z_t|x)$  与  $z_{t-1}$  无关, 所以  $q(z_t|x)$  是一项常数, 记为 K。 $q(z_t|z_{t-1})$  是关于  $z_t$  的高斯概率分布, 也可看作是关于  $z_{t-1}$  的高斯函数。 $q(z_{t-1}|x)$  是关于  $z_{t-1}$  高斯概率分布。应用1.7节的结论, 两个高斯函数的乘积也是高斯函数, 所以  $q(z_{t-1}|z_t, x)$  也是高斯概率分布。推导如下:

$$\begin{aligned} q(z_{t-1}|z_t, x) &= \frac{q(z_t|z_{t-1})q(z_{t-1}|x)}{q(z_t|x)} \\ &= \frac{1}{K} \times \frac{1}{\sqrt{2\pi(1-\alpha_t)}} \exp\left\{\frac{-(z_t - \sqrt{\alpha_t}z_{t-1})^2}{2(1-\alpha_t)}\right\} \times \frac{1}{\sqrt{2\pi(1-\bar{\alpha}_{t-1})}} \exp\left\{\frac{-(z_{t-1} - \sqrt{\bar{\alpha}_{t-1}}x)^2}{2(1-\bar{\alpha}_{t-1})}\right\} \\ &= \frac{1}{K\sqrt{\alpha_{t-1}}} \times \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_f^2}} \exp\left\{\frac{-(z_{t-1} - \mu_f)^2}{2\sigma_f^2}\right\} \times \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_g^2}} \exp\left\{\frac{-(z_{t-1} - \mu_g)^2}{2\sigma_g^2}\right\} \\ &= \frac{S}{K\sqrt{\alpha_{t-1}}} \times \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_{fg}^2}} \exp\left\{\frac{-(z_{t-1} - \mu_{fg})^2}{2\sigma_{fg}^2}\right\} \end{aligned} \quad (89)$$

where  $\mu_f = \frac{1}{\sqrt{\alpha_t}}z_t$   $\sigma_f = \sqrt{\frac{1-\alpha_t}{\alpha_t}}$   $\mu_g = \sqrt{\bar{\alpha}_{t-1}}x$   $\sigma_g = \sqrt{1-\bar{\alpha}_{t-1}}$   
 $\mu_{fg} = \frac{\sqrt{\alpha_t}(1-\bar{\alpha}_{t-1})z_t + \sqrt{\bar{\alpha}_{t-1}}(1-\alpha_t)x}{1-\bar{\alpha}_t}$   $\sigma_{xy} = \frac{(1-\bar{\alpha}_{t-1})(1-\alpha_t)}{1-\bar{\alpha}_t}$   $S$  is independent of  $z_{t-1}$

把上式两边对  $z_{t-1}$  求积分, 可得

$$\begin{aligned} \frac{S}{K\sqrt{\alpha_{t-1}}} \int \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_{fg}^2}} \exp\left\{\frac{-(z_{t-1} - \mu_{fg})^2}{2\sigma_{fg}^2}\right\} dz_{t-1} &= \int q(z_{t-1}|z_t, x) dz_{t-1} = 1 \\ \Rightarrow \frac{S}{K\sqrt{\alpha_{t-1}}} &= 1 \end{aligned} \quad (90)$$

把上式的结果重新代入式(89), 可得

$$q(z_{t-1}|z_t, x) = \mathcal{N}(\mu_{fg}, \sigma_{fg}^2) = \mathcal{N}\left(\frac{\sqrt{\alpha_t}(1-\bar{\alpha}_{t-1})z_t + \sqrt{\bar{\alpha}_{t-1}}(1-\alpha_t)x}{1-\bar{\alpha}_t}, \frac{(1-\bar{\alpha}_{t-1})(1-\alpha_t)}{1-\bar{\alpha}_t}\right) \quad (91)$$

## 简化 Lower Bound

将  $q(z_{1:T}|x)$  的“正向展开”形式 (式(80)) 代入  $\mathcal{L}(\theta)$ , 可得

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(\theta) &= \int q(z_{1:T}|x) \log \frac{p(x, z_{1:T})}{q(z_{1:T}|x)} dz_{1:T} \\ &= \int q(z_{1:T}|x) \log \frac{p(x|z_1)p(z_1|z_2) \cdots p(z_{T-1}|z_T)p(z_T)}{q(z_1|x)q(z_2|z_1) \cdots q(z_T|z_{T-1})} dz_{1:T} \end{aligned} \quad (92)$$

比较  $p(x, z_{1:T})$  及  $q(z_{1:T}|x)$  的形式，可以看出随机变量  $Z_{1:T}$  存在的概率分布的形式不同，比如，在  $p$  模型中， $Z_1$  变量存在的条件概率分布依赖于  $Z_2$ (即  $q(z_1|z_2)$ )，而在  $q$  模型中， $Z_1$  存在的条件概率分布依赖于  $X$ (即  $q(z_1|x)$ )，这样的形式不利于“凑全概率公式”及“凑 KL 散度”。

于是，将  $q(z_{1:T}|x)$  的“条件展开”形式(式(84))代入  $\mathcal{L}(\theta)$ ，可得

$$\begin{aligned}\mathcal{L}(\theta) &= \int q(z_{1:T}|x) \log \frac{p(x|z_1)p(z_1|z_2)p(z_2|z_3)\cdots p(z_{T-1}|z_T)p(z_T)}{q(z_1|z_2, x)q(z_2|z_3, x)\cdots q(z_{T-1}|z_T, x)q(z_T|x)} dz_{1:T} \\ &= \int q(z_{1:T}|x) \log p(x|z_1) dz_{1:T} - \sum_{t=2}^T \int q(z_{1:T}|x) \log \frac{q(z_{t-1}|z_t, x)}{p(z_{t-1}|z_t)} dz_{1:T} - \int q(z_{1:T}|x) \log \frac{q(z_T|x)}{p(z_T)} dz_{1:T} \\ &= \underbrace{\int q(z_1|x) \log p(x|z_1) dz_1}_{L_1} - \sum_{t=2}^T \underbrace{\int q(z_t|x) \overbrace{KL[q(z_{t-1}|z_t, x) \| p(z_{t-1}|z_t)]}^{KL_t} dz_t}_{L_t} - \underbrace{\overbrace{KL[q(z_T|x) \| p(z_T)]}^{KL_{T+1}}}_{L_{T+1}}\end{aligned}\tag{93}$$

上述各项的简化利用了贝叶斯公式和全概率公式。例如：

$$\begin{aligned}\int q(z_{1:T}|x) \log p(x|z_1) dz_{1:T} &= \int q(z_1|x) \left\{ \int q(z_{2:T}|x) dz_{2:T} \right\} \log p(x|z_1) dz_1 = \int q(z_1|x) \log p(x|z_1) dz_1 \\ \int q(z_{1:T}|x) R(z_{t-1}, z_t) dz_{1:T} &= \int q(z_{t-1}, z_t|x) \left\{ \int q(z_\tau|z_{t-1}, z_t, x) dz_\tau \right\} R(z_{t-1}, z_t) dz_{t-1:t} = \int q(z_{t-1}, z_t|x) R(z_{t-1}, z_t) dz_{t-1:t} \\ \text{where } R(z_{t-1}, z_t) &= \log \frac{q(z_{t-1}|z_t, x)}{p(z_{t-1}|z_t)} \quad \tau = \{1, 2, \dots, t-2, t+1, \dots, T\}\end{aligned}\tag{94}$$

可以看出，通过此方式，能把大多数积分消除掉。

下面分析上述各项的特点：

- 起始项  $L_1$  是类似于 VAE 的重建项 (Reconstruction Term)。
- 结束项  $L_{T+1}$  是标准的 KL 散度，与 VAE 的一致项 (Consistent Term) 类似，但在 DDPM 中， $q$  是固定的模型， $p(z_T)$  设置为标准高斯分布，所以此项是固定的，不包含参数，优化过程可忽略。另外，由于  $p(z_t|x)$  的均值会随着  $t$  增大而减小，当  $t$  较大时， $p(z_t|x)$  接近标准高斯分布，所以结束项的值会接近零，这一点跟 VAE 有较大的差别，VAE 中 KL 项的值一般会 Reconstruction Term 比较大，会导致  $p(x)$  难以优化。
- 中间项  $\{L_t\}_{t=2}^T$  是 KL 散度的期望，可以看作是 VAE 的一致项的改进版，因为  $p(z_{t-1}|z_t)$  是条件概率，所以中间项考虑了所有可能的条件，然后根据概率计算其加权和。

### 3.3.3 三种优化 (预测) 方式

#### Predict Next Step

下面进一步确定各项的变换函数的表达式。

在 DDPM 模型， $p(z_t|z_{t+1})$  的方差常设置为固定值，并与  $q(z_t|z_{t+1}, x)$  的方差相同，从而方便 KL 散度的计算。所以，根据式(18)的结论，可得

$$\begin{aligned}p(x|z_1) &= C_1 \|\mu_{\theta_1}(z_1) - x\|^2 \quad \text{where } C_1 = \frac{1}{2\sigma_1^2} \log \left( \sqrt{(2\pi)^k \sigma_1} \right) \\ KL_t &= C_t \|\mu_{\theta_t}(z_t) - m_t\|^2 \quad \text{where } C_t = \frac{1 - \bar{\alpha}_t}{2(1 - \bar{\alpha}_{t-1})(1 - \alpha_t)} \quad m_t = \frac{\sqrt{\alpha_t}(1 - \bar{\alpha}_{t-1})z_t + \sqrt{\bar{\alpha}_{t-1}}(1 - \alpha_t)x}{1 - \bar{\alpha}_t}\end{aligned}\tag{95}$$

把式(95)代入式(93)，可得

$$\mathcal{L}(\theta) = \underbrace{C_1 \int q(z_1|x) \|\mu_{\theta_1}(z_1) - x\|^2 dz_1}_{L_1} - \sum_{t=1}^T \underbrace{C_t \int q(z_t|x) \|\mu_{\theta_t}(z_t) - m_t\|^2 dz_t}_{L_t} + const\tag{96}$$

至此, 我们得到一个相对简单的目标函数。 $L_1, L_2 \cdots L_T$  各项均是随机变量的函数的期望, 其概率分布  $q(z_t|x)$  均是高斯分布, 且无参数, 所以各项均可通过 Monte Carlo 近似表示。由于优化目标是使  $\mu_{\theta_t}(z_t)$  尽量接近  $m_t$ , 而  $m_t$  是在  $X$  和  $Z_t$  已知条件下随机变量  $z_{t-1}$  的均值 ( $q(z_{t-1}|z_t, x)$ ), 所以此优化方式也被为 “Predict Next Step” ( $z_{t-1} \leftarrow z_t$ )。

### Predict X

把  $\mu_{\theta_t}(z_t)$  重新设置成如下形式:

$$\begin{aligned}\mu_{\theta_t}(z_t) &= \frac{\sqrt{\alpha_t}(1 - \bar{\alpha}_{t-1})z_t + \sqrt{\bar{\alpha}_{t-1}}(1 - \alpha_t)\hat{\mu}_{\theta_t}(z_t)}{1 - \bar{\alpha}_t} \quad t \in \{2, \dots, T\} \\ \mu_{\theta_1}(z_1) &= \hat{\mu}_{\theta_1}(z_1)\end{aligned}\tag{97}$$

其中,  $\hat{\mu}_{\theta_t}(z_t)$  是任意关于  $z_t$  的函数, 可以是 CNN 或 Transformer 等。

将式(97)代入(95), 可得

$$KL_t = K_t \|\hat{\mu}_{\theta_t}(z_t) - x\|^2 \quad \text{where } K_t = \frac{\bar{\alpha}_{t-1}(1 - \alpha_t)}{2(1 - \bar{\alpha}_{t-1})(1 - \bar{\alpha}_t)} \quad t \in \{2, \dots, T\}\tag{98}$$

于是,  $\mathcal{L}(\theta)$  可写成

$$\mathcal{L}(\theta) = \underbrace{C_1 \int q(z_1|x) \|\hat{\mu}_{\theta_1}(z_1) - x\|^2 dz_1}_{L_1} - \underbrace{\sum_{t=2}^T K_t \int q(z_t|x) \|\hat{\mu}_{\theta_t}(z_t) - x\|^2 dz_t}_{L_t}\tag{99}$$

可以看出, 把  $\mu_{\theta_t}(z_t)$  的形式简单调整后, 新的可学习函数  $\hat{\mu}_{\theta_t}(z_t)$  的学习目标为  $x$ , 即给定的训练数据, 所以此优化方式被称之为 “Predict X( $x \leftarrow z_t$ )”。

### Predict Noise

下面推导第三种优化方式。

可以看出, 式(93)各项均是随机变量的函数的期望。例如  $L_t$  项, 随机变量为  $Z_t$ , 概率分布为  $q(z_t|x) = \mathcal{N}(\sqrt{\bar{\alpha}_t}x, 1 - \bar{\alpha}_t)$ , 函数为  $KL[q(z_{t-1}|z_t, x)\|p(z_{t-1}|z_t)]$ 。根据1.3节的结论, 可使用随机变量替换对各期望项进行转化。

构建一个临时随机变量  $Y$

$$Y = g_t(X, \epsilon) = \sqrt{\bar{\alpha}_t}X + (1 - \bar{\alpha}_t)\epsilon \quad \epsilon \sim \mathcal{N}(0, I) \triangleq \omega(\epsilon)\tag{100}$$

可以看出, 在  $X$  已知条件下,  $Y$  的概率分布  $\eta(y|x)$  与  $q(z_t|x)$  相同, 所以下述两个期望值相等

$$\int q(z_t|x) KL[q(z_{t-1}|z_t, x)\|p(z_{t-1}|z_t)] dz_t = \int \eta(y|x) KL[q(z_{t-1}|y, x)\|p(z_{t-1}|y)] dy\tag{101}$$

同时, 由于随机变量  $Y$  与  $\epsilon$  存在变换关系  $g_t(X, \epsilon)$ , 应用1.3节的结论, 可得

$$L_t = \int \eta(y|x) KL[q(z_{t-1}|y, x)\|p(z_{t-1}|y)] dy = \int \omega(\epsilon) KL[q(z_{t-1}|g(x, \epsilon), x)\|p(z_{t-1}|g(x, \epsilon))] d\epsilon\tag{102}$$

把式(95)中的  $KL_t$  代入上式, 得

$$L_t = C_t \int \omega(\epsilon) \|\mu_{\theta_t}(\textcolor{red}{g_t(x, \epsilon)}) - \frac{\sqrt{\alpha_t}(1 - \bar{\alpha}_{t-1})(\sqrt{\bar{\alpha}_t}x + (1 - \bar{\alpha}_t)\epsilon) + \sqrt{\bar{\alpha}_{t-1}}(1 - \alpha_t)x}{1 - \bar{\alpha}_t}\|^2 d\epsilon\tag{103}$$

由于  $\mu_{\theta_t}(\textcolor{red}{g_t(x, \epsilon)})$  是任意关于  $g_t(x, \epsilon)$  的函数, 所以可把  $\mu_{\theta_t}(\textcolor{red}{g_t(x, \epsilon)})$  特意设计成如下形式

$$\mu_{\theta_t}(\textcolor{red}{g_t(x, \epsilon)}) = \frac{\sqrt{\alpha_t}(1 - \bar{\alpha}_{t-1})(\sqrt{\bar{\alpha}_t}x + (1 - \bar{\alpha}_t)\overbrace{\hat{\mu}_{\theta_t}(\textcolor{red}{g_t(x, \epsilon)})}^{\textcolor{orange}{\hat{\mu}_{\theta_t}(g_t(x, \epsilon))}} + \sqrt{\bar{\alpha}_{t-1}}(1 - \alpha_t)x}{1 - \bar{\alpha}_t}\tag{104}$$

其中,  $\bar{\mu}_{\theta_t}(\mathbf{g}_t(\mathbf{x}, \epsilon))$  是任意关于  $g_t(x, \epsilon)$  的函数。把(104)代入(103)并应用 Monte Carlo 积分可得

$$\begin{aligned} L_t &= D_t \int \omega(\epsilon) \|\bar{\mu}_{\theta_t}(\mathbf{g}_t(\mathbf{x}, \epsilon)) - \epsilon\|^2 d\epsilon \quad \text{where } D_t = \frac{(1 - \bar{\alpha}_{t-1})(1 - \bar{\alpha}_t)\alpha_t}{2(1 - \alpha_t)} \\ &\approx D_t \sum_{j=0}^N \|\bar{\mu}_{\theta_t}(\mathbf{g}_t(\mathbf{x}, \epsilon_j)) - \epsilon_j\|^2 \quad \text{where } \epsilon_j \sim \omega(\epsilon) \end{aligned} \quad (105)$$

同理, 可得到  $L_1$

$$\begin{aligned} L_1 &= C_1 \int \omega(\epsilon) \|\bar{\mu}_{\theta_1}(\mathbf{g}_1(\mathbf{x}, \epsilon)) - x\|^2 d\epsilon \approx C_1 \sum_{j=0}^N \|\bar{\mu}_{\theta_1}(\mathbf{g}_1(\mathbf{x}, \epsilon_j)) - x\|^2 \\ \text{where } \mu_{\theta_1}(\mathbf{g}_1(\mathbf{x}, \epsilon_j)) &= \bar{\mu}_{\theta_1}(\mathbf{g}_1(\mathbf{x}, \epsilon_j)) \quad C_1 = \frac{1}{2\sigma_1^2} \log \left( \sqrt{(2\pi)^k \sigma_1} \right) \quad \epsilon_j \sim \omega(\epsilon) \end{aligned} \quad (106)$$

$L_1$  是重建项, 与其它优化方式基本一致。 $\{L_t\}_{t=2}^T$  经过变换后有较大的差别。对于  $L_t$  项,  $\epsilon_j$  是采样得到的噪声样本,  $x$  是给定的训练数据,  $g_t(x, \epsilon_j)$  是一个加噪的变换, 优化目标函数使  $\bar{\mu}_{\theta_t}(\mathbf{g}_t(\mathbf{x}, \epsilon_j))$  接近于  $\epsilon_j$ 。所以此优化方式也称为”Predict Noise”。

### 3.3.4 优化 MLE

上面介绍了单个样本的目标函数。在此基础上, 可进一步构建完整的 MLE 目标函数。根据 MLE(maximum Likelihood Estimation) 的定义, 理想的目标函数  $Q_{mle}(\theta)$  为

$$Q_{mle}(\theta) = \int p_{data}(x) \log p_\theta(x) dx = \int q(x) \log p_\theta(x) dx \quad (107)$$

在式(77)中假设  $q(x) = p_{data}(x)$ 。

由于  $q(x)$  是未知的, 只知道它的一批样本  $\{x_i\}_{i=1}^N$ , 所以对上式采用 Monte Carlo 近似, 得

$$Q_{mle}(\theta) = \int q(x) \log p_\theta(x) dx \approx \sum_{i=0}^N \log p_\theta(x_i) \quad (108)$$

此目标函数即为常用的形式。

实际操作中, 如果样本过多, 可通过 Mini Batch 的方式近似优化。

在学习到  $p_\theta(x)$  的参数后, 联合概率分布  $p_\theta(x, z_{1:T})$  已经确定, 则可通过 Ancestral Sampling(2.2节) 的方式, 采样得到  $X$  的新样本。

把新样本  $X_i$  代入  $\mathcal{L}(\theta)$ , 可计算此样本的概率  $p_\theta(x)$  的 Lower Bound。

## 3.4 DPM 模型的进一步分析

### 3.4.1 概括重要的结论

为了方便捋清思路, 把一些重要结论重列一下。

待优化的  $p$  概率模型的形式 (性质 1)

$$p(x, z_{1:T}) = p(x|z_1) \prod_{t=2}^T p(z_{t-1}|z_t) p(z_T) = p(x|z_1)p(z_1|z_2) \dots p(z_{T-1}|z_T)p(z_T) \quad (109)$$

$q$  概率模型的“正向展开”(性质 2)

$$q(x, z_{1:T}) = q(x)q(z_1|x) \prod_{t=2}^T q(z_t|z_{t-1}) = q(x)q(z_1|x)q(z_2|z_1) \dots q(z_T|z_{T-1}) \quad (110)$$

$q$  概率模型的“反向展开”(性质 3)

$$q(x, z_{1:T}) = q(x|z_1) \prod_{t=2}^T q(z_{t-1}|z_t) q(z_T) = q(x|z_1)q(z_1|z_2) \dots q(z_{T-1}|z_T)q(z_T) \quad (111)$$

$q$  概率模型的“条件展开”(性质 4)

$$q(x, z_{1:T}) = \prod_{t=2}^T q(z_{t-1}|z_t) q(z_T|x)q(x) = q(z_1|z_2, x) \dots q(z_{T-1}|z_T, x)q(z_T|x)q(x) \quad (112)$$

概率分布  $q(z_t|z_{t-1})$  有如下的形式(性质 1)

$$q(z_t|z_{t-1}) = \mathcal{N}(\sqrt{\alpha_t}z_{t-1}, 1 - \alpha_t) \quad (113)$$

概率分布  $q(z_t|x)$  有如下形式(性质 5)

$$q(z_t|x) = \mathcal{N}(\sqrt{\bar{\alpha}_t}x, 1 - \bar{\alpha}_t) \quad \text{where } \bar{\alpha}_t \triangleq \prod_{i=1}^t \alpha_i \quad (114)$$

概率分布  $q(z_{t-1}|z_t, x)$  有如下形式(性质 6)

$$q(z_{t-1}|z_t, x) = \mathcal{N}\left(\frac{\sqrt{\alpha_t}(1 - \bar{\alpha}_{t-1})z_t + \sqrt{\bar{\alpha}_{t-1}}(1 - \alpha_t)x}{1 - \bar{\alpha}_t}, \frac{(1 - \bar{\alpha}_{t-1})(1 - \alpha_t)}{1 - \bar{\alpha}_t}\right) \quad (115)$$

$p(x)$  存在如下的关系

$$\log p(x) = \underbrace{\int q(z_{1:T}|x) \log \frac{p(x, z_{1:T})}{q(z_{1:T}|x)} dz_{1:T}}_{\mathcal{L}(\theta)} + \underbrace{\int q(z_{1:T}|x) \log \frac{q(z_{1:T}|x)}{p(z_{1:T}|x)} dz_{1:T}}_{KL(q||p)} \quad (116)$$

$$\log p(x) \geq \mathcal{L}(\theta) \quad (117)$$

$\mathcal{L}(\theta)$  可展开成如下的形式

$$\mathcal{L}(\theta) = \underbrace{\int q(z_1|x) \log p(x|z_1) dz_1}_{L_1} - \sum_{t=2}^T \underbrace{\int q(z_t|x) \overbrace{\int q(z_t|x) \overbrace{KL[q(z_{t-1}|z_t, x) \| p(z_{t-1}|z_t)]}^{KL_t} dz_t}^{L_t} - \overbrace{KL[q(z_T|x) \| p(z_T)]}^{KL_{T+1}}}_{L_{T+1}} \quad (118)$$

### 3.4.2 进一步理解目标函数

根据 MLE 目标函数的定义可知

$$Q_{mle}(\theta) = \int q(x) \log p_\theta(x) dx \quad \text{where } q(x) \triangleq p_{data}(x) \quad (119)$$

把式(117)代入上式得

$$Q_{mle}(\theta) \geq \int q(x) \mathcal{L}(\theta) dx \quad (120)$$

定义  $Q_{lb}(\theta) \triangleq \int q(x) \mathcal{L}(\theta) dx$ , 并对  $\mathcal{L}(\theta)$  展开, 可得

$$Q_{lb}(\theta) = \underbrace{\int q(x) \underbrace{\int q(z_1|x) \log p(x|z_1) dz_1}_{L_1} dx}_{Q_1} - \sum_{t=2}^T \underbrace{\int q(x) \underbrace{\int q(z_t|x) \overbrace{\int q(z_t|x) \overbrace{KL[q(z_{t-1}|z_t, x) \| p(z_{t-1}|z_t)]}^{KL_t} dz_t}^{L_t} dx}_{Q_t}}_{L_{T+1}} - \underbrace{\int q(x) \overbrace{KL[q(z_T|x) \| p(z_T)]}^{KL_{T+1}} dx}_{Q_{T+1}} \quad (121)$$

下面分析起始项、中间项和结束项的特点。

中间项

利用 Bayes 公式，可把中间项  $Q_t$  重写为

$$\begin{aligned} Q_t &= \iint q(z_t, x) \overbrace{KL[q(z_{t-1}|z_t, x) \| p(z_{t-1}|z_t)]}^{KL_t} dz_t dx \\ &= \int q(z_t) \underbrace{\int q(x|z_t) \overbrace{KL[q(z_{t-1}|z_t, x) \| p(z_{t-1}|z_t)]}^{KL_t} dx}_{KLF_t} dz_t \end{aligned} \quad (122)$$

由于1.12.2节关于“全条件  $KL$  散度”的定义(式(34))可知， $KLF_t$  项是一个“全条件  $KL$  散度”，“条件概率分布  $q_\perp$ ”为  $q(z_{t-1}|z_t, x)$ ，“非条件概率分布  $p_\theta$ ”为  $p(z_{t-1}|z_t)$ ，条件变量为  $X$ 。

于是，根据1.12.4节中式(40)的结论，可把  $Q_t$  项转化成

$$Q_t = \int q(z_t) \underbrace{KL[q(z_{t-1}|z_t) \| p(z_{t-1}|z_t)]}_{KLP_t} dz_t + C_1 - C_2 \quad (123)$$

假设  $p(z_{t-1}|z_t)$  具有充足的自由度，不同  $z_t$  取值条件下的  $p(z_{t-1}|z_t)$  函数之间互相不影响，那么最小化  $Q_t$  等效于 **独立最小化各个不同  $z_t$  取值条件下  $KLP_t$** 。

因此，优化中间项，本质是让  $p(z_{t-1}|z_t)$  去拟合  $q(z_{t-1}|z_t)$ 。

### 起始项

应用 Bayes 公式，起始项可做如下的变换

$$\begin{aligned} Q_1 &= \iint q(x) q(z_1|x) \log p(x|z_1) dx dz_1 \\ &= \iint q(z_1) q(x|z_1) \log p(x|z_1) dx dz_1 \\ &= \int q(z_1) \underbrace{\int q(x|z_1) \log p(x|z_1) dx}_{\text{Cross Entropy}} dz_1 \\ &= - \int q(z_1) \int q(x|z_1) \left( \log \frac{q(x|z_1)}{p(x|z_1)} - \log q(x|z_1) \right) dx dz_1 \\ &= - \int q(z_1) KL[q(x|z_1) \| p(x|z_1)] dz_1 + \iint q(x, z_1) \log q(x|z_1) dx dz_1 \\ &= - \int q(z_1) KL[q(x|z_1) \| p(x|z_1)] dz_1 + const \end{aligned} \quad (124)$$

其中，由于  $q$  是固定的模型，所以  $\iint q(x, z_1) \log q(x|z_1) dx dz_1$  是不依赖于参数  $\theta$  的常数。

可以看出，当最大化  $Q_1$ ，使  $Q_1$  变大时， $KL[q(x|z_1) \| p(x|z_1)]$  会趋向于 0， $p(x|z_1)$  会趋向于  $q(x|z_1)$ 。

因此，优化起始项，本质是让  $p(x|z_1)$  去拟合  $q(x|z_1)$ 。

### 结束项

对于结束项， $p(x_T)$  设置为固定的标准高斯分布。当  $T$  较大时， $q(z_T|x)$  也接近于标准高斯分布，且接近于不依赖  $X$ ，即

$$q(z_T|x) \approx q(z_T) \approx \mathcal{N}(0, I) \quad (125)$$

所以  $p(x_T)$  与  $q(z_T|x)$  非常相似， $Q_{T+1}$  项的值接近于 0。

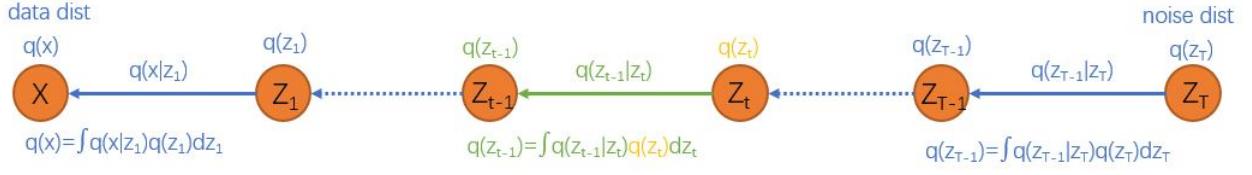


图 16: from noise dist to data dist

### 3.4.3 理解噪声分布向数据分布转变的过程

如图16所示, 根据 Bayes 公式, 可从反向递推计算每个节点的概率分布

$$\begin{aligned}
 q(z_{T-1}) &= \int q(z_{T-1}|z_T)q(z_T)dz_T \\
 &\dots \\
 q(z_{t-1}) &= \int q(z_{t-1}|z_t)q(z_t)dz_t \\
 &\dots \\
 q(x) &= \int q(x|z_1)q(z_1)dz_1
 \end{aligned} \tag{126}$$

在性质 1 中提到, 在设计  $q$  的参数  $\alpha_t$  时, 会特意使  $q(z_T)$  接近于  $\mathcal{N}(0, I)$ , 所以  $q(z_T)$  是已知的噪声分布。而  $q(x|z_1)$  和  $\{q(z_{t-1}|z_t)\}_{t=2}^T$  均是未知的概率分布。(提示, 根据  $q$  模型的假设,  $q(z_1|x)$  和  $\{q(z_t|z_{t-1})\}_{t=2}^T$  是有解析形式的 (性质 1),  $\{q(z_t|x)\}_{t=2}^T$  是有解析形式的,  $\{q(z_{t-1}|z_t, x)\}_{t=2}^T$  是有解析形式的 (性质 6)。)

可以看出,  $q(z_{t-1}|z_t)$  起到一个“变换算子”作用, 将概率分布  $q(z_t)$  映射成  $q(z_{t-1})$ 。这个变换过程类似于前面提到“高斯分布加权和”, 只不过它的基函数有更复杂的形式。依次执行变换, 最终将变换至  $q(x)$ 。所以, 如果知道了“变换算子”, 也将能确定  $q(x)$ 。为了表述方便, 将  $q(z_t|z_{t-1})$  称为“逆变换”算子,  $q(z_{t-1}|z_t)$  称为“正变换”算子。

由上一节分析可知,  $q(z_{t-1}|z_t)$  正是  $p(z_{t-1}|z_t)$  拟合的目标。所以, 也可以这么理解, DPM 模型的训练是在学习“一串逆变换”, 这些变换依次顺序作用, 使一个噪声分布向数据分布  $q(x)$  转变。

在理想情况下, 起始项  $p(x|z_1)$  拟合至  $q(x|z_1)$ , 中间项  $p(z_{t-1}|z_t)$  拟合至  $q(z_{t-1}|z_t)$ , 结束项  $p(x_T)$  约等于  $q(z_T)$ , 此时,  $p(x)$  也将拟合至  $q(x)$ 。

这告诉我们一个结论, 虽然目标函数只是 MLE 的下限, 并且  $q(z_{1:T}|x)$  只是一个假设的分布, 但在理想情况下,  $p(x)$  还是能够拟合至真正的概率分布  $p_{data}(x)$ 。

此状态下联合概率分布  $p(x, z_{1:T})$  为

$$p(x, z_{1:T}) = q(x|z_1) \prod_{t=2}^T q(z_{t-1}|z_t) q(z_T) \tag{127}$$

与式(111)比较, 可以看出,  $p(x, z_{1:T})$  与  $q(x, z_{1:T})$  的“反向展开”完全一样。所以, 也可以这么认为, 优化  $Q_{lb}(\theta)$  的是让  $p$  模型去学习  $q$  模型的“反向展开”。

### 3.4.4 $q(z_{t-1}|z_t)$ 概率分布的特点

概率分布  $q(z_{t-1}|z_t)$  与  $q(x)$  有关, 没有闭合的形式, 但存在一些方法, 可推测其形状, 并分析影响其形状的因素。

根据 Bayes 公式, 有

$$q(z_{t-1}|z_t) = \frac{q(z_t|z_{t-1})q(z_{t-1})}{q(z_t)} \tag{128}$$

当  $z_t$  是取固定值时,  $q(z_t)$  是常数, 所以  $q(z_{t-1}|z_t)$  的形状只与  $q(z_t|z_{t-1})q(z_{t-1})$  有关。

$$q(z_{t-1}|z_t) \propto q(z_t|z_{t-1})q(z_{t-1}) \quad \text{where } z_t \text{ is fixed} \tag{129}$$

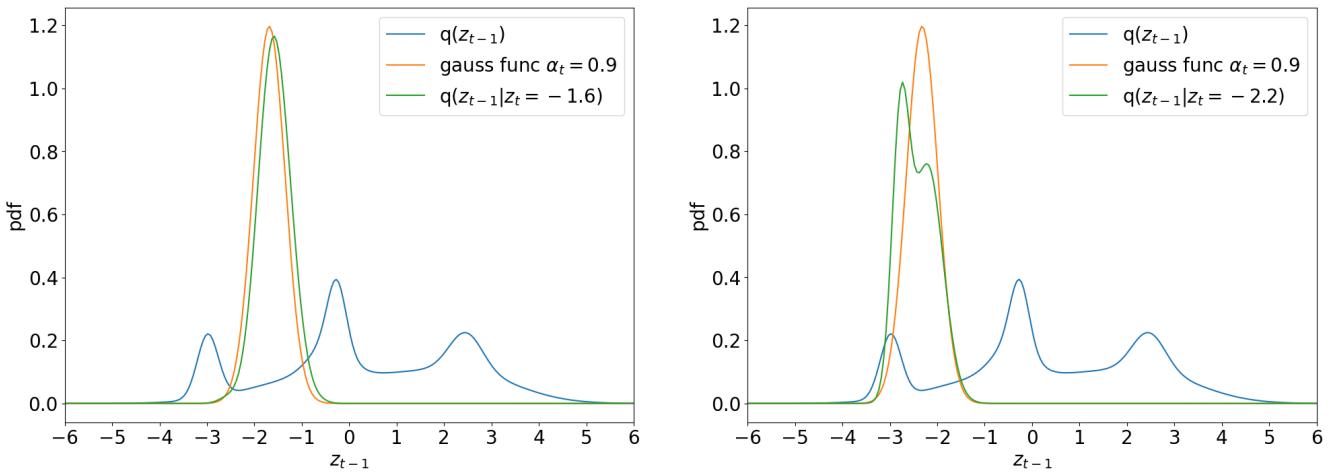


图 17:

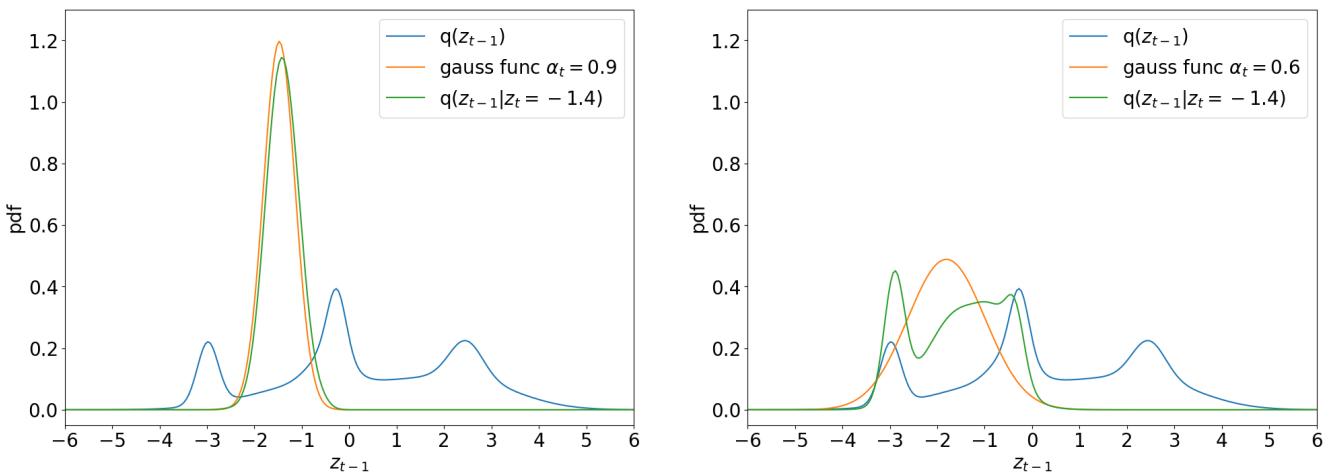


图 18:

由性质 1 可知,  $q(z_t|z_{t-1})$  为高斯分布, 于是有

$$\begin{aligned} q(z_{t-1}|z_t) &\propto \frac{1}{\sqrt{2\pi}(1-\alpha_t)} \exp \frac{-(z_t - \sqrt{\alpha_t}z_{t-1})^2}{2(1-\alpha_t)} q(z_{t-1}) \quad \text{where } z_t \text{ is fixed} \\ &= \underbrace{\frac{1}{\sqrt{\alpha_t}} \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp \frac{-(z_{t-1} - \mu)^2}{2\sigma^2}}_{GF} q(z_{t-1}) \quad \text{where } \mu = \frac{z_t}{\sqrt{\alpha_t}} \quad \sigma = \sqrt{\frac{1-\alpha_t}{\alpha_t}} \end{aligned} \quad (130)$$

可以看出,  $GF$  部分是关于  $z_{t-1}$  的高斯函数, 均值为  $\frac{z_t}{\sqrt{\alpha_t}}$ , 方差为  $\sqrt{\frac{1-\alpha_t}{\alpha_t}}$ 。所以  $q(z_{t-1}|z_t)$  的形状由“高斯函数与  $q(z_{t-1})$  相乘”决定。此函数形状有几个特点:

- 有效区域的范围基本小于高斯函数的有效区域 (3 倍方差), 除非  $q(z_{t-1})$  存在剧烈的波动。
- 在有效区域内, 当  $q(z_{t-1})$  波动较小时,  $q(z_{t-1}|z_t)$  的形状基本是高斯形状; 当  $q(z_{t-1})$  波动较大时,  $q(z_{t-1}|z_t)$  的形状将不再是高斯, 并且会跟随  $q(z_{t-1})$  出现较大的波动。具体可看图17, 其是一个一维的例子。
- 当  $\alpha_t$  较小时, 高斯函数的方差也将较大, 有效区域的范围也将较大, 此时, 包含波动变化的  $q(z_{t-1})$  的可能性也将变大, 所以  $q(z_{t-1}|z_t)$  出现非高斯形状的可能性也变大。反之, 当  $\alpha_t$  较大时, 有效区域较小,  $q(z_{t-1}|z_t)$  将更可能像高斯形状。具体可看图18, 其是一个一维例子, 同样的  $z_t$ , 不同的  $\alpha_t$  值, 导致明显不同的  $q(z_{t-1}|z_t)$ 。
- 当  $\alpha_t$  较大或  $q(z_{t-1})$  波动变化较缓时,  $q(z_{t-1}|z_t)$  的均值与  $z_t$  有较明显的线性关系。

总结一下,  $q(z_{t-1}|z_t)$  的形状总体上是“局部性”的, “是否像高斯”与  $\alpha_t$  的值和  $q(z_{t-1})$  本身的复杂程度有关。由于  $p(z_{t-1}|z_t)$  的函数形式假设为“条件高斯”, “非高斯形状”将影响  $p(z_{t-1}|z_t)$  拟合  $q(z_{t-1}|z_t)$ 。

由于  $q(z_{t-1}|z_t)$  与  $\alpha_t$  的值和  $q(z_{t-1})$  的函数形式有关, 所以, 可以这么认为,  $q(z_{t-1}|z_t)$  包含了  $q(z_{t-1})$  的部分信息。 $\alpha_t$  的值越小(方差越大), 包含的信息越多;  $\alpha_t$  的值越大(方差越小), 包含的信息越少。特别地, 当  $\alpha_t \rightarrow 1$  时,  $Z_{t-1}$  和  $Z_t$  之间是确定的关系, 不包含随机性,  $q(z_{t-1}|z_t)$  不包含  $q(z_{t-1})$  的信息; 当  $\alpha_t \rightarrow 0$  时,  $q(z_{t-1}|z_t)$  包含  $q(z_{t-1})$  的全部信息, 此时,  $Z_{t-1}$  和  $Z_t$  相互独立。

下面看两个完整的“变换”例子(图19至图21)。一个一维的随机变量, 经过多次的变换, 其概率分布最终转变成近似的标准高斯分布。图19展示的是  $\alpha_t = 0.6$  的转换过程, 可以看出, 转换速度较快,  $q(z_5)$  基本是近似的标准高斯分布; 图21展示的是对应的  $q(z_{t-1}|z_t)$ , 可以看出  $q(z_{t-1}|z_t)$  总体偏胖, 方差较大, 并且函数形式较复杂, 特别是前两个转换过程。在前两个转换过程, 由于  $q(z_{t-1})$  波动变化较大, 所以, 对于大多的  $z_t$ ,  $q(z_{t-1}|z_t)$  不再是高斯形状, 并且均值与  $z_t$  不再有较简单的线性关系。图20展示的是  $\alpha_t = 0.9$  的转换过程, 可以看出, 转换速度较慢,  $q(z_9)$  才基本是标准高斯分布; 图22展示的是对应的  $q(z_{t-1}|z_t)$ , 可以看出  $q(z_{t-1}|z_t)$  总体偏瘦, 方差较小, 并且函数形式相对较简单, 特别是前两个转换过程。

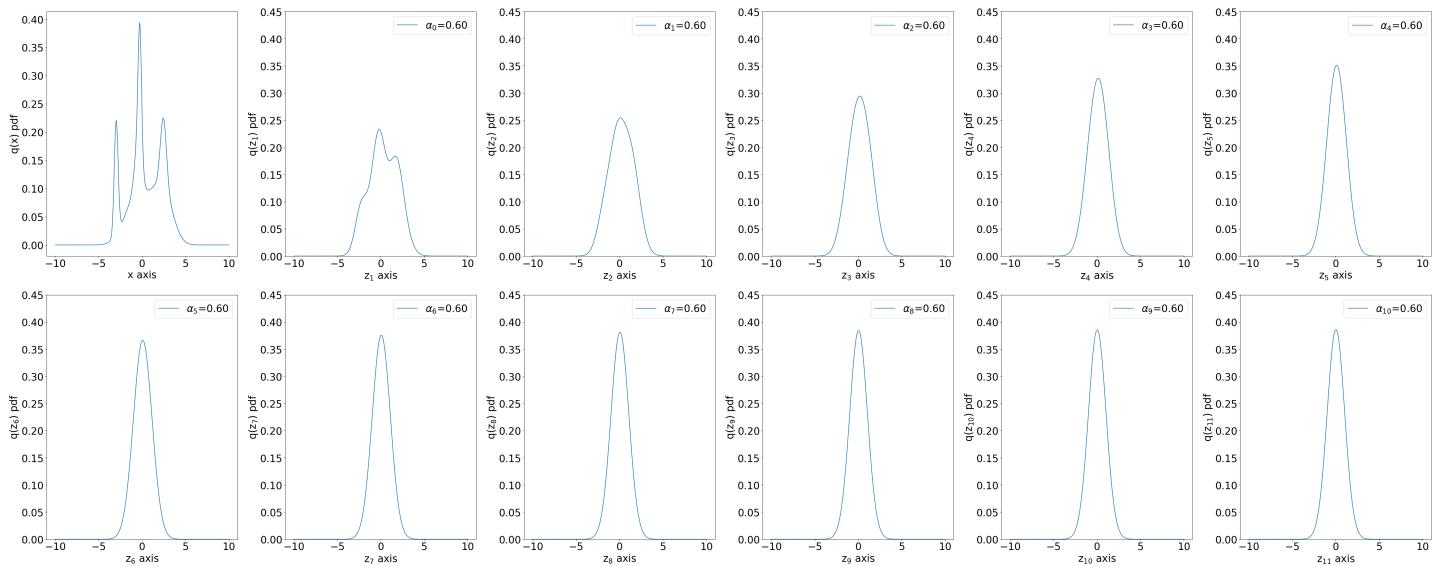


图 19:  $q(z_t)$  distribution when  $\alpha_t = 0.6$

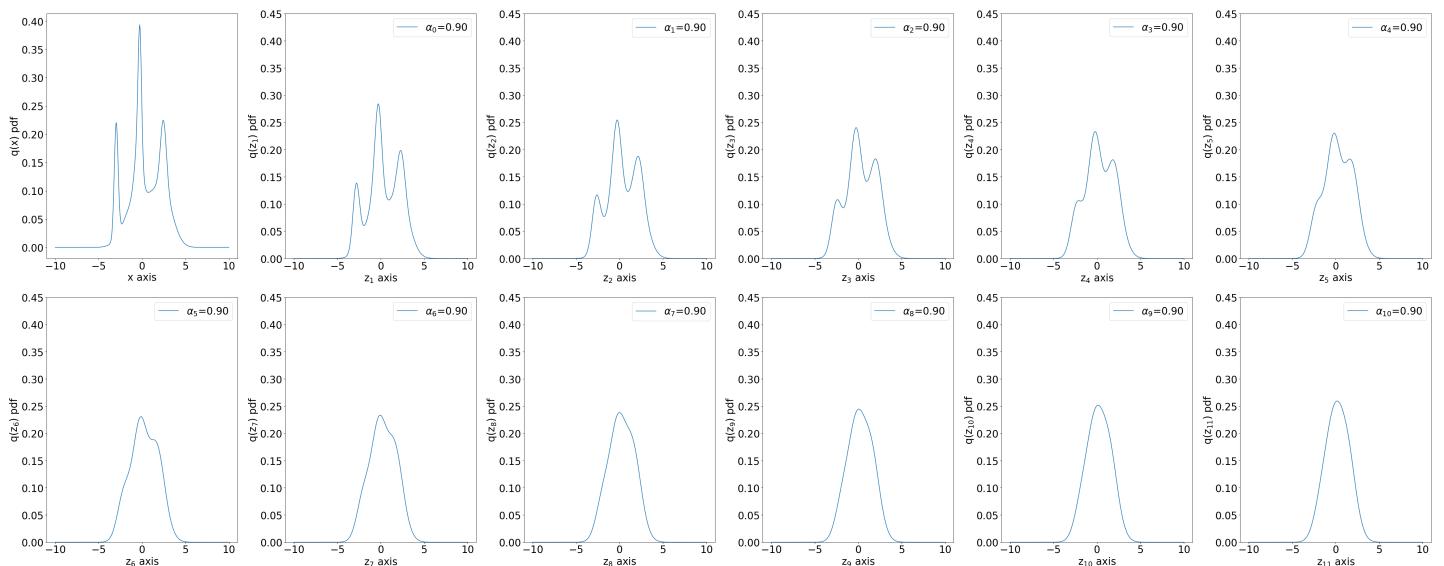


图 20:  $q(z_t)$  distribution when  $\alpha_t = 0.9$

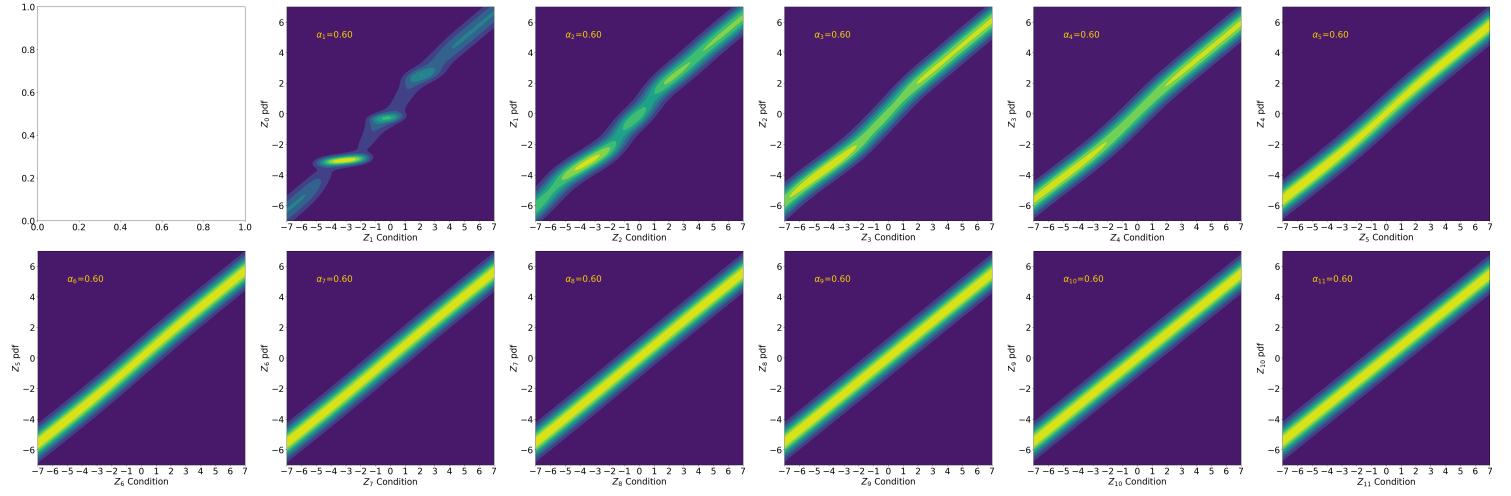


图 21:  $q(z_{t-1}|z_t)$  distribution when  $\alpha_t = 0.6$

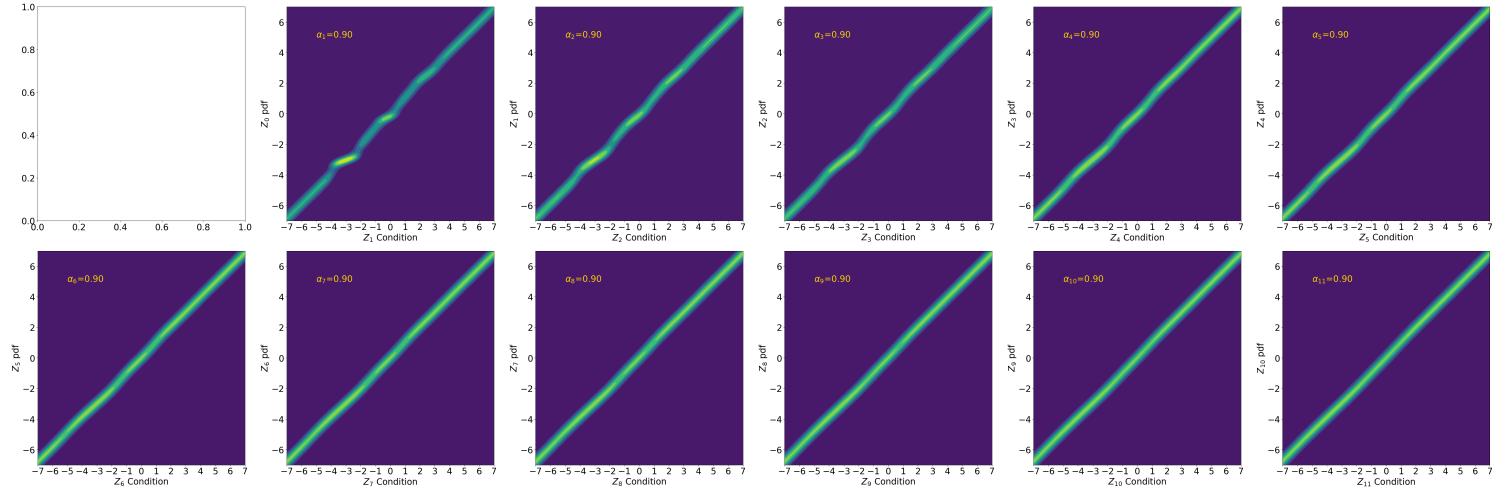


图 22:  $q(z_{t-1}|z_t)$  distribution when  $\alpha_t = 0.9$

### 3.4.5 $q(z_{t-1}|z_t)$ 逆变换的输入敏感度

由上面的分析可知,  $q(x)$  需要经过一系列变换才能得到, 由于各个变换之间是“串联”的关系, 总误差与  $q(z_T)$  的输入误差有着指数的关系。当变换使误差减少时, 总误差将随变换的次数指数级地衰减; 当变换使误差增大时, 总误差将随变换的次数指数级地放大。所以, 有必要分析各个变换的输入敏感度。

经过实验总结分析可知,  $q(z_{t-1}|z_t)$  逆变换有着一定的抗噪能力, 输出的误差不大于输入的误差。具体特点如下:

- 去噪能力与  $\alpha_t$  的值有着反比的关系。 $\alpha_t$  越小 (方差越大), 去噪能力越强。 $\alpha_t$  越大 (方差越小), 去噪能力越弱。具体可看图23的例子,  $q(x)$  一个初始的分布, 经过两个不同的变换后得到  $q(z_1)$ , 在  $q(z_1)$  在加上类似的噪声, 加噪后与原分布的 JS 散度均 0.20。经过  $\alpha_t = 0.90$  的逆变换后, 带噪的  $q(x)$  与原始的  $q(x)$  的 JS 散度为 0.02。经过  $\alpha_t = 0.98$  的逆变换后, 带噪的  $q(x)$  与原始的  $q(x)$  的 JS 散度为 0.12。带噪的概率分布曲线为金黄色, 原始的概率分布曲线为蓝色。
- 一个强的去噪逆变换 (较小的  $\alpha_l$  值) 可由多个弱的去噪逆变换 (多个较大的  $\{\alpha_j\}_{j=0}^K$  值) 等效代替, 其中  $\alpha_l = 1 - \sum_{j=0}^K (1 - \alpha_j)$ 。具体可看图24的例子,  $q(x)$  一个初始的分布, 分别经过两个不同系列的变换。第一个系列变换 (第一行) 包含 5 个子变换, 每个子变换对应的  $\alpha_t$  均为 0.98; 第二个系列变换 (第二行) 只

包含一个变换，对应的  $\alpha_t$  均为 0.90。分别对末尾的概率分布加上类似的噪声，使 JS 散度均为 0.19。分别使用逆变换，得到带噪的  $q(x)$  信号，与原始信号相比，JS 散度均为 0.05。

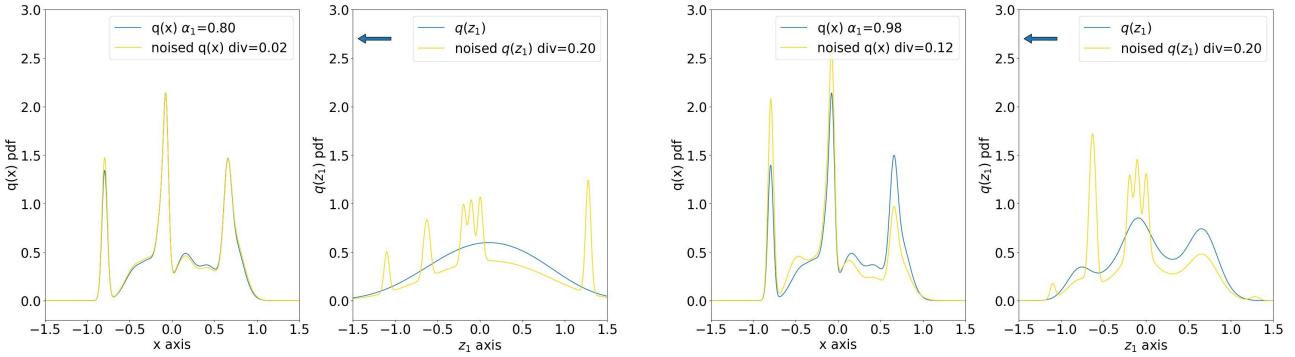


图 23: Anti-noise capability with different  $\alpha_t$

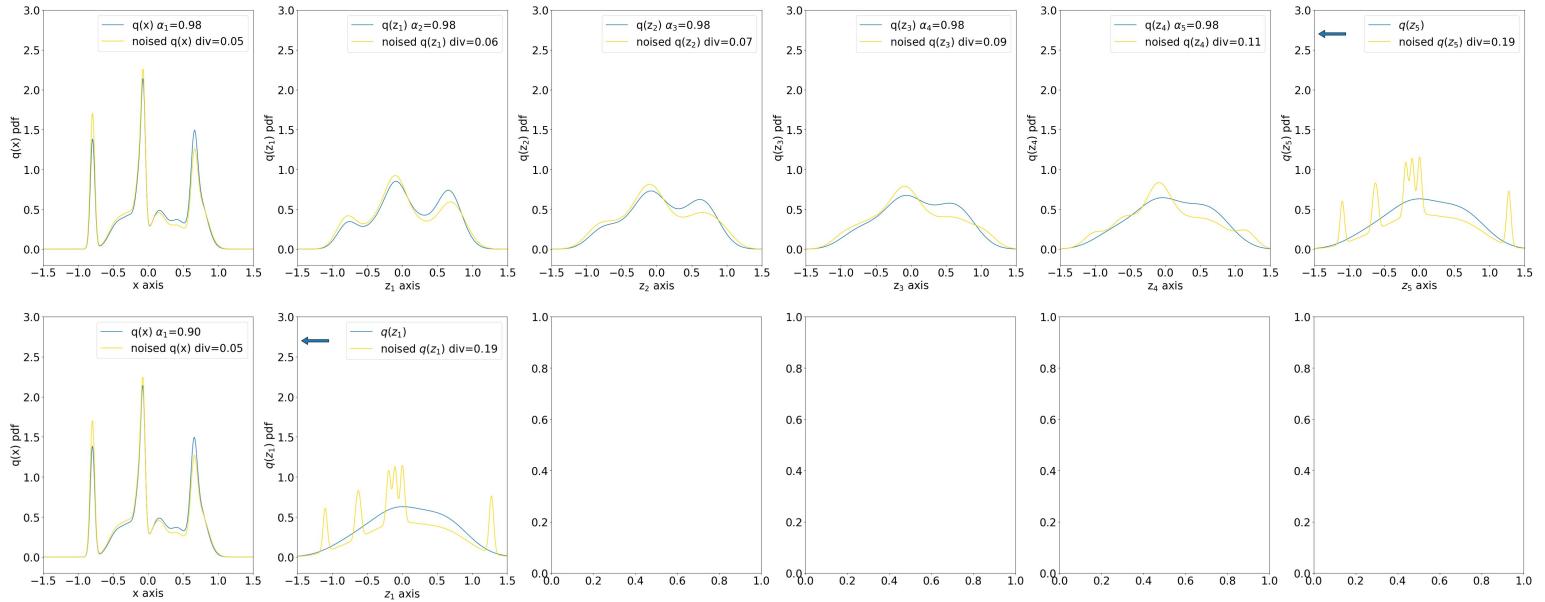


图 24: Multiple small trans is equivalent to one big trans

关于  $q(z_{t-1}|z_t)$  逆变换具备抗噪能力的原因，可从几个角度理解。

较简单的解释。逆变换依赖于  $q(z_{t-1}|z_t)$  和  $q(z_t)$  两部分的信息，由于  $q(z_{t-1}|z_t)$  已经包含着部分  $q(z_{t-1})$  的信息，所以  $q(z_{t-1})$  只部分依赖  $q(z_t)$ ，因此， $q(z_t)$  的噪声只会部分影响  $q(z_{t-1})$ 。

较复杂的解释。逆变换的过程可理解为“线性加权和”，基函数为不同  $z_t$  对应的  $q(z_{t-1}|z_t)$ ，加权系数为  $q(z_t)$ 。当  $\alpha_t$  小于 1 时，基函数对应的高斯函数方差非零，基函数包含着部分  $q(z_{t-1})$  信息，并且各个基函数之间存在着部分重叠，因此基函数之间存在一定的相关性，并非相互独立，所以基函数所张成 (span) 的空间小于  $q(z_t)$  所在的空间。同时，考虑到逆变换是一个线性的变换，所以，逆变换可认为是一个压缩映射 (以 JS Divergence 为 Metric 的 Contraction Mapping)。压缩映射表明，变换后的带噪信号与原始信号的距离，小于变换前的带噪信号与原始信号的距离，因此，逆变换具备一定的抗噪能力。

上述关于“ $q(z_{t-1}|z_t)$  逆变换是一个 Contraction Mapping”的结论并没有严谨的证明，只是一个直观的解释，但大量的模拟实验支持此结论。

通过图25和26的例子可直观地理解“ $q(z_{t-1}|z_t)$  逆变换是一个压缩映射”。第 1 子图展示了  $q(z_{t-1})$ ，其是一个随机初始化的概率分布，经过  $q(z_t|z_{t-1})$  变换后得到  $q(z_t)$ (第 3 子图) 及相应的逆变换  $q(z_{t-1}|z_t)$ (第 2 子图)。第 4 子图随机初始化两个新的  $q(z_t)$  的分布，分布之间的 JS 散度为 0.41；第 5 子图展示变换后得到的  $q(z_{t-1})$ ，JS 散度为 0.12。从图像曲线和度量值都可以看出，变换后分布之间的距离变小。类似的情况可在剩余的配对中

观察得到。

分析两个极端的情况可以佐证“ $q(z_{t-1}|z_t)$  是一个压缩映射”。

当  $\alpha_t \rightarrow 1$  时，基函数对应的高斯函数的方差趋向于无穷小，因此基函数几乎不包含  $q(z_{t-1})$  的信息，并且收缩成 Dirac delta 函数。此状态的基函数之间相互正交，线性无关， $Z_t$  与  $Z_{t-1}$  之间的关系变成确定的线性关系，因此基函数所张成 (span) 的空间等于  $q(z_t)$  所在的空间，所以逆变换为保距映射。保距映射说明输入噪声等幅度传递至输出。

当  $\alpha_t \rightarrow 0$  时，基函数对应的高斯函数的方差趋向于无穷大，因此基函数几乎包含完整的  $q(z_{t-1})$  信息，接近于  $q(z_{t-1})$ 。此状态的基函数几乎一模一样，相关性极强，基函数所张成 (span) 的空间非常非常小。在这种情况下，不管加权系数  $q(z_t)$  有多么明显的扰动， $q(z_{t-1})$  将基本保持不变。所以，此状态的逆变换是一个压缩率极大的压缩映射。不管  $q(z_t)$  包含多大的噪声，输出都将在  $q(z_{t-1})$  附近。

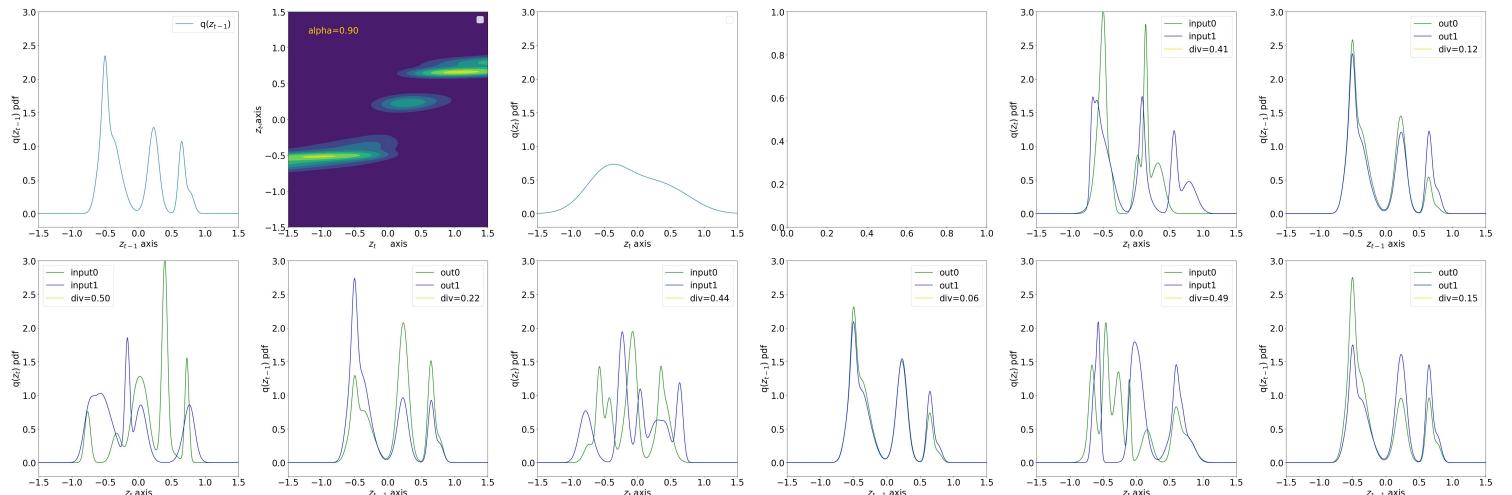


图 25: Contraction mapping with  $\alpha=0.90$

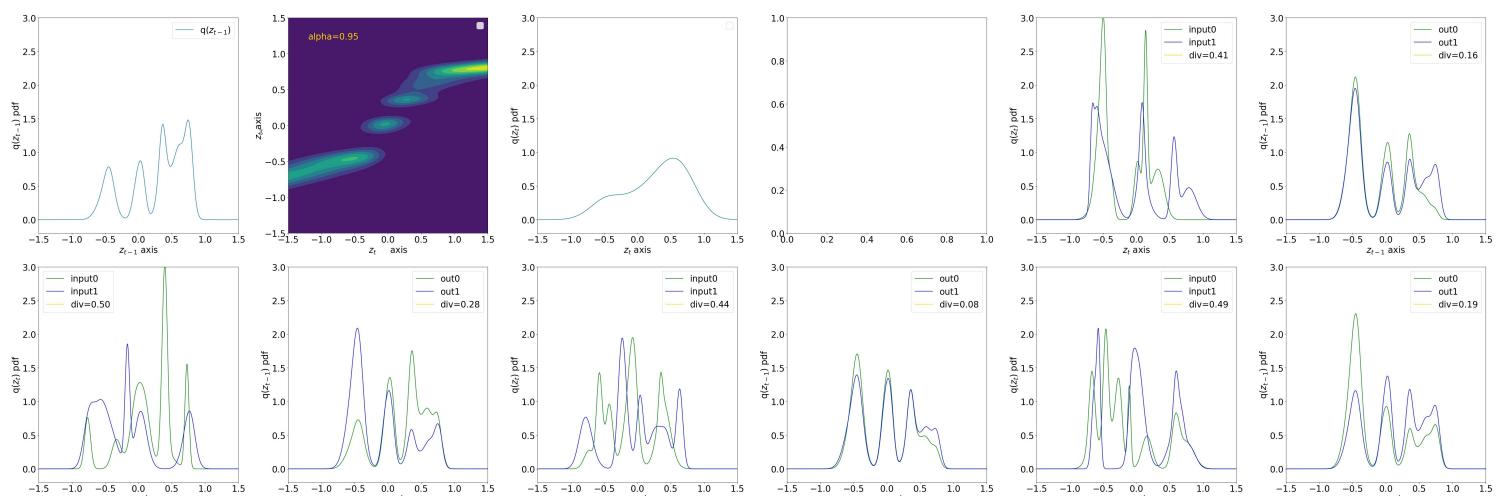


图 26: Contraction mapping with  $\alpha=0.95$

### 3.4.6 $p(z_{t-1}|z_t)$ 拟合误差对逆变换的影响

由上面的分析可知，在  $q$  模型中， $q(z_{t-1}|z_t)$  是未知的，需要通过  $p(z_{t-1}|z_t)$  拟合近似。由于  $p(z_{t-1}|z_t)$  设置为条件高斯的形式，条件高斯的复杂度不高，所以会造成一定的拟合误差。由于逆变换是以  $q(z_{t-1}|z_t)$  为基函数的线性加权和，当基函数的存在限制时，将会影响  $q(z_{t-1})$  分布的恢复。

拟合误差对逆变换结果的影响会有两个特点。

- 当使用高斯函数拟合较复杂的基函数时，基函数的细节将有所丢失，从而进一步导致  $q(z_{t-1})$  函数细节的损失。图27是一个例子。第一行显示的各个随机变量的概率分布  $q(x)$  及  $\{q(z_i)\}_{i=1}^3$ ；第二行显示的是基函数  $q(x|z_1)$ ；第三行显示的是用条件高斯拟合得到的基函数  $p(x|z_1)$ 。第二行首图展示了三个不同  $z_1$  值对应的  $q(x|z_1)$  概率分布，第三行的首图展示了高斯拟合后的结果。可以看出，由于基函数过于复杂，拟合后的基函数与原始的函数有较大的差别。相应地，在第一行的首图可以看到，恢复后的  $q(x)$ (金黄色曲线) 细节明显减少，曲线更加光滑。
- 当  $\alpha_t$  较大或者  $q(z_{t-1})$  波动变化较缓时，基函数  $q(z_{t-1}|z_t)$  与高斯函数较相似，此状态的拟合误差较小，对  $q(z_{t-1})$  的恢复影响也将较小。图28是一个与图27相似的例子，只不过其使用较大的  $\alpha$  值。可以看出，基函数  $q(x|z_1)$  能得到较好的拟合，恢复后的  $q(x)$ (金黄色曲线) 细节丢失较少。

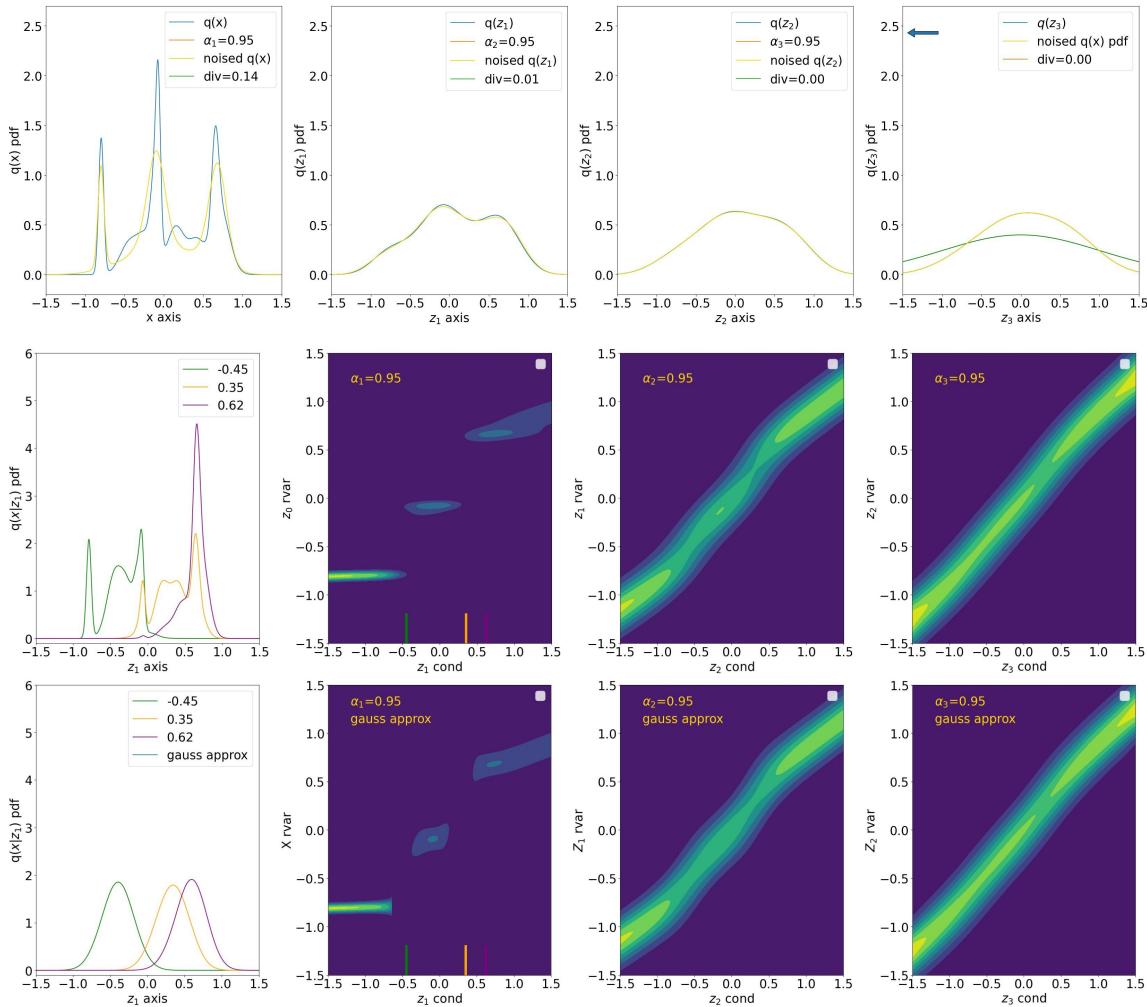


图 27: Gauss Fitting with  $\alpha=0.95$

### 3.4.7 压缩映射 $q(z_{t-1}|z_t)$ 的不动点

3.4.5节提到， $q(z_{t-1}|z_t)$  逆变换是一个压缩映射 (Contraction Mapping)。根据 Banach Fixed Point Theorem，一个连续完备的压缩映射存在一个不动点。也就是说，对空间的任意点，只要连续作用足够多的  $q(z_{t-1}|z_t)$  压缩映射，输出将稳定在某个固定点上，见示意图29。经过大量实验发现，此变换的不动点恰好为  $q(z_{t-1})$ 。

图32是一个例子。第 1 子图和第 2 子图分别展示了  $q(x)$  和  $q(z_1)$ 。 $q(x)$  是一个随机初始的概率分布，经过加噪正变换后得到  $q(z_1)$ 。第 3 子图展示的是一个新的随机概率分布 (绿色曲线)，可以看出，与  $q(z_1)$  差别较大。

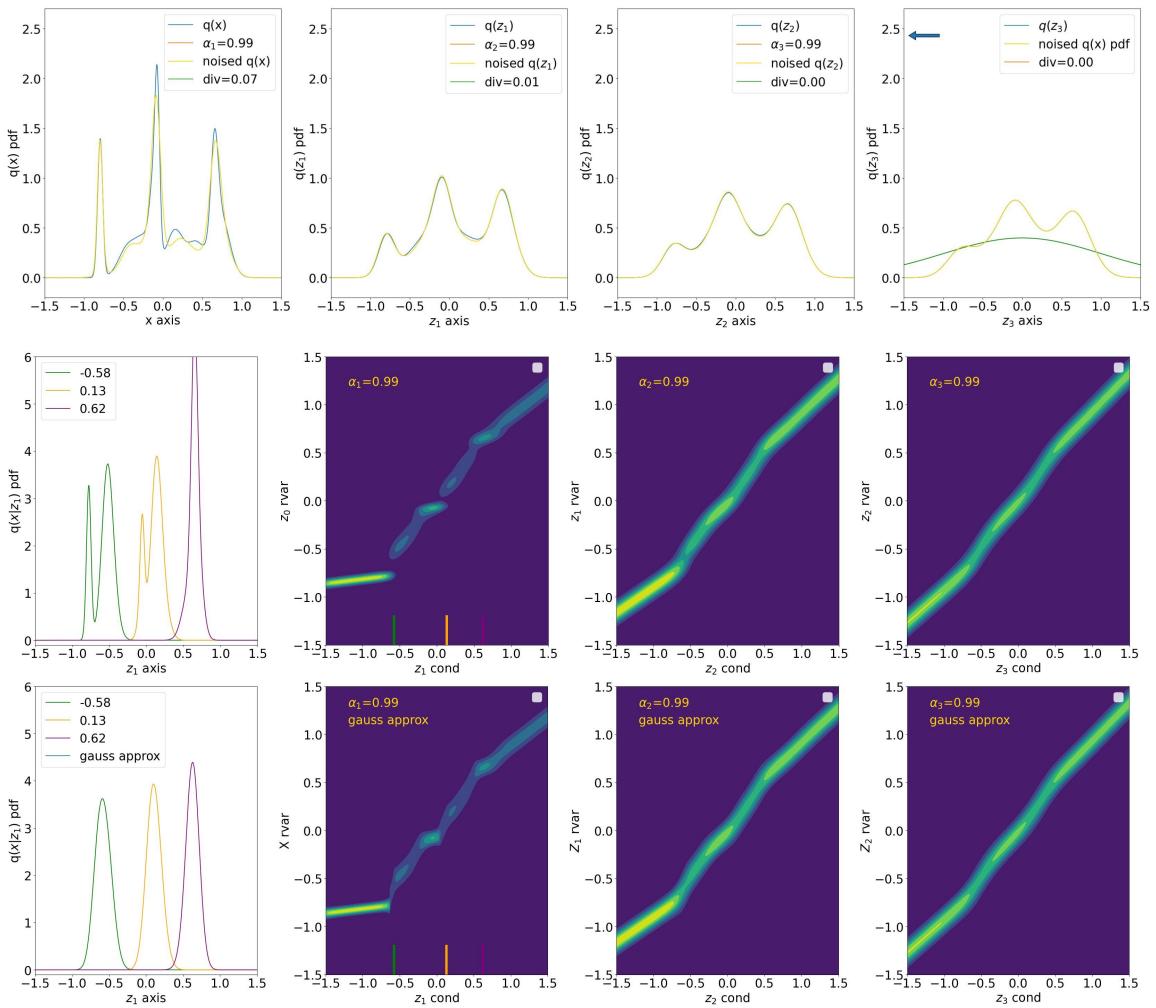


图 28: Gauss Fitting with  $\alpha=0.99$



图 29: One Contraction Mapping Converges To Fixed Point

使用  $q(x|z_1)$  逆变换对新的分布连续迭代作用，可以看出，起初输出的分布与  $q(x)$  相似性较差，但随着次数增多，相似度越来越高，并在 60 次左右的时候趋向稳定。

图33是另外一个例子。此例子的  $q(x)$  相对较复杂，起始的输入分布与  $q(x)$  差别更大（第 3 子图），但经过 2000 次左右的迭代后，输出的分布也与  $q(x)$  很接近。 $q(x)$  越复杂，所需迭代的次数越多。

可能是由于数值计算近似误差的原因，虽然最终的分布与  $q(x)$  挺相似，但还是略微有一些差别。差别的大小与  $q(x)$  本身的复杂度和  $\alpha_t$  的值（即噪声大小）有关。更进一步的问题待后面继续研究。

根据 Contraction Mapping 的性质，多个 Contraction Mapping 串联也是一个 Contraction Mapping。于是，可以把多个逆变换结合起来，作为一个大变换进行迭代，见示意图30。这么做有什么好处呢？上面提到，一次“大的变换”可由多次“小的变换”等效替代，而“小的变换”更容易由  $p(z_{t-1}|z_t)$  拟合，因此，循环迭代一串“小变换”能更好地恢复  $q(x)$ 。

图34是一个例子，使用  $\alpha = 0.95$  的变换进行迭代，最终的拟合误差为 0.05(JS Div)。图35是另外一个例子，使用 10 个  $\alpha_t = 0.995$  的变换作为迭代对象迭代，最终拟合误差也为 0.05(JS Div)。

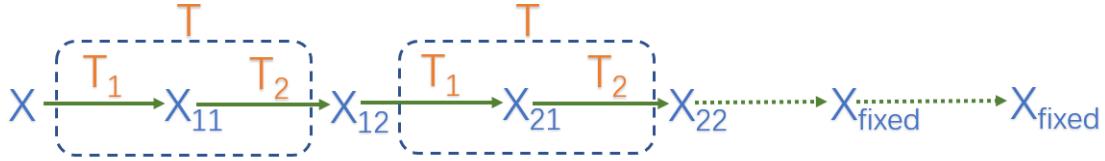


图 30: Sequence of Contraction Mapping Converges To Fixed Point

### 3.4.8 DPM 模型设计要点

基于上述的分析，为了让  $p(x, z_{1:T})$  能更好地拟合  $q(x, z_{1:T})$ ，在 DPM 模型设计过程中，可参考几点建议。

- 不同的归一化方式应使用不同的参数策略，最好是将有效域归一化成中心对称的形式，与标准高斯分布的有效域较接近，比如  $[-1,1]$ 。
- 起始阶段，概率密度较复杂，应使用较大的  $\alpha_t$ (小噪声)；结尾阶段，概率密度较简单，可使用较小的  $\alpha_t$ (大噪声)，减少隐变量个数。
- 可考虑使用多个的均值映射函数  $\mu_{\theta_t}(z_{t+1})$ ，起始阶段，使用较复杂的；结尾阶段，使用较轻量的，可减少一定的计算量。
- 起始阶段，概率密度较复杂，可考虑使用可学习的方差，结尾阶段，概率密度较简单，可使用固定的方差。
- 最后一个隐向量的概率分布  $q(z_T|x)$  应尽量接近于  $p(x_T)$ 。

### 3.4.9 DPM 模型的独特之处

由前面的分析可知，DPM 训练的过程是让各项  $p(z_{t-1}|z_t)$  去拟合对应的  $q(z_{t-1}|z_t)$ ，此过程的思路与当前深度学习的方法有些差别，有自己独特的优点。

DPM 将一个大任务自动切分成多个独立训练的子任务。大任务是指把噪声分布转变成数据分布的复杂变换，子任务是指单独拟合一个  $q(z_{t-1}|z_t)$ 。由于  $q$  是一个固定概率分布，所以  $q(z_{t-1}|z_t)$  是一个固定的函数，因此每项训练任务都有自己明确固定的目标，训练过程中不用考虑其它项的训练结果。这一点与神经网络有较大差别，神经网络各层之间存在耦合，难以单独训练。当层数较多时，神经网络存在梯度消失或爆炸的问题，而 DPM 模型不存在此问题。所以 DPM 模型可以包含 1000+ 个变换，每个变换都是近百层的神经网络。

### 3.4.10 是否可通过“逆卷积”恢复数据分布 $q(x)$

前面提到， $q(x)$  到  $q(z_T)$  的变换是由于一系列“收缩提升-卷积”变换组成。由于“收缩提升”和“卷积”均存在逆变换，所以理论上是可通过对应的逆变换从  $q(z_T)$  恢复  $q(x)$ 。

但是，实际实现过程中会碰到一些问题。

#### 噪声极度放大的问题

“逆卷积”变换具有极高的输入灵敏度。“逆卷积”变换的计算方式如下：

$$\begin{aligned} F(\omega) &= \mathcal{F}(f(x)) & G(\omega) &= \mathcal{F}(g(x)) & H(\omega) &= \mathcal{F}(h(x)) \\ f(x) \circledast g(x) &= h(x) & \Rightarrow & & F(\omega) * G(\omega) &= H(\omega) \\ f(x) &= \mathcal{F}^{-1} \left( \frac{H(\omega)}{G(\omega)} \right) \end{aligned} \tag{131}$$

其中  $\mathcal{F}$  代表傅里叶变换算子。

上述恢复信号  $f(x)$  的过程，需要在频域除以卷积核的傅里叶变换  $G(\omega)$ 。此时，如果  $G(\omega)$  存在一些接近 0 的值，计算将极不稳定，容易把细小的噪声无限放大，导致恢复失败。而在  $q$  模型的逆变换过程中，存在一个重要的近似，将  $q(z_T|x)$  和  $q(z_T)$  近似为  $\mathcal{N}(0, I)$ ，这便是明显的噪声，导致逆变换的起始阶段便引入大量的噪声。如果连续使用多个变换，噪声将被无限放大。

另外，也可以从另一个角度理解“逆卷积”的不可行性。由于  $q(z_{1:T}|x)$  模型是确定的，所以卷积核（正变换）是固定的，“逆卷积”变换因此也是固定的。由于  $q(x)$  可以是任意的分布，所以，通过一系列固定的“卷积”正变换，可以将任意的  $q(x)$  转换成接近  $\mathcal{N}(0, I)$  的分布。如“逆卷积”变换可行，则意味着，可用一个固定的“逆卷积”变换，将  $\mathcal{N}(0, I)$  分布转换成任意的  $q(x)$ ，这明显是一个悖论。

根据经验和直觉总结，逆变换要有较好的抗噪性，需依赖于具体的输入和输出。

#### 计算量的问题

对于低维的任务，傅里叶变换及反变换尚能实现。但在机器学习应用领域，维度一般都比较高（对于图像，经常大于 3000 维），傅里叶变换及反变换将难以实现。

#### 采样困难的问题

通过“逆卷积”方式转换，只能得到概率密度分布  $q(x)$ ，不能以“祖先采样”的方法采样得到新样本。

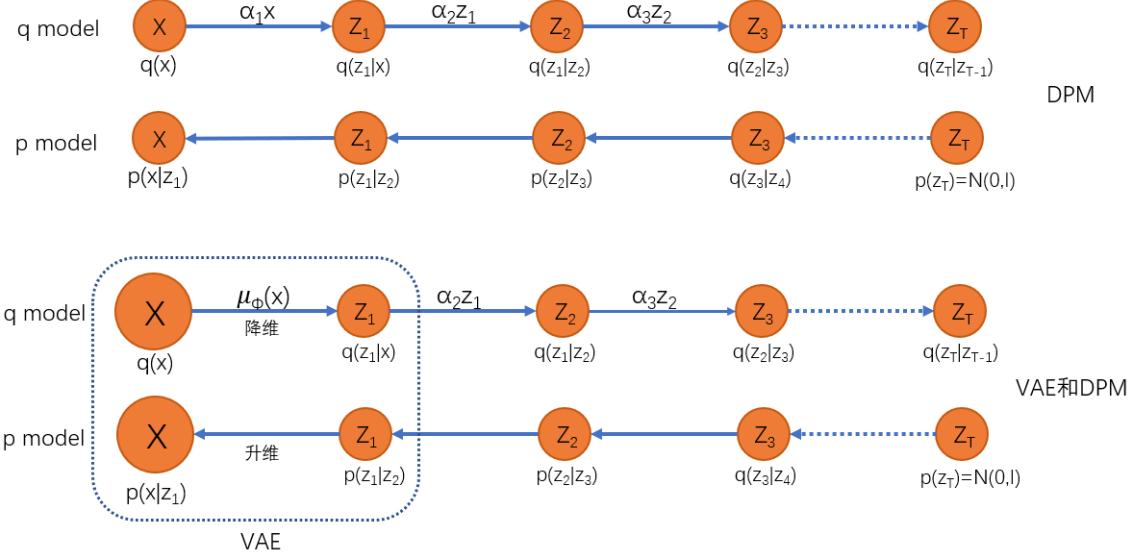


图 31: VAE And DPM

### 3.5 融合 DPM 模型和 VAE 模型

在当前的图像生成领域, Stable Diffusion 非常流行, 其是一个两阶段模型。第一阶段, 通过 VAE 对图像进行降维; 第二阶段, 对降维后的向量学习一个 DPM 模型。其实也可以把两个模型融合起来, 进行联合训练或者微调 LORA。

对 DPM 模型作简单的改造可实现此目的。改造要点如下:

- 将  $Z_1, Z_2, \dots, Z_T$  隐变量的维度缩小, 并保持相同。比如,  $\dim(X) = 512 * 512$ ,  $\dim(Z_i) = 64 * 64$ 。
- 将  $q(z_1|x)$  的概率分布的均值修改为可学习的形式, 并且是降维的。 $q(z_1|x) = \mathcal{N}(\hat{\mu}_\phi(x), I)$ 。 $\hat{\mu}_\phi(x)$  可以是任意的函数, CNN 或者 Transformer 均可。
- 将  $p(x|z_1)$  的概率分布的均值函数  $\mu_{\theta_1}(z_1)$  修改为升维的形式。

改造前后的结构可参考图31。

改造后,  $q(z_t|x)$  的概率分布形式略微有变化, 需将  $\alpha_1$  替换为  $\hat{\mu}_\phi(x)$ 。

$$q(z_t|x) = \mathcal{N}(\sqrt{\bar{\alpha}_t}x, 1 - \bar{\alpha}_t) \quad \text{where } \bar{\alpha}_t \triangleq \prod_{j=1}^t \alpha_j \quad \alpha_1 = \hat{\mu}_\phi(x) \quad (132)$$

把优化的目标函数  $\mathcal{L}(\theta, \phi)$  重新写出来

$$\mathcal{L}(\theta, \phi) = \underbrace{\int q(z_1|x) \log p(x|z_1) dz_1}_{L_1} - \sum_{t=2}^T \underbrace{\int q(z_t|x) \overbrace{KL[q(z_{t-1}|z_t, x) \| p(z_{t-1}|z_t)]}^{KL_t} dz_t}_{L_t} - \underbrace{\overbrace{KL[q(z_T|x) \| p(z_T)]}^{KL_{T+1}}}_{L_{T+1}} \quad (133)$$

分析各项的特点:

- 起始项  $L_1$  项与 VAE 的重建项相同,  $q(z_t|x)$  是可学习的。
- 结束项  $L_{T+1}$  由于依赖于  $\bar{\alpha}_t$ , 所以其不能当作常数项对待。但如果隐变量的个数特别多, 由于  $\bar{\alpha}_t$  的累乘效应, 最后隐变量的概率分布  $q(z_T|x)$  也趋向于标准高斯分布, 故此式的值也会比较小, 也可忽略不考虑。
- 中间项还是维持 DPM 模型形式, 但  $q(z_t|z_t, x)$  的均值依赖于  $\bar{\alpha}_t$ , 所以其不再是常数, 因此, 式(97)和式(104)中关于  $\mu_{\theta_t}(z_t)$  的重参方式不再可用。所以, 融合后的模型不能以 **Predict X** 和 **Predict Noise** 的方式进行优化, 只能按 **Predict Next Step** 的方式进行优化。

# 参考文献

- [1] Auto-Encoding Variational Bayes
- [2] Deep Unsupervised Learning Using Nonequilibrium Thermodynamics
- [3] Denoising Diffusion Probabilistic Models
- [4] Products and Convolutions of Gaussian Probability Density Functions
- [5] Complete Probabilistic Metric Spaces
- [6] Transformations of Random Variables
- [7] Pattern Recognition and Machine Learning.
- [8] Kullback-Leibler divergence asymmetry
- [9] The Calculus of Variations

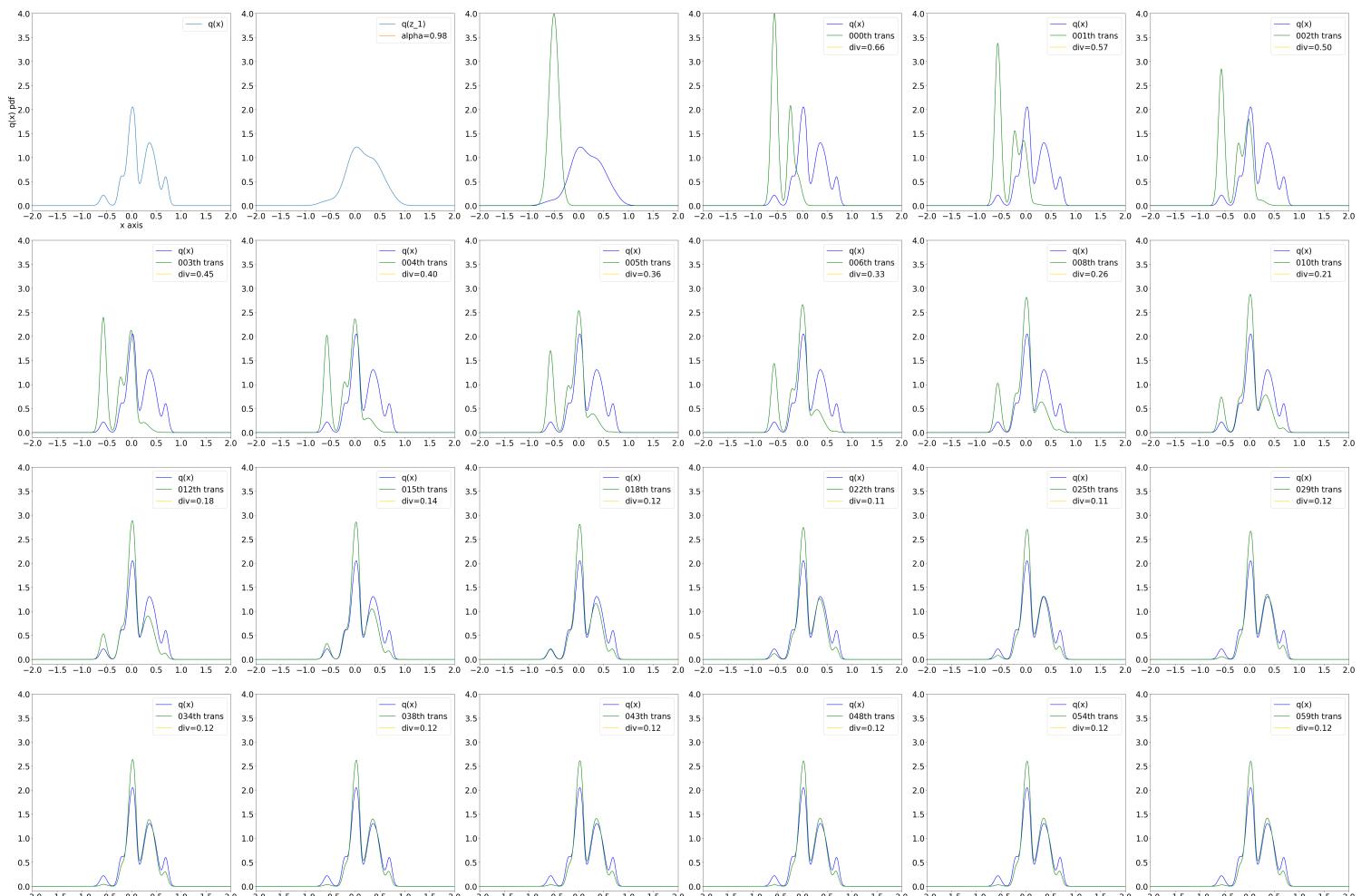


图 32: Converging to Fixed Point(60 iteration)

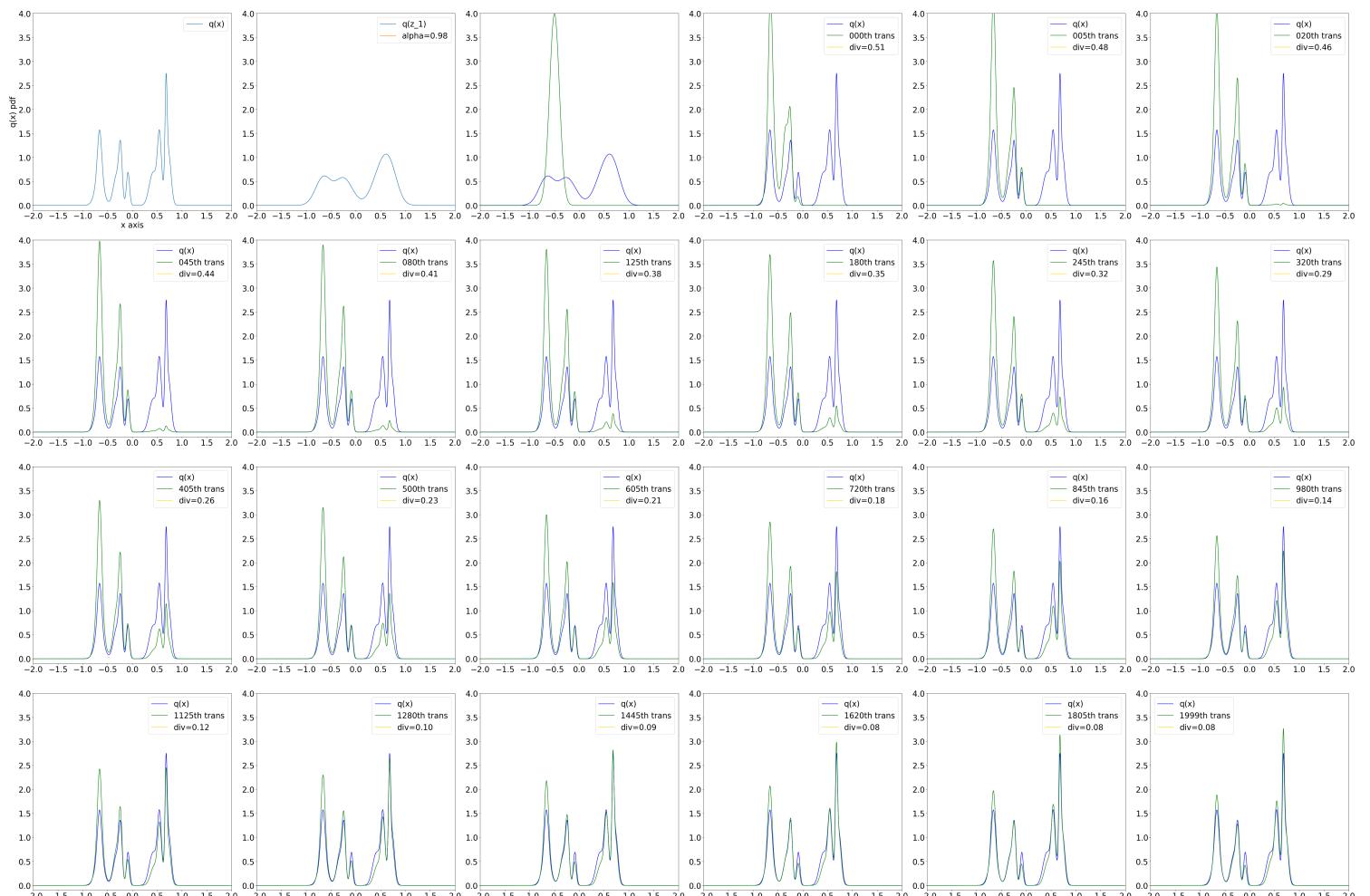


图 33: Converging to Fixed Point(2000 iteration)

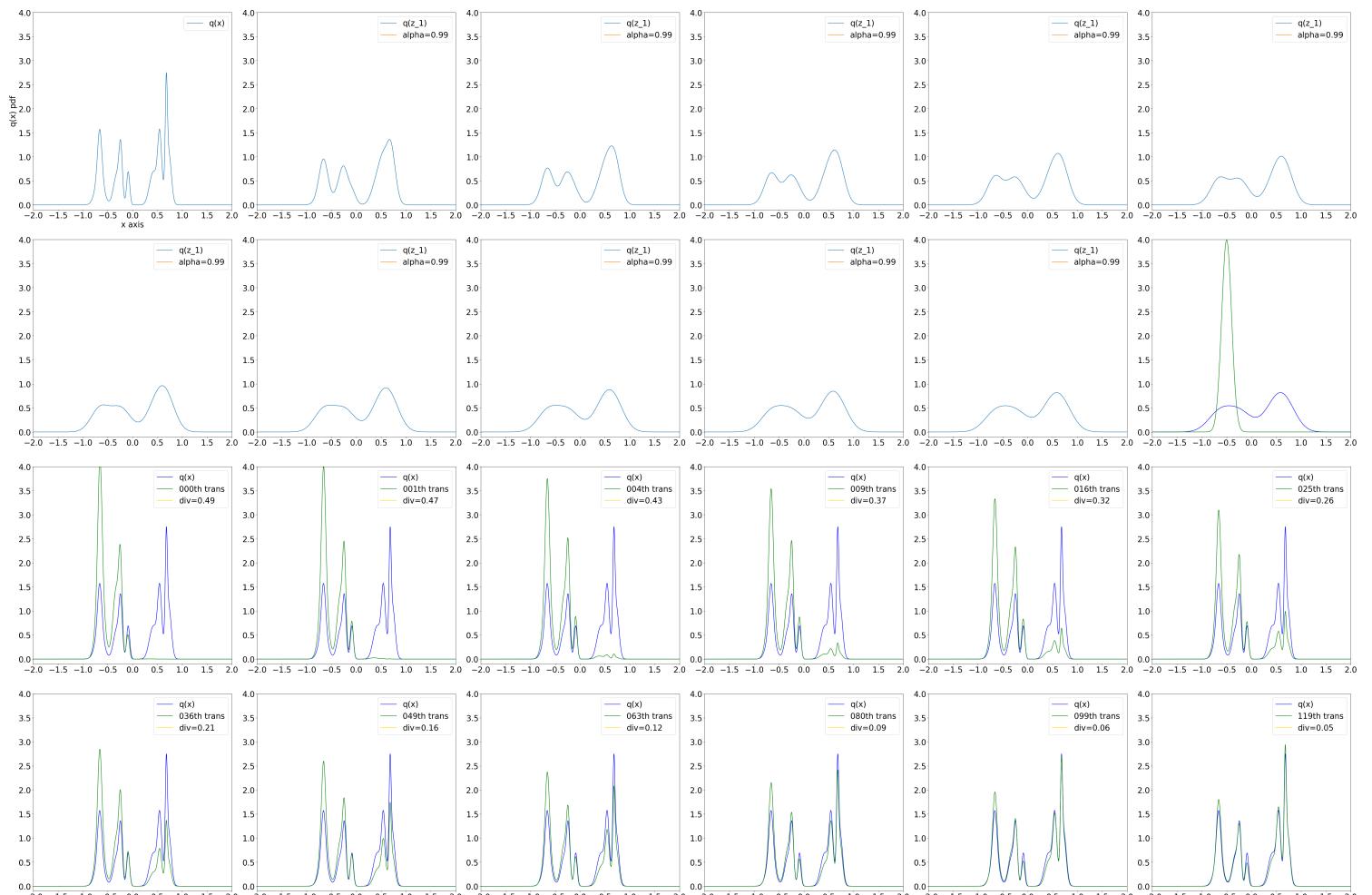


图 34: Iterate trans

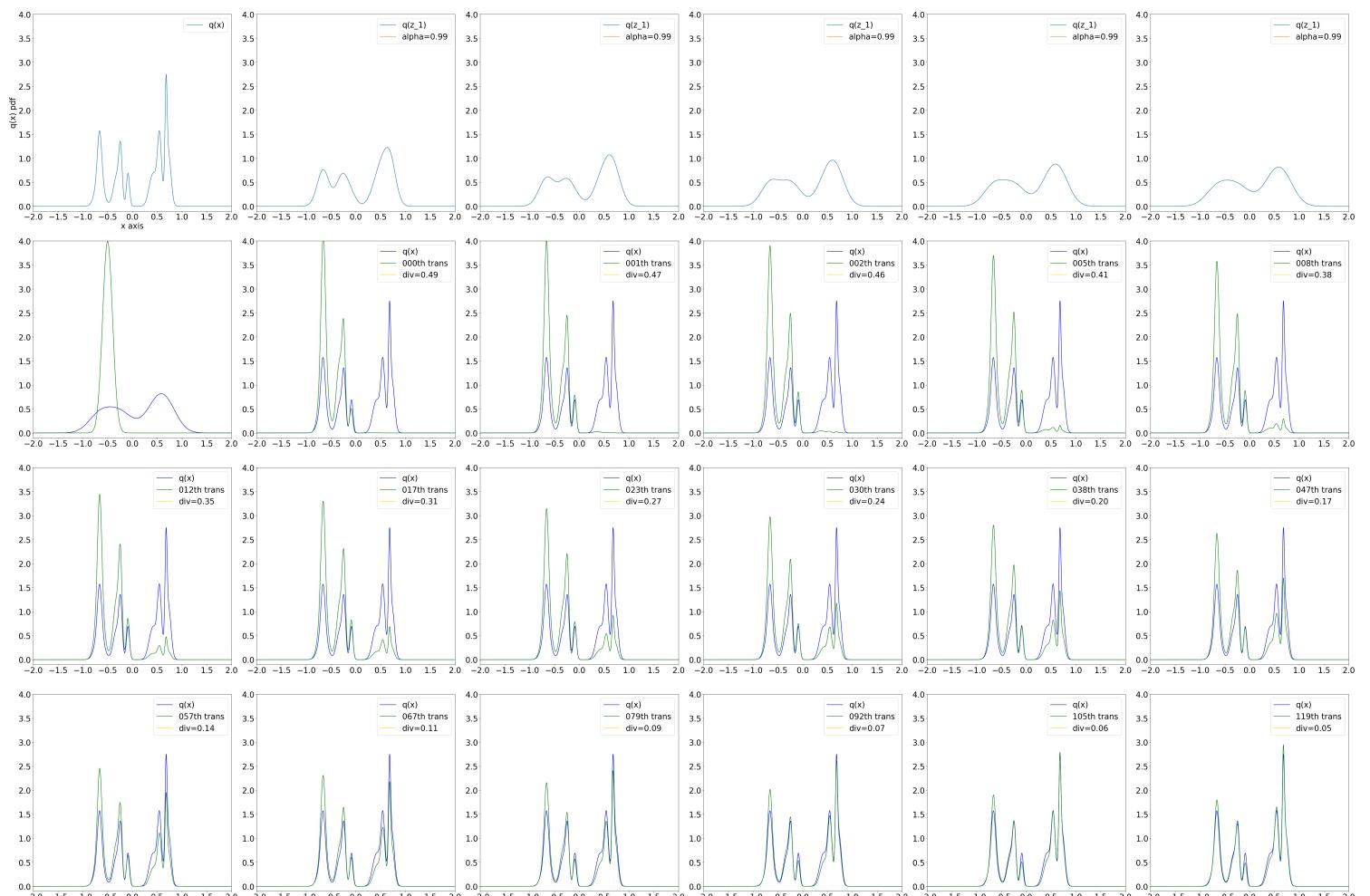


图 35: Iterate sequence of trans