Generative Basic

Generative Adversarial Nets

들어가기 전

생성모델(generative model) 이란?

• 생성 모델은 주어진 학습 데이터를 학습하고 <u>학습 데이터의 분포</u>를 따르는 (있을 법한)유사 데이터를 생성하는 모델 \rightarrow training set의 distribution을 얻고자 함

Training samples $\sim p_{data}(x)$ Generated samples $\sim p_{model}(x)$

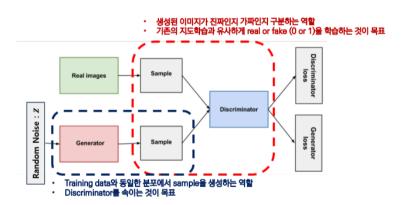
p_data : Real Word 데이터 분포 p_model : generated sample 분포

✔ p_data(x)와 p_model(x)가 유사하도록 학습한다.

- 1. p_model을 확실하게 정의하는 Explicit Density Estimation(ex. VAE)
- 2. model을 정의하지 않고 p_model에서 sample을 생성하는 Implicit Density(ex. GAN)

GAN

- Generative Adversarial Network
 - 생산적 적대적인(적, 상대가 있음) 신경망



- 훈련 샘플과 생성 샘플을 적대적으로 학습시키며, 실제 데이터와 비슷한 데이터를 생성한다.
- 생성된 데이터는 label이 없기 때문에 Un-supervised learning 모델이다.
- 생성자와 판별자 두 개의 네트워크를 사용한다.

generator(생성자) : 이미지를 만들어낸다. discriminator(판별자) : generator를 평가한다.

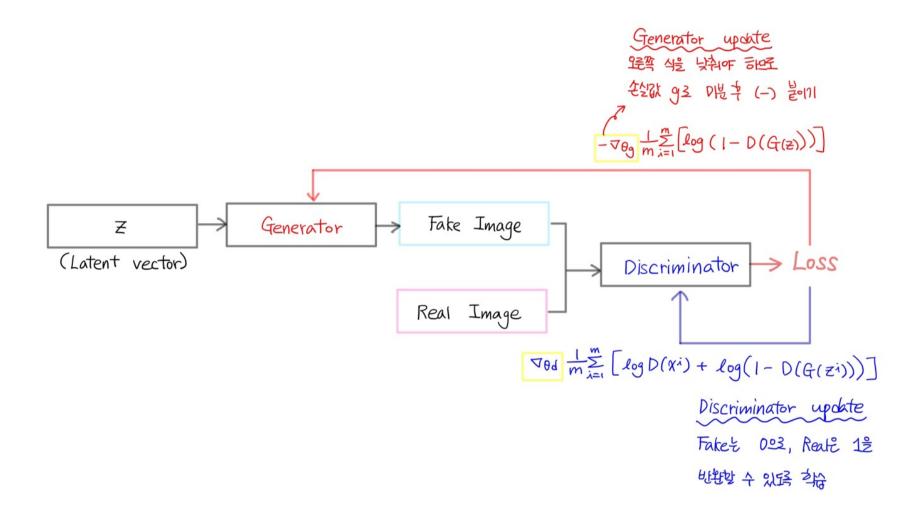
objective function

$$\min_{G} \max_{D} V(D,G) = E_{x { t I} p_{data}(x)}[log D(x)] + E_{z { t I} p_z(z)}[log (1-D(G(z)))]$$

- **function V** : D는 최대로, G는 최소로 하게 하려는 함수
- Pdata : 실제 데이터 분포
- **Pz** : 노이즈 데이터 분포
- **D(x)** = Probability 얼마나 진짜 같은지 (Real:1 ~ Fake:0)

Generative Basic 1

- G(z): 새로운 데이터(fake sample)
- 왼쪽 식) 원본 데이터(Pdata)에서 이미지 여러개(x)를 꺼내 logD(x)를 취한 값의 기댓값(평균값)
- 오른쪽) 노이즈 데이터(Pz)에서 이미지 여러개(z)를 꺼내 G(z)에 넣어서 가짜 이미지를 만든 다음, D에 넣은 값을 1에서 빼고 그 값에 로그를 취해 구한 기댓값
- D를 maximization : 원본 데이터 x에 대해서는 1로 분류할 수 있도록, 즉 real로 분류할 수 있도록 학습한다. 확률 D가 1이 되어야 하므로 D는 최대화시킨다. log는 monolithic한 함수로 1이 되도록 한다.
- 가짜 이미지 G(z)가 real일수록 D(G(z))는 1에 가까워지고, 1에서 빼지므로 <math>log(1-D(G(z)))는 작은 값을 가진다. 즉 생성자는 자신이 만든 이미지가 실제와 비슷하도록 학습을 진행한다.



○ 동일한 식에 대해서 G는 minimize 방향으로, D는 maximize 방향으로 학습하는 다른 목적을 가지고 있음.

GAN의 목표

- 。 Pg → Pdata ; 노이즈 데이터가 실제 데이터를 잘 따를 수 있도록 학습한다.
- D(G(z)) → 1/2 ; 가짜 데이터와 이미지를 더이상 구분할 수 없도록 학습한다. (가짜 이미지를 D가 구분할 수 없음)

Generative Basic

2

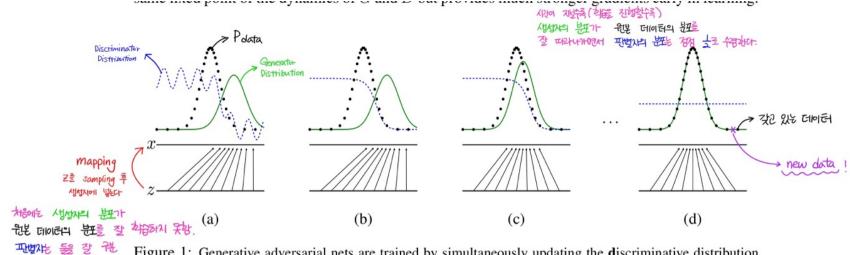


Figure 1: Generative adversarial nets are trained by simultaneously updating the discriminative distribution (D, blue, dashed line) so that it discriminates between samples from the data generating distribution (black,

。 목표 : 생성모델의 분포 Pg가 원본 데이터의 분포 Pdata로 수렴하도록 한다. → 어떻게? 증명을 해보자.

• Global Optimality of Pg=Pdata

∘ 명제) G가 고정되어 있을때, D의 optimal point는 다음과 같다.

$$D_G^*(x) = rac{p_{data}(x)}{p_{data}(x) + p_g(x)}$$

。 증명)

$$egin{aligned} V(G,D) &= E_{x \mathbb{I} p_{data}(x)}[logD(x)] + E_{z \mathbb{I} p_z(z)}[log(1-D(G(z)))] \ &= \int_x p_{data}(x)log(D(x))dx + \int_z p_z(z)log(1-D(g(z)))dz \ &= \int_x p_{data}(x)log(D(x)) + p_g(x)log(1-D(x))dx \end{aligned}$$

이 식의 구조는 다음과 같다.

$$alog(y) + blog(1-y) \ _{for(a,b){
lap}R^2} \ \ maximum\ in\ [0,1]\ at\ rac{a}{a+b}$$

따라서 위의 식은 다음과 같을 때 최대를 가진다.

$$C(G) = \max_{D} V(G, D) \tag{1}$$

$$=E_{x \parallel p_{data}}[log D_G^*(x)] + E_{z \parallel p_z(z)}[log (1-D^*(G(z)))]$$
 (2)

$$=E_{x \mathbb{I} p_{data}}[log D_G^*(x)] + E_{z \mathbb{I} p_z(z)}[log(1 - D^*(x))] \tag{3}$$

$$=E_{x \mathbb{I} p_{data}}[log \frac{p_{data}(x)}{p_{data}(x)+p_g(x)}] + E_{x \mathbb{I} p_g(x)}[log \frac{p_g(x)}{p_{data}(x)+p_g(x)}] \tag{4}$$

$$=E_{x | p_{data}}[log \frac{2*p_{data}(x)}{p_{data}(x)+p_{g}(x)}]+E_{2*x | p_{g}(x)}[log \frac{p_{g}(x)}{p_{data}(x)+p_{g}(x)}]-log(4) \hspace{1.5cm} (5)$$

$$=-log(4)+KL(p_{d}ata||rac{p_{data}+p_{g}}{2})+KL(p_{g}||rac{p_{data}(x)+p_{g}(x)}{2}) \eqno(6)$$

$$= -log(4) + 2*JSD(p_{data}||p_g)$$

$$\tag{7}$$

• GAN 알고리즘

Generative Basic

Algorithm 1 Minibatch stochastic gradient descent training of generative adversarial nets. The number of steps to apply to the discriminator, k, is a hyperparameter. We used k = 1, the least expensive option, in our experiments.

for number of training iterations do 媒 外 恕 峔 (epoch)

for k steps **do**

- Sample minibatch of m noise samples $\{m{z}^{(1)},\ldots,m{z}^{(m)}\}$ from noise prior $p_g(m{z})$. M 7124 Lorentz
- Sample minibatch of m examples $\{x^{(1)}, \ldots, x^{(m)}\}$ from data generating distribution $p_{\text{data}}(x)$. Mills the first support of x and x and x and x the first support of x and x and
- Update the discriminator by ascending its stochastic gradient:

$$\nabla_{\theta_d} \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \left[\log D\left(\boldsymbol{x}^{(i)} \right) + \log \left(1 - D\left(G\left(\boldsymbol{z}^{(i)} \right) \right) \right) \right]. \rightarrow \text{maximize}$$

end for

- Sample minibatch of m noise samples $\{z^{(1)},\ldots,z^{(m)}\}$ from noise prior $p_g(z)$.
- Update the generator by descending its stochastic gradient:

Discriminator 56

better epoch &

$$\nabla_{\theta_g} \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \log \left(1 - D\left(G\left(\mathbf{z}^{(i)} \right) \right) \right). \Rightarrow \text{minimize}$$

end for

The gradient-based updates can use any standard gradient-based learning rule. We used momentum in our experiments.

Generative Basic

4