

# Вариационные Автоенкодеры с мультимодальным prior'ом

Д. Мазур

10 Б класс  
Школа 1505 "Преображенская"

18 декабря 2018 г.

# Моделируем сложные системы

Моделируем  $p(x)$ , где  $x \in \mathcal{R}^D$

# Моделируем сложные системы

Моделируем  $p(x)$ , где  $x \in \mathcal{R}^D$   
 $p(x)$ —?

# Вводим латентные переменные

$$z \in \mathcal{R}^d$$

$z$  - priorное распределение  
 $x$  - постериорное распределение

$$p(\mathbf{x}) = \int p(\mathbf{x} \mid \mathbf{z})p(\mathbf{z}) \, d\mathbf{z}$$

Может быть

$$p(\mathbf{x}) = \frac{1}{M} \sum_{m=1}^M p(\mathbf{x} \mid \mathbf{z}^{(m)})$$

$$\mathbf{z}^{(m)} \sim p(\mathbf{z})$$

Может быть

$$p(\mathbf{x}) = \frac{1}{M} \sum_{m=1}^M p(\mathbf{x} \mid \mathbf{z}^{(m)})$$

$$\mathbf{z}^{(m)} \sim p(\mathbf{z})$$

Нет.



$\theta \in \Theta$  - параметры нейронной сети

$$\theta^* = \arg \max_{\theta \in \Theta} p_{\theta}(\mathbf{x})$$

Имеет экспоненциальную сложность

$$p(\mathbf{x}) = \int p(\mathbf{x} \mid \mathbf{z})p(\mathbf{z}) d\mathbf{z}$$

$$q_{\phi}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x})$$

$$\phi \in \Phi$$

$$p_{\theta}(\mathbf{x}) = \int p(\mathbf{z})p_{\theta}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z}) d\mathbf{z}$$

$$p_{\theta}(\mathbf{x}) = \int p(\mathbf{z})p_{\theta}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z}) d\mathbf{z} =$$

$$\mathbb{E}_{p(\mathbf{z})} [p_{\theta}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z})]$$

$$p_{\theta}(\mathbf{x}) = \int p(\mathbf{z})p_{\theta}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z}) d\mathbf{z} =$$

$$\mathbb{E}_{p(\mathbf{z})} [p_{\theta}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z})] = \mathbb{E}_{p(\mathbf{z})} \left[ \frac{q_{\phi}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x})}{q_{\phi}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x})} p_{\theta}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z}) \right]$$

$$p_{\theta}(\mathbf{x}) = \int p(\mathbf{z})p_{\theta}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z}) d\mathbf{z} =$$

$$\mathbb{E}_{p(\mathbf{z})} [p_{\theta}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z})] = \mathbb{E}_{p(\mathbf{z})} \left[ \frac{q_{\phi}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x})}{q_{\phi}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x})} p_{\theta}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z}) \right] = \mathbb{E}_{q_{\phi}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z})} \left[ \frac{p_{\theta}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z})}{q_{\phi}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x})} p(\mathbf{z}) \right]$$

$$q_{\phi}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x}) =$$



$$q_{\phi}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x}) = \frac{q_{\phi}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z})q(\mathbf{z})}{q(\mathbf{x})}$$

$$q_{\phi}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x}) = \frac{q_{\phi}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z})q(\mathbf{z})}{q(\mathbf{x})}$$





$$q_{\phi}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z}) - ???$$

- $p_{\theta}(\mathbf{x}, \mathbf{z})$  - генеративная модель
  - $p_{\theta}(\mathbf{x} \mid \mathbf{z})$  - декодер
  - $p(\mathbf{z})$  - priorное распределение скрытых переменных
- $q_{\phi}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x})$  - энкодер

# Выведение функции потерь

$$\begin{aligned} KL(q_\phi(\mathbf{z} | \mathbf{x}) || p_\theta(\mathbf{z} | \mathbf{x})) \\ &= \mathbb{E}_{q_\phi(\mathbf{z} | \mathbf{x})} \left[ \log \frac{q_\phi(\mathbf{z} | \mathbf{x})}{p_\theta(\mathbf{z} | \mathbf{x})} \right] \\ &= \mathbb{E}_{q_\phi(\mathbf{z} | \mathbf{x})} [\log q_\phi(\mathbf{z} | \mathbf{x}) - \log p_\theta(\mathbf{z} | \mathbf{x})] \\ &= \mathbb{E}_{q_\phi(\mathbf{z} | \mathbf{x})} [\log q_\phi(\mathbf{z} | \mathbf{x}) - \log p_\theta(\mathbf{x}, \mathbf{z})] + \log p_\theta(\mathbf{x}) \\ &= -\mathcal{L}(\mathbf{x}, \theta, \phi) + \log p_\theta(\mathbf{x}) \end{aligned}$$

$$p_{\theta}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x}) = \mathcal{L}(\mathbf{x}, \theta, \phi) + KL(q_{\phi}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x}) \parallel p_{\theta}(\mathbf{z} \mid \mathbf{x}))$$

-  Art B. Owen, Monte Carlo theory, methods and examples
-  Adam Kosior, What's wrong with VAEs
-  Diederik P Kingma, Max Welling, Auto-Encoding Variational Bayes
-  Eric Jang, Normalizing Flows tutorial

$$-\log p(\mathbf{z} \mid \mathbf{x}) = -\log \frac{p(\mathbf{x}, \mathbf{z})}{p(\mathbf{x})} = -\log p(\mathbf{x}, \mathbf{z}) + \log p(\mathbf{x})$$