# 생성 모델 오토인코더

# 생성 모델

- 1 생성 모델이란
- 2 변형 오토인코더

# 생성 모델이란

#### ●생성 모델이란

- 생성 모델(generative model)은 주어진 데이터를 학습하여 데이터 분포를 따르는 유사한 데이터를 생성하는 모델
- 생성모델에서 가장 중요한 것은 학습 데이터의 분포를 배우는 것이 제일 중요하다고 말할 수 있다. 학습 데이터의 분포와의 차이가 적을수록 실제 데이터와 비슷한 데이터를 생성할 수 있을 것이다.

[참고:https://wikidocs.net/151937]

#### ●생성 모델 개념

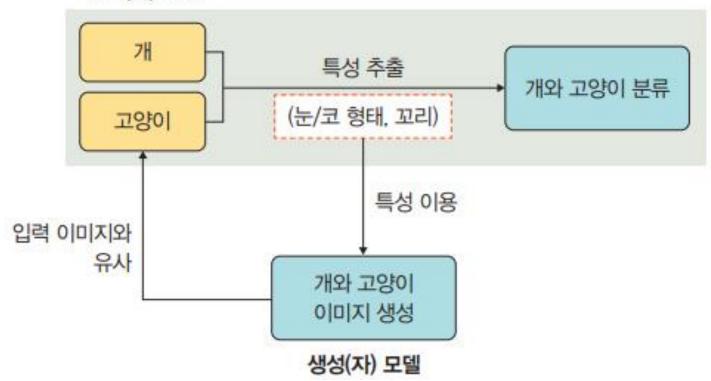
- 기존 합성곱 신경망에서 다룬 이미지 분류, 이미지 검출 등은 입력 이미지(x)가 있을 때 그에 따른 정답(y)을 찾는 것
- 이렇게 이미지를 분류하는 것을 '판별(자) 모델(discriminative model)'이라고 함
- 일반적으로 판별자 모델에서는 이미지를 정확히 분류(구별)하고자 해당 이미지를 대표하는 특성들을 잘 찾는 것을 목표로 함
- 예를 들어 개와 고양이를 구별하려면 개의 귀, 꼬리 등 특성을 찾는 것이 중요함

#### ●생성 모델 개념

- 판별자 모델에서 추출한 특성들의 조합을 이용하여 새로운 개와 고양이 이미지를 생성할 수 있는데, 이것을 '생성(자) 모델(generative model)'이라고 함
- 즉, 생성 모델은 입력 이미지에 대한 데이터 분포 p(x)를 학습하여 새로운 이미지(새로운 이미지이면서 기존 이미지에서 특성을 추출했기 때문에 최대한 입력 이미지와 유사한 이미지)를 생성하는 것을 목표로 함

▼ 그림 13-1 생성 모델

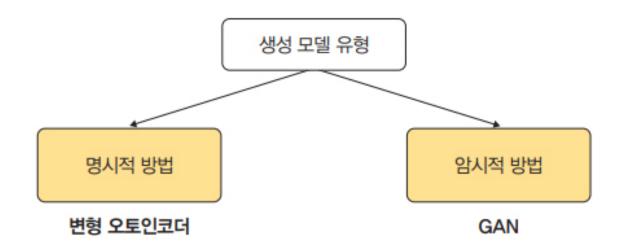
#### 판별(자) 모델



#### ●생성 모델의 유형

 생성 모델의 유형에는 다음 그림과 같이 모델의 확률 변수를 구하는 '변형 오토인코더 모델'과 확률 변수를 이용하지 않는 'GAN 모델'이 있음

#### ▼ 그림 13-2 생성 모델의 유형



#### ●생성 모델의 유형

- 생성 모델은 크게 명시적 방법(explicit density)과 암시적 방법(implicit density)으로 분류할 수 있음
- 명시적 방법은 확률 변수 p(x)를 정의하여 사용
- 대표적인 모델로 변형 오토인코더(variational autoencoder)가 있음
- 암시적 방법은 확률 변수 p(x)에 대한 정의 없이 p(x)를 샘플링하여 사용
- 대표적인 모델로 GAN(Generative Adversarial Network)이 있음

#### ●생성 모델의 유형

- 변형 오토인코더는 이미지의 잠재 공간(latent space)에서 샘플링하여 완전히 새로운 이미지나 기존 이미지를 변형하는 방식으로 학습을 진행
- GAN은 생성자와 판별자가 서로 경쟁하면서 가짜 이미지를 진짜 이미지와 최대한 비슷하게 만들도록 학습을 진행

- ●변형 오토인코더
  - 변형 오토인코더는 오토인코더의 확장
  - 오토인코더가 무엇인지 확인한 후 변형 오토인코더 학습

EdgesCats Demo pix2pix-tensorflow <a href="https://affinelayer.com/pixsrv/">https://affinelayer.com/pixsrv/</a>

#### ●오토인코더란

- 오토인코더는 단순히 입력을 출력으로 복사하는 신경망으로 은닉층(혹은 병목층이라고도 함)의 노드 수가 입력 값보다 적은 것이 특징
- 입력과 출력이 동일한 이미지라고 예상할 수 있음
- 왜 입력을 출력으로 복사하는 방법을 사용할까?
- 바로 은닉층 때문임
- 오토인코더의 병목층은 입력과 출력의 뉴런보다 훨씬 적음
- 즉, 적은 수의 병목층 뉴런으로 데이터를 가장 잘 표현할 수 있는 방법이 오토인코더

- ●오토인코더란
  - 오토인코더는 네 가지 주요 부분으로 구성
  - 1. 인코더: 인지 네트워크(recognition network)라고도 하며, 특성에 대한 학습을 수행하는 부분
  - 2. 병목층(은닉층): 모델의 뉴런 개수가 최소인 계층 이 계층에서는 차원이 가장 낮은 입력 데이터의 압축 표현이 포함
  - 3. **디코더**: 생성 네트워크(generative network)라고도 하며, 이 부분은 병목층에서 압축된 데이터를 원래대로 재구성(reconstruction)하는 역할을 함

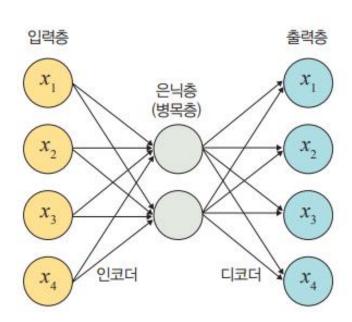
즉, 최대한 입력에 가까운 출력을 생성하도록 함

#### ●오토인코더란

4. 손실 재구성: 오토인코더는 다음 그림과 같이 입력층과 출력층의 뉴런 개수가 동일하다는것만 제외하면 일반적인 다층 퍼셉트론(Multi-Layer Perceptron, MLP)과 구조가 동일

오토인코더는 압축된 입력을 출력층에서 재구성하며, 손실 함수는 입력과 출력(인코더와 디코더)의 차이를 가지고 계산

▼ 그림 13-3 오토인코더



# 오토인코더 (스택 오토인코더)

```
import torch
import torchvision
from torchvision import transforms
import torch.nn.functional as F
import torch.nn as nn
import torch.optim as optim
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
```

# 오토인코더 (스택 오토인코더)

```
# CPU/GPU
device = torch.device("cuda:0" if
torch.cuda.is available() else "cpu")
print(f'{device} is available.')
dataset =
torchvision.datasets.MNIST('./data/',
download=True, train=True,
transform=transforms.ToTensor())
trainloader =
torch.utils.data.DataLoader(dataset, batch s
ize=50, shuffle=True)
```



dataset = torchvision.datasets.MNIST('./data/', download=True, train=True, transform=transforms.ToTensor()) trainloader = torch.utils.data.DataLoader(dataset,batch\_size=50,shuffle=True)

Downloading <a href="http://yann.lecun.com/exdb/mnist/t10k-images-idx3-ubyte.gz">http://yann.lecun.com/exdb/mnist/t10k-images-idx3-ubyte.gz</a>
Downloading <a href="http://yann.lecun.com/exdb/mnist/t10k-images-idx3-ubyte.gz">http://yann.lecun.com/exdb/mnist/t10k-images-idx3-ubyte.gz</a>
to ./data/MNIST/raw/t10k-images-idx3-ubyte.gz
to ./data/MNIST/raw/t10k-images-idx3-ubyte.gz to ./data/MNIST/raw

```
[16] class Autoencoder(nn.Module):
        def __init__(self):
            super(Autoencoder, self).__init__()
            self.encoder = nn.Sequential(
                             nn.Linear(784, 128),
                             nn.ReLU(),
                             nn.Linear(128, 32),
                             nn.ReLU(),
                             nn.Linear(32, 10),
                             nn.ReLU())
            self.decoder = nn.Sequential(
                             nn.Linear(10, 32),
                             nn.ReLU(),
                             nn.Linear(32, 128),
                             nn.ReLU(),
                             nn.Linear(128, 28*28)
                             #nn.Sigmoid()
        def forward(self, x):
            encoded = self.encoder(x)
            decoded = self.decoder(encoded)
            return decoded
```

```
model = Autoencoder().to(device)
def normalize output(img):
    img = (img - img.min())/(img.max()-img.min())
    return imq
def check plot():
    with torch.no grad():
        for data in trainloader:
            inputs = data[0].to(device)
            outputs = model(inputs.view(-1,28*28))
            outputs = outputs.view(-1, 1, 28, 28)
            input samples = inputs.permute(0, 2, 3, 1).cpu().numpy()
# 원래 이미지
            reconstructed samples = outputs.permute(0,2,3,1).cpu().numpy()
# 생성 이미지
            break
```

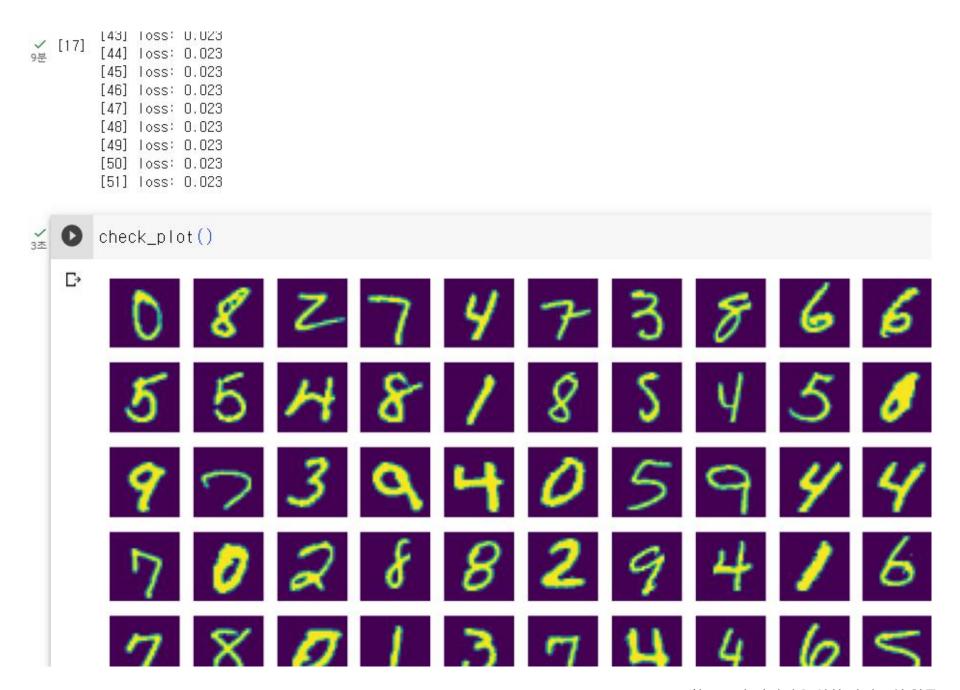
```
columns = 10 # 시각화 전체 너비
rows = 5 # 시각화 전체 높이
fig=plt.figure(figsize=(columns, rows)) # figure 선언
for i in range(1, columns*rows+1):
    img = input samples[i-1]
    fig.add subplot(rows, columns, i)
    plt.imshow(img.squeeze())
    plt.axis('off')
plt.show()
plt.close()
fig=plt.figure(figsize=(columns, rows))
for i in range(1, columns*rows+1):
    img = reconstructed samples[i-1]
    fig.add subplot(rows, columns, i)
    plt.imshow(img.squeeze())
    plt.axis('off')
plt.show()
```

```
criterion = nn.MSELoss() # MSE 사용

optimizer = optim.Adam(model.parameters(),

lr=1e-4)
```

```
for epoch in range (51):
    running loss = 0.0
    for data in trainloader:
        inputs = data[0].to(device)
        optimizer.zero grad()
        outputs = model(inputs.view(-1,28*28))
        outputs = outputs.view(-1, 1, 28, 28)
        loss = criterion(inputs, outputs)
# 라벨 대신 입력 이미지와 출력 이미지를 비교
        loss.backward()
        optimizer.step()
        running loss += loss.item()
    cost = running loss / len(trainloader)
    print('[%d] loss: %.3f' %(epoch + 1, cost))
```



참고도서:딥러닝을 위한 파이토치 입문

**감사합니다.**