

09 주차 |

GAN 발전 4

상명대학교컴퓨터과학과 민경하



학습목차

- 1. pix2pix의 개념
- 2. pix2pix의 구조
- 3. pix2pix의 구성 요소



1. pix2pix의 개념



- 한 영상으로부터 새로운 스타일의 영상을 변환하는 기법
 - ☑ 영상의 스타일을 변환하는 기존의 기술을 발전시켜서 영상에 대한 새로운 정보를 추가하는 기능을 수행
 - Pix2pix trilogy

Isola, P., Zhu, J. Y., Zhou, T., and Efros, A., Image-to-image translation with conditional adversarial networks, Proc. of CVPR 2017, pp. 1125-1134, 2017. (11,083회 인용)

Zhu, J. Y., Park, T., Isola, P., and Efros, A., Unpaired image-to-image translation using cycle-consistent adversarial networks, Proc. of CVPR 2017, pp. 2223-2232, 2017. (10,532회 인용)

Park, T., Liu, M.-Y., Wang, T.-C., Zhu, J. Y., Semantic Image Synthesis with Spatially-Adaptive Normalization, Proc. of CVPR 2019, pp. 2337-2346, 2019. (1,045회 인용)

1. pix2pix의 개념



Pix2pix의 배경 (1)

- 받아쓰기
 - ☑ 음성 신호를 받아서 text로 바꾸는 과정
 - ☑ 음성 신호를 처리해서 음성에 맞는 단어를 찾고, 그 단어를 쓰는 과정

"무궁화 꽃이 피었습니다."
받아 쓰기
무궁화 꽃이 피었습니다



Pix2pix의 배경 (2)

- 초상화 그리기
 - ☑ 실물로부터 추출한 특징을 예술가가 가공해서 본인의 스타일로 표현하는 과정
 - ☑ 영상으로부터 특징 추출 → 가공 → 스타일화된 특징 표현

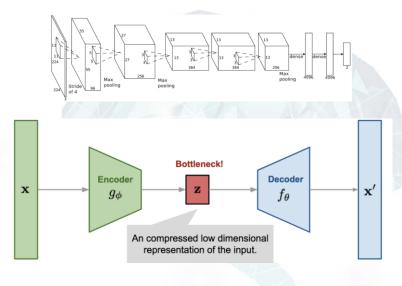




Pix2pix의 배경 (2)

- 초상화 그리기
 - ☑ 실물로부터 추출한 특징을 예술가가 가공해서 본인의 스타일로 표현하는 과정
 - ☑ 영상으로부터 특징 추출 → 가공 → 스타일화된 특징 표현
 - ☑ 특징 추출, 특징 가공 및 표현을 CNN이 맡게 된다면?









○ 한 영상으로부터 새로운 스타일의 영상을 변환하는 기법

Labels to Street Scene

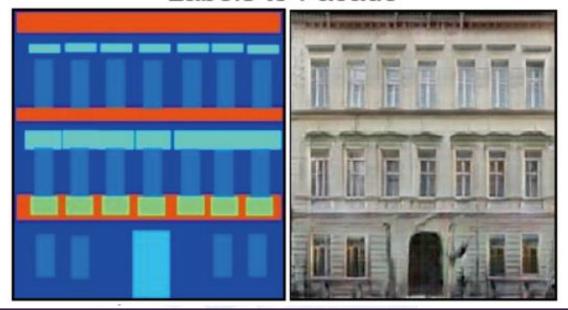




영역별로 분할된 도시 영상으로부터 원본 영상을 복원

○ 한 영상으로부터 새로운 스타일의 영상을 변환하는 기법

Labels to Facade



영역별로 분할된 영상으로부터 원본 영상 (Façade)을 복원



○ 한 영상으로부터 새로운 스타일의 영상을 변환하는 기법

BW to Color



흑백 영상을 컬러 영상으로 변환



○ 한 영상으로부터 새로운 스타일의 영상을 변환하는 기법





○ 한 영상으로부터 새로운 스타일의 영상을 변환하는 기법

Day to Night



낮 영상 ↔ 밤 영상



○ 한 영상으로부터 새로운 스타일의 영상을 변환하는 기법

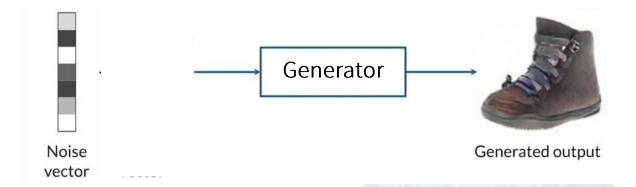




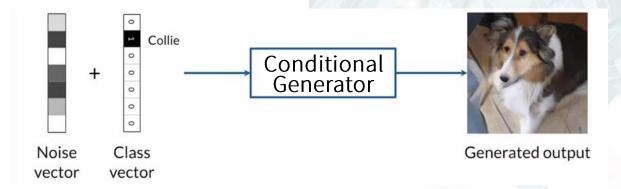
2. pix2pix의 구조

CGAN의 개념을 발전시킴

• Vanilla GAN (or other GANs)의 Generator



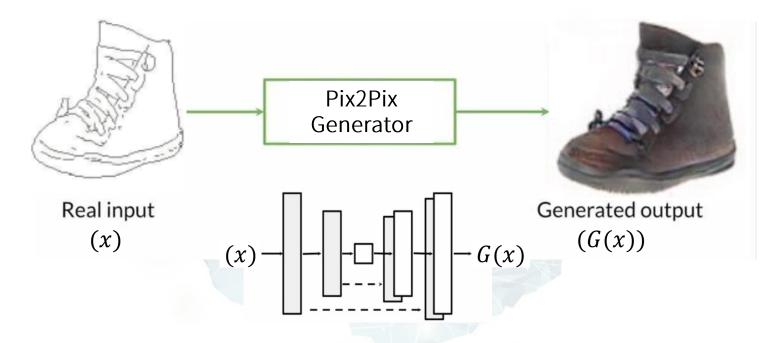
○ CGAN의 Generator





CGAN의 개념을 발전시킴

- Pix2pix의 Generator
 - ☑ Encoder-decoder 구조의 Generator를 사용함으로써 Latent vector를 요구하지 않음

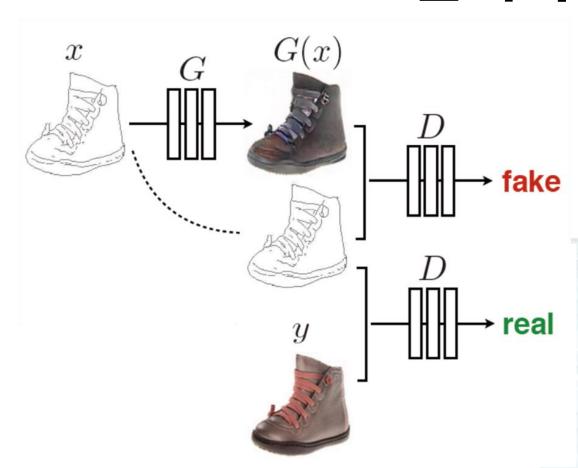


CGAN의 개념을 발전시킴

- Pix2pix의 Discriminator
 - \mathbf{v} \mathbf{v} \mathbf{v} 를 비교해서 Real을 Return하고 $\mathbf{G}(\mathbf{v})$ 와 \mathbf{v} 를 비교해서 Fake를 Return



전체적인 구조



Generator

☑ 입력 영상 (x)로부터 Style 영상 (y)를
 참고해서 새로운 영상 (G(x))를 생성

Discriminator

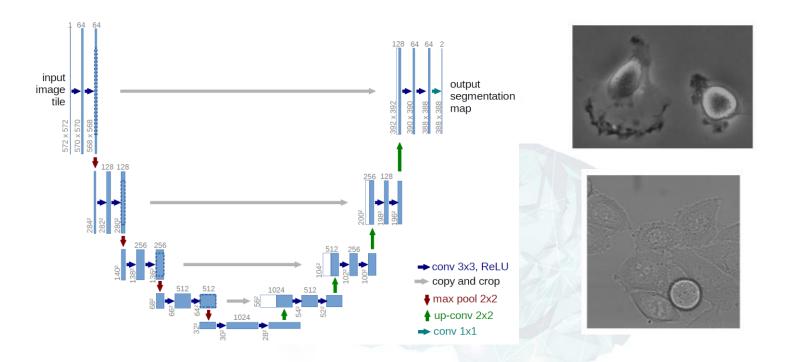
x와 y를 비교해서 Real을 Return하고 G(x)와 y를 비교해서 Fake를 Return하도록 훈련

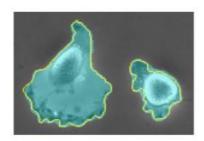


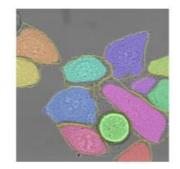
3. pix2pix의 구성요소



○ U-net 구조를 이용한 Generator

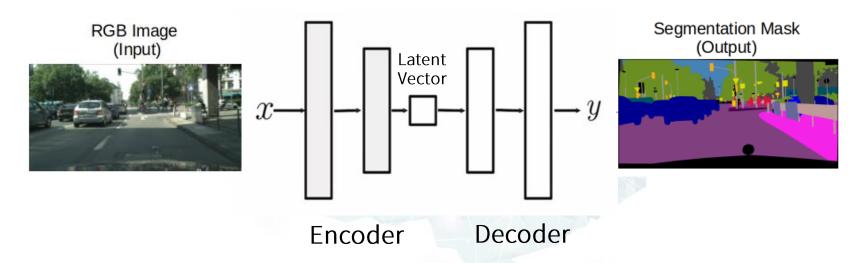






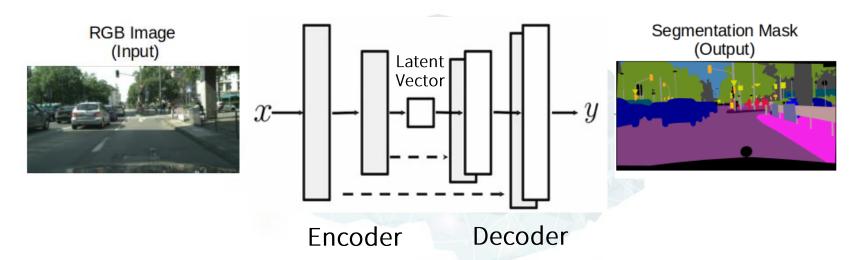


- U-net 구조를 이용한 Generator
 - ☑ Encoder-decoder 구조
 - » Deconv-net이라고도 불리움
 - » Convolution VS Transposed convolution



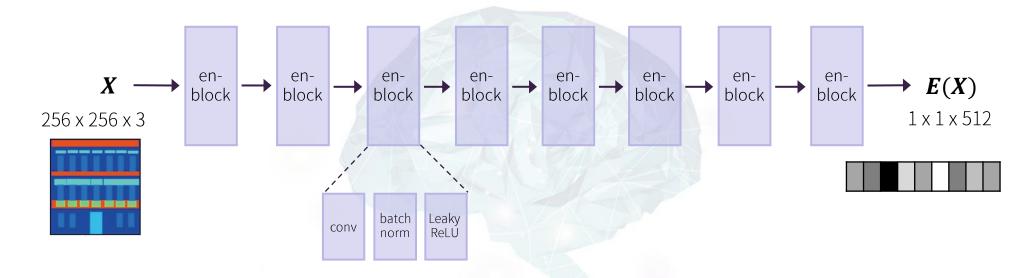


- U-net 구조를 이용한 Generator
 - Skip connection
 - ≫ Forward pass: Encoder의 정보를 Decode에 전달
 - » Backward pass: Encoder의 Gradient flow를 개선



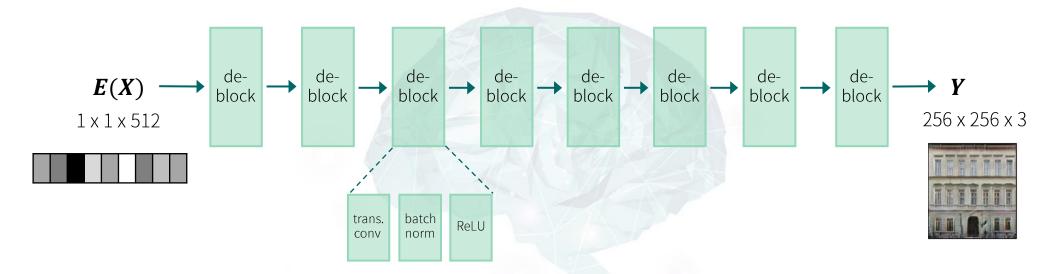


- U-net 구조를 이용한 Generator (1)
 - ☑ 8개의 Encoder block
 - ☑ 각 Encoder block은 Conv Batch norm Leaky ReLU로 구성
 - $256 \times 256 \times 3 \rightarrow 1 \times 1 \times 512$



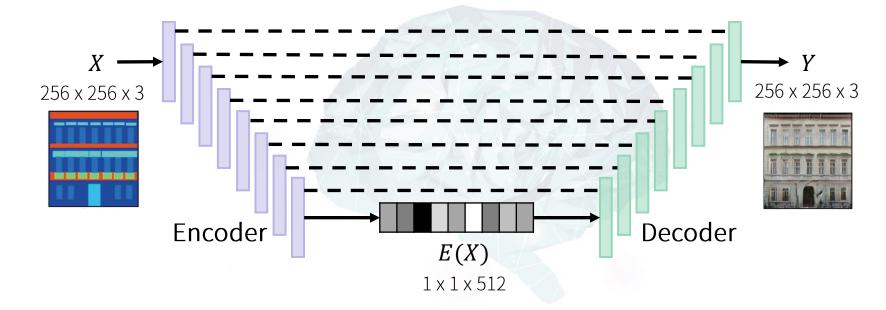


- U-net 구조를 이용한 Generator (2)
 - ☑ 8개의 Decoder block
 - ☑ 각 Decoder block은 Transposed conv Batch norm ReLU로 구성
 - \checkmark 1 x 1 x 512 → 512 x 512 x 3





- U-net 구조를 이용한 Generator (3)
 - ☑ 8개의 En-block을 가진 Encoder와 8개의 De-block을 가진 Decoder
 - \checkmark 512 x 512 x 3 → 512 x 512 x 3
 - Skip connection





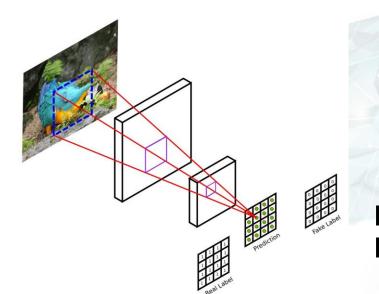
Discriminator

- PatchGAN 구조를 사용
 - ☑ 전통적 GAN에서는 Discriminator가 전체 영상에 대해서 Real/Fake를 판정함
 - ☑ PatchGAN에서는 영상을 Patch로 분할하여 각 영역의 Real/Fake를 판정함



Discriminator

- PatchGAN 구조를 사용
 - ☑ 전통적 GAN에서는 Discriminator가 전체 영상에 대해서 Real/Fake를 판정함
 - ☑ PatchGAN에서는 영상을 Patch로 분할하여 각 영역의 Real/Fake를 판정함
 - ☑ 예) 4x4 Patch



Prediction의 값이 0에 가까우면 fake Prediction의 값이 1에 가까우면 real

loss 함수

전통적인 cGAN loss (adversarial loss, GAN loss) + pixel distance loss

Vanilla GAN의 loss 함수

$$\min_{G} \max_{D} V(D, G) = \mathbb{E}_{x \sim p_{data}(x)} [\log D(x)] + \mathbb{E}_{z \sim p_{z}(z)} [\log(1 - D(G(z)))]$$

CGAN의 loss 함수

$$\min_{G} \max_{D} V(D,G) = \mathbb{E}_{x \sim p_{data}(x)} [\log D(x/y)] + \mathbb{E}_{z \sim p_{z}(z)} [\log (1 - D(G(z/y)))]$$

pix2pix의 loss 함수

$$\min_{G} \max_{D} \mathcal{L}_{cGAN}(G, D) + \lambda \mathcal{L}_{L_{1}}(G)$$

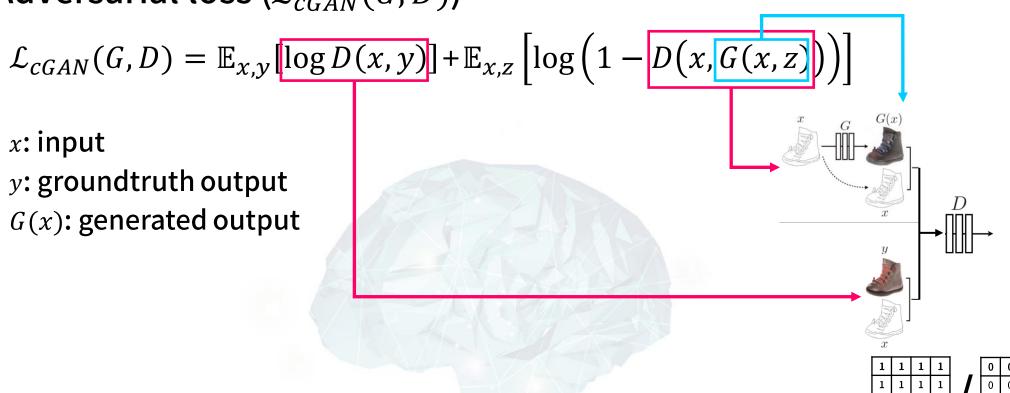


Real

Fake

loss 함수

• Adversarial loss $(\mathcal{L}_{cGAN}(G, D))$





loss 함수

- Pixel distance loss $(\mathcal{L}_{L_1}(G, D))$
 - ☑ 생성된 영상 (G(x,z))와 Groundtruth 영상 (y)와의 픽셀 간의 차이

$$\mathcal{L}_{L_1}(G) = \mathbb{E}_{x,y,z}[\|y - G(x,z)\|_1]$$

