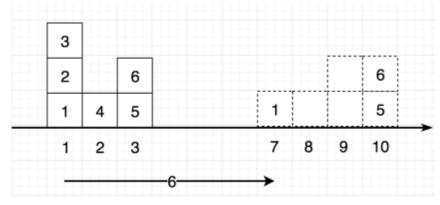
- Motivadas por la complejidad del entrenamiento tradicional de las GANs (juego de suma cero con equilibrio inestable).
- La función de pérdida penaliza el modelo proporcionalmente a la distancia entre la distribución de probabilidad predicha y la distribución de probabilidad esperada para un dato determinado.
- Las WGAN proponen un modelo alternativo para el entrenamiento del generador, intentando lograr una mejor aproximación de la distribución de datos observada en cada conjunto de entrenamiento.

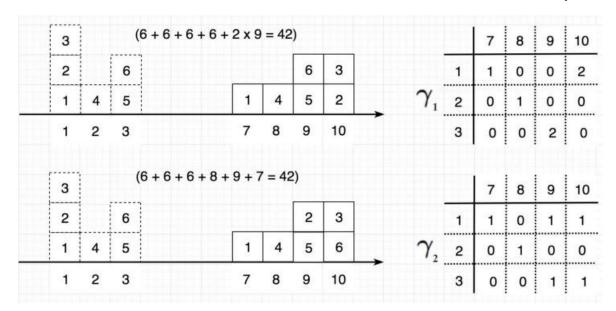
- En lugar de utilizar un discriminador para clasificar o predecir la probabilidad de que los datos generados sean reales o falsos, una WGAN reemplaza el discriminador con un crítico, una ANN que puntúa la realidad (o falsedad) de un dato determinado.
- Modifica la métrica de distancia original de las GANs (divergencia de Jensen-Shannon) por la distancia de Wasserstein.
- La diferencia fundamental de la distancia de Wasserstein es su impacto en la convergencia de las series de distribuciones de probabilidad de los datos generados.

- Idea: utilizar una métrica específica (distancia de Wasserstein) para evaluar las diferencias entre distribuciones de probabilidad.
- La métrica también se conoce como "la distancia del movimiento de tierra" (Earth mover's distance) o distancia de Kantorovich-Rubinstein.
- Mínimo costo de transformar una pila en otra: el costo es la cantidad (de tierra) movida por la distancia que se mueve.



Earth mover's distance

- Hay muchos planes posibles para la transformación.
- No todos los planes tienen el mismo costo.
- La distancia de Wasserstein es el mínimo costo de todos los planes

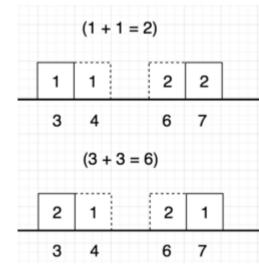


Earth mover's distance

- No todos los planes tienen el mismo costo.
- La distancia de Wasserstein es el mínimo costo de todos los planes $W(\mathbb{P}_r,\mathbb{P}_g) = \inf_{\gamma \in \Pi(\mathbb{P}_r,\mathbb{P}_g)} \mathbb{E}_{(x,y) \sim \gamma} \big[\ \|x-y\| \ \big]$

$$W(\mathbb{P}_r, \mathbb{P}_{\theta}) = \sup_{\|f\|_L \le 1} \mathbb{E}_{x \sim \mathbb{P}_r}[f(x)] - \mathbb{E}_{x \sim \mathbb{P}_{\theta}}[f(x)]$$

- f debe ser Lipschitziana
- ho $\mathbb{P}_{ heta}$ es una densidad paramétrica



Distancia de Wasserstein

$$W(\mathbb{P}_r, \mathbb{P}_{\theta}) = \sup_{\|f\|_L \le 1} \mathbb{E}_{x \sim \mathbb{P}_r} [f(x)] - \mathbb{E}_{x \sim \mathbb{P}_{\theta}} [f(x)]$$

- \mathbb{P}_{θ} es una densidad paramétrica
- En lugar de estimar la densidad de \mathbb{P}_r se trabaja con una variable aleatoria Z con distribución p(z) que se pasa a una función paramétrica $g_\theta\colon Z\to X$ que genera muestras de la distribución \mathbb{P}_θ
- La idea es variar el parámetro θ para intentar aproximarse lo más posible a \mathbb{P}_r
- Típicamente g_{θ} es una ANN.

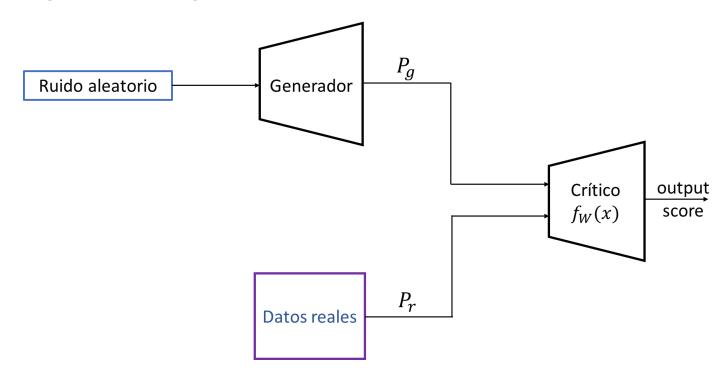
Distancia de Wasserstein

- Es una función continua y casi diferenciable (en todos los puntos del dominio), que permite realizar entrenamientos más cercanos al óptimo.
- Es una métrica relevante: converge a 0 a medida que las distribuciones se acercan entre sí y diverge a medida que se alejan.
- Es más estable como función objetivo que la divergencia tradicional (Jensen-Shannon), que se satura localmente a medida que mejora el discriminador, causando la desaparición de gradientes.
- También ayuda a mitigar problemas de colapso de modo.

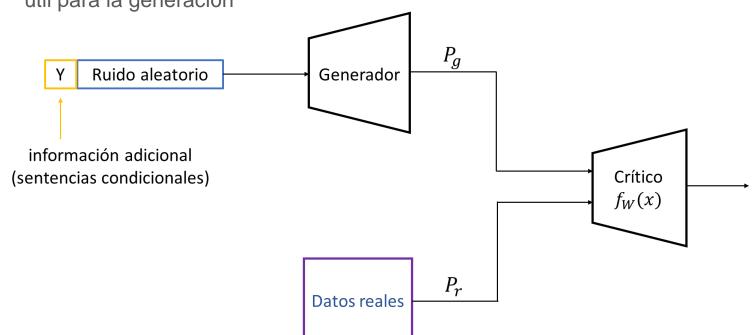
- Crítico (critical) en lugar de discriminador
- El crítico trata de determinar una función de ajuste (fitting) f_W(x) que permite aproximar la distribución de los datos reales (valor esperado del 'output score')
 - f_W(x) se aplica a batches de datos reales, para calcular el 'output score' de cada muestra. Con los valores obtenidos se estima la distribución de datos reales
 - o El mismo procedimiento se aplica para los datos sintéticos generados
- El objetivo es minimizar la distancia de Wasserstein entre las distribuciones empíricas calculadas

$$L(P_r, P_g) = \mathbb{E}_{x \in P_r}[f_w(x)] - \mathbb{E}_{z \in P_u(z)}[f_w(G_\theta(z))]$$

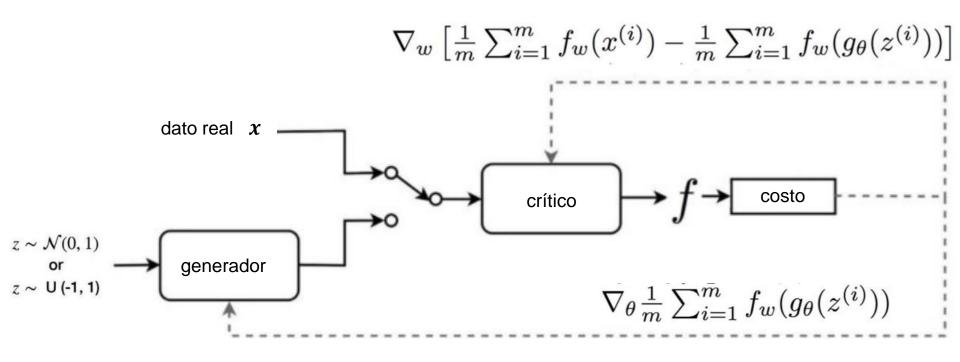
• Si $W(P_g-P_r)<\varepsilon$, las distribuciones pueden considerarse iguales y los datos generados seguirán la misma distribución que los reales.



- El modelo admite incluir condiciones, para trabajar con GANs condicionales
 - Por ejemplo, puntos con determinadas propiedades que proporcionen información útil para la generación



Esquema general del entrenamiento de una Wasserstein GAN



WGAN: entrenamento del crítico

```
for i in n_critic_steps:
  opt_critic.zero_grad()
  real images = data[0].float().to(device)
 # Generar imágenes
  noise = sample noise()
  fake images = netG(noise)
 # Evaluarlas con el crítico
  real_log = netCritic(real_images)
  fake log = netCritic(fake images)
 # Calcular L = E\{x\sim P_X\}[fW(x)] - E_{Z\sim P_Z}[f(G(z))]
  loss = -(real log.mean() - fake log.mean())
  loss.backward(retain graph=True)
  opt critic.step()
 # Clippling del gradiente
  for p in netCritic.parameters():
      p.data.clamp (-self.c, self.c)
```

WGAN: entrenamento del generador

- El objetivo del generador es minimizar la distancia de Wasserstein entre Pg y Pr.
- El generador intenta encontrar θ^* que minimice la distancia de Wasserstein entre Pg y Pr g

$$L_{gen}(w) = \min_{\theta} \mathbb{E}_{x \sim \mathbb{P}_r}[f_w(x)] - \mathbb{E}_{z \sim Z}[f_w(g_{\theta}(z))] = \min_{\theta} - \mathbb{E}_{z \sim Z}[f_w(g_{\theta}(z))]$$

 La principal diferencia entre el generador de una WGAN y el generador estándar es que el generador WGAN intenta minimizar la distancia de Wasserstein entre Pg y Pr, mientras que el generador estándar intenta engañar al discriminador con las imágenes generadas.

$$-\mathbb{E}_{z\in P_u(z)}[f_w(G_\theta(z))]$$

WGAN: entrenamento del generador

```
opt_gen.zero_grad()
noise = sample noise()
fake images = netG(noise)
# Evaluar las imágenes generadas
fake log = netCritic(fake images)
# * - E {Z \sim P Z} [fW(g(z))]
loss = -fake log.mean().view(-1)
loss.backward()
opt gen.step()
```

Wasserstein GAN: algoritmo

Require: : α , the learning rate. c, the clipping parameter. m, the batch size. $n_{\rm critic}$, the number of iterations of the critic per generator iteration.

Require: : w_0 , initial critic parameters. θ_0 , initial generator's parameters.

- 1: while θ has not converged do
- 2: **for** $t = 0, ..., n_{\text{critic}}$ **do**
- 3: Sample $\{x_{i}^{(i)}\}_{i=1}^{m} \sim \mathbb{P}_r$ a batch from the real data.
- 4: Sample $\{z^{(i)}\}_{i=1}^m \sim p(z)$ a batch of prior samples. 5: $g_w \leftarrow \nabla_w \left[\frac{1}{m} \sum_{i=1}^m f_w(x^{(i)}) - \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m f_w(g_\theta(z^{(i)}))\right]$
- 5: $g_w \leftarrow \bigvee_w \left[\frac{1}{m} \sum_{i=1}^m f_w(x^{(i)}) \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m f_w(g_\theta(z^{(i)})) \right]$ 6: $w \leftarrow w + \alpha \cdot \text{RMSProp}(w, g_w)$
- 7: $w \leftarrow \text{clip}(w, -c, c)$
- 8: end for
- 9: Sample $\{z^{(i)}\}_{i=1}^m \sim p(z)$ a batch of prior samples.
- 10: $g_{\theta} \leftarrow -\nabla_{\theta} \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} f_{w}(g_{\theta}(z^{(i)}))$
- 11: $\theta \leftarrow \theta \alpha \cdot \text{RMSProp}(\theta, g_{\theta})$
- 12: end while

WGAN-GP: penalización de gradientes en Wasserstein GANs

- Para asegurar continuidad de Lipschitz de la función de pérdida, se limitan (podan) los pesos a un rango [-c,c]
 - \circ La poda puede generar fallos de gradiente en el entrenamiento y limita la clase de funciones f_w que se pueden aprender.
- En una WGAN-GP se suma una penalización del gradiente a la función de pérdida, para asegurar que entrene apropiadamente en un espacio contínuo

$$L(P_r, P_g) = \mathbb{E}_{x \in P_r}[f_w(x)] - \mathbb{E}_{z \in P_y(z)}[f_w(G_\theta(z))] + k \cdot \mathbb{E}_{x \in P_y}[(||\nabla f_w(x)||_2 - 1)^2]$$

 Py es la distribución obtenida al muestrear uniformemente a lo largo de líneas rectas entre puntos de las distribuciones real (Pr) y generada (Pg)

WGAN-GP: penalización de gradientes en Wasserstein GANs

- WGAN-GP converge más rápido y puede generar muestras de mayor calidad que al aplicar la estrategia de poda de pesos
- En este caso Se evita la normalización de batches para el crítico, porque crea correlaciones entre las muestras y reduce la eficacia de la penalización del gradiente.

Wasserstein GAN-GP: algoritmo

Require: The gradient penalty coefficient λ , the number of critic iterations per generator iteration n_{critic} , the batch size m, Adam hyperparameters α, β_1, β_2 .

```
Require: initial critic parameters w_0, initial generator parameters \theta_0.
```

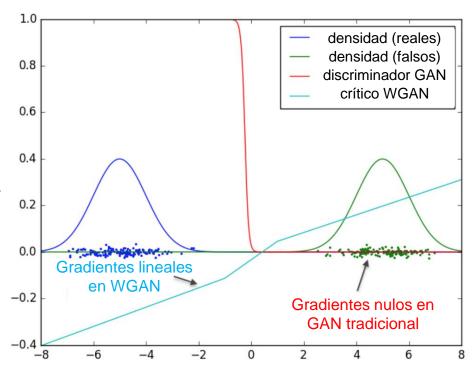
```
1: while \theta has not converged do
             for t=1,...,n_{\text{critic}} do
                    for i = 1, ..., m do
 3:
                           Sample real data x \sim \mathbb{P}_r, latent variable z \sim p(z), a random number \epsilon \sim U[0,1].
 4:
 5:
                           \tilde{\boldsymbol{x}} \leftarrow G_{\theta}(\boldsymbol{z})
                           \hat{\boldsymbol{x}} \leftarrow \epsilon \boldsymbol{x} + (1 - \epsilon)\tilde{\boldsymbol{x}}
 6:
                           L^{(i)} \leftarrow D_w(\tilde{x}) - D_w(x) + \lambda(\|\nabla_{\hat{x}}D_w(\hat{x})\|_2 - 1)^2
 7:
 8:
                    end for
                    w \leftarrow \operatorname{Adam}(\nabla_w \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m L^{(i)}, w, \alpha, \beta_1, \beta_2)
 9:
             end for
10:
             Sample a batch of latent variables \{z^{(i)}\}_{i=1}^m \sim p(z).
11:
             \theta \leftarrow \operatorname{Adam}(\nabla_{\theta} \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} -D_{w}(G_{\theta}(\boldsymbol{z})), \theta, \alpha, \beta_{1}, \beta_{2})
12:
13: end while
```

Wasserstein GANs: ventajas

- El crítico es capaz de aportar información valiosa para el entrenamiento del generador, aún cuando esté muy entrenado (idealmente, hasta el óptimo).
 - Es una ventaja fundamental sobre las GAN tradicionales, en las cuales el discriminador, una vez optimizado, no es capaz de proporcionar información útil (del gradiente) para el entrenamiento del generador.
- El crítico no se satura: converge a una función lineal con gradientes definidos en todos los puntos.
- El entrenamiento es más estable, menos sensible a la configuración de la arquitectura y de los hiperparámetros.
- El entrenamiento no require mantener el balance entre discriminador y generador.

Wasserstein GANs: ventajas

- Utilizar la distancia de Wasserstein permite obtener mejores resultados, incluso si las distribuciones Pr y Pg son muy diferentes.
- El proceso de aprendizaje es más estable, evitando el mode collapse y mejorando el aprendizaje de clases.
- Una WGAN puede seguir aprendiendo aún cuando el crítico no lo haga.

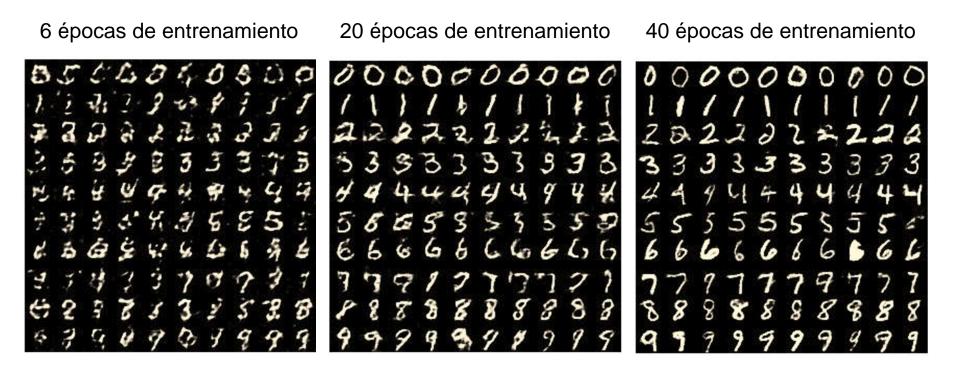


Wasserstein GANs: implementación

Cambios menores sobre una implementación de GAN tradicional.

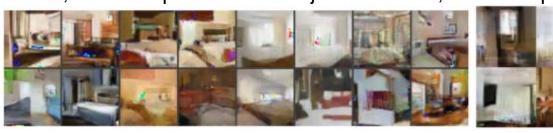
- Se debe usar la distancia de Wasserstein como pérdida para entrenar el críticos y el generador.
- Se debe usar una función de activación lineal en la capa de salida del crítico (en lugar de sigmoide en el discriminador).
- 3. Se debe aplicar algún criterio para asegurar que f es Liptchitziana: restringir pesos luego de actualizar cada batch:
 - clamp, por ejemplo al rango [-0.01,0.01].
 - Penalización de gradientes, en la función de pérdida
- 4. Actualizar el crítico más veces que el generador (e.g. 5 veces).
- 5. Usar la variante RMSProp de SGD con learning rate baja y sin momento.

Wasserstein GAN: ejemplo MNIST



Wasserstein GAN: ejemplos vs. GAN

MLP, cuatro capas: WGAN mejor diversidad, GAN colapsa a pocos modos





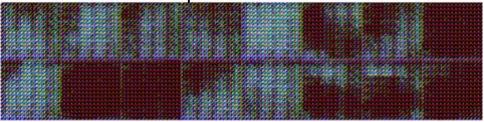
DCGAN, cuatro capas: WGAN imágenes de mejor calidad





GAN sin normalización de batches y número fijo de filtros en cada capa: GAN falla





Wasserstein GAN: códigos de ejemplo

Disponibles en https://github.com/nesmachnow/Curso-GANs (Clase 5)

- Wasserstein GAN <u>colab.research.google.com/drive/1ilRzKzb5WbzHE_Da2z1Nzd-bAPt9d9R2</u>
- Wasserstein GAN con penalización de gradientes <u>colab.research.google.com/drive/1Lrk6urqFjX3YEnLkCwipx7_9gz7QBABo</u>
- Wasserstein GAN para modelar una serie temporal financiera github.com/CasperHogenboom/WGAN_financial_time-series