HAT-L(Hybrid Attention Transformer)

論文ソース

· Activating More Pixels in Image Super-Resolution Transformer

概要

- Super ResolutionタスクでSOTA達成(SwinIRが当時のトップ)
- LAM(出力高画質画像のどの領域が入力低画質画像の影響を受けているかを可視化するツール)を 使用して分析した
 - 。 SwinIRは局所領域のみを判断根拠にしていた(Fig2)
 - 。 自分たちは全体を判断根拠にするようにした(HABで)
- 各層の途中特徴マップを見て分析した(超解像の過程観察)
 - 。 SwinIRは途中でピクセルになっている領域がある(超解像が同時に行われない??):blocking artifacts in the intermediate feature
 - window prtition mechanismの影響らしい
 - 。 自分たちはcross-window information interactionsをstrengthenしたらしい

前提知識

Self-AttentionとCross-Attentionの違い

- query,key,valueの計算方法が違う
 - 。 selfは1つの前層から得る

$$\bullet \ \ Q = XW^Q, K = XW^K, V = XW^V$$

。 crossは2つの前層からそれぞれquery,(key,value)を得る

$$\bullet \ \ Q = XW^Q, K = YW^K, V = YW^V$$

- (補足)Masked Self Attentionについて
 - 。 Masked Self-Attention:自己回帰生成(順に要素を予測していくタスク)などに用いられる場合、Self-Attentionの各要素が自身より未来の要素を参照できないようにする必要がある
 - 。 Attention Matrixに三角状のマスクを適用し、各要素が未来の要素にアクセスできないように することで、過去と現在の情報のみから未来の情報を予測できるように学習させる

PSNR

- Super Resolutionにおける評価方法の一つ
- [0,∞)で大きいほど良い
- Peak Signal To Noise Ratio
- MSE:Mean Square Error:平均二乗誤差

$$10\log_{10}\frac{255^2}{\mathrm{MSE}\left(\mathrm{I_{SR},I_{HR}}\right)}$$

HAT-Lの構造

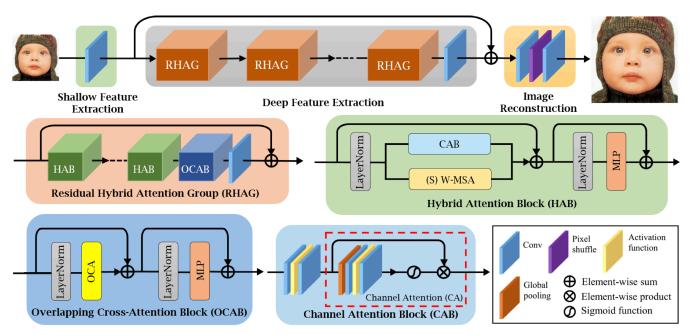


Figure 4. The overall architecture of HAT and the structure of RHAG and HAB.

- RHAG:Residual Hybrid Attention Group
- HAB:Hybrid Attention Block
- OCAB:Overlapping Channel Attention Block
- CAB:Channel Attention Block
- (S)W-MSA:Shifted Window-based Multi Self Attention
- MLP:Multi Layer Perceptron
 - 。 2層GELU

全体

• SwinIRと全く同じ3層アーキテクチャ

- Shallow Feature Extraction
- Deep Feature Extraction
- Image Reconstruction
- 論文ではShallow FeatureとImage Reconstruction moduleに一切言及していないのでSwinIRと同じだと思われる

Shallow Feature

• 1層Convolution

Deep Feature Extraction

- RHAG複数層と最後の1層Convolutionから成る
 - SwinIRはRSTB(Residual Swin Transformer Block)

Image Reconstruction

sub-pixel convolution

Residual Hybrid Attention Group(RHAG)

• HAB複数とOCAB1層とConvolution1層と残差接続から成る

HAB(Hybrid Attention Block)

- 画像を見るとSwin Transformerの(S)W-MSAに並列してCABが追加された構造になっていることがわかる
 - CABはただのCNN
 - 。 TransformerとCNNを同時に使っていることがHybridの由来だと思われる
- CABと(S)W-MSAの和の重みはlphaで調整

$$egin{aligned} X_N &= \mathrm{LN}\left(X
ight) \ X_M &= \mathrm{(S)W ext{-}MSA}\left(X_N
ight) + lpha \mathrm{CAB}\left(X_N
ight) + X \ Y &= \mathrm{MLP}\left(\mathrm{LN}\left(X_M
ight)
ight) + X_M \end{aligned}$$

CAB(Channel Attention Block)

- 全体はConv->GELU->Conv->GlobalPooling->Conv->GELU->Conv->Sigmoid->残差接続(アダマール積)
- Channel AttentionはGlobalPooring以降のこと

OCAB(Overlapping Cross Attention Block)

- 画像を見るとSwin Transformer Blockのself attentionがcross attentionになっていることがわかる
- Overlapping Cross Attentionは、windowに分割する時にQはそのままでK,Vを拡大してから Attentionをとる(Q,(K,V)でそれぞれ計算方法が違うからCross Attention、というよりK,Vを拡大す ることではみでた部分がQにはないからcross attention)
 - 。 入力Xから行列かけて $X_{O}, X_{K}, X_{V} \in \mathbb{R}^{H imes W imes C}$ を得る
 - 。 window分割して $rac{HW}{M^2} imes M^2 imes C$ の形状を得る
 - Qはこれで終わり
 - 。 K,Vは $rac{HW}{M^2}$ 個のwindowごとに $(1+\gamma)$ 倍して $M_o imes M_o$ に拡大
 - $M_o = (1 + \gamma) \times M$
 - 。 こうして得たQ, K, VでCross Attention計算

$$\operatorname{Attention}\left(Q,K,V
ight) = \operatorname{SoftMax}\left(rac{QK^T}{\sqrt{d}} + B
ight)V$$

- $Q: \frac{HW}{M^2} imes M^2 imes C$ $K: \frac{HW}{M^2} imes M_o^2 imes C$ $V: \frac{HW}{M^2} imes M_o^2 imes C$ $V: \frac{HW}{M^2}$ 個ごとにattentionを計算するのでAttention mapは $M^2 imes M_o^2$ になり、Attentionは $M^2 imes M_o^2$

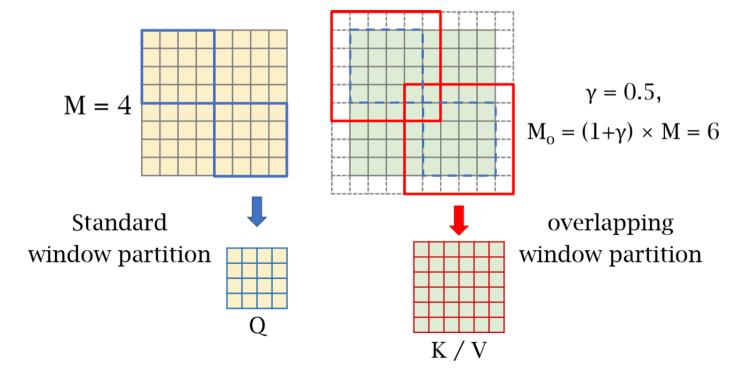


Figure 5. The overlapping window partition for OCA.

ソースコード

ソース

- Github
 - https://github.com/XPixelGroup/HAT
- 事前学習済みモデルのpthファイル
 - $\verb| https://drive.google.com/drive/folders/1HpmReFfoUqUbnAOQ7rvOeNU3uf_m69w0| \\$

ソースコードフォルダ構成

```
- HAT
 ├─ LICENSE
 ├─ README.md
  — VERSION
 ├─ cog.yaml
  datasets
     └─ README.md

    experiments

     └── pretrained_models
         └─ README.md
   - figures
     ├─ Comparison.png
     Performance_comparison.png
     └── Visual_Results.png
   - hat
     — __init__.py
      — archs
         ├─ __init__.py
         discriminator_arch.py
         ├─ hat_arch.py
         — data
         ├─ __init__.py
         imagenet_paired_dataset.py
         ├─ meta_info
             meta_info_DF2Ksub_GT.txt
         └─ realesrgan_dataset.py
      — models
         ├─ __init__.py
         ├─ hat_model.py
         ├─ realhatgan_model.py
         └─ realhatmse_model.py
     ├─ test.py
     └─ train.py
   - options
     ├─ test
         ├─ HAT-L_SRx2_ImageNet-pretrain.yml
         ├── HAT-L_SRx3_ImageNet-pretrain.yml
         ├─ HAT-L_SRx4_ImageNet-pretrain.yml
         ├─ HAT-S_SRx2.yml
```

```
— HAT-S_SRx3.yml
           HAT-S_SRx4.yml
         ├─ HAT_GAN_Real_SRx4.yml
         ├─ HAT_SRx2.yml
          — HAT_SRx2_ImageNet-pretrain.yml
         ├─ HAT_SRx3.yml
         ├── HAT_SRx3_ImageNet-pretrain.yml
         ├─ HAT_SRx4.yml
         ├─ HAT_SRx4_ImageNet-LR.yml
         ├─ HAT_SRx4_ImageNet-pretrain.yml
         – train
         train_HAT-L_SRx2_ImageNet_from_scratch.yml
         train_HAT-L_SRx2_finetune_from_ImageNet_pretrain.yml
         train_HAT-L_SRx3_ImageNet_from_scratch.yml
         train_HAT-L_SRx3_finetune_from_ImageNet_pretrain.yml
         train_HAT-L_SRx4_ImageNet_from_scratch.yml
         train_HAT-L_SRx4_finetune_from_ImageNet_pretrain.yml
         train_HAT-S_SRx2_from_scratch.yml
         train_HAT-S_SRx3_from_scratch.yml
         train_HAT-S_SRx4_finetune_from_SRx2.yml
         train_HAT_SRx2_ImageNet_from_scratch.yml
         train_HAT_SRx2_finetune_from_ImageNet_pretrain.yml
         train_HAT_SRx2_from_scratch.yml
         train_HAT_SRx3_ImageNet_from_scratch.yml
         train_HAT_SRx3_finetune_from_ImageNet_pretrain.yml
         train_HAT_SRx3_from_scratch.yml
         train_HAT_SRx4_ImageNet_from_scratch.yml
         train_HAT_SRx4_finetune_from_ImageNet_pretrain.yml
         train_HAT_SRx4_finetune_from_SRx2.yml
         train_Real_HAT_GAN_SRx4_finetune_from_mse_model.yml
         train_Real_HAT_SRx4_mse_model.yml
  predict.py
   requirements.txt
   results
     └─ README.md

    → setup.cfg

 └─ setup.py

    LICENSE

README.md

    VERSION

- cog.yaml
– datasets
```

```
└─ README.md

    experiments

 └── pretrained_models
     └─ README.md
figures
 ├─ Comparison.png
 Performance_comparison.png
 └─ Visual_Results.png
– hat
 ├─ __init__.py
   — archs
     ├─ __init__.py
     discriminator_arch.py
     ├─ hat_arch.py
     — data
     ├─ __init__.py
     imagenet_paired_dataset.py
     ├─ meta_info
     │ └─ meta_info_DF2Ksub_GT.txt
     └─ realesrgan_dataset.py
   models
     — __init__.py
     ├─ hat_model.py
     — realhatgan_model.py
     └─ realhatmse_model.py
  ├─ test.py
  ├─ train.py
 └─ version.py
· hat.egg-info
 ├─ PKG-INFO
 ├─ SOURCES.txt
 dependency_links.txt
 ├─ not-zip-safe
 ├─ requires.txt
 options
 ├─ test
     ├─ HAT-L_SRx2_ImageNet-pretrain.yml
     ├─ HAT-L_SRx3_ImageNet-pretrain.yml
     ├── HAT-L_SRx4_ImageNet-pretrain.yml
     ├─ HAT-S_SRx2.yml
     ├─ HAT-S_SRx3.yml
```

```
— HAT-S_SRx4.yml
        — HAT_GAN_Real_SRx4.yml
       ├─ HAT_SRx2.yml
       ├── HAT_SRx2_ImageNet-pretrain.yml
       ├─ HAT_SRx3.yml
       ├─ HAT_SRx3_ImageNet-pretrain.yml
       ├─ HAT_SRx4.yml
       ├─ HAT_SRx4_ImageNet-LR.yml
       ├─ HAT_SRx4_ImageNet-pretrain.yml
       └─ HAT_tile_example.yml
   └─ train
       train_HAT-L_SRx2_ImageNet_from_scratch.yml
       train_HAT-L_SRx2_finetune_from_ImageNet_pretrain.yml
       train_HAT-L_SRx3_ImageNet_from_scratch.yml
       train_HAT-L_SRx3_finetune_from_ImageNet_pretrain.yml
       train_HAT-L_SRx4_ImageNet_from_scratch.yml
       train_HAT-L_SRx4_finetune_from_ImageNet_pretrain.yml
       train_HAT-S_SRx2_from_scratch.yml
       train_HAT-S_SRx3_from_scratch.yml
       train_HAT-S_SRx4_finetune_from_SRx2.yml
       train_HAT_SRx2_ImageNet_from_scratch.yml
       train_HAT_SRx2_finetune_from_ImageNet_pretrain.yml
       train_HAT_SRx2_from_scratch.yml
       train_HAT_SRx3_ImageNet_from_scratch.yml
       train_HAT_SRx3_finetune_from_ImageNet_pretrain.yml
       train_HAT_SRx3_from_scratch.yml
       train_HAT_SRx4_ImageNet_from_scratch.yml
       train_HAT_SRx4_finetune_from_ImageNet_pretrain.yml
       train_HAT_SRx4_finetune_from_SRx2.yml
       train_Real_HAT_GAN_SRx4_finetune_from_mse_model.yml
       ├─ predict.py
 requirements.txt
 — results
   └─ README.md
 setup.cfg
└─ setup.py
```

28 directories, 135 files