

Auto-encoders y variational auto-encoders

Auto-encoders y variational auto-encoders

Introducción

Introducción

Aprendizaje no supervisado

Hasta ahora hemos estado hablando siempre de **aprendizaje profundo supervisado**, pero también podemos resolver problemas **no supervisados**.

Objetivo:

- Extraer patrones directamente de los datos “sin etiquetar”, solo tenemos x y no y .

Tareas comunes:

- Modelos generativos: Entender la distribución de x y generar nuevas muestras.
- Autoencoders: “Comprimir” x proyectándolo en un espacio de menor dimensión.

Introducción

Aprendizaje no supervisado



*The brain has about 10^{14} synapses and we only live for about 10^9 seconds. So we have a lot more parameters than data. This motivates the idea that we must do a lot of **unsupervised learning** since the perceptual input (including proprioception) is the only place we can get 10^5 dimensions of constraint per second.*

Geoffrey Hinton, 2014

Introducción

Aprendizaje no supervisado



We need tremendous amount of information to build machines that have common sense and generalize.

Yann LeCun, 2016

■ "Pure" Reinforcement Learning (cherry)

- ▶ The machine predicts a scalar reward given once in a while.
- ▶ **A few bits for some samples**



■ Supervised Learning (icing)

- ▶ The machine predicts a category or a few numbers for each input
- ▶ Predicting human-supplied data
- ▶ **10→10,000 bits per sample**

■ Unsupervised/Predictive Learning (cake)

- ▶ The machine predicts any part of its input for any observed part.
- ▶ Predicts future frames in videos
- ▶ **Millions of bits per sample**

■ (Yes, I know, this picture is slightly offensive to RL folks. But I'll make it up)

Introducción

Modelos generativos

Un **modelo generativo** es un modelo probabilístico p que puede ser utilizado como un “simulador de datos”.

Su propósito es generar datos sintéticos pero realistas de alta dimensión

$$\mathbf{x} \sim p_{\theta}(\mathbf{x}),$$

que se asemejen lo más posible a la distribución desconocida de datos $p(\mathbf{x})$.

Introducción

Modelos generativos

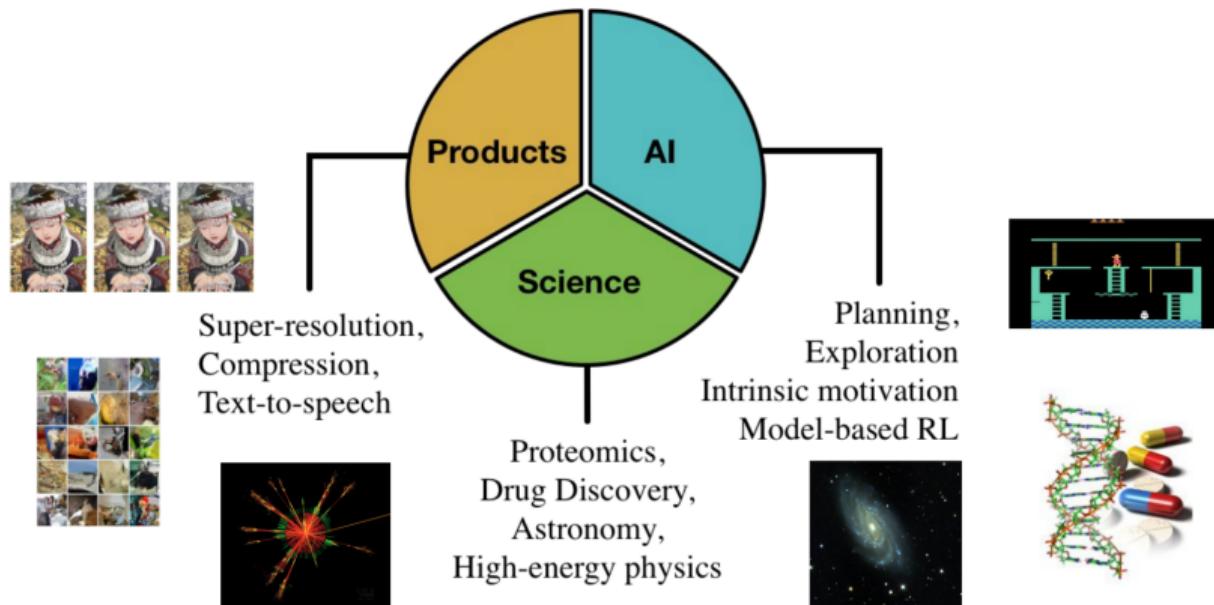


Ley de Moore de los modelos generativos de imágenes

Introducción

Modelos generativos

Algunas aplicaciones:



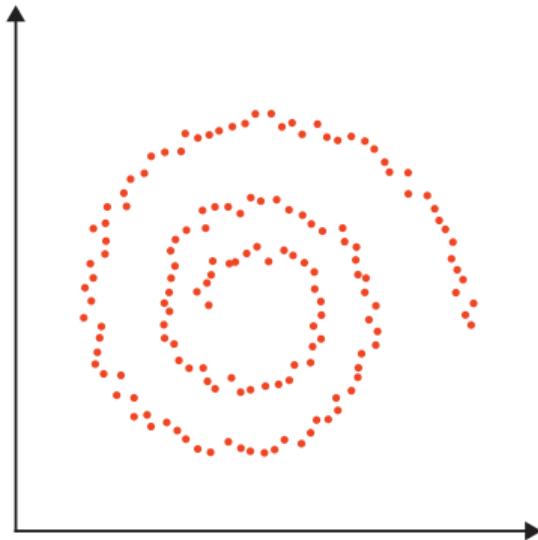
Los modelos generativos tienen un rol muy importante en muchos problemas actuales

Auto-encoders y variational auto-encoders

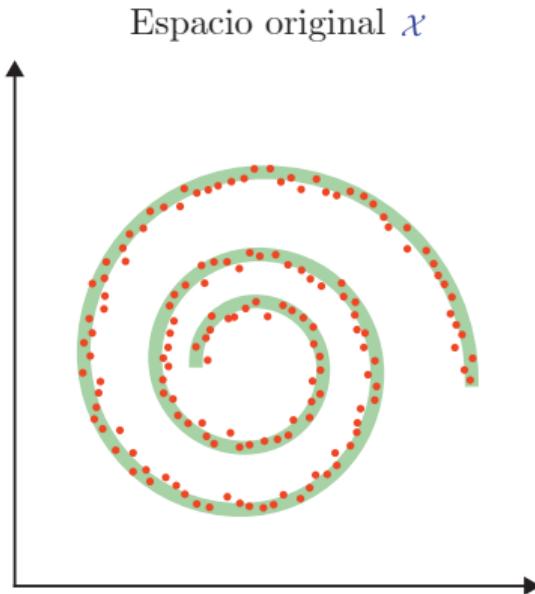
Auto-encoders

Auto-encoders

Espacio original \mathcal{X}



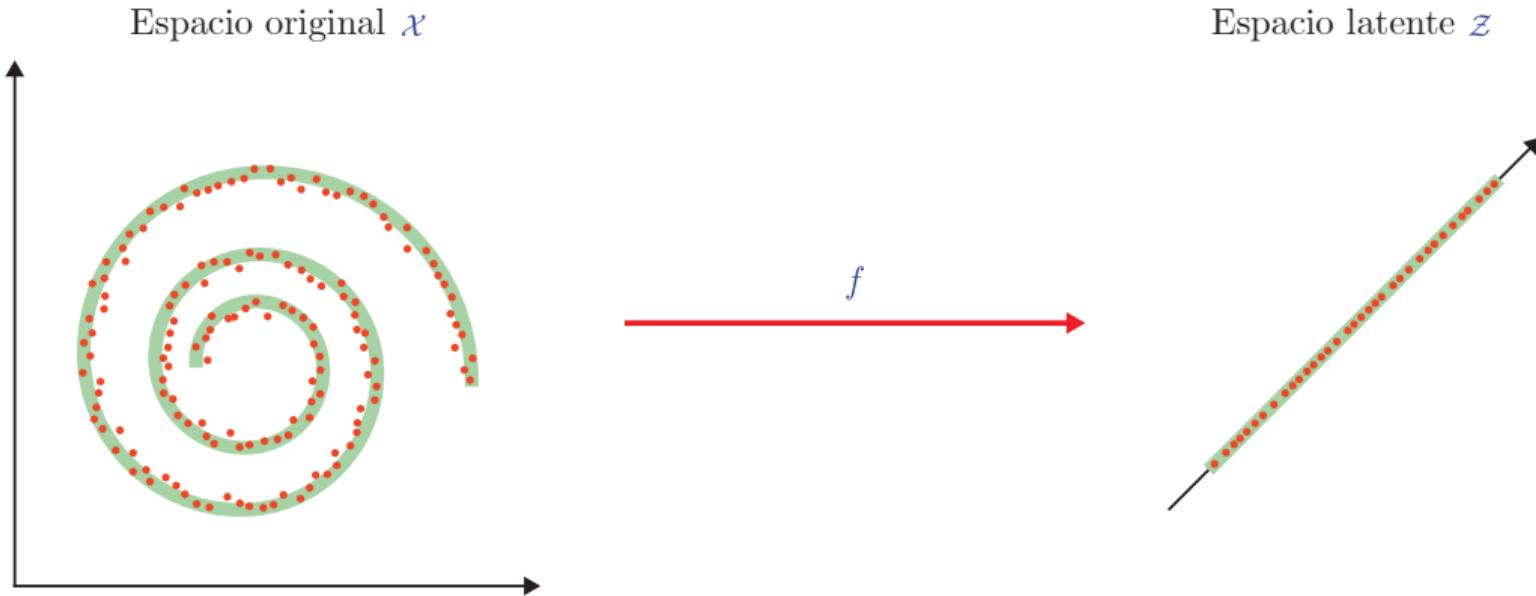
Auto-encoders



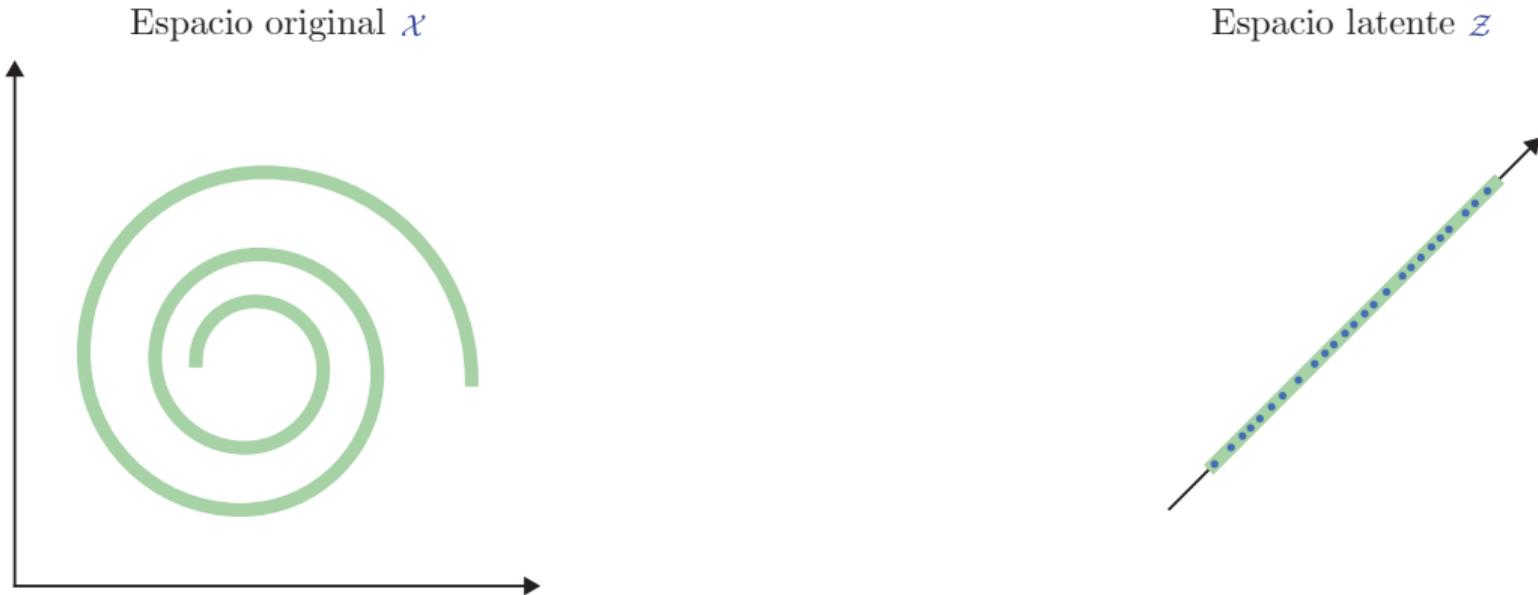
Auto-encoders



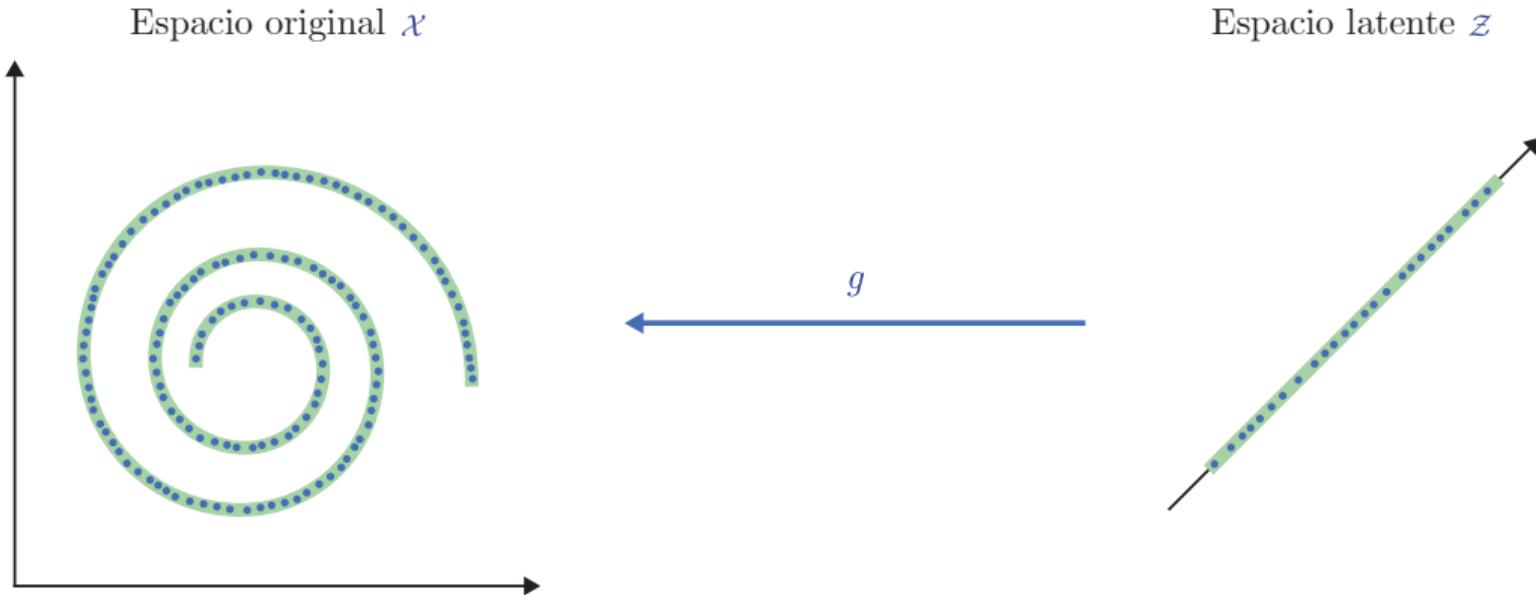
Auto-encoders



Auto-encoders

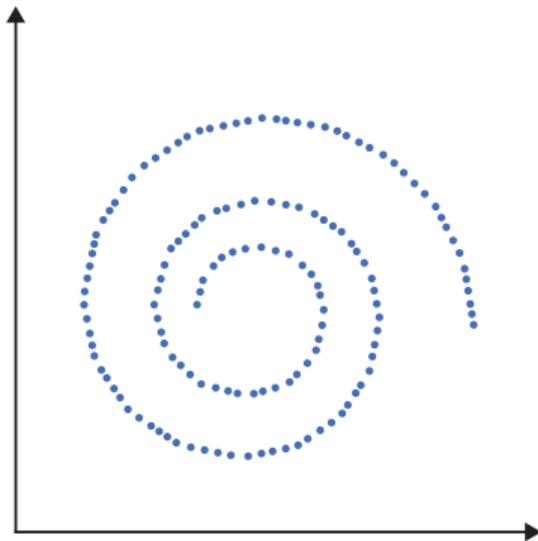


Auto-encoders



Auto-encoders

Espacio original \mathcal{X}

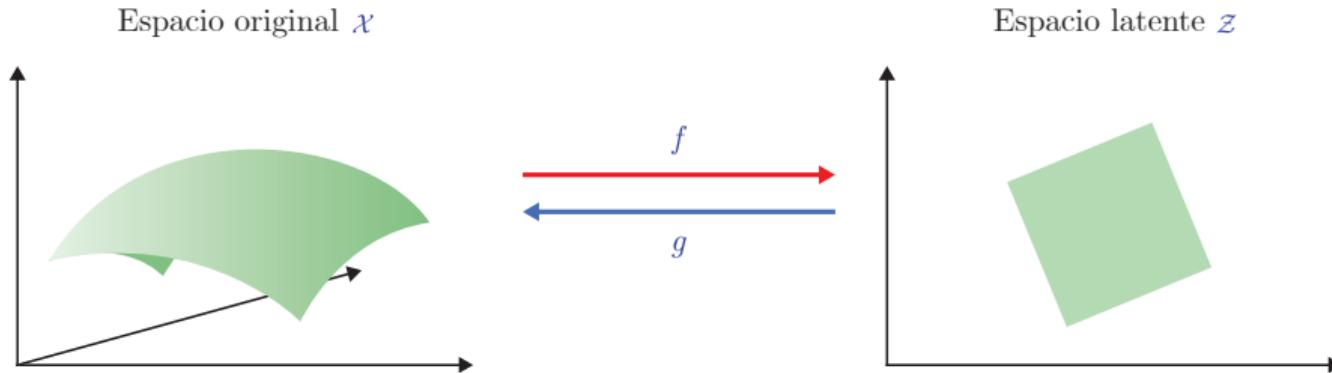


Auto-encoders

Un **auto-encoder** es una función compuesta a partir de:

- Un **encoder** f que proyecta del espacio original \mathcal{X} al espacio latente \mathcal{Z} .
- Un **decoder** g que proyecta de vuelta al espacio original.

El objetivo es que $g \circ f$, es decir, que la composición de funciones se aproxime lo máximo posible a los datos originales o función identidad.



Auto-encoders

Siendo $p(\mathbf{x})$ la distribución de los datos en \mathcal{X} , un buen auto-encoder puede caracterizarse con la *reconstruction loss*:

$$\mathbb{E}_{\mathbf{x} \sim p(\mathbf{x})} [||\mathbf{x} - g \circ f(\mathbf{x})||^2] \approx 0.$$

Esta función de pérdida mide como de bien el auto-encoder puede reconstruir los datos originales.

Dadas dos funciones de proyección con parámetros $f(\cdot; \theta_f)$ and $g(\cdot; \theta_g)$, el entrenamiento consiste aprender los parámetros que minimicen dicha loss:

$$\theta_f, \theta_g = \arg \min_{\theta_f, \theta_g} \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N ||\mathbf{x}_i - g(f(\mathbf{x}_i, \theta_f), \theta_g)||^2.$$

Auto-encoders

Ejemplo

Imaginemos, por ejemplo, un auto-encoder lineal con

$$f : \mathbf{z} = \mathbf{U}^T \mathbf{x}$$

$$g : \hat{\mathbf{x}} = \mathbf{U}\mathbf{z},$$

con $\mathbf{U} \in \mathbb{R}^{p \times d}$, el *reconstruction loss* se reduce a

$$\mathbb{E}_{\mathbf{x} \sim p(\mathbf{x})} \left[\|\mathbf{x} - \mathbf{U}\mathbf{U}^T \mathbf{x}\|^2 \right].$$

Auto-encoders y variational auto-encoders

Deep Auto-encoders

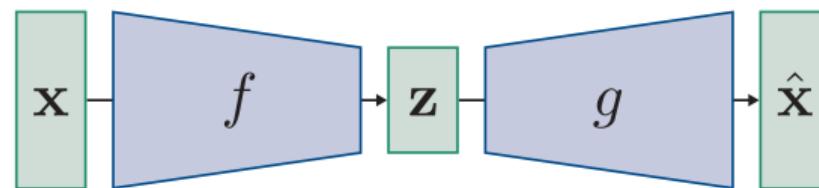
Deep Auto-encoders

Mayor profundidad

Para obtener mejores resultados, en vez de proyecciones lineales se suelen utilizar redes neuronales profundas en f y g .

Algunos ejemplos:

- Combinando un MLP encoder $f : \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^d$ con un MLP decoder $g : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^p$.
- Combinando un convolutional network encoder $f : \mathbb{R}^{w \times h \times c} \rightarrow \mathbb{R}^d$ con un decoder decoder $g : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^{w \times h \times c}$ compuesto de capas convolucionales reciprocas.



Deep Auto-encoders

Ejemplo MNIST

Datos originales \mathbf{x} con $d = 784$.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Resultado de auto-encoder $g \circ f$ creado a partir de CNN con $d = 2$.

7 2 1 0 9 1 9 9 8 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 9 9 6 6 5
9 0 7 9 0 1 5 1 5 9 7 2

Resultado de auto-encoder $g \circ f$ creado a partir de PCA con $d = 2$.

9 3 1 0 9 1 9 9 8 9 0 8
9 0 1 8 9 9 8 9 9 8 9 8
9 0 9 9 0 1 8 1 8 9 9 8

Deep Auto-encoders

Ejemplo MNIST

Datos originales \mathbf{x} con $d = 784$.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 3 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Resultado de auto-encoder $g \circ f$ creado a partir de CNN con $d = 4$.

7 2 1 0 4 1 4 9 9 9 0 6
9 0 1 5 9 7 3 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 0 7 2

Resultado de auto-encoder $g \circ f$ creado a partir de PCA con $d = 4$.

9 2 1 0 9 1 9 9 0 9 0 0
9 0 1 3 9 9 3 9 9 0 6 5
9 0 9 9 0 1 3 1 3 0 9 0

Deep Auto-encoders

Ejemplo MNIST

Datos originales \mathbf{x} con $d = 784$.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 3 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Resultado de auto-encoder $g \circ f$ creado a partir de CNN con $d = 8$.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 3 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Resultado de auto-encoder $g \circ f$ creado a partir de PCA con $d = 8$.

7 3 1 0 4 1 9 9 0 7 0 0
9 0 1 0 9 7 3 4 9 6 0 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 0

Deep Auto-encoders

Ejemplo MNIST

Datos originales \mathbf{x} con $d = 784$.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Resultado de auto-encoder $g \circ f$ creado a partir de CNN con $d = 16$.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Resultado de auto-encoder $g \circ f$ creado a partir de PCA con $d = 16$.

7 2 1 0 9 1 4 9 6 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Deep Auto-encoders

Ejemplo MNIST

Datos originales \mathbf{x} con $d = 784$.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Resultado de auto-encoder $g \circ f$ creado a partir de CNN con $d = 32$.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Resultado de auto-encoder $g \circ f$ creado a partir de PCA con $d = 32$.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

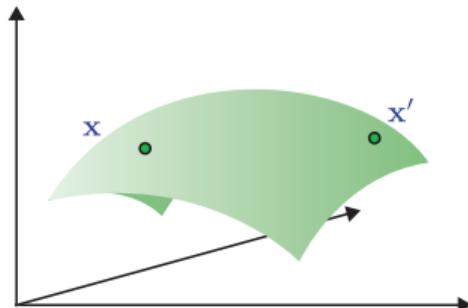
Deep Auto-encoders

Interpolación

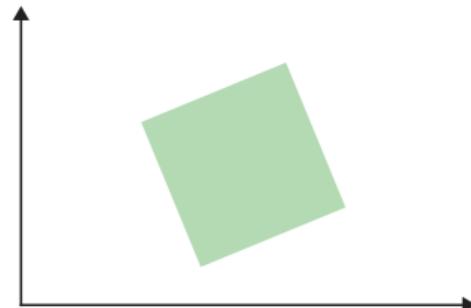
Interpolación de puntos

Para comprender la representación latente aprendida, podemos elegir dos muestras x y x' al azar e interpolar muestras a lo largo de la línea en el espacio latente.

Espacio original \mathcal{X}



Espacio latente \mathcal{Z}

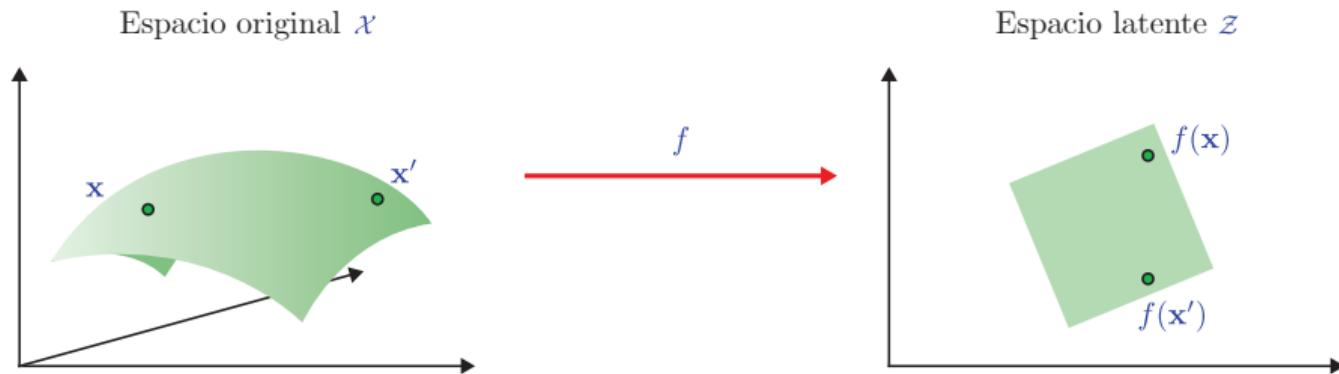


Deep Auto-encoders

Interpolación

Interpolación de puntos

Para comprender la representación latente aprendida, podemos elegir dos muestras \mathbf{x} y \mathbf{x}' al azar e interpolar muestras a lo largo de la línea en el espacio latente.

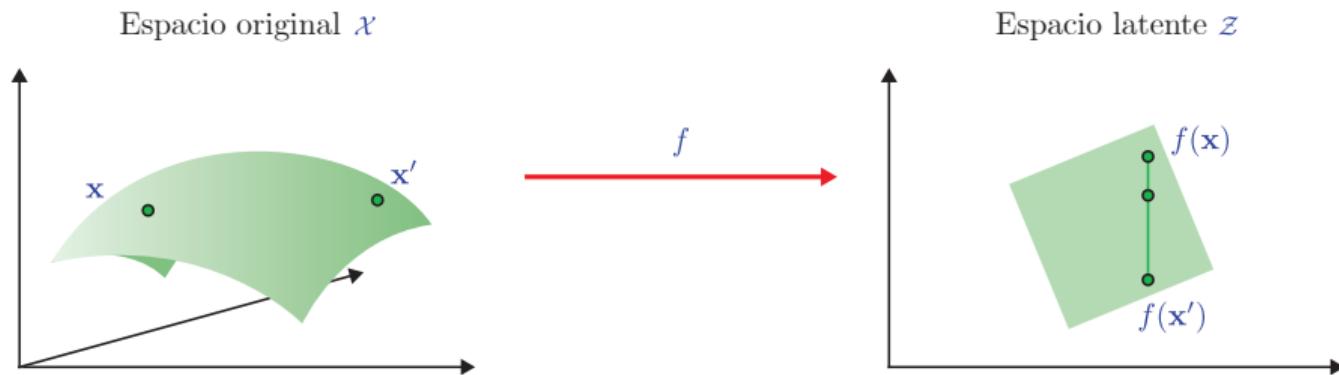


Deep Auto-encoders

Interpolación

Interpolación de puntos

Para comprender la representación latente aprendida, podemos elegir dos muestras \mathbf{x} y \mathbf{x}' al azar e interpolar muestras a lo largo de la línea en el espacio latente.

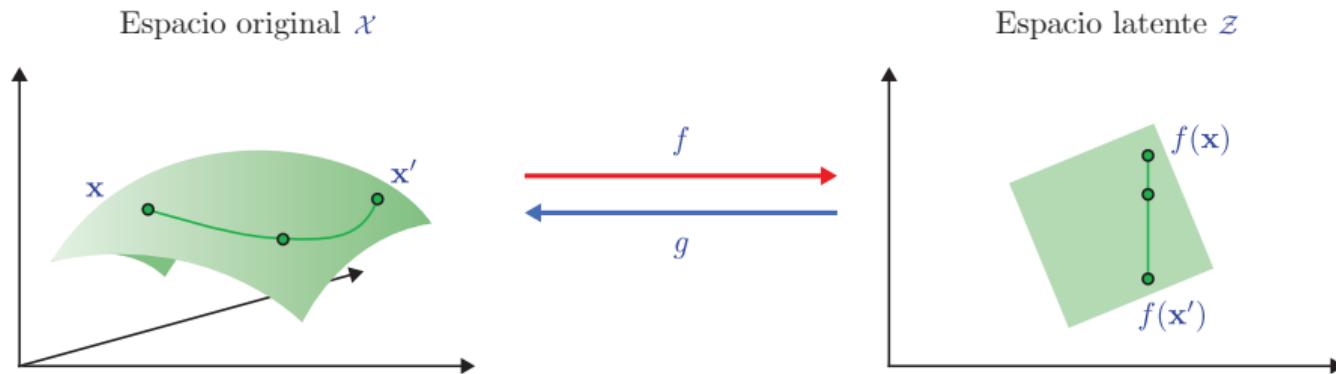


Deep Auto-encoders

Interpolación

Interpolación de puntos

Para comprender la representación latente aprendida, podemos elegir dos muestras \mathbf{x} y \mathbf{x}' al azar e interpolar muestras a lo largo de la línea en el espacio latente.



Deep Auto-encoders

Interpolación

Interpolación de PCA ($d = 32$).



Deep Auto-encoders

Interpolación

Interpolación de Auto-encoder ($d = 32$).

5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 6 6 6 6 6 6

8 8 8 8 8 8 8 8 8 9 9 9 9 9 9 9

6 6 6 6 6 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0

6 6 6 6 6 6 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4

3 3 3 3 3 3 3 7 7 7 7 7 7 7 7 7

2 2 2 2 2 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3

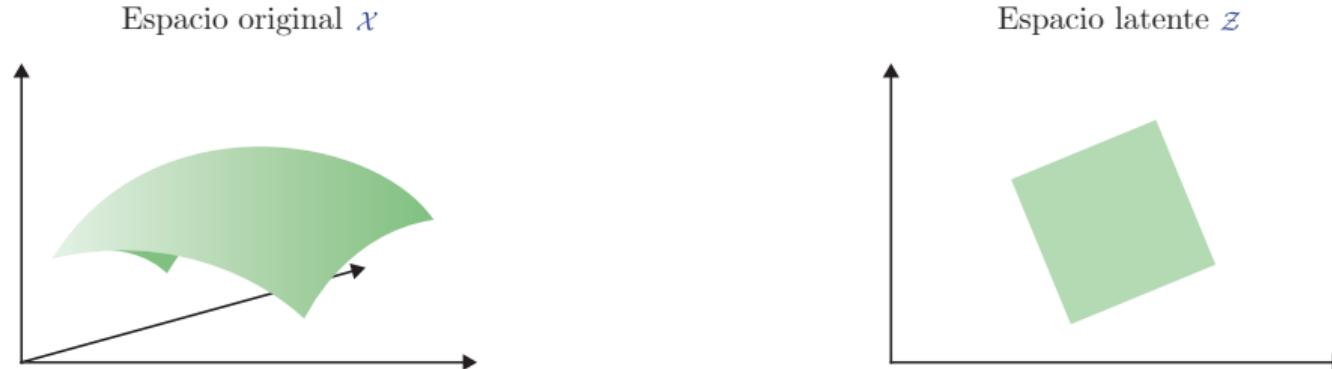
Deep Auto-encoders

Generación

Generar nuevos datos

Además de generar valores intermedios entre dos datos existentes, también podemos utilizar el decoder para obtener la representación en \mathcal{X} de valores desconocidos en \mathcal{Z} .

Se introduce un modelo de densidad q en \mathcal{Z} y se utiliza g para mapear en \mathcal{X} .



Deep Auto-encoders

Generación

Generar nuevos datos

Además de generar valores intermedios entre dos datos existentes, también podemos utilizar el decoder para obtener la representación en \mathcal{X} de valores desconocidos en \mathcal{Z} .

Se introduce un modelo de densidad q en \mathcal{Z} y se utiliza g para mapear en \mathcal{X} .



Deep Auto-encoders

Generación

Generar nuevos datos

Además de generar valores intermedios entre dos datos existentes, también podemos utilizar el decoder para obtener la representación en \mathcal{X} de valores desconocidos en \mathcal{Z} .

Se introduce un modelo de densidad q en \mathcal{Z} y se utiliza g para mapear en \mathcal{X} .



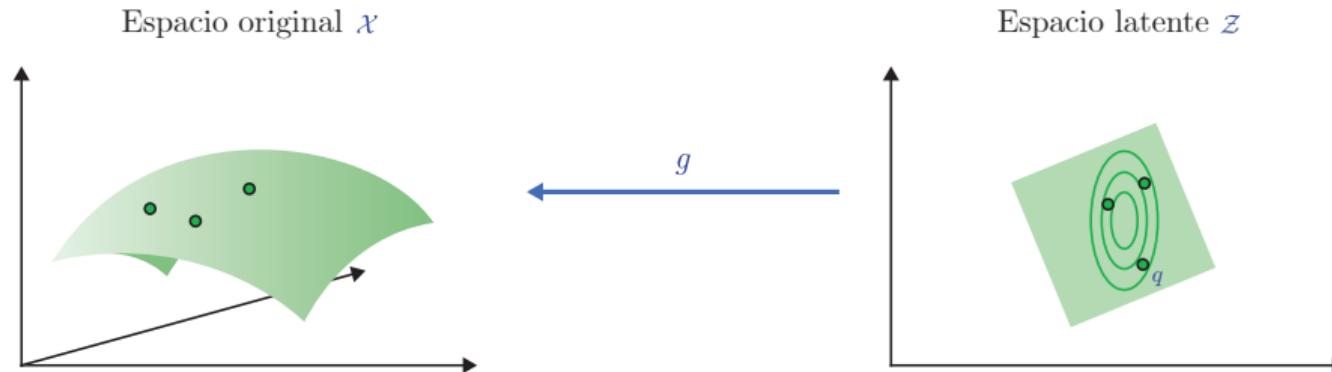
Deep Auto-encoders

Generación

Generar nuevos datos

Además de generar valores intermedios entre dos datos existentes, también podemos utilizar el decoder para obtener la representación en \mathcal{X} de valores desconocidos en \mathcal{Z} .

Se introduce un modelo de densidad q en \mathcal{Z} y se utiliza g para mapear en \mathcal{X} .



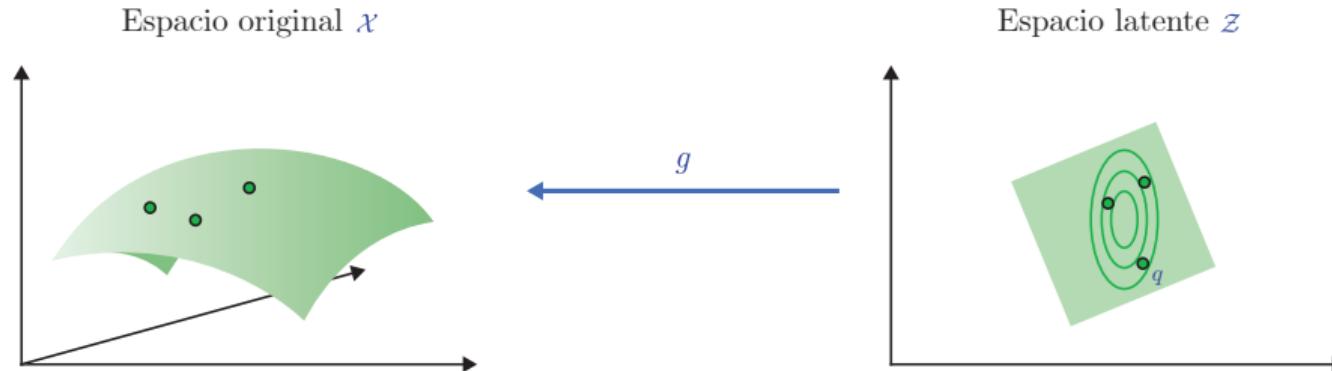
Deep Auto-encoders

Generación

Generar nuevos datos

Además de generar valores intermedios entre dos datos existentes, también podemos utilizar el decoder para obtener la representación en \mathcal{X} de valores desconocidos en \mathcal{Z} .

Se introduce un modelo de densidad q en \mathcal{Z} y se utiliza g para mapear en \mathcal{X} .



Deep Auto-encoders

Generación

Por ejemplo, si utilizamos una distribución gaussiana $q(\mathbf{z}) = \mathcal{N}(\hat{\mu}, \hat{\Sigma})$, donde $\hat{\mu}$ y $\hat{\Sigma}$ se estiman a partir de los datos de entrenamiento:

Generación de datos con auto-encoder ($d = 16$).

Three rows of handwritten digits generated by a 16-dimensional auto-encoder. The digits are somewhat blurry and lack fine detail.

Row 1: 4 8 8 3 2 7 3 4 3 6 5 4
Row 2: 0 9 3 4 8 5 8 5 3 1 6
Row 3: 3 5 8 4 9 2 3 4 8 3 3 3

Generación de datos con auto-encoder ($d = 32$).

Three rows of handwritten digits generated by a 32-dimensional auto-encoder. The digits are clearer than those from the 16-dimensional model, though they still lack some detail.

Row 1: 2 7 3 5 8 4 7 8 4 5 3 8 3
Row 2: 4 5 8 2 0 4 9 3 5 2 8 8 7
Row 3: 1 4 5 3 6 5 4 7 5 3 6 3 8

Los resultados son malos porque la distribución seleccionada es **simple e inadecuada**.

Auto-encoders y variational auto-encoders

Denoising Auto-encoders

Denoising Auto-encoders

Eliminar ruido

Además de la ya mencionada reducción de dimensión, los auto-encoders también son capaces de **restaurar datos dañados o con ruido**.

En este caso particular podemos ignorar la estructura encoder/decoder, lo que nos dejaría con:

$$h : \mathcal{X} \rightarrow \mathcal{X}$$

Esta expresión hace referencia a un **denoising auto-encoder**.

El objetivo es optimizar h de tal forma que, cualquier perturbación $\tilde{\mathbf{x}}$ de la señal \mathbf{x} sea restaurada a \mathbf{x} de nuevo, por tanto

$$h(\tilde{\mathbf{x}}) \approx \mathbf{x}.$$

Denoising Auto-encoders

Ejemplo 2D

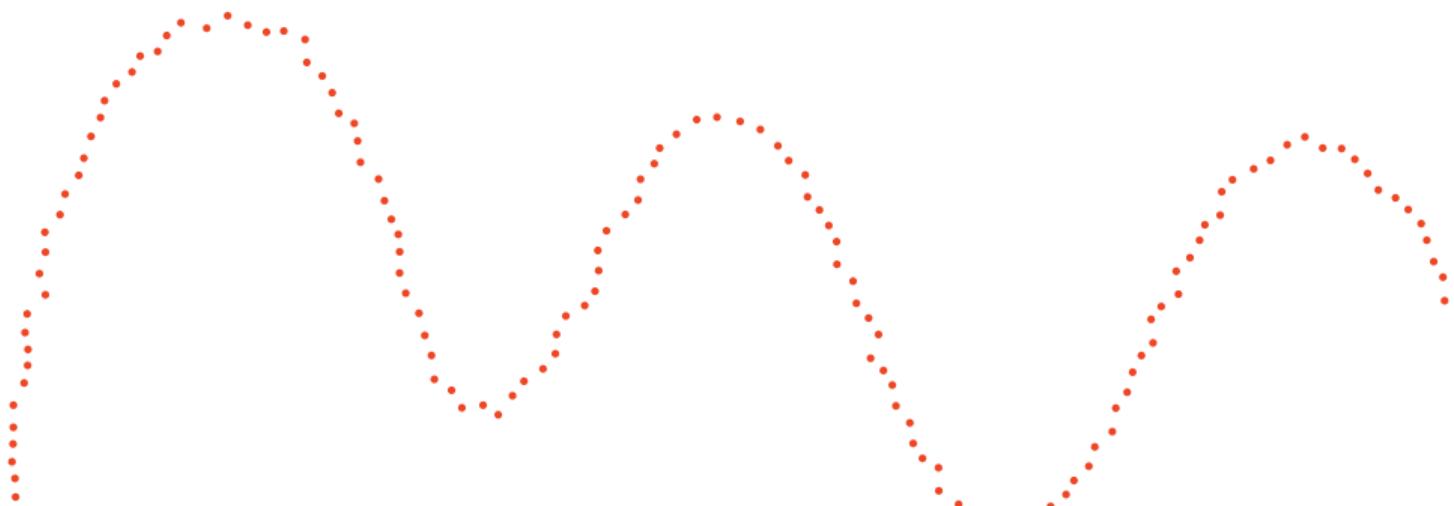
Podemos ilustrar este comportamiento con datos en 2D, añadiendo ruido Gaussiano y utilizando la MSE:

$$\hat{\theta} = \underset{\theta}{\operatorname{argmin}} \frac{1}{N} \sum_{n=1}^N \|x_n - h(x_n + \epsilon_n; \theta)\|^2$$

donde x_n son los datos originales y ϵ_n el ruido Gaussiano.

Denoising Auto-encoders

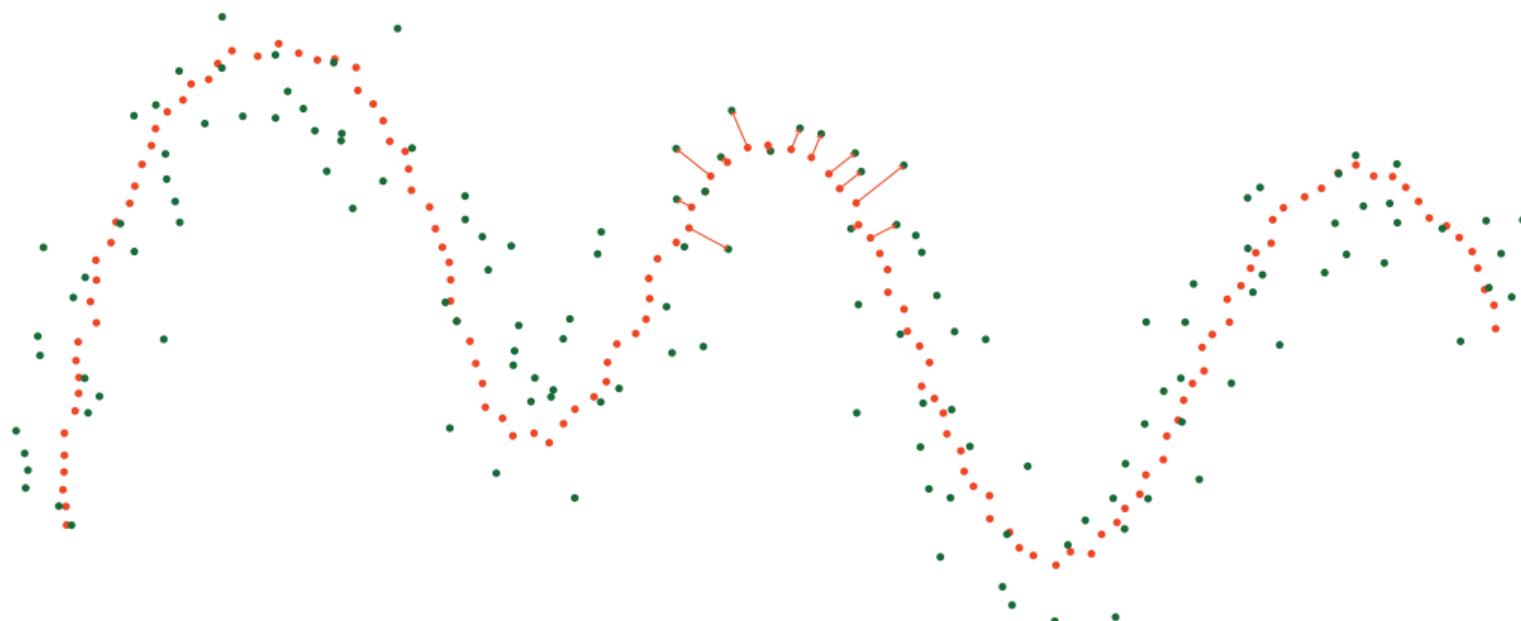
Ejemplo 2D



Conjunto de datos original \mathbf{x} .

Denoising Auto-encoders

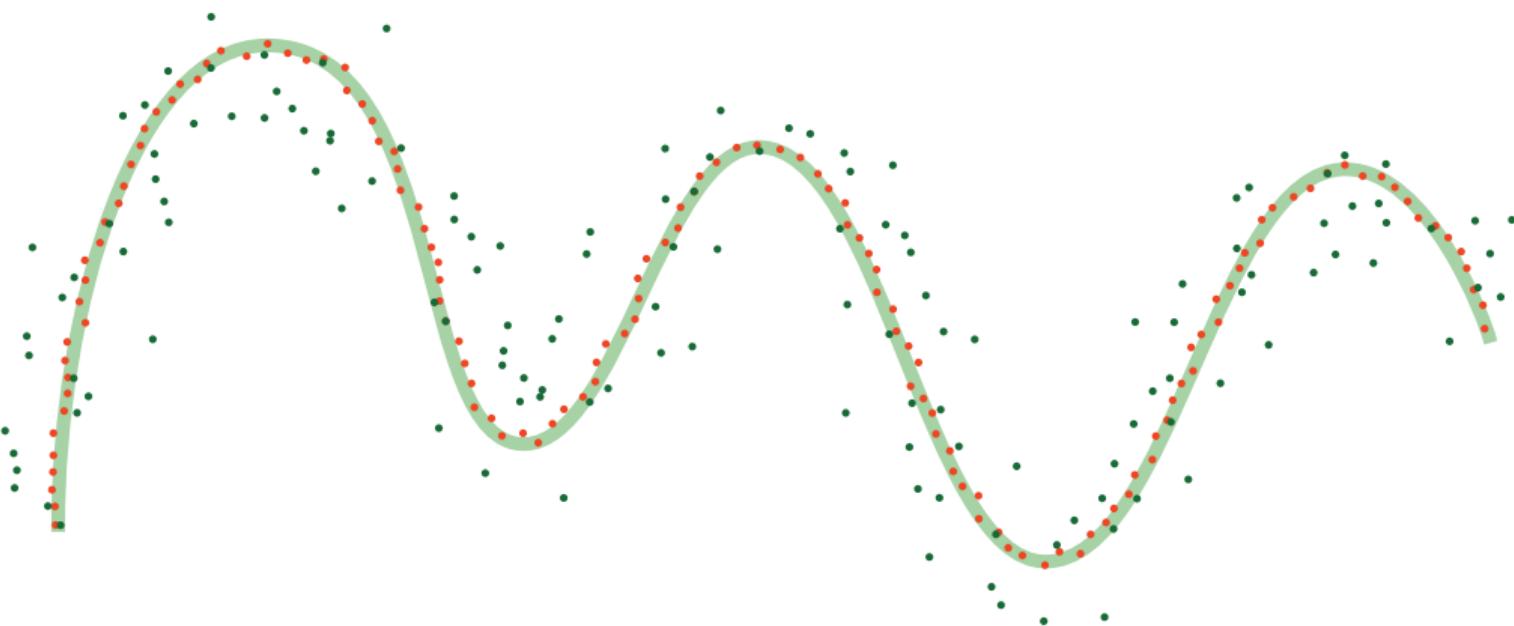
Ejemplo 2D



Datos con ruido adicional $\tilde{x} = x + \epsilon$.

Denoising Auto-encoders

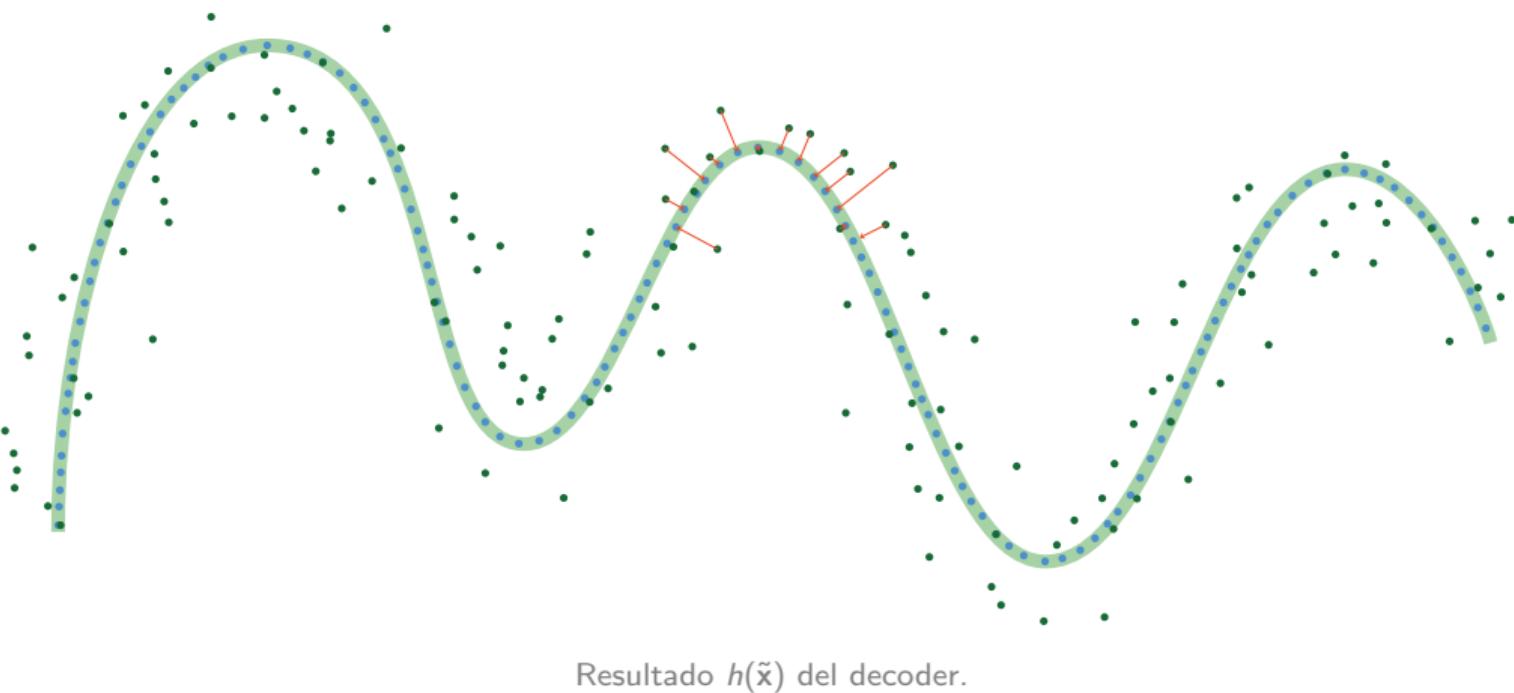
Ejemplo 2D



Distribución aprendida por el denoising auto-encoder.

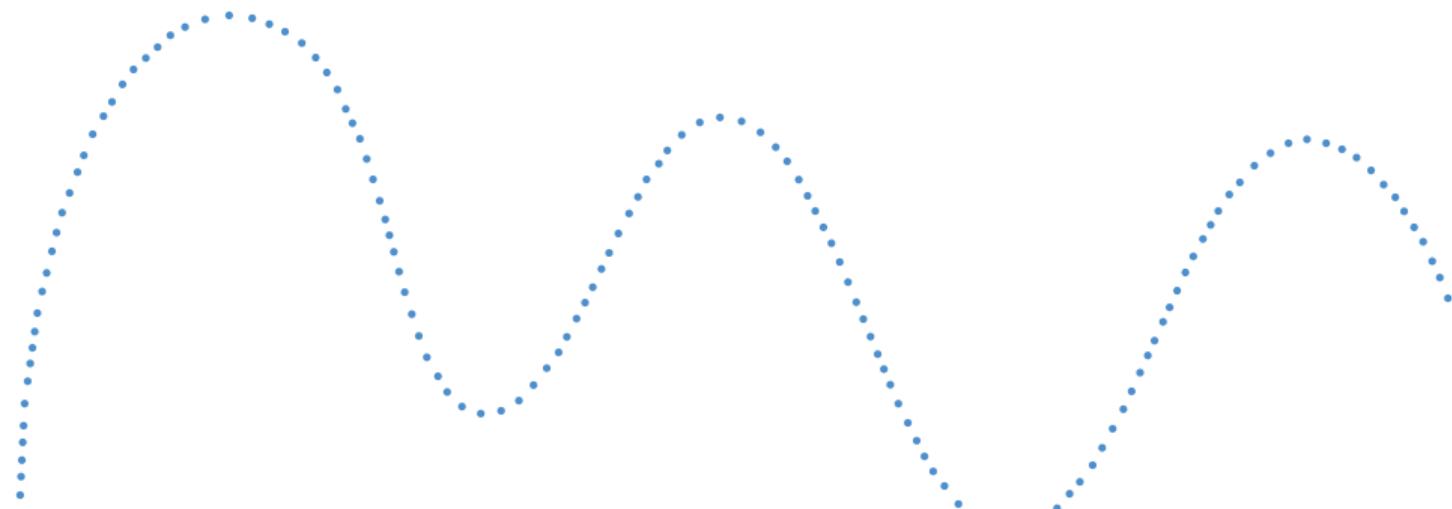
Denoising Auto-encoders

Ejemplo 2D



Denoising Auto-encoders

Ejemplo 2D



Resultado $h(\tilde{x})$ del decoder.

Denoising Auto-encoders

Ejemplo MNIST

Podemos hacer lo mismo con datos más complejos, por ejemplo el conjunto MNIST.

Cuando trabajamos con imágenes, los tipos de *ruido* que podemos aplicar son más variados.

Original



Eliminar pixels



Desenfoque



Máscara de bloqueo



Denoising Auto-encoders

Ejemplo MNIST

Datos originales.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Datos con el 50% de los pixels eliminados.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Datos reconstruidos.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Denoising Auto-encoders

Ejemplo MNIST

Datos originales.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 4 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Datos con el 90% de los pixels eliminados.

7 3 1 0 4 1 4 9 4 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 4 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Datos reconstruidos.

7 3 1 0 4 1 4 9 4 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 4 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Denoising Auto-encoders

Ejemplo MNIST

Datos originales.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Datos con desenfoque ($\sigma = 4$).

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Datos reconstruidos.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Denoising Auto-encoders

Ejemplo MNIST

Datos originales.

7 2 1 0 4 1 4 9 5 9 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 0 1 3 1 3 4 7 2

Datos con máscara de bloqueo de tamaño 16×16 pixels.



Datos reconstruidos.

7 2 1 0 4 1 4 9 6 7 0 6
9 0 1 5 9 7 8 4 9 6 6 5
4 0 7 4 3 1 3 1 3 4 7 2

Denoising Auto-encoders

Ejemplo MNIST

Multiples soluciones

La distribución previa $p(\mathbf{x}|\tilde{\mathbf{x}})$ (probabilidad de obtener \mathbf{x} dado $\tilde{\mathbf{x}}$), **puede ser multimodal**, es decir, puede tener **múltiples soluciones posibles**.

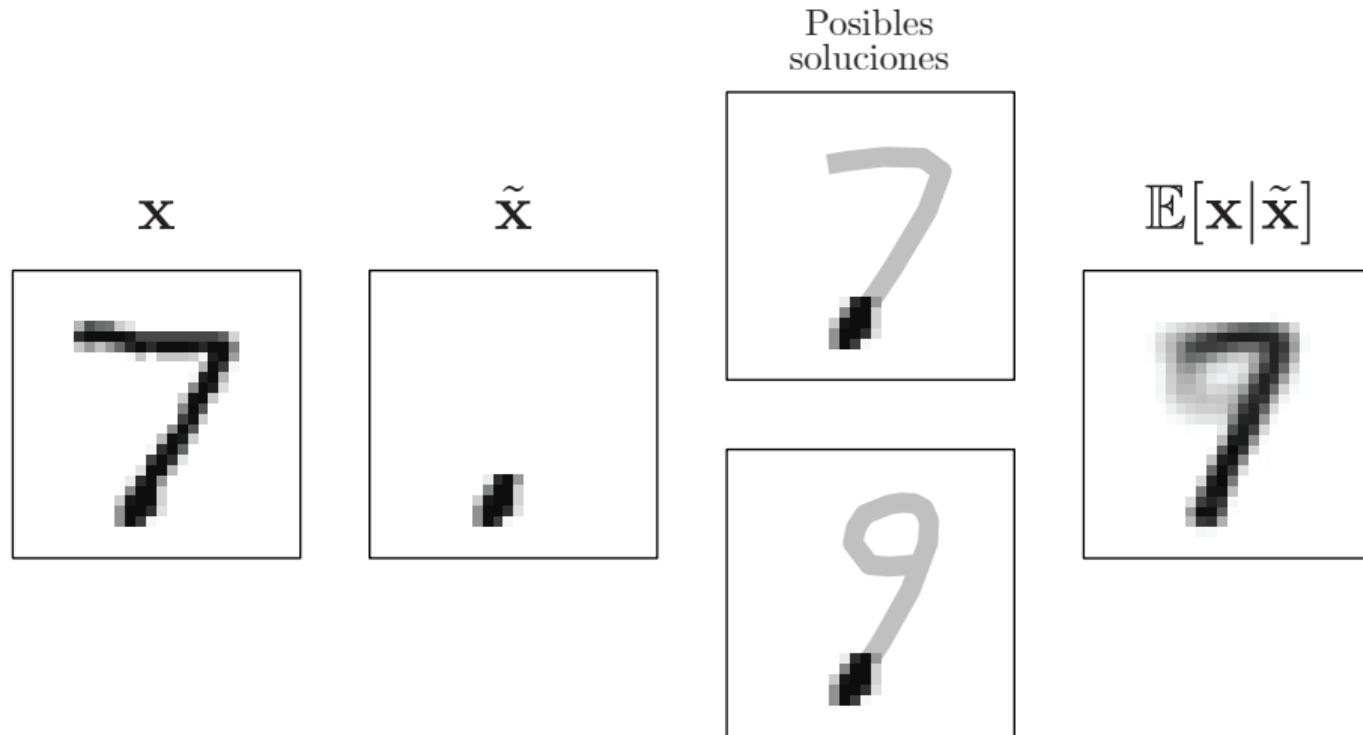
Si entrenamos un autoencoder utilizando MSE entonces la mejor reconstrucción que podemos esperar es el “promedio” de las posibles soluciones

$$h(\tilde{\mathbf{x}}) = \mathbb{E}[\mathbf{x}|\tilde{\mathbf{x}}],$$

lo que es improbable que coincida con $p(\mathbf{x}|\tilde{\mathbf{x}})$.

Denoising Auto-encoders

Ejemplo MNIST



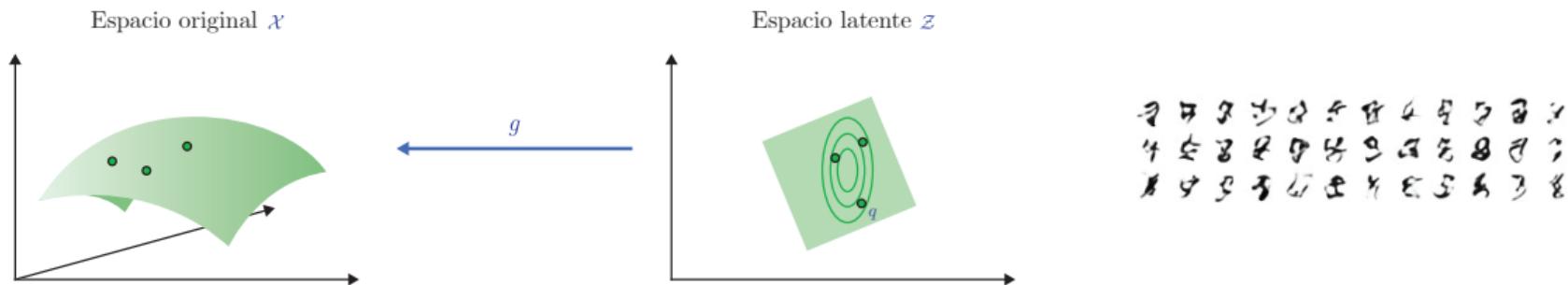
Auto-encoders y variational auto-encoders

Inferencia variacional

Inferencia variacional

Motivación

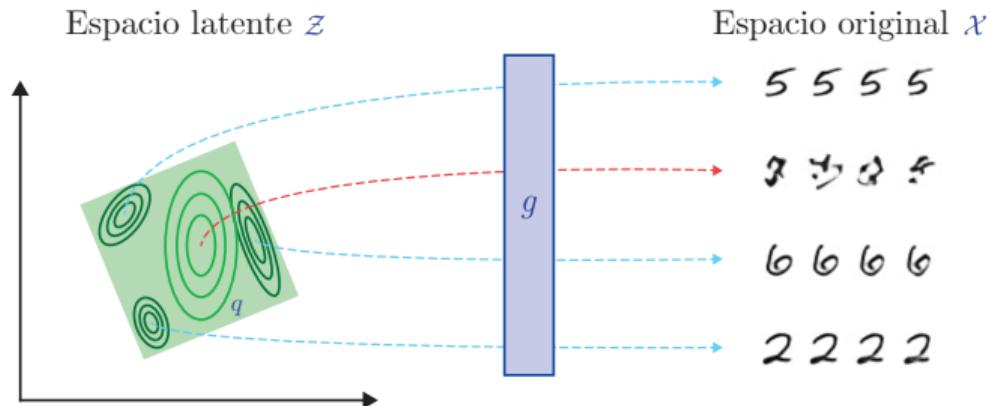
Como veíamos anteriormente (página 38), si intentamos **generar nuevos datos** en \mathcal{X} a partir de unos puntos en \mathcal{Z} asumiendo que siguen una distribución q , los resultados no son prometedores.



Inferencia variacional

Motivación

Este problema proviene de la distribución q seleccionada. Esta es **muy simple e inadecuada**, los datos en \mathcal{Z} se comportan de manera diferente.



El espacio latente tiene discontinuidades y al tomar una muestra en estas zonas intermedias el decodificador produce salidas poco realistas.

Inferencia variacional

Motivación

Imponer distribución

No conocemos la distribución en \mathcal{Z} para poder generar ejemplos con sentido, pero podemos **forzar al auto-encoder para que aprenda una específica** durante el entrenamiento.

En vez de entrenar el auto-encoder y adivinar la distribución de \mathcal{Z} vamos a:

- 1 Imponer una distribución para \mathcal{Z} .
- 2 Entrenar el decoder g de tal forma que $g(\mathcal{Z})$ coincida con los datos de entrenamiento.

Inferencia variacional

Consideremos un modelo que relaciona un conjunto de variables observables $\mathbf{x} \in \mathcal{X}$ con un conjunto de variables latentes $\mathbf{z} \in \mathcal{Z}$.



Asumimos que podemos generar datos en \mathcal{X} siguiendo un proceso aleatorio controlado por las variables latentes \mathbf{z} .



Inferencia variacional

Consideremos un modelo que relaciona un conjunto de variables observables $\mathbf{x} \in \mathcal{X}$ con un conjunto de variables latentes $\mathbf{z} \in \mathcal{Z}$.



Asumimos que podemos generar datos en \mathcal{X} siguiendo un proceso aleatorio controlado por las variables latentes \mathbf{z} .



Inferencia variacional

Consideremos un modelo que relaciona un conjunto de variables observables $\mathbf{x} \in \mathcal{X}$ con un conjunto de variables latentes $\mathbf{z} \in \mathcal{Z}$.



Asumimos que podemos generar datos en \mathcal{X} siguiendo un proceso aleatorio controlado por las variables latentes \mathbf{z} .



Inferencia variacional

Consideremos un modelo que relaciona un conjunto de variables observables $\mathbf{x} \in \mathcal{X}$ con un conjunto de variables latentes $\mathbf{z} \in \mathcal{Z}$.



Asumimos que podemos generar datos en \mathcal{X} siguiendo un proceso aleatorio controlado por las variables latentes \mathbf{z} .



Inferencia variacional

Consideremos un modelo que relaciona un conjunto de variables observables $\mathbf{x} \in \mathcal{X}$ con un conjunto de variables latentes $\mathbf{z} \in \mathcal{Z}$.



No conocemos \mathbf{z} pero si \mathbf{x} , por lo que tratamos de resolver (probabilidad a posteriori):

$$p(\mathbf{z}|\mathbf{x}) = \frac{p(\mathbf{x}|\mathbf{z})p(\mathbf{z})}{p(\mathbf{x})}.$$

Obtener $p(\mathbf{x})$ es un **problema intratable** especialmente en modelos complejos dado que requiere una integrar sobre todas las posibles combinaciones de variables latentes

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

Inferencia variacional

Inferencia variacional

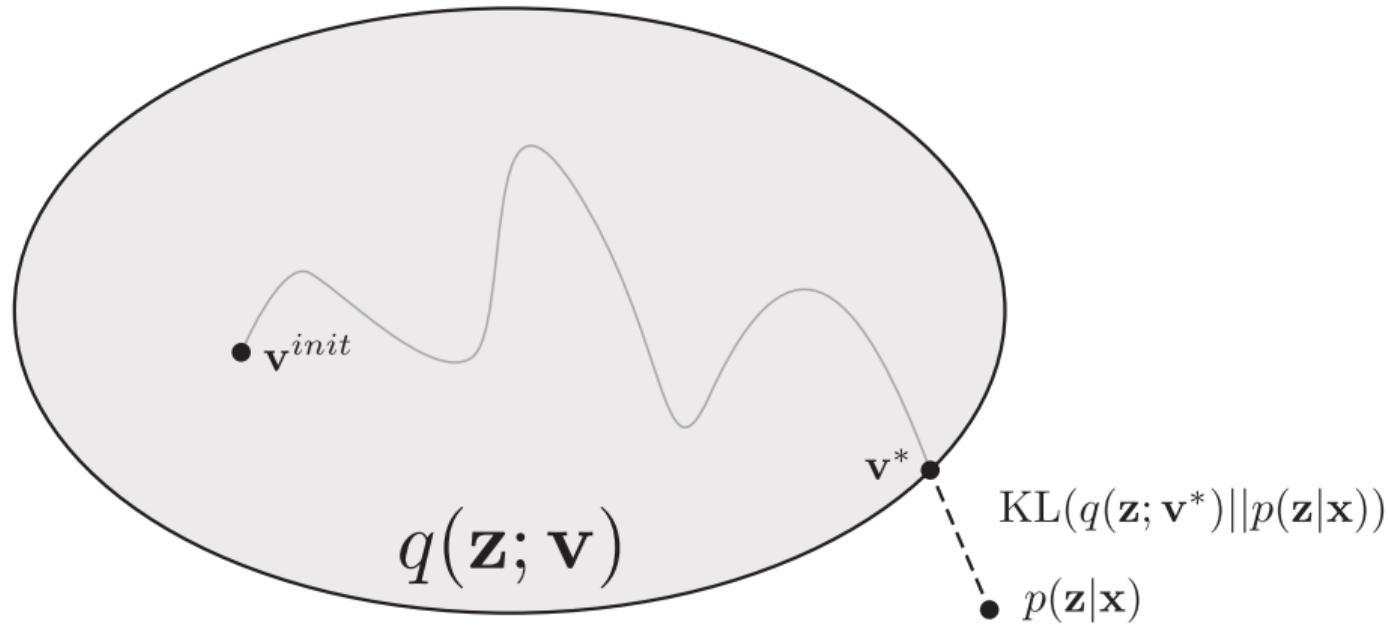
Como no podemos resolver $p(\mathbf{z}|\mathbf{x})$ vamos a intentar aproximarla mediante un problema de optimización.

- Consideraremos una familia de distribuciones $q_v(\mathbf{z}|\mathbf{x})$ que aproximan la probabilidad a posteriori $p(\mathbf{z}|\mathbf{x})$ donde v es el índice de la familia de distribuciones.
- Los parámetros v se aprenden para minimizar la *Kullback Leibler (KL) divergence* entre la aproximación $q_v(\mathbf{z}|\mathbf{x})$ y la probabilidad a posteriori $p(\mathbf{z}|\mathbf{x})$.
- Queremos resolver $\arg \min_v \text{KL}(q_v(\mathbf{z}|\mathbf{x}) || p(\mathbf{z}|\mathbf{x}))$.

En otras palabras, queremos minimizar la diferencia entre la distribución variacional $q_v(\mathbf{z}|\mathbf{x})$ y la verdadera distribución posterior $p(\mathbf{z}|\mathbf{x})$.

Inferencia variacional

Gráficamente:



Auto-encoders y variational auto-encoders

Variational Auto-encoders

Variational Auto-encoders

Un **variational auto-encoder** es un *deep latent variable model* donde:

- La probabilidad a posteriori $q_\phi(\mathbf{z}|\mathbf{x})$ aproximada se parametriza con una *red de inferencia* (o encoder) que toma como entrada \mathbf{x} y predice los parámetros para la probabilidad aproximada a posteriori, es decir,

$$\mu, \sigma = \text{NN}_\phi(\mathbf{x})$$

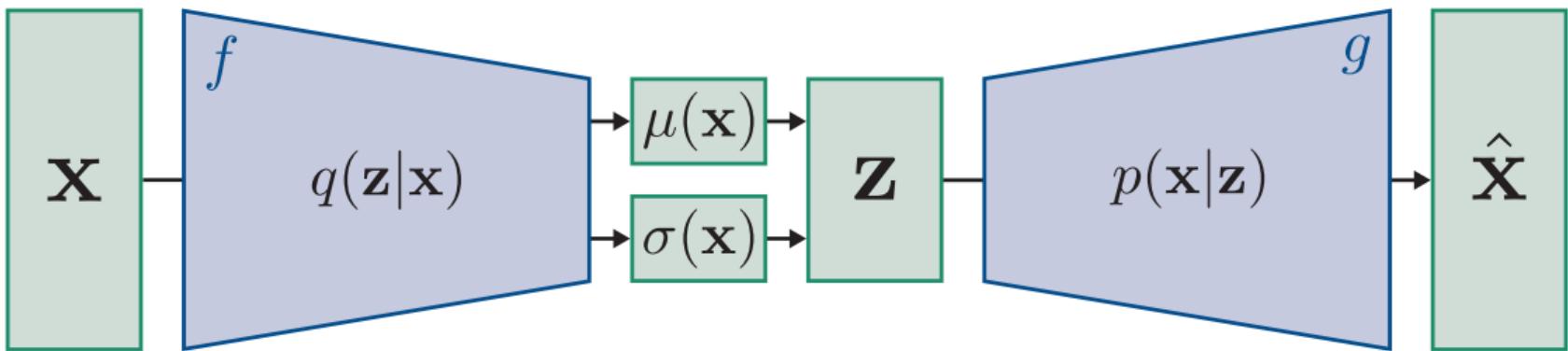
$$q_\phi(\mathbf{z}|\mathbf{x}) = \mathcal{N}(\mathbf{z}; \mu, \sigma^2 \mathbf{I})$$

- La probabilidad $p_\theta(\mathbf{x}|\mathbf{z})$ se parametriza con una *red generativa* (o decoder) que toma como entrada \mathbf{z} y predice los valores de la distribución de datos, es decir,

$$\mu, \sigma = \text{NN}_\theta(\mathbf{z})$$

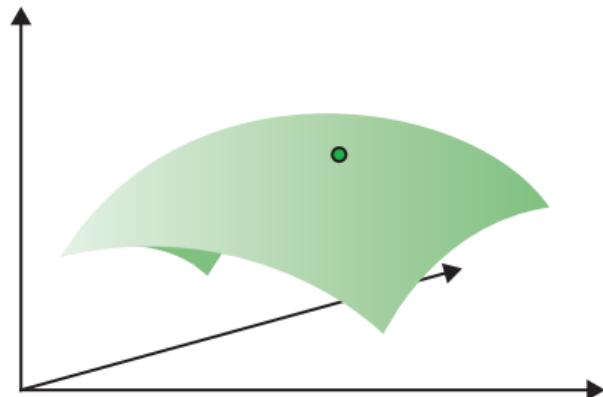
$$p_\theta(\mathbf{x}|\mathbf{z}) = \mathcal{N}(\mathbf{x}; \mu, \sigma^2 \mathbf{I})$$

Variational Auto-encoders

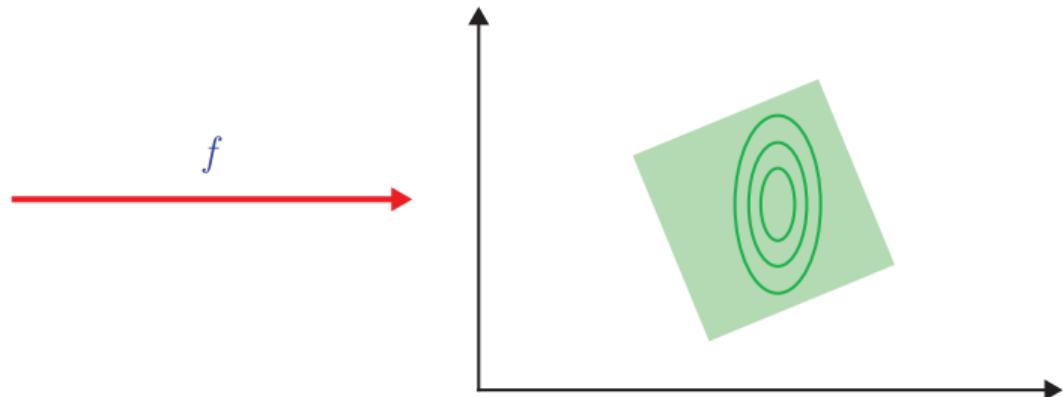


Variational Auto-encoders

Espacio original \mathcal{X}

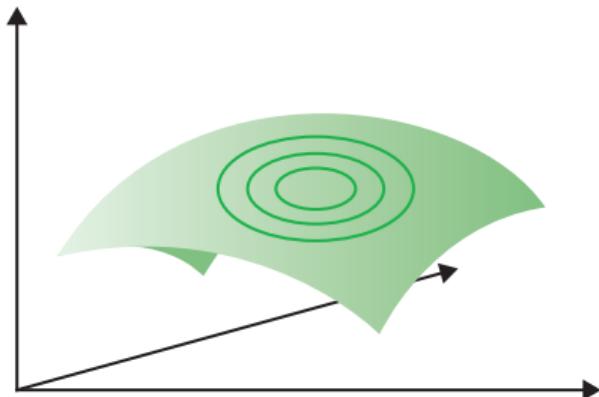


Espacio latente \mathcal{Z}

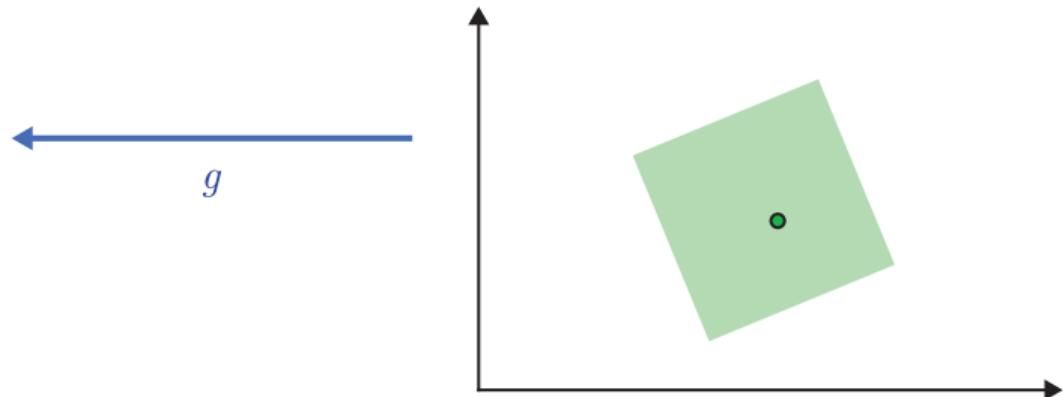


Variational Auto-encoders

Espacio original \mathcal{X}



Espacio latente \mathcal{Z}



Variational Auto-encoders

Ejemplo

Consideremos como datos \mathbf{d} el conjunto MNIST:

A 10x10 grid of handwritten digits from the MNIST dataset. The digits are arranged in a 10x10 pattern. Some digits are highlighted in bold black, while others are in white or gray. The digits represent the following values:

Row	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
7	7	7	7	7	7	7	7	7	7
8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
9	9	9	9	9	9	9	9	9	9

Variational Auto-encoders

Ejemplo

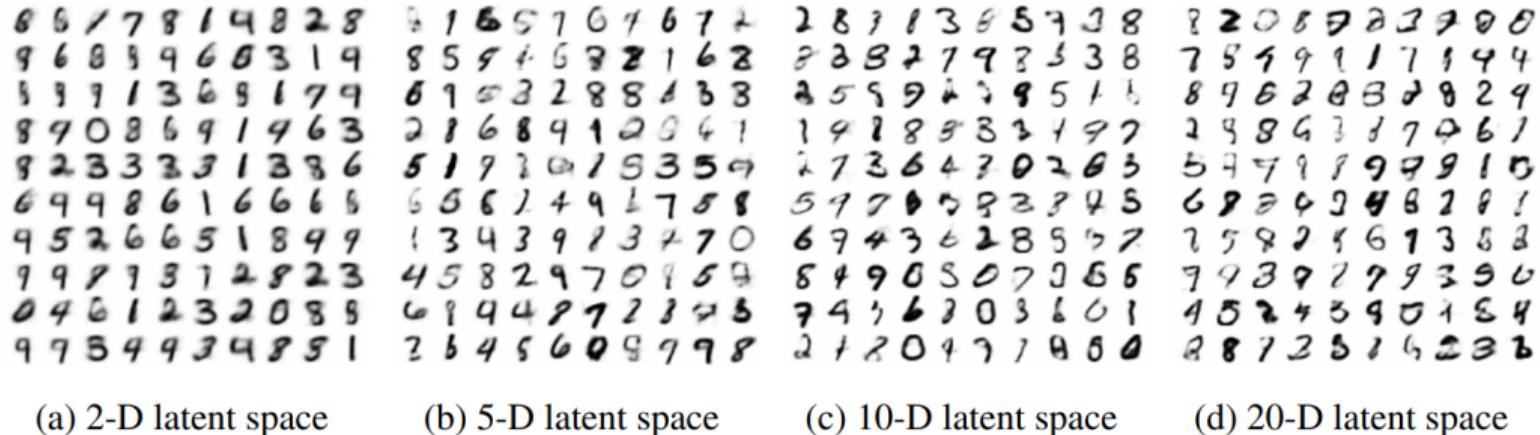


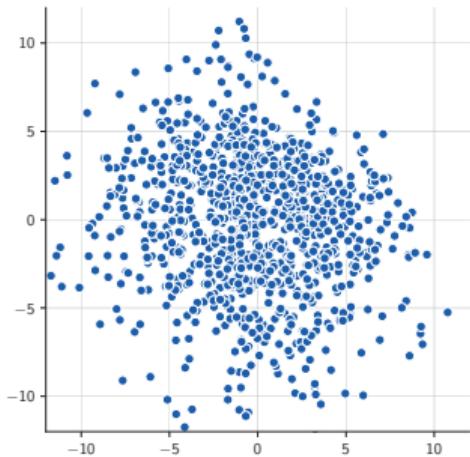
Figure 5: Random samples from learned generative models of MNIST for different dimensionalities of latent space.

(Kingma and Welling, 2013)

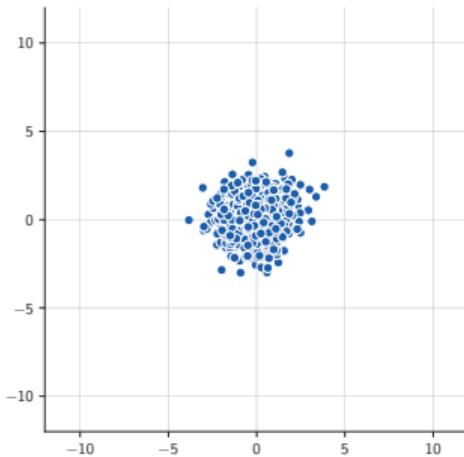
Variational Auto-encoders

Ejemplo

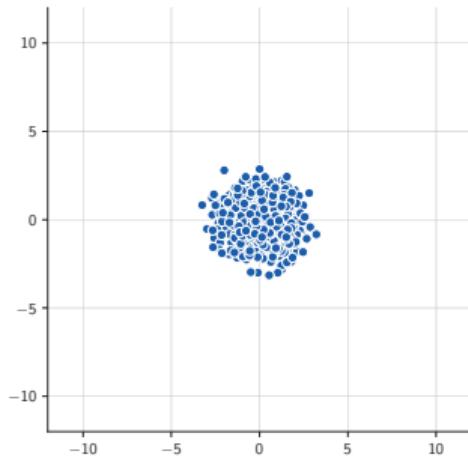
Auto-encoder



Variational auto-encoder



$\mathcal{N}(0, 1)$



Variational Auto-encoders

Ejemplo

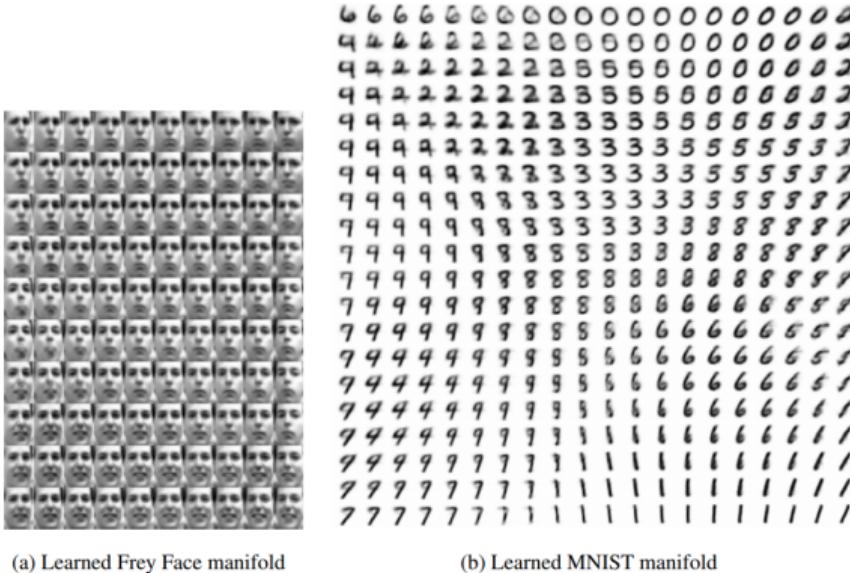


Figure 4: Visualisations of learned data manifold for generative models with two-dimensional latent space, learned with AEVB. Since the prior of the latent space is Gaussian, linearly spaced coordinates on the unit square were transformed through the inverse CDF of the Gaussian to produce values of the latent variables \mathbf{z} . For each of these values \mathbf{z} , we plotted the corresponding generative $p_{\theta}(\mathbf{x}|\mathbf{z})$ with the learned parameters θ .

(Kingma and Welling, 2013)

Variational Auto-encoders

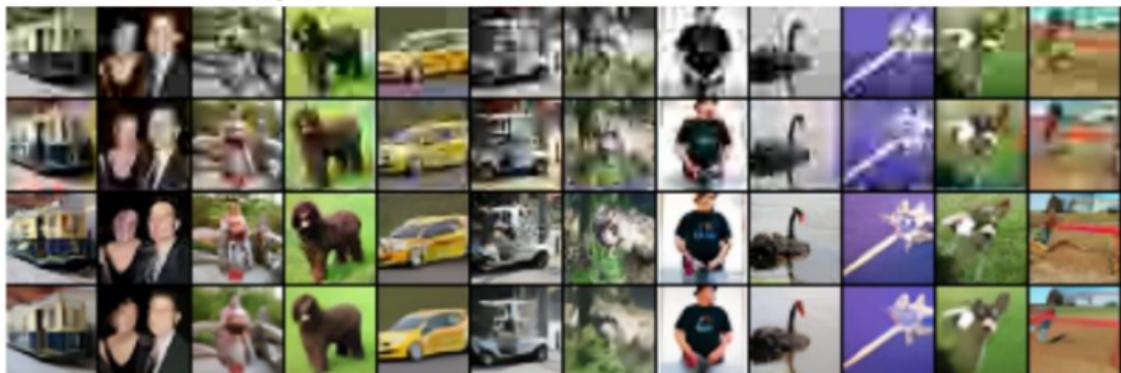
Aplicaciones

Original images



Compression rate: 0.2bits/dimension

JPEG



JPEG-2000

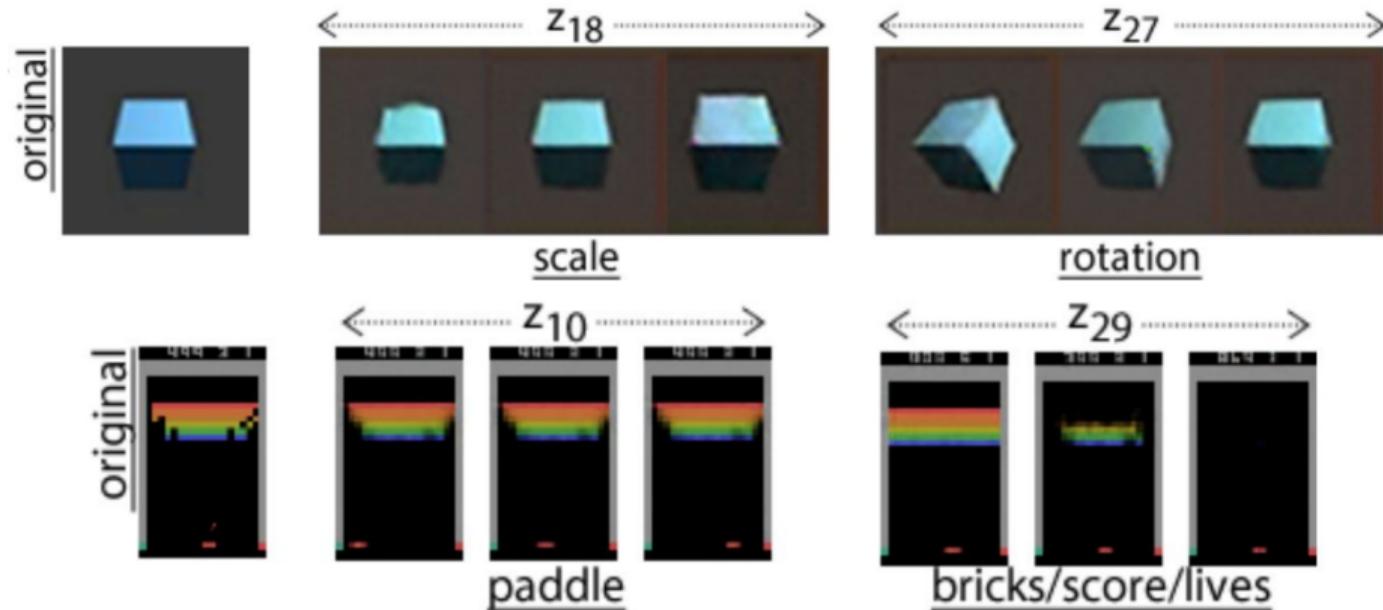
RVAE v1

RVAE v2

Compresión jerárquica de imágenes y otros datos, por ejemplo, en sistemas de videoconferencia (Gregor et al, 2016).

Variational Auto-encoders

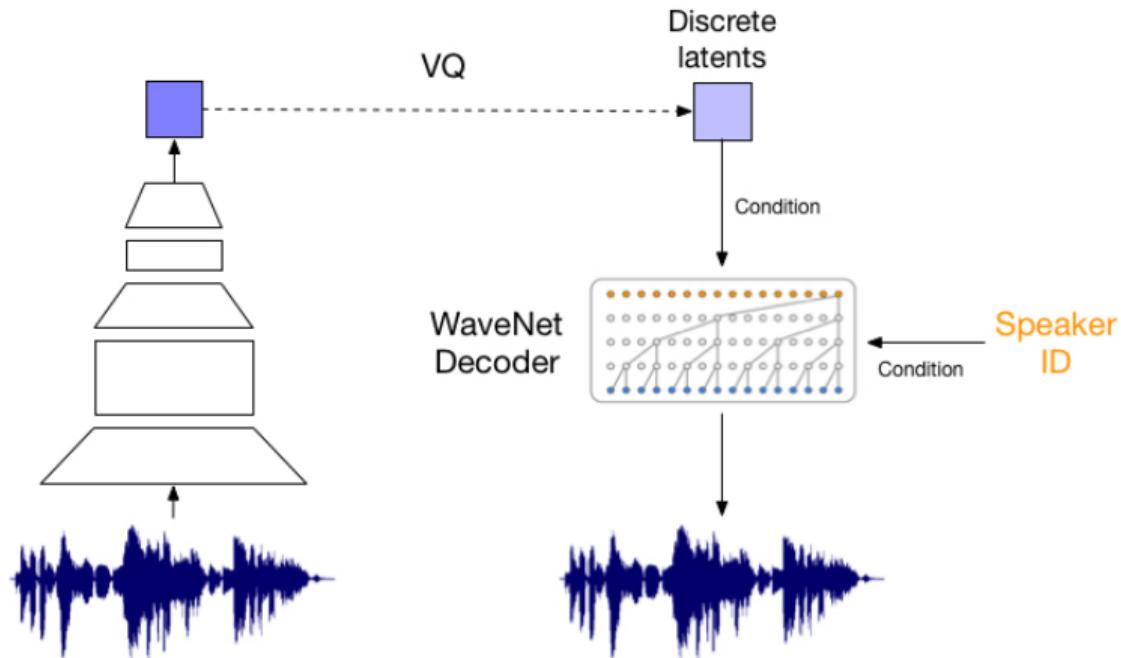
Aplicaciones



Comprender los factores de variación y las invarianzas (Higgins et al, 2017).

Variational Auto-encoders

Aplicaciones



Transferencia de estilo de voz (van den Oord et al, 2017).

Auto-encoders y variational auto-encoders

Referencias

Referencias

- ① **Lecture 11: Auto-encoders and variational auto-encoders**
- ② **Deep Learning Course**
- ③ **Variational autoencoders**