



МИНОБРНАУКИ РОССИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение  
высшего образования

**«МИРЭА - Российский технологический университет»**

**РТУ МИРЭА**

---

**Институт кибербезопасности и цифровых технологий**

**Цифровая кафедра**

## **ВЫПУСКНАЯ КВАЛИФИКАЦИОННАЯ РАБОТА**

**Тема:** «Разработка модели по выявлению дипфейков видео-контента»

Отчет представлен к  
рассмотрению:

«\_\_» \_\_\_\_\_ 2024г.

Студент группы: БСБО-09-22

\_\_\_\_\_  
(Подпись) Паспортникова Е.О.

Отчет утвержден.

Допущен к защите:

«\_\_» \_\_\_\_\_ 2024 г.

Руководитель практики от кафедры

\_\_\_\_\_  
(Подпись) Магомедов Ш.Г.

Москва 2024 г.



МИНОБРНАУКИ РОССИИ  
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение  
высшего образования  
«МИРЭА - Российский технологический университет»  
**РТУ МИРЭА**

---

Институт кибербезопасности и цифровых технологий  
Цифровая кафедра

**ИНДИВИДУАЛЬНОЕ ЗАДАНИЕ НА ВЫПУСКНУЮ  
КВАЛИФИКАЦИОННУЮ РАБОТУ**

**Студенту учебной группы БСБО-09-22  
Паспортниковой Екатерине Олеговне**

**Тема:** Разработка модели по выявлению дипфейков видео-контента

**Должность:** студент

**1. ЦЕЛЕВАЯ УСТАНОВКА:** развитие способностей в области использования цифровых технологий для решения практических задач, в том числе с использованием технологий искусственного интеллекта с учетом выбранной темы исследования.

**2. СОДЕРЖАНИЕ ВЫПУСКНОЙ КВАЛИФИКАЦИОННОЙ РАБОТЫ:**

2.1. Изучить: исследовать предметную область.

2.2. Практически выполнить: реализовать практическую задачу.

2.3. Ознакомиться: с уровнем развития современных технологий искусственного интеллекта.

**3. ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ ЗАДАНИЕ:** оформить презентационный материал и отчет.

**4. ОРГАНИЗАЦИОННО-МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ:** в процессе практики рекомендуется использовать периодические издания и отраслевую литературу годом издания не старше 5 лет.

Руководитель ЦК:

«\_\_» \_\_\_\_\_ 20\_\_ г.

(Магомедов Ш.Г.)

\_\_\_\_\_  
(подпись)

Задание получил

«\_\_» \_\_\_\_\_ 2024 г.

(Паспортникова Е.О.)

\_\_\_\_\_  
(подпись)

Москва 2024 г.

## **АННОТАЦИЯ**

Данная работа посвящена проблеме определения дипфейка среди видеоконтента. В ходе данной работы была разработана модель, которая определяет является ли видео подлинным или имеет ненастоящие фрагменты, компоненты.

## ОГЛАВЛЕНИЕ

АННОТАЦИЯ .....	3
ВВЕДЕНИЕ .....	5
1. ТЕОРЕТИЧЕСКАЯ ЧАСТЬ .....	6
1.2. Понятия и определения .....	6
2.2. Существующие решения .....	7
2. ПРАКТИЧЕСКАЯ ЧАСТЬ .....	8
2.1. Архитектура нейронной сети .....	9
2.2. Обработка видеоданных .....	11
2.2. Обработка аудиоданных .....	12
2.3. Обработка текстовых данных .....	14
2.5. Программа для распознавания DeepFake технологий .....	16
ЗАКЛЮЧЕНИЕ.....	21
СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ .....	22
ПРИЛОЖЕНИЕ А .....	23
ПРИЛОЖЕНИЕ Б .....	29

## **ВВЕДЕНИЕ**

В современном информационном обществе проблема фальсификации видео становится все более актуальной и серьезной. Вмешательство в содержание видео с целью искажения фактов или создания недостоверной информации, известное как дипфейк, представляет серьезную угрозу для общества и безопасности.

С развитием технологий искусственный интеллект может помочь в данных вопросах, а точнее эффективнее определять дипфейки, более точно распознавая лживые видео, которые человеческим глазом не всегда можно определить.

В данной работе предлагается разработка модели, направленная на обнаружение дипфейков в видеоматериалах. Это исследование имеет важное практическое значение для обеспечения достоверности информации и защиты от манипуляций с видео контентом.

# 1. ТЕОРЕТИЧЕСКАЯ ЧАСТЬ

## 1.2. Понятия и определения

**Дипфейк** (deepfake, от *deep learning* — «глубокое обучение» и *fake* — «подделка») — синтез правдоподобных поддельных изображений, видео и звука при помощи искусственного интеллекта. Также дипфейками называют контент, полученный в результате этого синтеза.[7] Эта технология получила свое название в 2017 году. Пользователь Reddit создал несколько не самых приличных видео с лицами знаменитостей. Никнейм этого был - Deepfake, так что это слово решили использовать для обозначения схожих по сути технологий. И надо сказать, такие технологии стали очень активно развиваться.

Аудио- и графические дипфейки чаще всего создают с помощью генеративно-состязательных нейронных сетей (GAN). В составе такой сети есть два алгоритма — генератор и дискриминатор. Генератор создает изображение или звук, а дискриминатор, обученный на большом массиве данных, определяет реалистичность этого изображения или звука. При этом система учится сама у себя: генератор использует обратную связь от дискриминатора, чтобы генерировать все более правдоподобный контент, а дискриминатор — результат работы генератора, чтобы лучше отделять оригинальные данные от созданных искусственно.

Технологии синтеза видео и аудио разрабатываются с конца 90-х годов XX века. В 1997 году компания Video Rewrite представила технологию, которая позволяла сформировать видео, где артикуляция лица совпадала с синтезированной аудиодорожкой. Т.е. моделировалась артикуляционная мимика лица, которая полностью соответствовала синтезированной компьютером аудиодорожкой.

За относительно короткий промежуток времени произошел взрывной рост софтверных компаний, предлагающих решения для синтетической генерации видео и аудио - не только людей, но и целых сцен. Каналы YouTube с Deepfakes, такие как Shamrock и Ctrl Shift Face, получили большое количество

подписчиков. Простые в использовании приложения deepfake являются обычным явлением.

## **2.2. Существующие решения**

Были рассмотрены три существующих решения, которые определяют дипфейк видеоконтента.

### **1. Deepware Scanner:**

- основные функции: Обнаружение признаков дипфейков в видеоматериалах, анализ изображений и звукового сопровождения;
- методы обнаружения дипфейков: Использует алгоритмы компьютерного зрения для анализа артефактов сжатия, проверки синхронизации аудио и видео, а также выявления несоответствий в движении и выражениях лиц;
- интерфейс и удобство использования: Предоставляет удобный и интуитивно понятный интерфейс для загрузки видеоматериалов и получения результатов анализа;
- результаты анализа и оценка качества: Предоставляет пользователю результаты анализа с указанием вероятности наличия дипфейка в видеоматериале, основанные на алгоритмах машинного обучения;
- модели машинного обучения: Deepware Scanner использует комбинацию сверточных нейронных сетей (CNN) и рекуррентных нейронных сетей (RNN) для анализа изображений и звука.

### **2. Deepware Changes:**

- основные функции: Обнаружение изменений и артефактов в видеоматериалах, связанных с дипфейками;
- методы обнаружения дипфейков: Использует алгоритмы сравнения пикселей и анализа временных штампов для выявления аномалий и изменений в видеофайлах;
- интерфейс и удобство использования: Предоставляет простой и интуитивно понятный интерфейс для загрузки и анализа видеоматериалов;

- результаты анализа и оценка качества: Предоставляет пользователю отчет о найденных изменениях в видеофайле с возможностью дополнительной детализации;

- модели машинного обучения: Deepware Changes использует методы сравнения паттернов и алгоритмы классификации, основанные на случайных лесах и градиентном бустинге.

### 3. Deepware Faces:

- основные функции: Обнаружение изменений и манипуляций в лицах на видеоматериалах, связанных с дипфейками;

- методы обнаружения дипфейков: Использует алгоритмы распознавания лиц и анализа геометрических параметров лицевых черт для выявления аномалий и несоответствий;

- интерфейс и удобство использования: Предоставляет простой и понятный интерфейс для загрузки видеоматериалов и получения результатов анализа.

- результаты анализа и оценка качества: Предоставляет пользователю отчет о выявленных изменениях в лицах на видеофайле с подробным описанием;

- модели машинного обучения: Deepware Faces использует глубокие нейронные сети, такие как сверточные нейронные сети (CNN) и рекуррентные нейронные сети (RNN), для анализа лицевых черт и выявления дипфейковых манипуляций.

Каждое из этих приложений предоставляет разные подходы к обнаружению дипфейков и может быть эффективным инструментом в борьбе с дезинформацией в видеоматериалах, но одним из основных недостатков этих приложений является их ограниченность в обнаружении новых методов создания дипфейков. Приложения могут быть эффективными в обнаружении известных алгоритмов и артефактов, однако они могут оказаться неэффективными против новых техник, которые могут появиться в будущем.<sup>9</sup>



## 2. ПРАКТИЧЕСКАЯ ЧАСТЬ

В данной главе будет разработана модель нейронной сети по выявлению дипфейка видео-контента.

### 2.1. Архитектура нейронной сети

Метод основан на подходе “Self-Supervised MultiModal Versatile Networks” (MMV) Алайрака, в котором представления, специфичные для модальности, изучаются с помощью методов контрастивного обучения.

Имея набор немаркированных видеороликов с несколькими модальностями, MMV стремится изучить модель, которая может использовать любую модальность, на которой она была обучена, и вывести представление, которое можно сравнить с другими

Данная система (Рисунок 2.1) предназначена для обнаружения дипфейков на основе анализа видео и аудиоданных. В этой работе представлено описание этой архитектуры, которая включает в себя три нейронные сети для обработки различных типов входных данных и последующего объединения их результатов для классификации видео на настоящие и фальшивые.

Система состоит из трех основных компонентов:

- обработка текстовой информации с использованием Word2Vec;
- обработка видеоданных с использованием TSM-50;
- обработка аудиоданных с использованием ResNet50 для анализа спектрограмм.

Для обработки текстовой информации, содержащейся в названии видеофайла, используется модель Word2Vec. Это позволяет преобразовать текстовую информацию в векторное представление, учитывающее семантическую близость между словами. Для анализа видеоданных применяется модель TSM-50 (Temporal Shift Module), которая обладает способностью анализировать временные изменения в видеопотоке. Это позволяет выделять ключевые моменты в видео для последующего анализа. С помощью ResNet50 производится аудиомодальность.

Перед валидацией каждый слой с помощью Shared Space Projection конвертируется либо в VAT, либо VA пространства (где V – видео, A – аудио, T – текст).

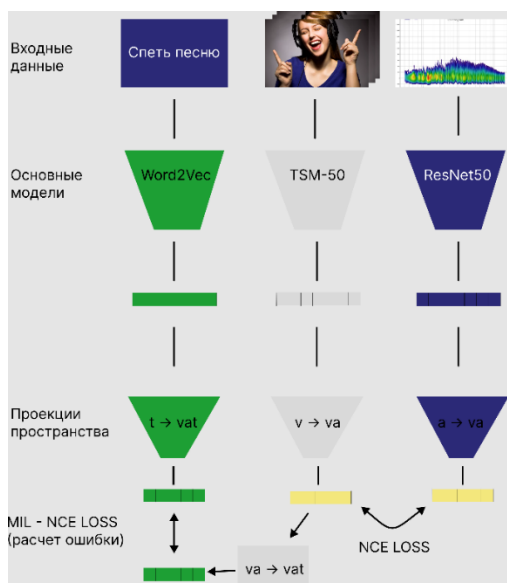


Рисунок 2.1. Архитектура обучения системы обнаружения DeepFake

В качестве оценки ошибки в пространстве текстовой информации используется метрика MIL-NCE (Multiple Instance Learning with Noise Contrastive Estimation). Для обработки видеоданных и аудиоданных используется метрика NCE (Noise Contrastive Estimation). Эти метрики помогают оценить близость между векторными представлениями и определить, является ли видео дипфейком.

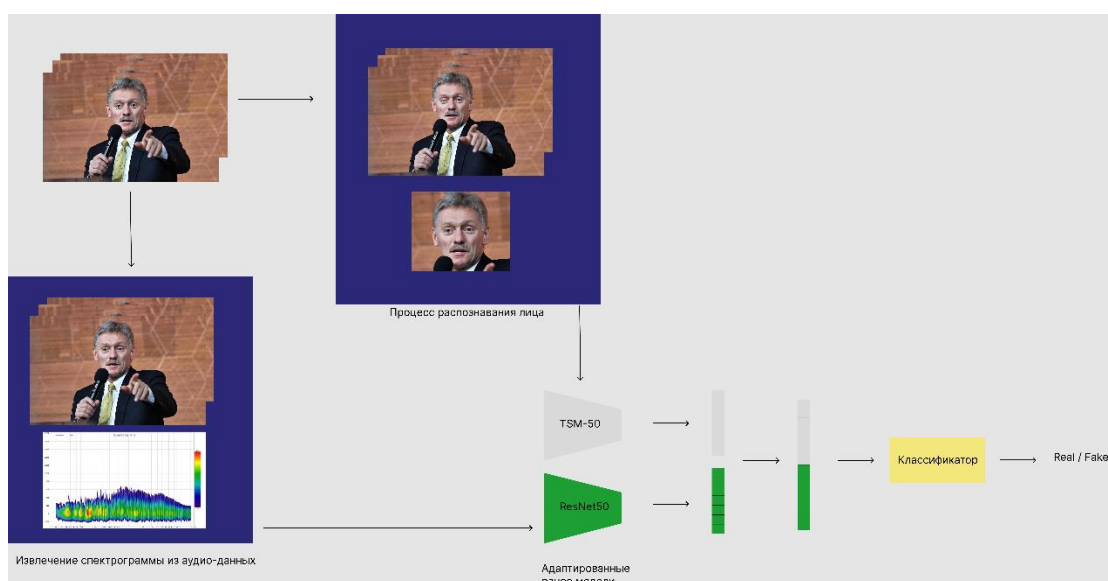


Рисунок 2.2. Архитектура системы обнаружения DeepFake

После получения векторных представлений из текста, видео и аудио они объединяются и проходят через классификатор, который определяет, является ли видео дипфейком или нет. Это достигается путем конкатенации векторов и последующего самообучения классификатора на этом объединенном пространстве.

## **2.2. Обработка видеоданных**

### **2.2.1. TSM-50**

Для распознавания лиц была использована модель на основе CNN, называемую модулем временного сдвига (TSM), которая может изучать пространственно-временные особенности в 3D-данных с вычислительной сложностью 2D CNN (см. приложение Б.1.).

Данный модуль подготавливает данные для их передачи в ансамбль последующих моделей TSM и ResNet.

Для повышения точности распознавания лиц применены техники аугментации данных, чтобы расширить обучающий набор и улучшить обобщающую способность модели.

Нейронная сеть обучается на большом наборе данных, где каждому лицу присваивается уникальный идентификатор. Во время обучения сеть корректирует свои веса таким образом, чтобы минимизировать ошибку классификации лиц в будущем.

Для обработки видео и данных от камер используются специализированные библиотеки, такие как OpenCV, dlib и TensorFlow, которые предоставляют функции для захвата, обработки и анализа видеопотока и изображений.

### **2.2.2. Shared Space Projection (SSP)**

Теперь перейдем к shared space projection (SSP). Это метод, используемый для сопоставления различных модальностей данных, таких как текст и изображения, в общее пространство. Идея состоит в том, чтобы преобразовать

представления из разных пространств в общее пространство, где они могут быть сравнимыми и использоваться в совместных анализах.

Процесс SSP обычно включает следующие этапы:

1. подготовка данных: представления из разных пространств должны быть предварительно обработаны и готовы для сопоставления;
2. проекция в общее пространство: происходит преобразование представлений из исходных пространств в общее пространство с помощью различных методов, таких как конкатенация или другие линейные/нелинейные преобразования;
3. вычисление расстояний или мер сходства: после проекции представлений можно вычислить расстояния или меры сходства между объектами в общем пространстве.

В данном случае необходимо получить аудио-представление, поэтому в дальнейшем происходит работа с пространством VA.

## **2.2. Обработка аудиоданных**

### **2.2.1. ResNet50**

В процессе работы со сверточной моделью ResNet50 (см. приложение Б.2.) каждое видео дополняется соответствующим аудиопотоком, извлеченным из оригинальных видеороликов. В случае подделанных видеороликов определены методы замены лиц, чтобы дополнить видео подходящим аудиопотоком, определяемым техникой манипулирования, которая использовалась для его создания. Каждое обработанное видео является результатом исходной и целевой последовательностей; при использовании техники замены лиц исходная последовательность вставляется в целевое видео, при этом делается попытка сохранить движение губ человека.

Для реализации сопоставления аудио и мимики на видео используется ансамбль предыдущих моделей (см. приложение Б.3.). Метод основан на статье "TSM: Temporal Shift Module for Efficient Video Understanding" .

Основные моменты работы подсистемы заключаются в:

1. TSM модуль с ResNet архитектурой: в модуле TSMResNet представлена реализация блока ResNet с добавлением Temporal Channel Shifting, что позволяет учитывать временные изменения при анализе видео-данных. Temporal Channel Shifting является ключевым компонентом TSM модуля, который обрабатывает временные изменения в каналах видео-данных, учитывая эффекты движения и динамики;

2. использование Naiku и JAX: для реализации нейронной сети используются библиотеки Naiku и JAX, обеспечивающие возможность задания модулей и эффективное вычисление на платформе JAX. Naiku позволяет создавать модули с автоматически управляемыми параметрами, облегчая процесс оптимизации моделей;

3. участие в обучении: модель, основанная на TSM с ResNet архитектурой, способна обучаться на размеченных данных, чтобы научиться распознавать особенности DeepFake технологий и делать классификацию видео.

### 2.2.2. Основные метрики

На этапе валидации используется ошибка NCE (Noise Contrastive Estimation) - метод оценки качества видео и аудио материала с целью проверки согласованности между ними и выявления возможных искажений или deepfake (фальшивые) элементов. Метод NCE используется для сравнения реального и фальшивого видео с целью обнаружения и устранения шумов и артефактов, которые могут быть присутствовать в ложных данных.

$$NCE(x_v, x_a) = -\log \left( \frac{\exp(z_{v,va}^\top z_{a,va} / \tau)}{\exp(z_{v,va}^\top z_{a,va} / \tau) + \sum_{z' \sim \mathcal{N}(x)} \exp(z_{v,va}'^\top z_{a,va}' / \tau)} \right)$$

Рисунок 2.3. Формула NCE ошибки

Где  $\mathcal{N}(x)$  - набор пар отрицательных модальностей для видео  $x$ ,  $z$  – набор пространственных сеток, зависящий от аудио и/или видео, а  $\tau$  - температурный параметр.

Пространственное объединение применяется на последнем уровне визуальной основы для получения вектора визуального представления.

Необработанные звуковые сигналы преобразуются в логарифмические спектрограммы с 80 ячейками. Пространственное объединение применяется на последнем уровне визуальной основы.

Векторы визуальной модальности имеют размерность  $d_v = 2048$  для TSM-50 и  $d_v = 4096$  для TSM-50x2. Векторы аудиомодальностей имеют размерность  $d_a = 2048$ . После объединения векторы представления кросс-модальностей размерности 4096 и 6144 создаются для основы нейронной сети с помощью TSM-50 и TSM-50x2. Классификатор представляет собой многослойный перцептрон, реализованный с двумя скрытыми слоями.

Adam optimizer используется с графиком косинусоидального затухания с начальным значением  $10^{-3}$  и  $\alpha = 0,95$ .

## **2.3. Обработка текстовых данных**

### **2.3.1. Word2Vec**

Word2Vec - это алгоритм, используемый для создания векторных представлений слов на основе их семантического контекста в тексте. Он принимает на вход большой корпус текста и создает векторное представление для каждого слова в этом корпусе. Векторы слов представляют собой числовые вектора фиксированной длины, которые содержат информацию о семантическом значении слова.

Обработка текстовых данных с использованием Word2Vec обычно включает следующие шаги:

1. Предварительная обработка текста: удаление стоп-слов, токенизация, приведение к нижнему регистру и т. д.
2. Обучение модели Word2Vec на предварительно обработанном корпусе текста.
3. Создание векторных представлений слов на основе обученной модели.

После получения векторных представлений слов из модели Word2Vec производится их преобразование в пространство VAT Shared Space Projection.

Другими словами, к векторам токенов необходимо добавить еще 2 пространственных единицы – видео и аудио.

### 2.4.2. Основные метрики

Наравне с полученной проекцией, имеем такой же формат после конкатенирования TSM и RESNET результатов. Сравнивая полученные данные, используем ошибку MIL-NCE.

MIL-NCE Loss представляет собой отрицательное среднее пересечение по объединению между предсказанными масками и их истинными масками, что позволяет использовать эту ошибку как функцию потерь для обучения моделей сегментации в компьютерном зрении. Кроме того, важно отметить, что MIL-NCE Loss обычно используется в контексте обучения с использованием метода Multiple Instance Learning (MIL), где обучающие примеры представлены в виде суммарных характеристик набора объектов (сегментов). MIL-NCE Loss адаптирована для использования в таких задачах, где необходимо учитывать относительное положение объектов в сцене. Векторное представление MIL-NCE Loss основывается на векторизации IOU значений для каждого пикселя на изображении.

$$L_g = -\log \left( \frac{\sum_{z_v^g \in \mathcal{P}} \exp(z_a^T z_v^g)}{\sum_{z_v^g \in \mathcal{P}} \exp(z_a^T z_v^g) + \sum_{z' \in \mathcal{N}} \exp(z_a'^T z_v'^g)} \right)$$

Рис. 2.4. Формула MIL-NCE ошибки

где  $\mathcal{N}$  - набор негативных аудио- и визуальных пар,  $\mathcal{P}$  - набор пространственных сеток в  $z_u^g$ .

Именно результаты сравнения будут предсказывать классы TRUE/FALSE. Метрикой оценки качества является ROC-AUC кривая(см. рисунок 2.5.), показывающая зависимость между чувствительностью и специфичностью классов.

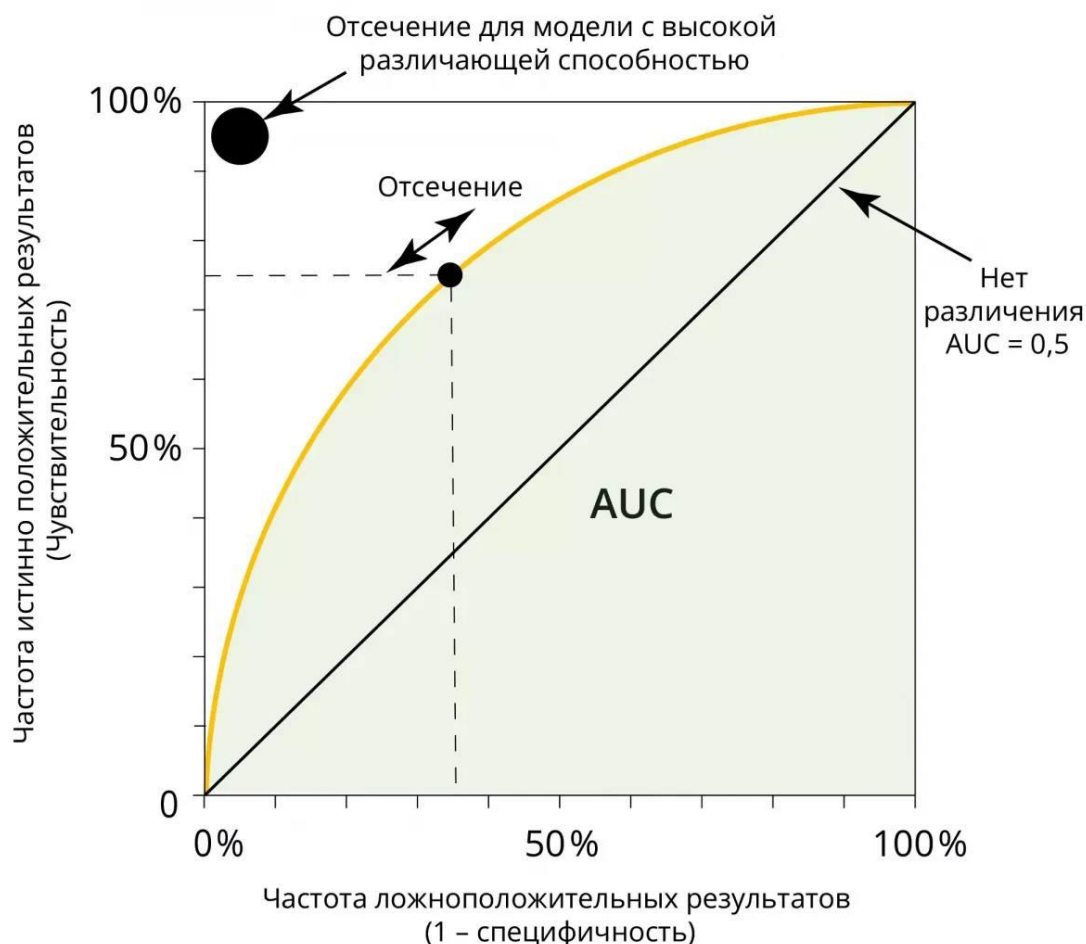


Рисунок 2.5. Метрика оценки производительности системы

## 2.5. Программа для распознавания DeepFake технологий

### 2.5.1. Тренировочные и валидационные данные

Основа была предварительно обучена на многомодальных наборах данных, которые являются инвариантными к задаче обнаружения фейков. Для предварительного обучения использовались наборы данных HowTo100M и AudioSets. Время, затраченное на обучение, составило 18,5 часов.

HowTo100M - это крупномасштабный набор данных о видеороликах с комментариями, в котором особое внимание уделяется обучающим видеороликам с явным намерением объяснить визуальный контент на экране.

Этот набор данных содержит 136 миллионов видеоклипов с подписями, взятых из видеороликов YouTube. Набор данных AudioSet представляет собой крупномасштабную коллекцию звуковых событий, аннотированных вручную.



В нем представлено 632 класса звуковых событий и более 2 миллионов 10-секундные клипы с человеческими надписями, взятые с YouTube.

Были проведены эксперименты на нескольких наборах данных, чтобы проверить работоспособность системы в различных сценариях. Для обучения использованы FaceForensics++ (FF++). FF++ содержит 1000 реальных видео и 4000 поддельных видеороликов, сгенерированных с помощью двух алгоритмов изменения лица и двух алгоритмов реконструкции лица. Для изменения лица используются DeepFake и FaceSwap. Нейронные структуры Face2Face используются в качестве алгоритмов реконструкции. FF++ обеспечивает три степени сжатия; было решено использовать высоко-качественную версию, представляющую собой нечто среднее между необработанным и сильно сжатым видео. Видео, которые обычно можно найти в социальных сетях, соответствуют этой степени сжатия.

Для тестирования было решено использовать DeepFake Detection Challenge (DFDC) , включающий восемь алгоритмов модификации лица. Тестовый набор DFDC состоит из 5000 видеороликов. DeeperForensics (DFo) - набор данных, созданный с использованием исходных видеороликов FF++ и техника замены лиц. Для оценки этих наборов данных мы используем метод FF++ train-test split. DeepfakeTIMIT - это набор аудиовизуальных данных, в котором поддельные видеоролики создаются с использованием подхода, основанного на GAN, без каких-либо манипуляций со звуком. Набор данных содержит 640 видеороликов, которые были использованы для тестирования в этой работе в их штаб-версии.

Общий вес всех датасетов составил 214.5 ГБ (при этом из некоторых были извлечены только чанки).

### **2.5.2. Запуск программного обеспечения**

Для начала работы с программой необходимо подготовить данные для тренировки и валидации. Для этого запускаем файл `data_preparation.py`.

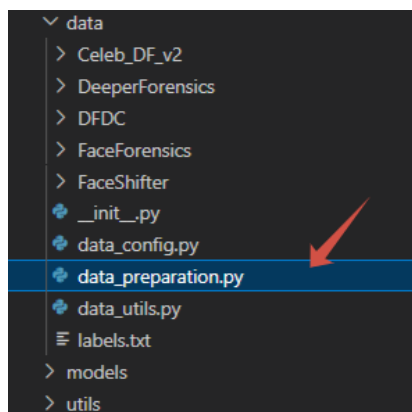


Рисунок 2.6. Запуск data\_preparation

После чего запускаем файл main.py, переходим на сервер, загружаем видео и смотрим результаты.

```
C:\Users\нк\Desktop\VideoDeepFakeDetection-main>python main.py
* Running on http://127.0.0.1:5000
Testing.....
102.82982373737 sec
```

Рисунок 2.7. Результаты работы программы в консоли

Стоит отметить, что процесс обучения происходил на графическом процессоре (GPU или Graphics Processing Unit). Для лучшего восприятия работы программы использован сервер, который приспособлен под визуализацию и написан на языке HTML. Другими словами, имплементированный веб-сервер хранит только результаты выполненной программы.

Для начала проверим исправность работы модели для реального видео:



Рисунок 2.8. Графический результат работы модели на реальное видео

Полученная система распознает реальные видео с 100% точностью. Перейдем к DeepFake видео, взятым из вышеупомянутых датасетов.



Рисунок 2.9.1. Графический результат работы модели на DeepFake видео



Рисунок 2.9.2. Графический результат работы модели на DeepFake видео



Рисунок 2.9.3. Графический результат работы модели на DeepFake видео

Как можно заметить, программа отлично справляется со своей задачей по детекции неоригинальных видео.

## **Вывод**

В данной работе был проведен анализ эффективности использования ансамбля моделей TSM50 и ResNet50 для выявления поддельных видео, созданных с использованием технологий DeepFake, таких как face-switch и другие методы манипулирования.

Использование ансамбля моделей TSM50 и ResNet50 позволило добиться значительного улучшения в обнаружении поддельных видео по сравнению с предыдущими методами. Эти модели обладают высокой степенью точности и надежности при выявлении характеристик, характерных для фейковых видео. Для улучшения качества работы программы в будущем предусматривается оптимизация параметров и увеличение мета-данных.

## ЗАКЛЮЧЕНИЕ

Детекция DeepFake технологий представляет собой важную задачу в современном мире, где производство и распространение поддельных видео становится все более распространенным и затрудняет процесс проверки подлинности контента.

В данной работе ансамбль моделей показал высокую способность распознавания изменений в лицевой мимике, что делает его эффективным инструментом для борьбы с поддельными видеозаписями. Но с развитием технологий появляются новые методы создания реалистичных подделок, которые могут обойти существующие модели детекции.

Таким образом, необходимо постоянное развитие и улучшение методов детекции DeepFake технологий. Это включает в себя разработку новых моделей, улучшение существующих алгоритмов и расширение набора данных для обучения моделей. Кроме того, важно обеспечить доступность и простоту использования этих методов для широкого круга пользователей, чтобы сделать процесс борьбы с поддельными видеозаписями более эффективным и доступным для всех.

## **СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ**

1. Гудфеллоу Я., Бенджио И., Курвилль А. – Глубокое обучение, 2017
2. Адриан Роузброк – Deep Learning for Computer Vision with Python, 2017
3. Lyon В.- Exploring Deepfakes. Deploy powerful AI techniques..., 2023
4. <https://arxiv.org/abs/2006.16228> (04.03.2024)
5. <https://arxiv.org/abs/1811.08383> (04.03.2024)
6. <https://habr.com/ru/companies/first/articles/707246/> (08.05.2024)
7. <https://encyclopedia.kaspersky.ru/glossary/deepfake/> (08.05.2024)

## ПРИЛОЖЕНИЕ А

### 1. Необходимые библиотеки

absl-py==0.12.0  
antlr4-python3-runtime==4.8  
appdirs==1.4.4  
argon2-cffi==21.1.0  
astunparse==1.6.3  
async-generator==1.10  
attrs==21.2.0  
audioread==2.1.9  
backcall==0.2.0  
beautifulsoup4==4.11.1  
bitarray==2.4.1  
bleach==4.1.0  
cached-property==1.5.2  
cachetools==4.2.2  
click==8.0.4  
cmake==3.22.3  
colorama==0.4.4  
cyclr==0.10.0  
editdistance==0.6.0  
entrypoints==0.3  
ffmpeg-bitrate-stats==0.2.2  
filelock==3.4.1  
flatbuffers==1.12  
future==0.18.2  
gast==0.3.3  
gdown==4.5.1  
gitdb==4.0.9

GitPython==3.1.18  
google-auth==1.33.0  
google-auth-oauthlib==0.4.4  
grpcio==1.32.0  
h5py==2.10.0  
hydra-core==1.0.7  
idna==3.2  
jax==0.2.17  
jaxlib==0.1.68+cuda101  
jedi==0.18.0  
Jinja2==3.0.2  
joblib==1.0.1  
jsonschema==3.2.0  
kaleido==0.2.1  
keras-nightly==2.5.0.dev2021032900  
Keras-Preprocessing==1.1.2  
kiwisolver==1.3.1  
libclang==11.1.0  
librosa==0.8.1  
llvmlite==0.36.0  
Markdown==3.3.4  
MarkupSafe==2.0.1  
mediapipe==0.8.3  
mistune==0.8.4  
moviepy==1.0.3  
nbclient==0.5.4  
nbconvert==6.0.7  
nbformat==5.1.3  
nest-asyncio==1.5.1



networkx==2.5.1  
notebook==6.4.5  
numba==0.53.1  
numpy==1.19.3  
oauthlib==3.1.1  
omegaconf==2.0.6  
opencv-python==4.5.3.56  
opencv-python-headless==4.5.3.56  
opt-einsum==3.3.0  
optax==0.0.9  
packaging==21.0  
pandas==1.1.5  
pandocfilters==1.5.0  
parso==0.8.2  
pathtools==0.1.2  
pexpect==4.8.0  
pickleshare==0.7.5  
Pillow==8.3.1  
pkg\_resources==0.0.0  
pooch==1.5.2  
protobuf==3.17.3  
psutil==5.9.1  
ptyprocess==0.7.0  
pyasn1==0.4.8  
pyasn1-modules==0.2.8  
pycparser==2.20  
pydub==0.25.1  
Pygments==2.10.0  
pyparsing==2.4.7

QtPy==1.11.2  
qudida==0.0.4  
regex==2022.3.15  
requests==2.26.0  
requests-oauthlib==1.3.0  
resampy==0.2.2  
rsa==4.7.2  
sacrebleu==2.0.0  
scikit-image==0.17.2  
scikit-learn==0.24.2  
scikit-video==1.1.11  
scipy==1.4.1  
Send2Trash==1.8.0  
sentencepiece==0.1.96  
sentry-sdk==1.9.2  
setproctitle==1.2.3  
shortuuid==1.0.9  
SimpleITK==2.1.1  
six==1.15.0  
sklearn==0.0  
smmap==5.0.0  
SoundFile==0.10.3.post1  
soupsieve==2.3.2.post1  
tabulate==0.8.9  
tb-nightly==2.6.0a20210806  
tenacity==8.0.1  
tensorboard==2.5.0  
tensorboard-data-server==0.6.1  
tensorboard-plugin-wit==1.8.0

tensorflow==2.3.0  
tensorflow-datasets==4.3.0  
tensorflow-estimator==2.3.0  
tensorflow-hub==0.12.0  
tensorflow-io==0.16.0  
tensorflow-metadata==1.1.0  
termcolor==1.1.0  
terminado==0.12.1  
testpath==0.5.0  
tf-estimator-nightly==2.7.0.dev2021080901  
threadpoolctl==2.2.0  
tiffio==2020.9.3  
toolz==0.11.1  
tornado==6.1  
tqdm==4.61.2  
traitlets==4.3.3  
typing-extensions==3.7.4.3  
urllib3==1.26.11  
wewidth==0.2.5  
webencodings==0.5.1  
Werkzeug==2.0.1  
widgetsnbextension==3.5.1  
wrapt==1.12.1  
zipp==3.5.0

## **2. Материалы для обучения и проверки**

- 1) HowTo100M - <https://huggingface.co/datasets/HuggingFaceM4/howto100m>
- 2) AudioSets - <https://research.google.com/audioset/>
- 3) FaceForensics++  
<https://github.com/ondyari/FaceForensics/tree/master/dataset>.

4) DeepFake Detection Challenge - <https://www.kaggle.com/c/deepfake-detection-challenge/data>

## ПРИЛОЖЕНИЕ Б

Посмотреть файлы можно по ссылке <https://github.com/pskatya/pr-DeepFake>.

### 1. Листинг структуры TSM-50(x2)

```
class TSMResNet(hk.Module):

    def __init__(self,
                  output_channels: int,
                  stride: int,
                  use_projection: bool,
                  tsm_mode: str,
                  normalize_fn: Optional[types.NormalizeFn] = None,
                  channel_shift_fraction: float = 0.125,
                  num_frames: int = 8,
                  name: str = 'TSMResNetBlock'):
        super().__init__(name=name)
        self._output_channels = output_channels
        self._bottleneck_channels = output_channels // 4
        self._stride = stride
        self._use_projection = use_projection
        self._normalize_fn = normalize_fn
        self._tsm_mode = tsm_mode
        self._channel_shift_fraction = channel_shift_fraction
        self._num_frames = num_frames

    def __call__(self,
                 inputs: types.TensorLike,
                 is_training: bool = True) -> jnp.ndarray:
        preact = inputs
        if self._normalize_fn is not None:
            preact = self._normalize_fn(preact, is_training=is_training)
        preact = jax.nn.relu(preact)

        if self._use_projection:
            shortcut = hk.Conv2D(
                output_channels=self._output_channels,
                kernel_shape=1,
                stride=self._stride,
                with_bias=False,
                padding='SAME',
                name='shortcut_conv')(
```

```

        preact)
else:
    shortcut = inputs

if self._channel_shift_fraction != 0:
    preact = tsmu.apply_temporal_shift(
        preact, tsm_mode=self._tsm_mode, num_frames=self._num_frames,
        channel_shift_fraction=self._channel_shift_fraction)

residual = hk.Conv2D(
    self._bottleneck_channels,
    kernel_shape=1,
    stride=1,
    with_bias=False,
    padding='SAME',
    name='conv_0')(
    preact)

if self._normalize_fn is not None:
    residual = self._normalize_fn(residual, is_training=is_training)
residual = jax.nn.relu(residual)
residual = hk.Conv2D(
    output_channels=self._bottleneck_channels,
    kernel_shape=3,
    stride=self._stride,
    with_bias=False,
    padding='SAME',
    name='conv_1')(
    residual)
if self._normalize_fn is not None:
    residual = self._normalize_fn(residual, is_training=is_training)
residual = jax.nn.relu(residual)
residual = hk.Conv2D(
    output_channels=self._output_channels,
    kernel_shape=1,
    stride=1,
    with_bias=False,
    padding='SAME',
    name='conv_2')(
    residual)

output = shortcut + residual

```

```
return output
```

## 2. Листинг структуры ResNet50

Предварительно были соединены блоки BootleNeck (для оптимизации времени работы системы) и базовый блок, осуществив конкатенацию.

```
class ResNet(hk.Module):
    VALID_ENDPOINTS = (
        'resnet_stem',
        'resnet_unit_0',
        'resnet_unit_1',
        'resnet_unit_2',
        'resnet_unit_3',
        'last_conv',
        'output',
    )

    def __init__(self,
                 depth=50,
                 num_classes: Optional[int] = 1000,
                 width_mult: int = 1,
                 normalize_fn: Optional[types.NormalizeFn] = None,
                 name: Optional[Text] = None,
                 remat: bool = False):
        super(ResNetV2, self).__init__(name=name)
        self._normalize_fn = normalize_fn
        self._num_classes = num_classes
        self._width_mult = width_mult

        self._strides = [1, 2, 2, 2]
        num_blocks = {
            18: [2, 2, 2, 2],
            34: [3, 4, 6, 3],
            50: [3, 4, 6, 3],
            101: [3, 4, 23, 3],
            152: [3, 8, 36, 3],
            200: [3, 24, 36, 3],
        }
        if depth not in num_blocks:
            raise ValueError(
                f'`depth` should be in {list(num_blocks.keys())} ({depth} given).')
        self._num_blocks = num_blocks[depth]
```

```

if depth >= 50:
    self._block_module = BottleneckBlock
    self._channels = [256, 512, 1024, 2048]
else:
    self._block_module = BasicBlock
    self._channels = [64, 128, 256, 512]

self._initial_conv = hk.Conv2D(
    output_channels=64 * self._width_mult,
    kernel_shape=7,
    stride=2,
    with_bias=False,
    padding='SAME',
    name='initial_conv')

if remat:
    self._initial_conv = hk.remat(self._initial_conv)

self._block_groups = []
for i in range(4):
    self._block_groups.append(
        ResNetUnit(
            channels=self._channels[i] * self._width_mult,
            num_blocks=self._num_blocks[i],
            block_module=self._block_module,
            stride=self._strides[i],
            normalize_fn=self._normalize_fn,
            name='block_group_%d' % i,
            remat=remat))

if num_classes is not None:
    self._logits_layer = hk.Linear(
        output_size=num_classes, w_init=jnp.zeros, name='logits')

def __call__(self, inputs, is_training, final_endpoint='output'):
    self._final_endpoint = final_endpoint
    net = self._initial_conv(inputs)
    net = hk.max_pool(
        net, window_shape=(1, 3, 3, 1),
        strides=(1, 2, 2, 1),
        padding='SAME')

```



```

end_point = 'resnet_stem'
if self._final_endpoint == end_point:
    return net

for i_group, block_group in enumerate(self._block_groups):
    net = block_group(net, is_training=is_training)
    end_point = f'resnet_unit_{i_group}'
    if self._final_endpoint == end_point:
        return net

end_point = 'last_conv'
if self._final_endpoint == end_point:
    return net

if self._normalize_fn is not None:
    net = self._normalize_fn(net, is_training=is_training)
    net = jax.nn.relu(net)
net = jnp.mean(net, axis=[1, 2])

assert self._final_endpoint == 'output'
if self._num_classes is None:
    return net

return self._logits_layer(net)

```

### 3. Листинг структуры ансамбля ResNet50 и TSM-50(x2)

```

class TSMResNetUnit(hk.Module):
    def __init__(self,
                  output_channels: int,
                  num_blocks: int,
                  stride: int,
                  tsm_mode: str,
                  num_frames: int,
                  normalize_fn: Optional[types.NormalizeFn] = None,
                  channel_shift_fraction: float = 0.125,
                  name: str = 'tsm_resnet_unit'):
        super().__init__(name=name)
        self._output_channels = output_channels
        self._num_blocks = num_blocks
        self._normalize_fn = normalize_fn
        self._stride = stride
        self._tsm_mode = tsm_mode

```

```

        self._channel_shift_fraction = channel_shift_fraction
        self._num_frames = num_frames

    def __call__(self,
                  inputs: types.TensorLike,
                  is_training: bool) -> jnp.ndarray:
        net = inputs
        for idx_block in range(self._num_blocks):
            net = TSMResNetBlock(
                self._output_channels,
                stride=self._stride if idx_block == 0 else 1,
                use_projection=idx_block == 0,
                normalize_fn=self._normalize_fn,
                tsm_mode=self._tsm_mode,
                channel_shift_fraction=self._channel_shift_fraction,
                num_frames=self._num_frames,
                name=f'block_{idx_block}')(
                    net, is_training=is_training)
        return net

class TSMResNetV2(hk.Module):
    """TSM on ResNet V2 as in https://arxiv.org/abs/1603.05027."""
    VALID_ENDPOINTS = (
        'tsm_resnet_stem',
        'tsm_resnet_unit_0',
        'tsm_resnet_unit_1',
        'tsm_resnet_unit_2',
        'tsm_resnet_unit_3',
        'last_conv',
        'Embeddings',
    )

    def __init__(self,
                  normalize_fn: Optional[types.NormalizeFn] = None,
                  depth: int = 50,
                  num_frames: int = 16,
                  channel_shift_fraction: float = 0.125,
                  width_mult: int = 1,
                  name: str = 'TSMResNetV2'):
        super().__init__(name=name)

```

```

if not 0. <= channel_shift_fraction <= 1.0:
    raise ValueError(
        f'channel_shift_fraction ({channel_shift_fraction})'
        ' has to be in [0, 1].')

self._num_frames = num_frames

self._channels = (256, 512, 1024, 2048)
self._strides = (1, 2, 2, 2)

num_blocks = {
    50: (3, 4, 6, 3),
    101: (3, 4, 23, 3),
    152: (3, 8, 36, 3),
    200: (3, 24, 36, 3),
}
if depth not in num_blocks:
    raise ValueError(
        f'`depth` should be in {list(num_blocks.keys())} ({depth} given).')
self._num_blocks = num_blocks[depth]

self._width_mult = width_mult
self._channel_shift_fraction = channel_shift_fraction
self._normalize_fn = normalize_fn

def __call__(
    self,
    inputs: types.TensorLike,
    is_training: bool = True,
    final_endpoint: str = 'Embeddings') -> jnp.ndarray:

    inputs, tsm_mode, num_frames = tsmu.prepare_inputs(inputs)
    num_frames = num_frames or self._num_frames

    self._final_endpoint = final_endpoint
    if self._final_endpoint not in self.VALID_ENDPOINTS:
        raise ValueError(f'Unknown final endpoint {self._final_endpoint}')

    # Stem convolution.
    end_point = 'tsm_resnet_stem'
    net = hk.Conv2D(
        output_channels=64 * self._width_mult,

```

```

        kernel_shape=7,
        stride=2,
        with_bias=False,
        name=end_point,
        padding='SAME')(
            inputs)
net = hk.MaxPool(
    window_shape=(1, 3, 3, 1),
    strides=(1, 2, 2, 1),
    padding='SAME')(
        net)
if self._final_endpoint == end_point:
    return net

for unit_id, (channels, num_blocks, stride) in enumerate(
    zip(self._channels, self._num_blocks, self._strides)):
    end_point = f'tsm_resnet_unit_{unit_id}'
    net = TSMResNetUnit(
        output_channels=channels * self._width_mult,
        num_blocks=num_blocks,
        stride=stride,
        normalize_fn=self._normalize_fn,
        channel_shift_fraction=self._channel_shift_fraction,
        num_frames=num_frames,
        tsm_mode=tsm_mode,
        name=end_point)(
            net, is_training=is_training)
if self._final_endpoint == end_point:
    return net

if self._normalize_fn is not None:
    net = self._normalize_fn(net, is_training=is_training)
net = jax.nn.relu(net)

end_point = 'last_conv'
if self._final_endpoint == end_point:
    return net
net = jnp.mean(net, axis=(1, 2))
net = tsmu.prepare_outputs(net, tsm_mode, num_frames)
assert self._final_endpoint == 'Embeddings'
return net

```