# GAN

유튜브: <a href="https://www.youtube.com/watch?v=sVjHNIJlm-o">https://www.youtube.com/watch?v=sVjHNIJlm-o</a>





GAN 구조

GAN 종류

#### GAN(Generative Adversarial Network)

GAN: 생성적 적대 신경망



딥페이크로 만든 영상 및 사진

Generative: 생성모델 Adversarial: 두 모델을

적대적으로 경쟁

Network:인공신경망

→ GAN을 이용

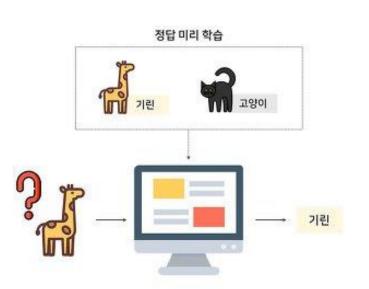


#### 지도학습(Supervised Machine Learning):

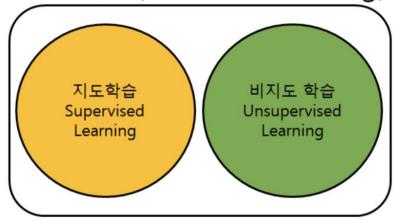
- 정답을 전달하며 학습시킴
- Input과 Output 확실

## 비지도 학습(Unsupervised Machine Learning): • 정답이 주어지지 않은 상태에서 학습하는 알고리즘

- 데이터의 특성을 학습하여 스스로 패턴 확인



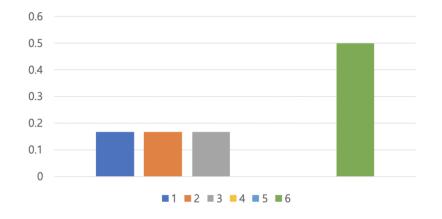
#### 머신 러닝(Machine Learning)

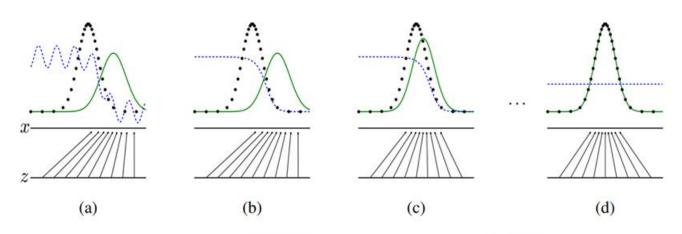




• 확률분포: 확률 변수가 특정한 값을 가질 확률

X	1	2	3	4	5	6
P(X)	1	1	1	0	0	5
, ,	6	$\frac{\overline{6}}{6}$	6	$\frac{\overline{6}}{6}$	$\frac{\overline{6}}{6}$	6

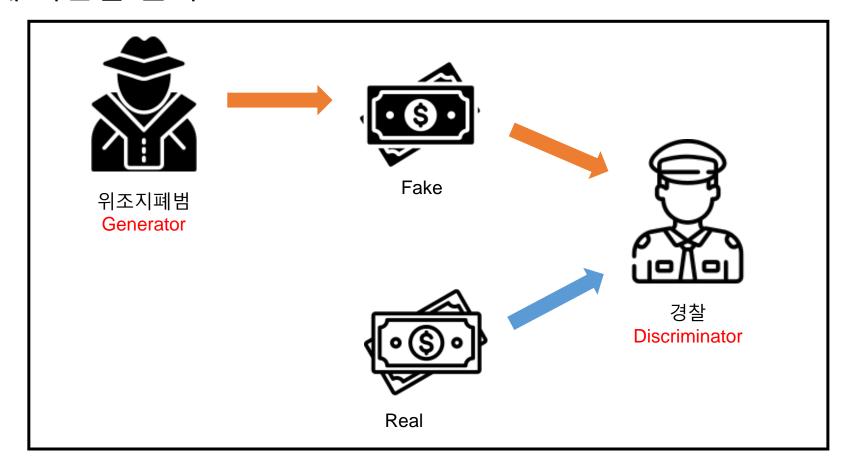




※ 검은 검선: 원 데이터의 확률분포, 녹색 검선: GAN이 만들어 내는 확률분포, 파란 검선: 분류자의 확률분포

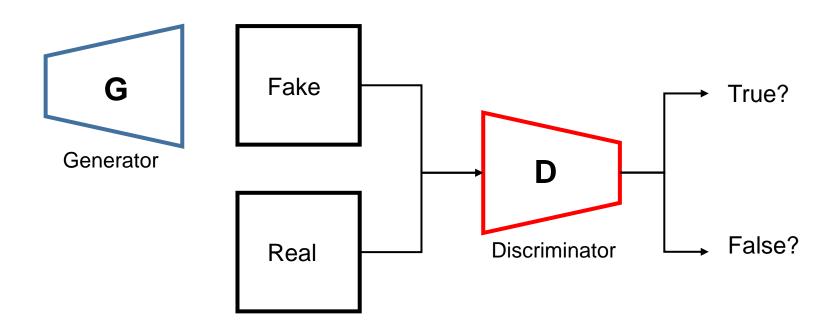
#### 경찰과 위조지폐범 게임에 기반한 원리

위조지폐범: 진짜 같은 화폐 생성 경찰: 진짜와 가짜 완벽하게 구분



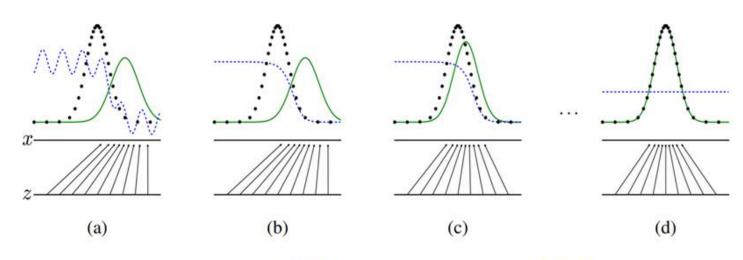
#### GAN 구조

- 생성 모델(Generator)
  Discriminator를 속이기 위한 가짜 이미지 생성
- 분류 모델(Discriminator) 주어진 이미지가 진짜인지 가짜인지 판별



#### GAN 구조

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

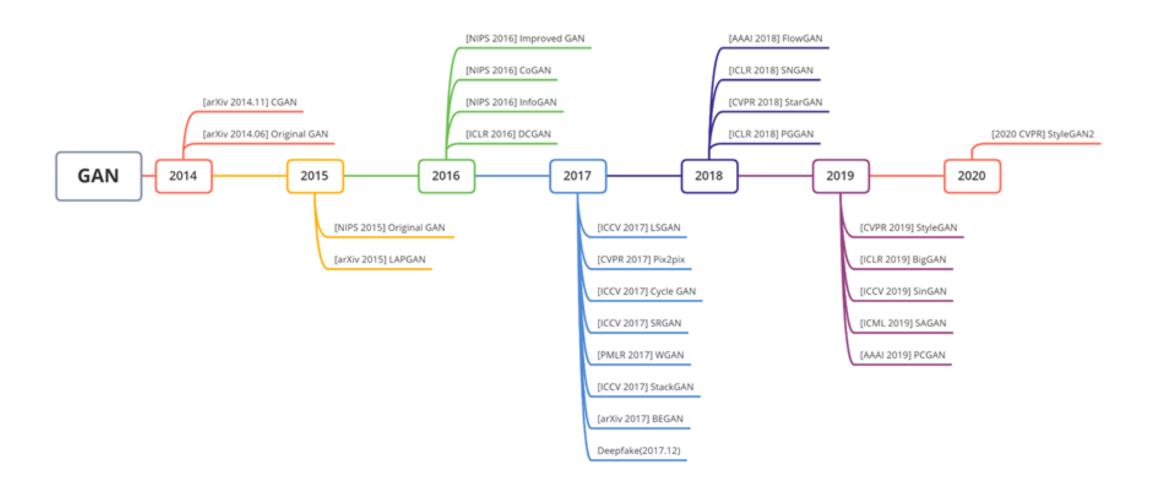


※ 검은 점선: 원 데이터의 확률분포, 녹색 점선: GAN이 만들어 내는 확률분포, 파란 점선: 분류자의 확률분포

D: V가 최대가 되도록.
-> D가 원하는 최적의 상황은 전부 0
G:V가 최소가 되도록
G가 원하는 최적의 상황은 음의 무한대가 되는 방향

D:분류모델, 가짜 데이터=0 진짜 데이터=1 G:생성 모델 D(x)=1, D(G(z))= 0 X: 실제 데이터 Z: 가짜 데이터

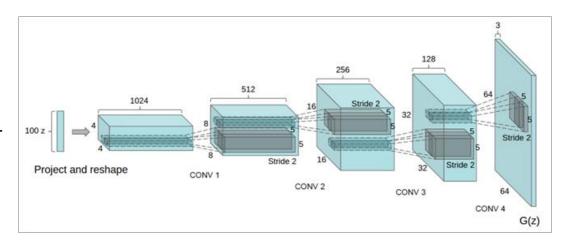
## GAN 종류



#### GAN 종류

#### DCGAN

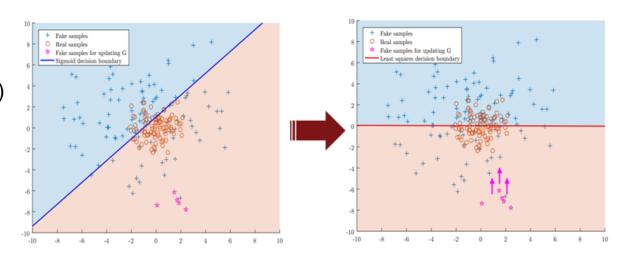
facebook 에서 연구.CNN 사용 fully-connected layer 대신 Convolutional layer사용



#### LSGAN

판별자를 속였기 때문에 더 이상 학습 x(gradient vanishing) 더 정교하게 속이기 위해 real 수준으로 끌어 올림.

Sigmoid cross entropy loss -> Least Square loss

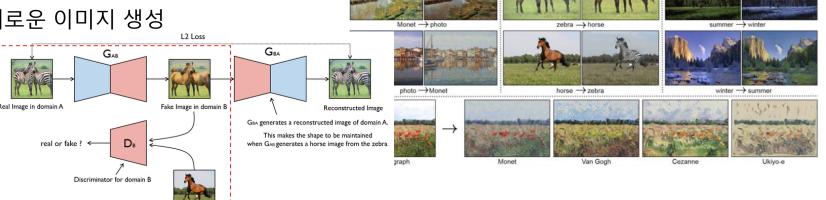


## GAN 종류

Cycle GAN

두개의 unpaired한 이미지를 가지고 새로운 이미지 생성

색상, 질감 만 가능, 모양 x



#### SRGAN

저해상도 -> 고해상도

기존 = PSNR은 높지만 high frequency detail x



```
[ ] from tensorflow.keras.layers import Dense, LeakyReLU, Dropout, Input
[ ] from tensorflow.keras.datasets import mnist
                                                                                from tensorflow.keras.models import Sequential, Model
                                                                                from tensorflow.keras.optimizers import Adam
                                                                                from tensorflow.keras.initializers import RandomNormal
[ ] (x_train, y_train), (x_test, y_test) = mnist.load_data()
                                                                                import numpy as np
                                                                                import matplotlib.pyplot as plt
     Downloading data from https://storage.googleapis.com/tensorflow/
     # gan에 입력되는 noise에 대한 dimension
     11501568/11490434 [============
                                                           - Os Ous/step
                                                                                NOISE DIM = 10
                                                                               # adam optimizer 정의, learning_rate = 0.0002, beta_1로
    x_train = x_train / 127.5 - 1
                                                                                adam = Adam(Ir=0.0002, beta_1=0.5)
     x \text{ test} = x \text{ test} / 127.5 - 1
                                                                              /usr/local/lib/python3.7/dist-packages/keras/optimizer_v2/adam.py:105: UserWarning: The `Ir` argument is deprecated,
     x_train.min(), x_train.max()
                                                                                 super(Adam, self). init (name, **kwargs)
□ (-1.0, 1.0)
                                                                           [ ] generator = Sequential([
                                                                                   Dense(256, input dim=NOISE DIM),
[] x_{train} = x_{train.reshape}(-1, 784)
                                                                                   LeakyReLU(0.2),
                                                                                   Dense(512),
     x train.shape
                                                                                   LeakyReLU(0.2),
                                                                                   Dense(1024),
                                                                                   LeakyReLU(0.2),
```

Dense(28\*28, activation='tanh'),

[ ] generator.summary()

```
discriminator = Sequential([
    Dense(1024, input_shape=(784,), kernel_initializer=RandomNormal(stddev=0.02)),
    LeakyReLU(0.2),
    Dropout(0.3),
    Dense(512),
    LeakyReLU(0.2),
    Dropout(0.3),
    Dense(256),
    LeakyReLU(0.2),
    Dropout(0.3),
    Dense(1, activation='sigmoid')
])
```

```
[ ] discriminator.summary()
```



```
# discriminator는 학습을 하지 않도록 하며, Gan 모델에서는 generator만 학습
discriminator.trainable = False
gan_input = Input(shape=(NOISE_DIM,))
x = generator(inputs=gan_input)
output = discriminator(x)

[] gan = Model(gan_input, output)

pan.summary()

Addel: "model"

Layer (type)

Dutput Shape

Param #
```

Layer (type)	Output Shape	Param #
input_1 (InputLayer)	[(None, 10)]	0
sequential (Sequential)	(None, 784)	1463312
sequential_1 (Sequential)	(None, 1)	1460225

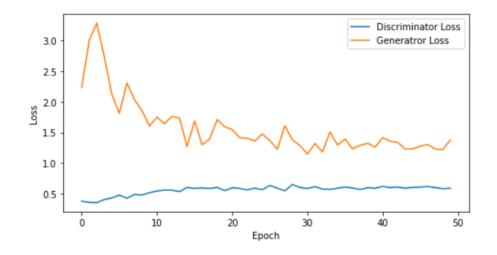
Total params: 2,923,537 Trainable params: 1,463,312 Non-trainable params: 1,460,225

[ ] gan.compile(loss='binary\_crossentropy', optimizer=adam)

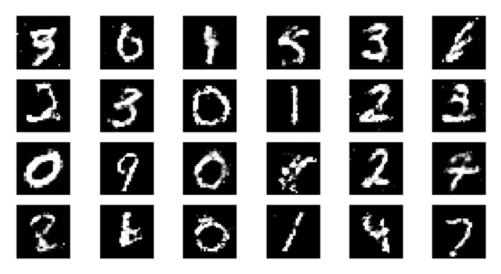
```
[ ] def get_batches(data, batch_size):
        batches = []
        for i in range(int(data.shape[0] // batch size)):
            batch = data[i * batch_size: (i + 1) * batch_size]
            batches.append(batch)
        return np.asarray(batches)
def visualize_training(epoch, d_losses, g_losses):
        # 오차에 대한 시각화
        plt.figure(figsize=(8, 4))
        plt.plot(d_losses, label='Discriminator Loss')
        plt.plot(g losses, label='Generatror Loss')
        plt.xlabel('Epoch')
        plt.ylabel('Loss')
        plt.legend()
        plt.show()
        print('epoch: {}, Discriminator Loss: {}, Generator Loss: {}'.format(epoch, np.asarray(d_losses).mean(), np.asarray(g_losses).mean()))
        #샘플 데이터 생성 후 시각화
        noise = np.random.normal(0, 1, size=(24, NOISE_DIM))
        generated images = generator.predict(noise)
        generated_images = generated_images.reshape(-1, 28, 28)
        plt.figure(figsize=(8, 4))
        for i in range(generated_images.shape[0]):
            plt.subplot(4, 6, i+1)
            plt.imshow(generated_images[i], interpolation='nearest', cmap='gray')
            plt.axis('off')
        plt.tight_layout()
        plt.show()
```

```
BATCH_SIZE = 128
EPOCHS= 50
d_losses = []
g_losses = []
for epoch in range(1, EPOCHS + 1):
   # 각 배치별 학습
   for real_images in get_batches(x_train, BATCH_SIZE):
       # 랜덤 노이즈 생성
       input_noise = np.random.uniform(-1, 1, size=[BATCH_SIZE, NOISE_DIM])
       # 가짜 이미지 데이터 생성
       generated_images = generator.predict(input_noise)
       # Gan에 학습할 X 데이터 정의
       x_dis = np.concatenate([real_images, generated_images])
       # Gan에 학습할 Y 데이터 정의
       y_dis = np.zeros(2 * BATCH_SIZE)
       y_dis[:BATCH_SIZE] = 0.9
```

```
# Discriminator 훈련
   discriminator.trainable = True
   d_loss = discriminator.train_on_batch(x_dis, y_dis)
   # Gan 훈련
   noise = np.random.uniform(-1, 1, size=[BATCH_SIZE, NOISE_DIM])
   y_gan = np.ones(BATCH_SIZE)
    # Discriminator의 판별 학습을 방지
   discriminator.trainable = False
   g_loss = gan.train_on_batch(noise, y_gan)
d_losses.append(d_loss)
g_losses.append(g_loss)
if epoch == 1 or epoch % 5 == 0:
   visualize_training(epoch, d_losses, g_losses)
```



epoch: 50, Discriminator Loss: 0.5575451850891113, Generator Loss: 1.5767810344696045



# Q&A