

深度学习-第十章-人脸识别和风格迁移

黄海广 副教授

2021年05月

本章目录

- 01 人脸识别概述
- 02 神经风格迁移

01 人脸识别概述

02 神经风格迁移

人脸验证 (face verification)

- · 输入图片,以及某人的ID或者是名字
- 验证输入图片是否是这个人

人脸识别(face recognition)

- 有一个K个人的人脸数据库
- 获取输入图像
- 如果图像是K个人中的某人(或不认识)

人脸聚类 (Face Clustering)

在数据库中对人脸进行聚类, 直接K-Means即可。

One-Shot学习

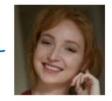
在一次学习问题中,只能通过一个样本进行学习,以能够认出同一个人。大多数人脸识别系统都需要解决这个问题。系统需要做的就是,仅仅通过一张已有的照片,来识别前面这个人确实是她。相反,如果机器看到一个不在数据库里的人所示),机器应该能分辨出她不是数据库中四个人之一。

只要你能学习这个函数*d*,通过输入一对图片,它将会告诉你这两张图片是否是同一个人。

 $d(img1, img2) = degree \ of \ difference \ between \ images$

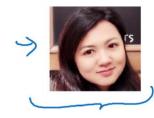




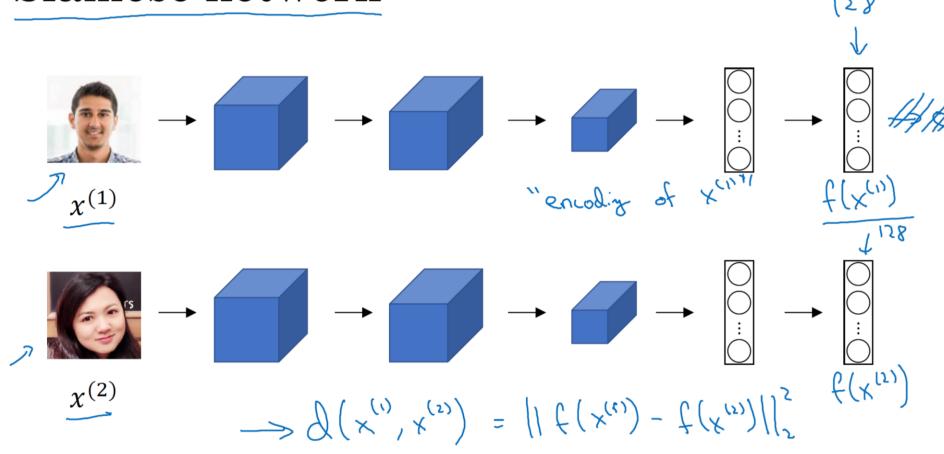








Siamese 网络 Siamese network

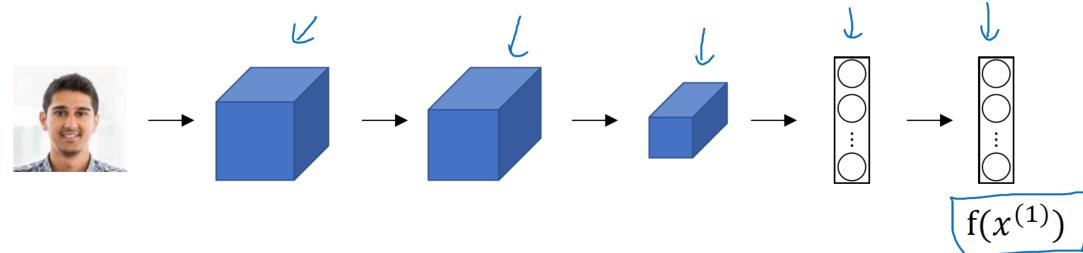


Siamese 网络

$$d(x^{(i)}, x^{(j)}) = ||f(x^{(i)}) - f(x^{(j)})||_{2}^{2} \circ$$

如果 $x^{(i)}, x^{(j)}$ 是同一个人,则) = $||f(x^{(i)}) - f(x^{(j)})||_2^2$ 较小

如果 $x^{(i)}, x^{(j)}$ 不是同一个人,则) = $||f(x^{(i)}) - f(x^{(j)})||_2^2$ 较大



Triplet 损失

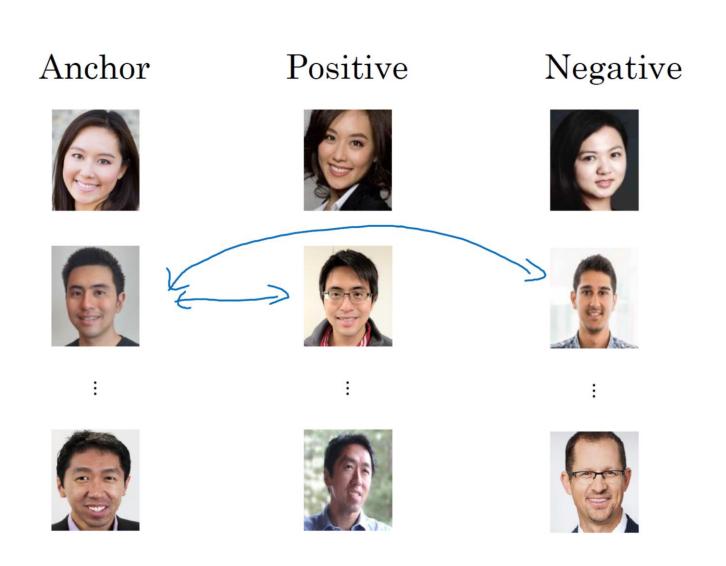


三元组损失,它代表你通常会同时看三张图片,你需要看Anchor图片、Postive图片,还有Negative图片,我要把Anchor图片、Positive图片和Negative图片简写成A、P、N。

Triplet 损失

想要 $||f(A) - f(P)||^2$,你希望这个数值很小,准确地说,你想让它小于等 f(A)和f(N)之间的距离,或者说是它们的范数的平方(即: $||f(A) - f(P)||^2 \le ||f(A) - f(N)||^2$)。 $(||f(A) - f(P)||^2)$ 就是d(A, P), $(||f(A) - f(N)||^2)$ 这是d(A, N),你可以把d看作是距离(**distance**)函数,这也是为什么我们把它命名为d。

Triplet 损失



Triplet 损失

损失函数的定义基于三元图片组

就是
$$||f(A) - f(P)||^2 - ||f(A) - f(N)||^2 + a \le 0$$

为了定义这个损失函数,我们取这个和0的最大值:

$$L(A, P, N) = \max(||f(A) - f(P)||^2 - ||f(A) - f(N)||^2 + a, 0)$$

假设有1000个不同的人的10000张照片,也就是这1000个人平均每个人10张照片,组成了整个数据集。

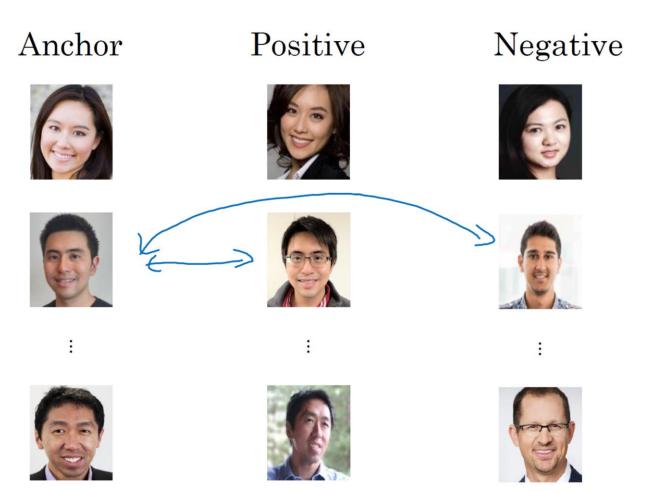
如果每个人只有1张照片,那么根本没法训练这个系统。

Triplet 损失

为了构建一个数据集,你要做的就是尽可能选择难训练的三元组A、P 和N。具体而言,你想要所有的三元组都满足这个条件 $(d(A,P)+a\leq d(A,N))$

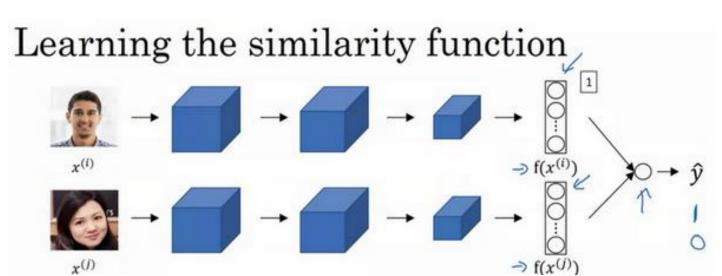
学习算法会尽可能地使右边这个式子变大(d(A, N)),或者使左边这个式子(d(A, P))变小,这样左右两边至少有一个a的间隔。

用Triplet 损失训练



人脸识别与二分类

$$\hat{y} = \sigma(\sum_{k=1}^{128} w_i | f(x^{(i)})_k - f(x^{(j)})_k | + b)$$



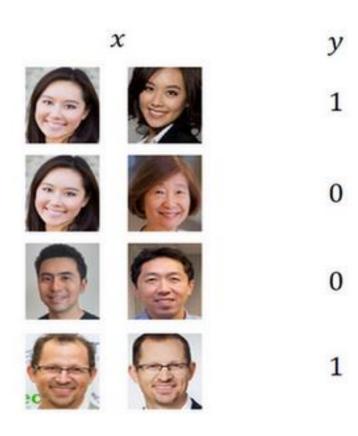
符号 $f(x^{(i)})_k$ 代表图片 $x^{(i)}$ 的编码,下标k代表选择这个向量中的第k个元素, $|f(x^{(i)})_k - f(x^{(j)})_k|$ 对这两个编码取元素差的绝对值

$$\chi^2$$
公式,公式可以是 $\chi^2 = \frac{(f(x^{(i)})_k - f(x^{(j)})_k)^2}{f(x^{(i)})_k + f(x^{(j)})_k}$

用Triplet 损失训练

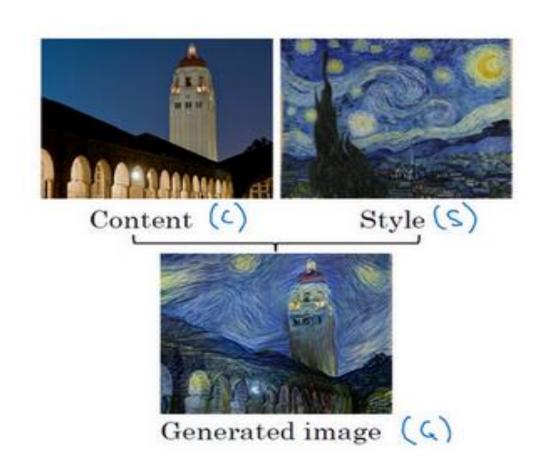
$$\hat{y} = \sigma(\sum_{k=1}^{128} w_i | f(x^{(i)})_k - f(x^{(j)})_k | + b)$$

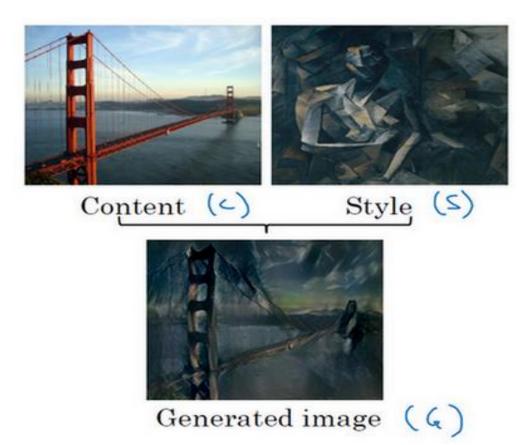
我解释一下,符号 $f(x^{(i)})_k$ 代表图片 $x^{(i)}$ 的编码,下标k代表选



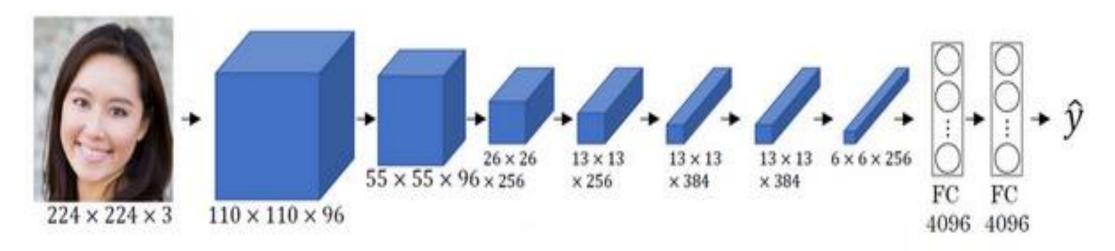
01 人脸识别概述

02 神经风格迁移

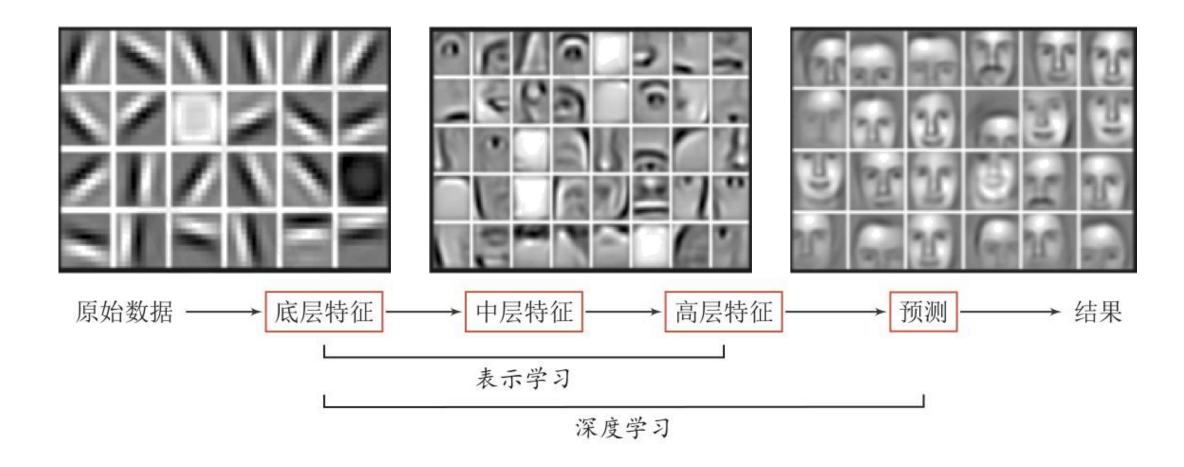




Visualizing what a deep network is learning

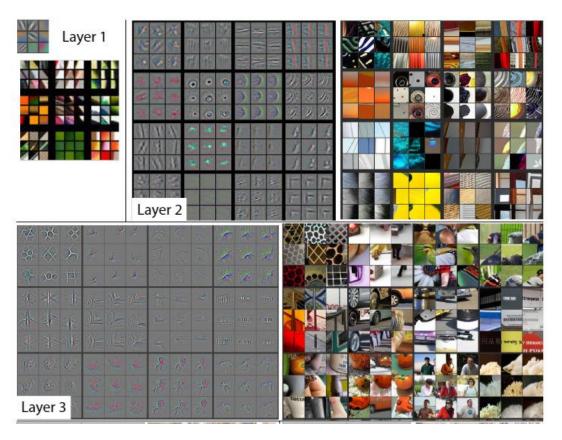


深度学习=表示学习+浅层学习

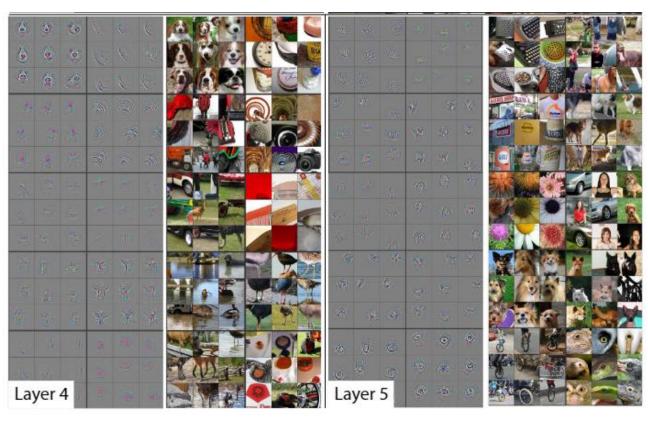


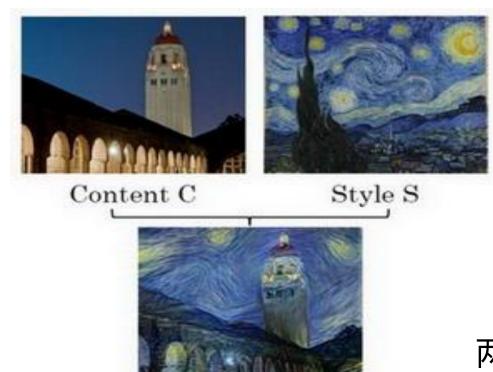
多层卷积能抽取复杂特征

浅层学到的特征为简单的边缘、角点、纹理、几何形状、表面等



深层学到的特征则更为复杂抽象,为狗、人脸、键盘等等

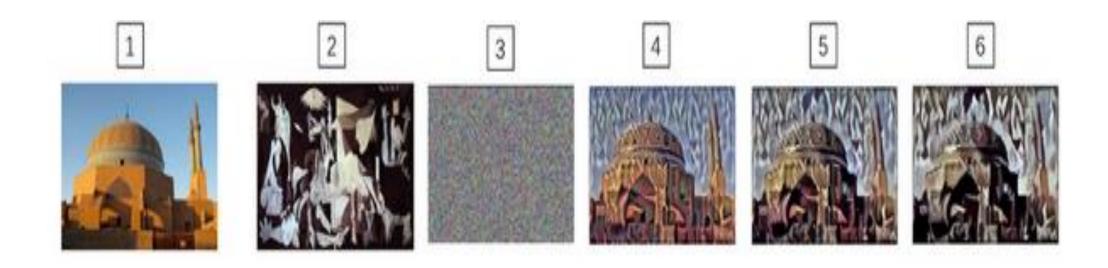




Generated image G ←

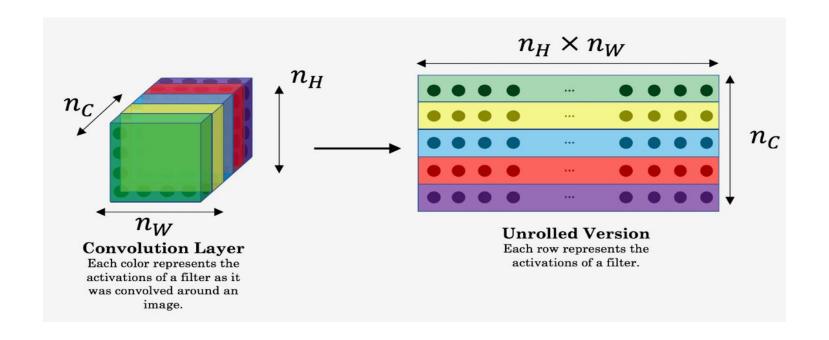
给你一个内容图像C,给定一个风格图 片S,而你的目标是生成一个新图片G

 $J(G) = aJ_{content}(C,G) + \beta J_{style}(S,G)$ 两个超参数a和 β 来确定内容代价和风格代价



- 随机初始化生成图像G,如100×100×3,500×500×3,又或者是任何你想要的尺寸。
- 然后使用代价函数J(G),使用梯度下降的方法将其最小化,更新 $G:=G-\frac{\partial}{\partial G}J(G)$ 。在这个步骤中,你实际上更新的是图像G的像素值,也就是 $100\times100\times3$,比如**RGB**通道的图片。

内容代价函数 (Content cost function)

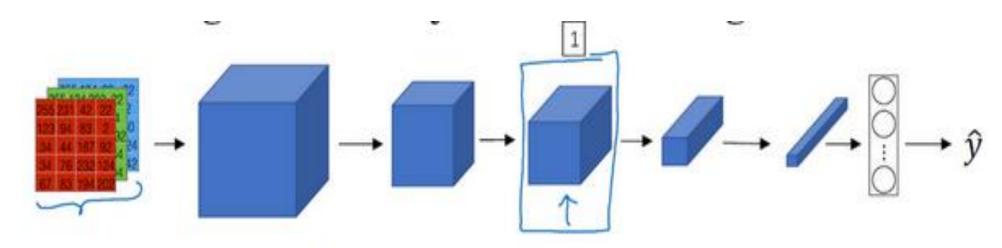


- Say you use hidden layer l to compute content cost.
- Use pre-trained ConvNet. (E.g., VGG network)

$$J(G) = aJ_{content}(C, G) + \beta J_{style}(S, G)$$

两个超参数α和β来确定内容代价和风格代价

风格代价函数(Style cost function)



Say you are using layer l's activation to measure "style."

参考文献

- 1. IAN GOODFELLOW等,《深度学习》,人民邮电出版社,2017
- 2. Andrew Ng, http://www.deeplearning.ai

