

Bài 12: Mô hình sinh dữ liệu

Nội dung



- 1. Giới thiệu về mô hình sinh
- 2. Mô hình tự mã hóa Autoencoder
- 3. GANs



Đâu là mặt thật, đâu là mặt giả?



http://www.whichfaceisreal.com/





Học giám sát và không giám sát



Học giám sát

- Dữ liệu: (x, y)
- x là dữ liệu, y là nhãn
- Mục đích: Học hàm số để ánh xạ x → y
- Ví dụ: Phân loại, hồi quy, phát hiện đối tượng, phân đoạn nghữ nghĩa, dịch máy...

Học không giám sát

- Dữ liệu: x
- x là dữ liệu, không nhãn!
- Mục đích: Học một cấu trúc ẩn hay một cấu trúc nền tảng nào đó của dữ liệu
- Ví dụ: phân cụm, giảm chiều...

Mô hình sinh



 Mục đích: Nhận đầu vào một tập mẫu huấn luyện sinh ra từ một phân bố nào đó và học một mô hình để có thể biểu diễn lại phân bố đó



Làm sao để học p_{model}(x) tương tự với p_{data}(x)?

Tại sao cần mô hình sinh?



 Vì nó có thể khám phá ra các thông tin ẩn nền tảng trong dữ liệu



VS



Homogeneous skin color, pose

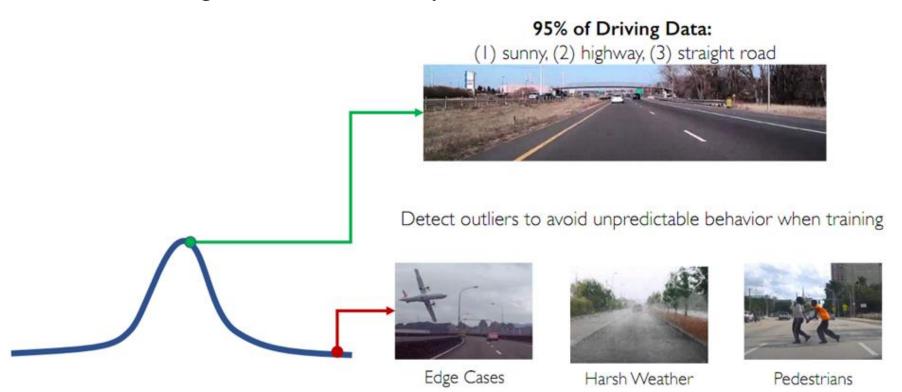
Diverse skin color, pose, illumination

 Sử dụng phân bố ẩn học được để sinh ra dữ liệu đa dạng và cân bằng hơn (debias)

Tại sao cần mô hình sinh?



- Phát hiện ngoại lệ (outlier): Làm sao để phát hiện một sự kiện mới học hiếm xảy ra?
- Sử dụng mô hình sinh để học phân bố dữ liệu, từ đó xác định ngoại lệ dựa trên phân bố học được.

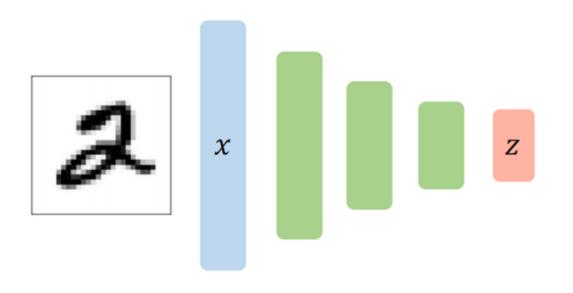




Autoencoder



- Là mô hình không giám sát cho phép học biểu diễn đặc trưng với số chiều nhỏ hơn từ tập huấn luyện không có nhãn
- "Encoder" học ánh xạ từ dữ liệu x vào không gian ấn z có số chiều thấp hơn

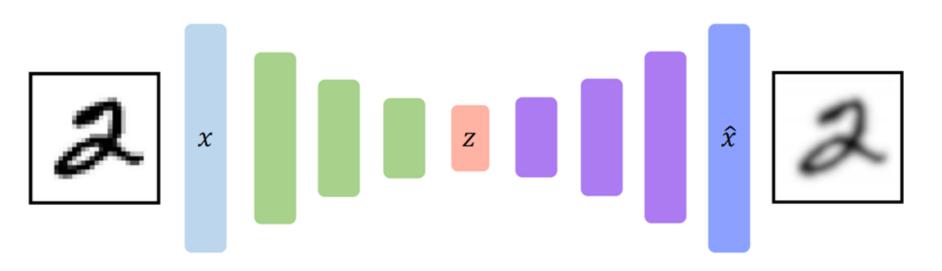


Why do we care about a low-dimensional z?

Autoencoder



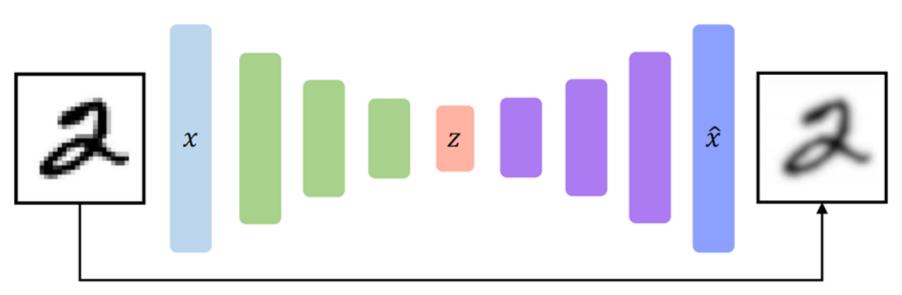
- Làm sao để học không gian ẩn?
- Huấn luyện mô hình sử dụng đặc trưng ẩn z để khôi phục lại dữ liệu gốc ban đầu
- "Decoder" ánh xạ đặc trưng ẩn z ngược trở lại để khôi phục thông tin dữ liệu đầu vào \hat{x}



Autoencoder



- Làm sao để học không gian ẩn?
- Huấn luyện mô hình sử dụng đặc trưng ẩn z để khôi phục lại dữ liệu gốc ban đầu
- Hàm mục tiêu không cần nhãn!

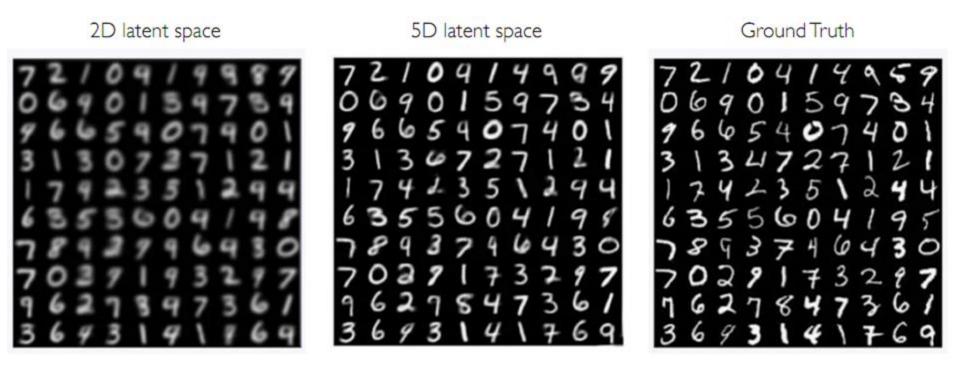


$$\mathcal{L}(x,\hat{x}) = \|x - \hat{x}\|^2$$

Số chiều không gian ẩn ảnh hưởng chất lượng khôi phục dữ liệu



- Autoencoder là một kiểu nén dữ liệu.
- Số chiều không gian ẩn càng nhỏ càng tạo ra nút thắt cổ chai (bottleneck) lớn khi huấn luyện



Autoencoders để học biểu diễn

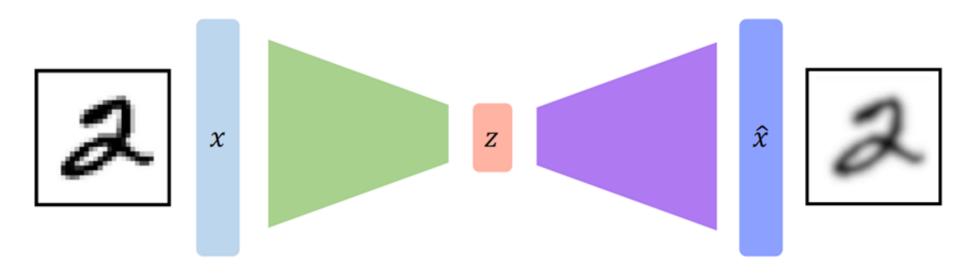


- Các lớp ẩn thắt cổ chai ép mạng học biểu diễn ẩn nén thông tin dữ liệu vào
- Hàm mục tiêu tái tạo ép biểu diễn ấn phải mã hóa được càng nhiều thông tin từ dữ liệu vào càng tốt
- Autoencoding = Automatically encoding data

Variational Autoencoders



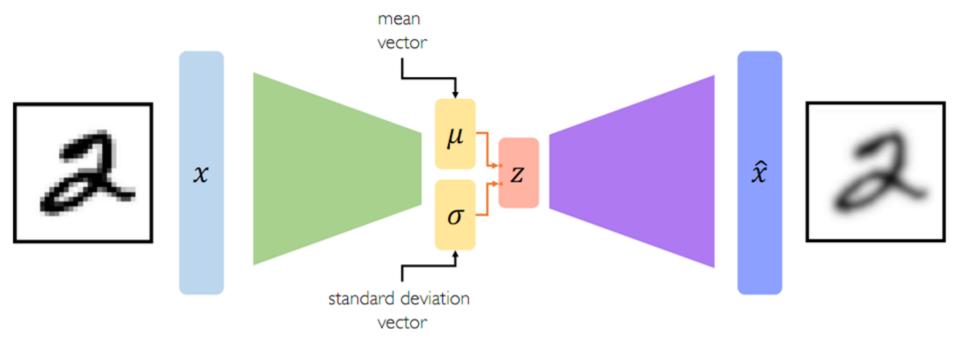
 VAEs: sự khác biệt chính so với autoencoder truyền thống



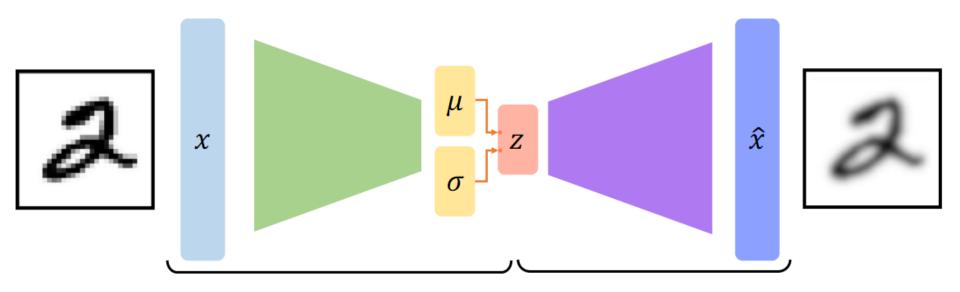
Variational Autoencoders



 VAEs: sự khác biệt chính so với autoencoder truyền thống

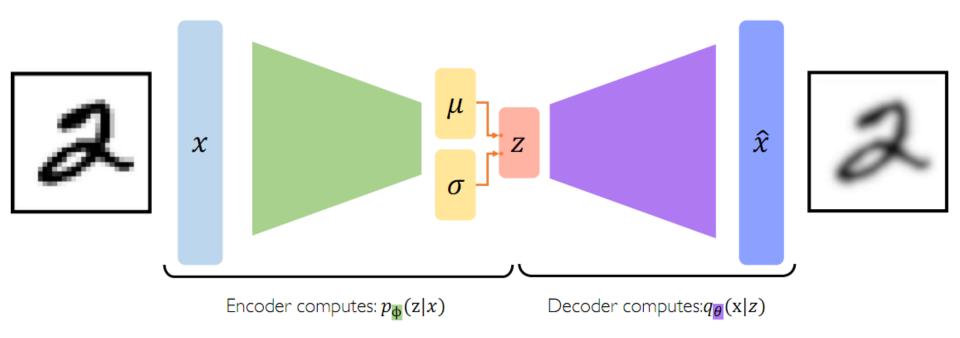






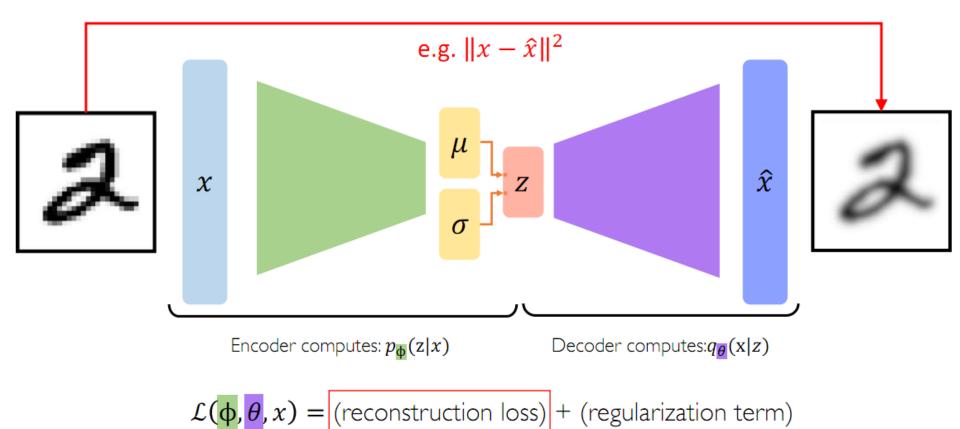
Encoder computes: $p_{\phi}(\mathbf{z}|\mathbf{x})$ Decoder computes: $q_{\theta}(\mathbf{x}|\mathbf{z})$



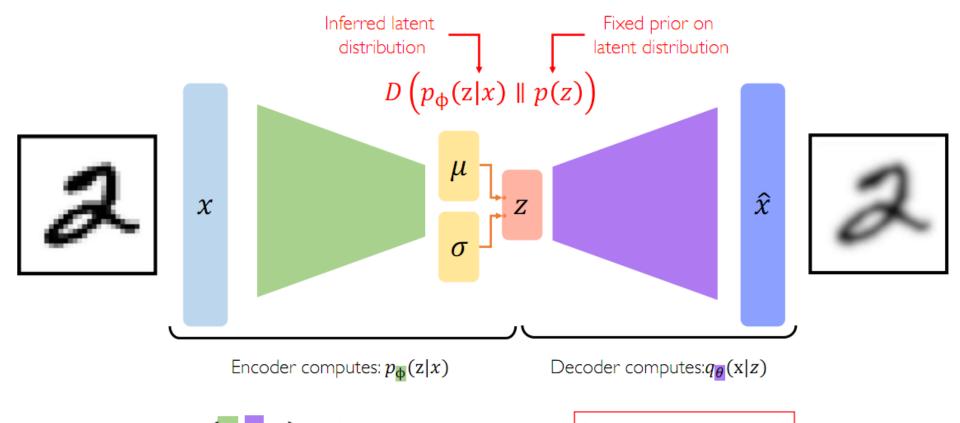


$$\mathcal{L}(\phi, \theta, x) = (\text{reconstruction loss}) + (\text{regularization term})$$









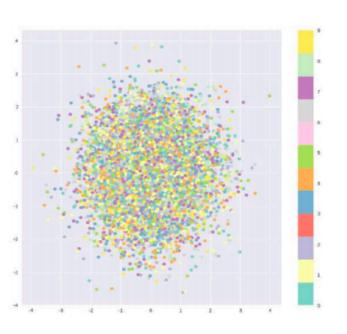
$$\mathcal{L}(\phi, \theta, x) = (\text{reconstruction loss}) + (\text{regularization term})$$

Phân bố tiên nghiệm của không gian ẩn



21

$$D\left(p_{\varphi}(\mathbf{z}|\mathbf{x}) \parallel p(\mathbf{z})\right)$$
Inferred latent distribution Fixed prior on latent distribution



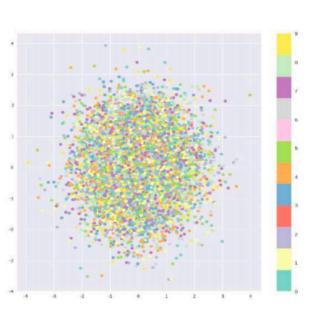
Common choice of prior:

$$p(z) = \mathcal{N}(\mu = 0, \sigma^2 = 1)$$

- Encourages encodings to distribute encodings evenly around the center of the latent space
- Penalize the network when it tries to "cheat" by clustering points in specific regions (ie. memorizing the data)

Phân bố tiên nghiệm của không gian ẩn





$$D\left(p_{\phi}(\mathbf{z}|\mathbf{x}) \parallel p(\mathbf{z})\right)$$
 KL-divergence between the two distributions
$$= -\frac{1}{2}\sum_{j=0}^{k-1} \left(\sigma_j + \mu_j^2 - 1 - \log\sigma_j\right)$$

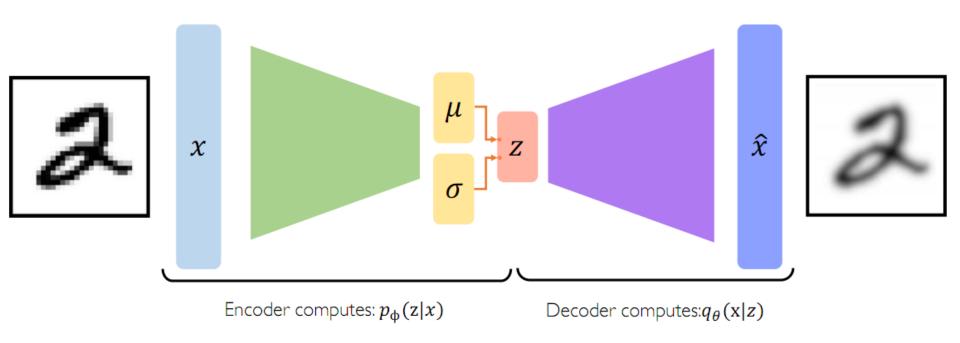
Common choice of prior:

$$p(z) = \mathcal{N}(\mu = 0, \sigma^2 = 1)$$

- Encourages encodings to distribute encodings evenly around the center of the latent space
- Penalize the network when it tries to "cheat" by clustering points in specific regions (ie. memorizing the data)

Đồ thị tính toán của VAE



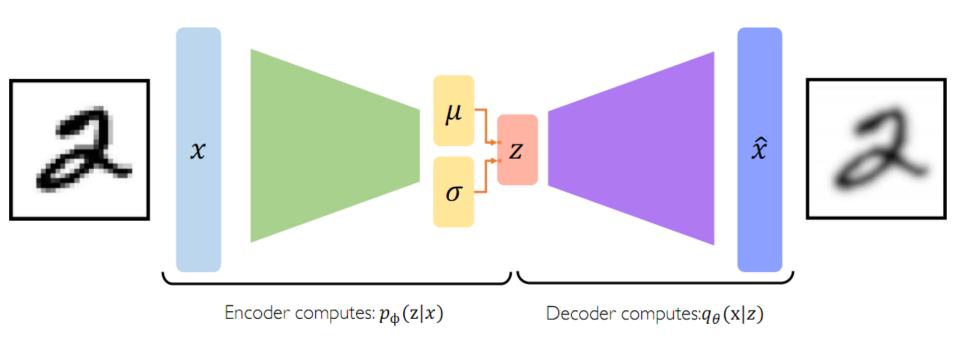


$$\mathcal{L}(\phi, \theta, x) = (\text{reconstruction loss}) + (\text{regularization term})$$

Đồ thị tính toán của VAE



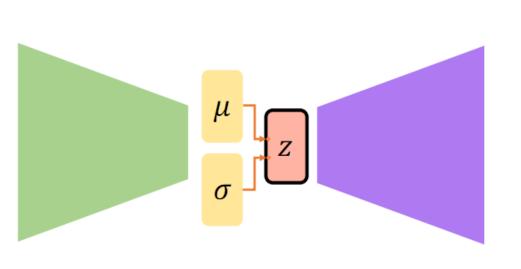
Vấn đề: Không thể lan truyền ngược qua lớp lấy mẫu!



$$\mathcal{L}(\phi, \theta, x) = (\text{reconstruction loss}) + (\text{regularization term})$$

Tái tham số hóa lớp lấy mẫu





Key Idea:

$$-z \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$$

Consider the sampled latent vector as a sum of

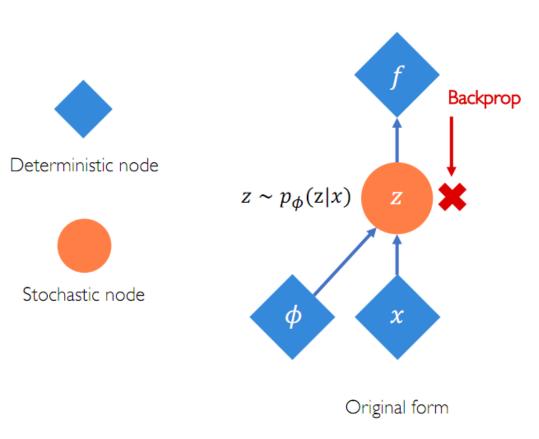
- a fixed μ vector,
- and fixed σ vector, scaled by random constants drawn from the prior distribution

$$\Rightarrow z = \mu + \sigma \odot \varepsilon$$

where $\varepsilon \sim \mathcal{N}(0,1)$

Tái tham số hóa lớp lấy mẫu





Tái tham số hóa lớp lấy mẫu

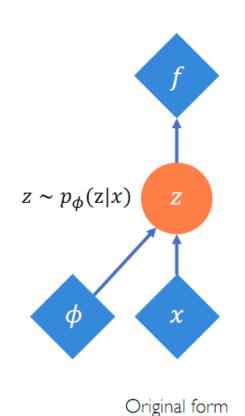


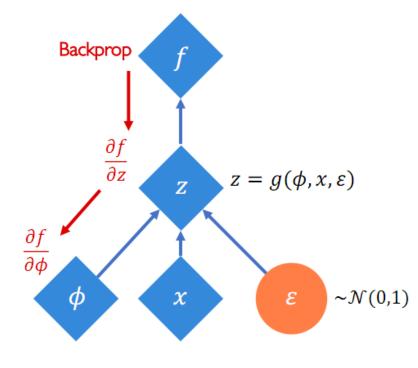


Deterministic node



Stochastic node





Reparametrized form

VAEs: Biến đổi không gian ẩn



- Tăng hoặc giảm từ từ một biến ẩn, giữ các biến khác cố định
- Mỗi chiều của z mã hóa các đặc trưng ẩn có ý nghĩa khác nhau



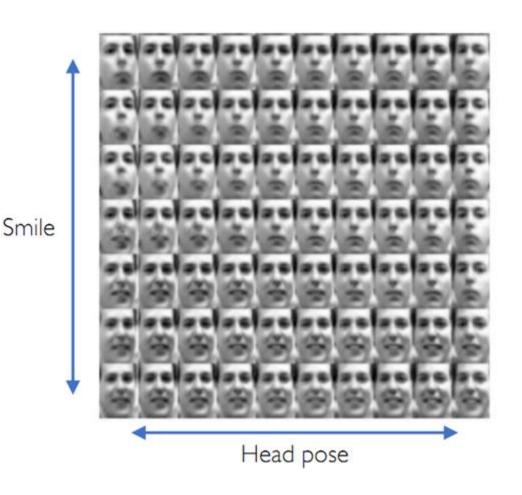
Head pose

VAEs: Biến đổi không gian ẩn



- Lý tưởng là các biến ẩn hoàn toàn độc lập với nhau (uncorrelated)
- Có thể thêm ràng buộc dạng ma trận chéo để ép các biến ẩn độc lập với nhau (hệ số tương quan giữa các biến ẩn khác nhau xấp xỉ 0)

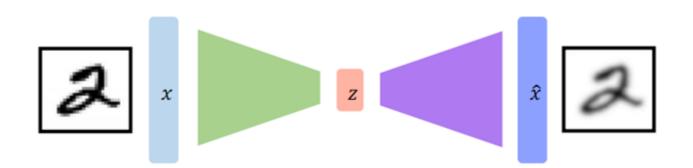
Disentanglement



VAEs: Tổng kết



- Hàm mục tiêu tái tạo cho phép huấn luyện không cần nhãn (không giám sát)
- Sử dụng kỹ thuật tái tham số hóa để cho phép huấn luyện end-to-end
- 3. Diễn giải các biến ẩn bằng cách biến đổi giá trị của nó và quan sát
- 4. Sinh dữ liệu mới

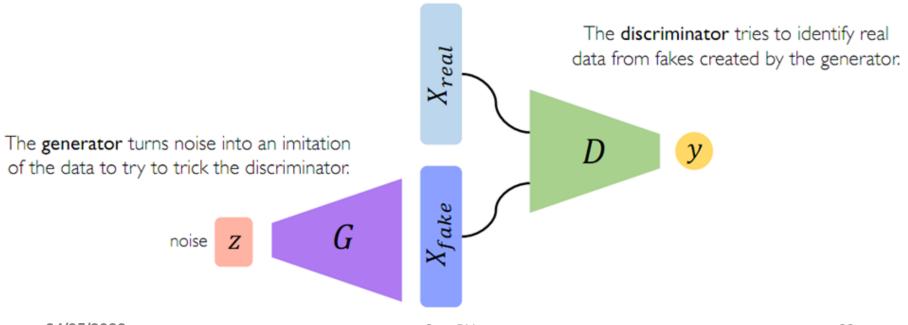




Mạng sinh dữ liệu



- GANs là một mô hình sinh chứa hai mạng nơ-ron đối chội lẫn nhau
- Mạng sinh (generator) biến véctơ nhiễu thành một dữ liệu giả để đánh lừa mạng phân loại (discriminator)
- Mạng phân loại (discriminator) cố gắng phân biệt đầu là dữ liệu thật, đâu là dữ liệu giả sinh bởi generator





Generator tạo dữ liệu giả từ nhiễu

Generator







Discriminator nhìn vào dữ liệu thật và giả

Discriminator Generator

Fake data



• Discriminator nhìn vào dữ liệu thật và giả

Discriminator

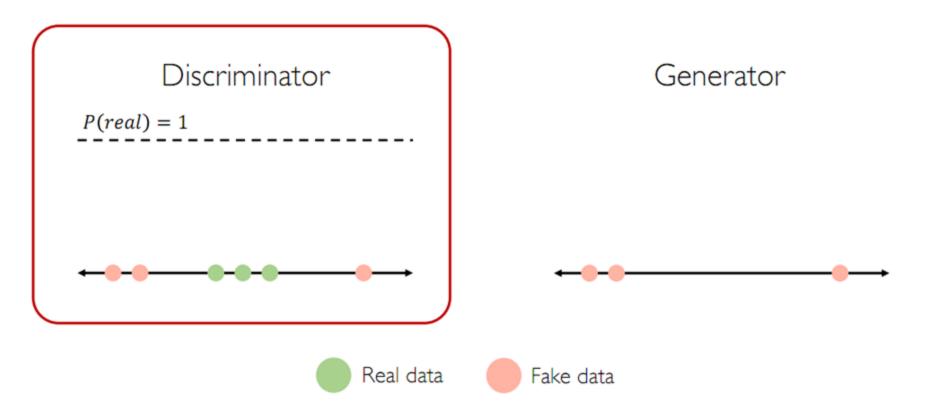
Generator

Real data

Fake data

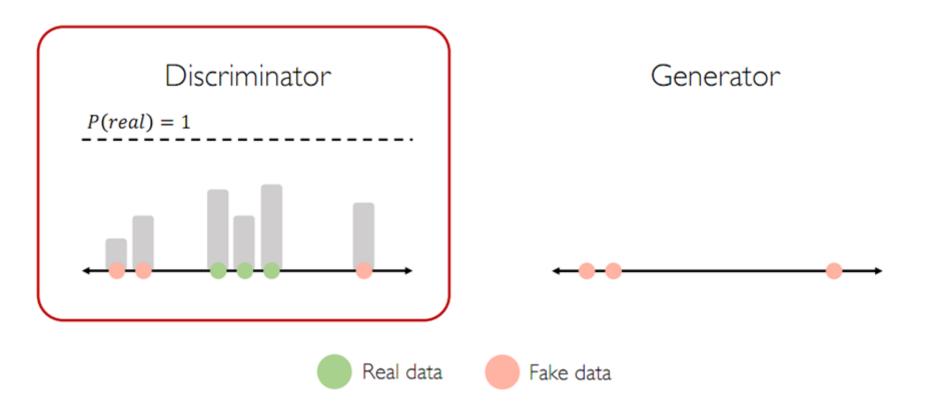


• Discriminator đoán đâu là thật, đâu là giả



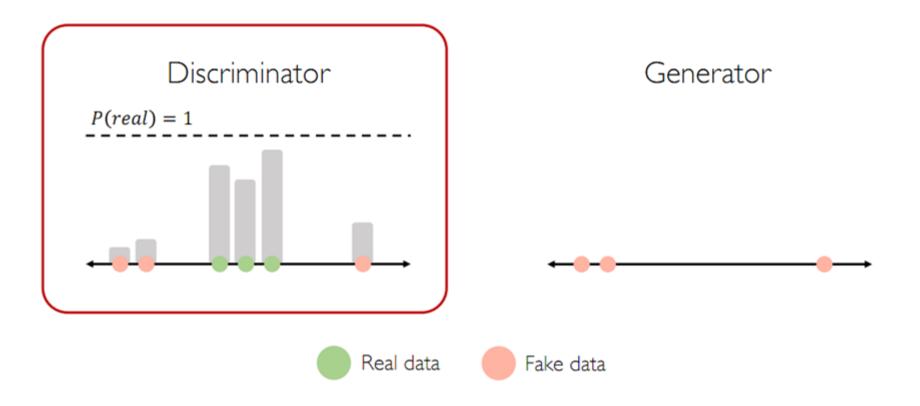


Discriminator đoán đâu là thật, đâu là giả



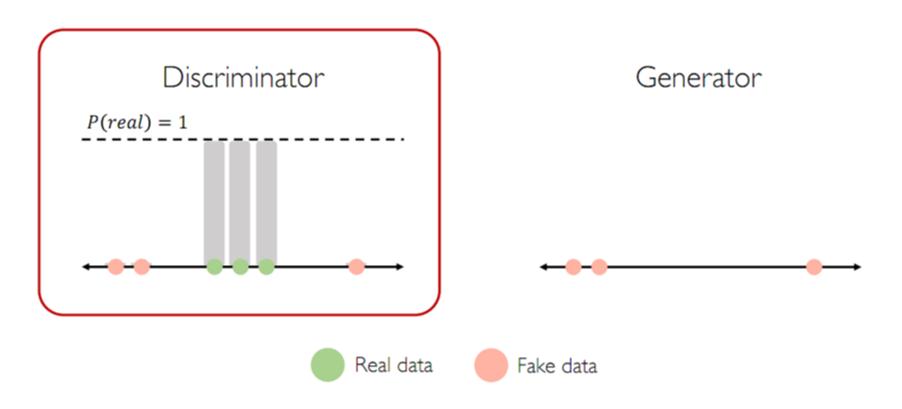


• Discriminator đoán đâu là thật, đâu là giả

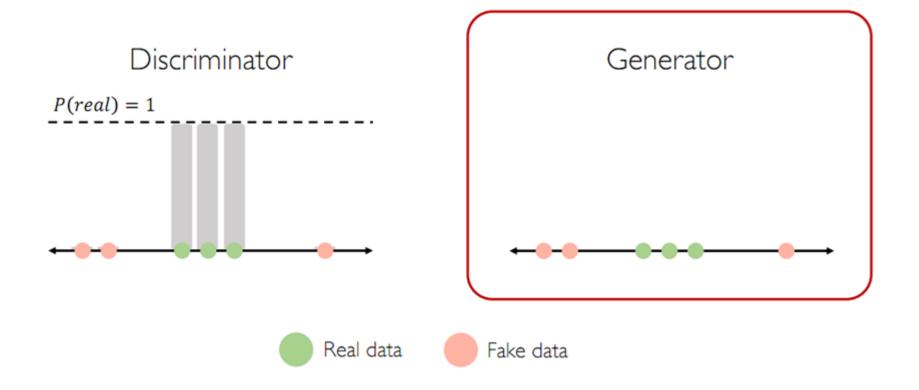




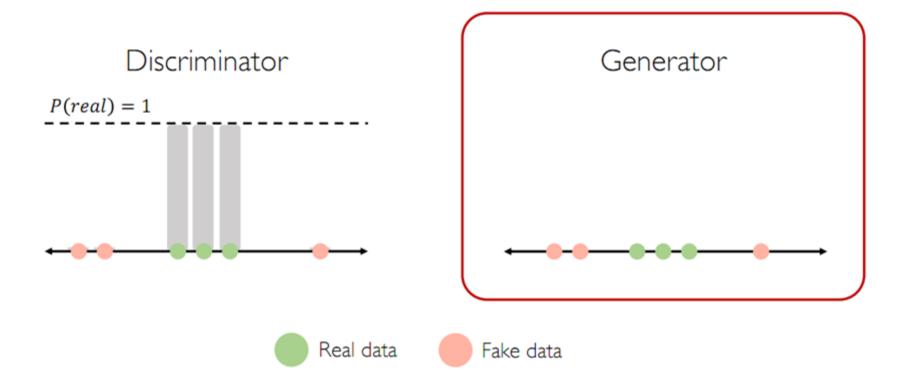
Discriminator đoán đâu là thật, đâu là giả



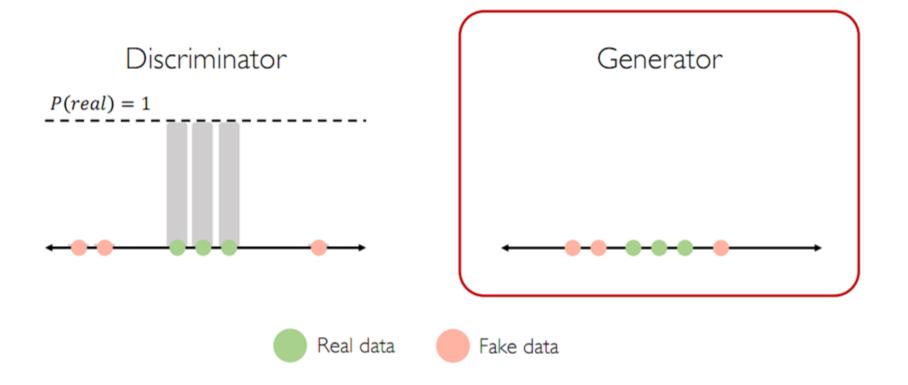








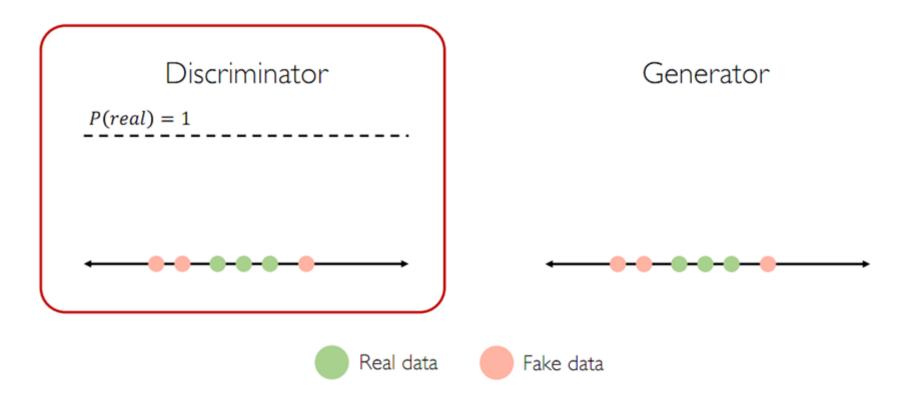






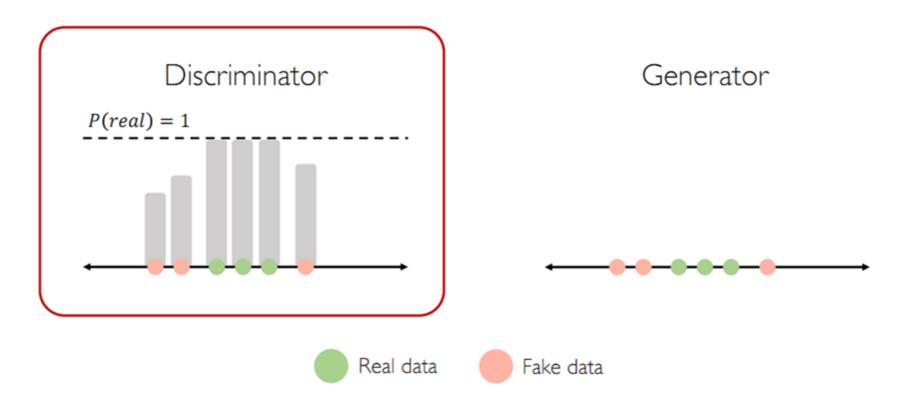
43

• Discriminator đoán đâu là thật, đâu là giả



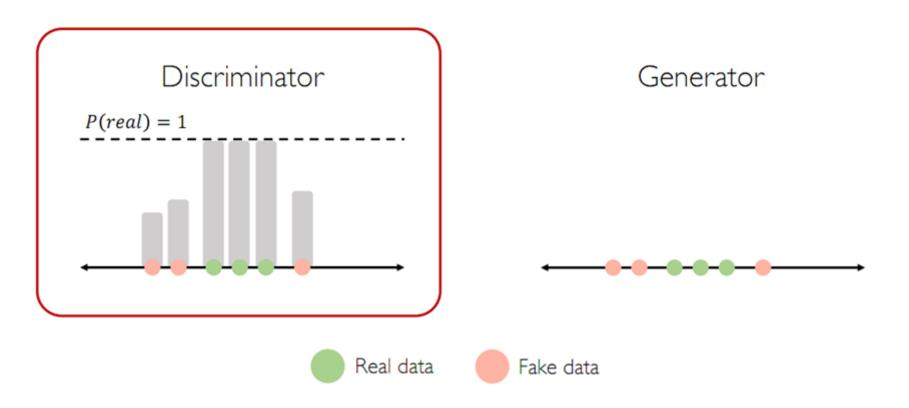


• Discriminator đoán đâu là thật, đâu là giả



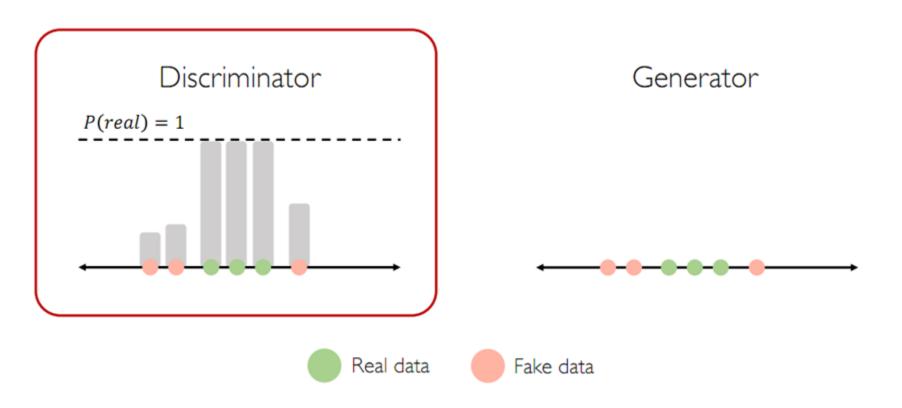


Discriminator đoán đâu là thật, đâu là giả

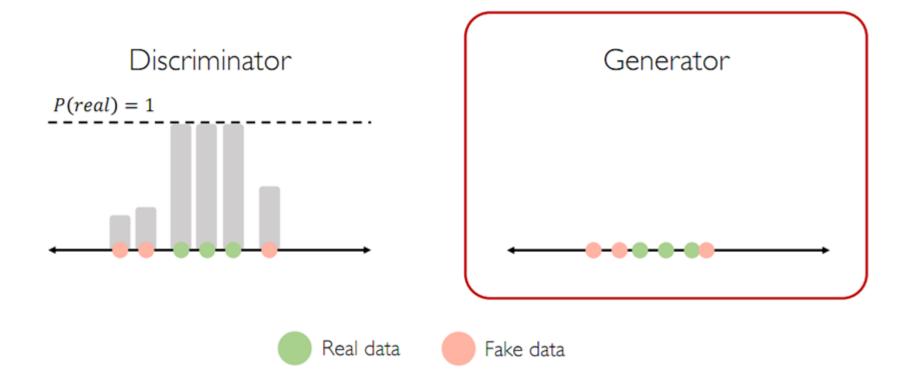




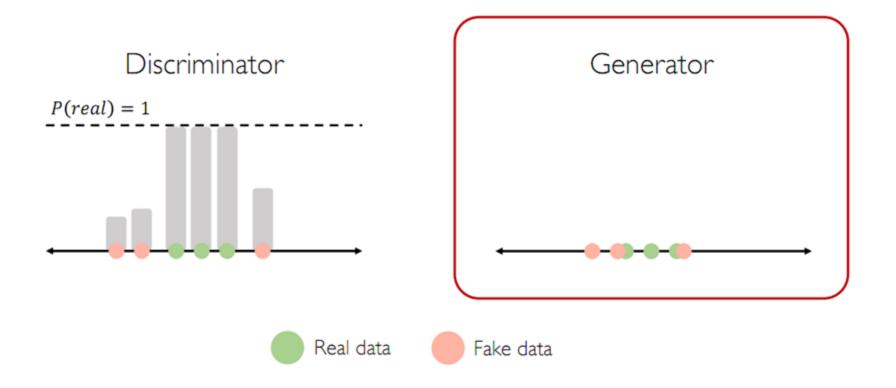
• Discriminator đoán đâu là thật, đâu là giả



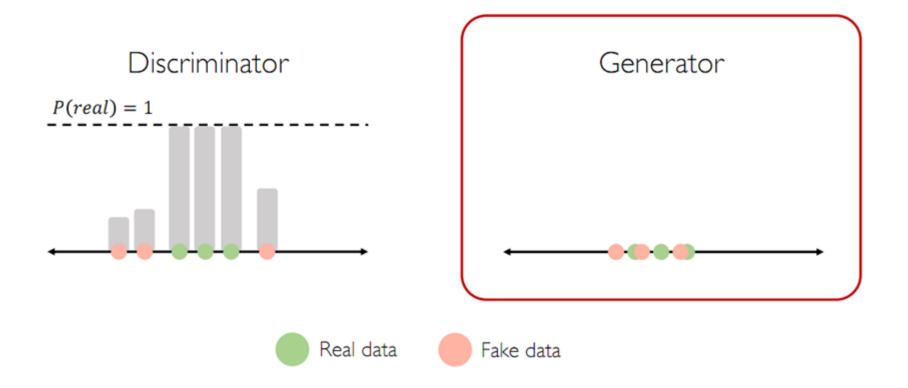








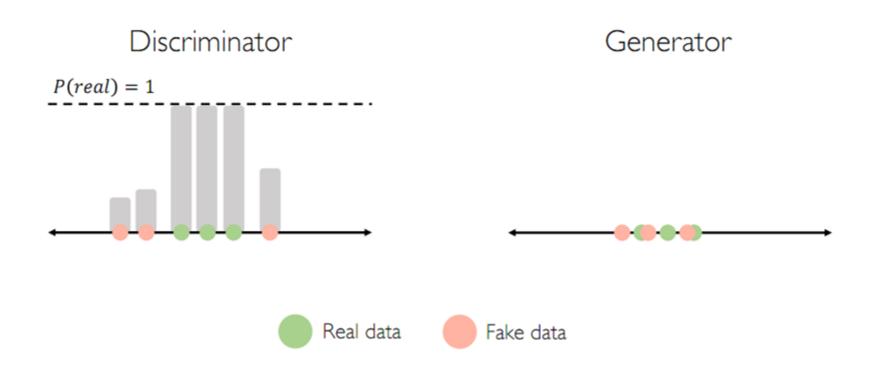




Intuition behind GANs



- Discriminator cố gắng phân biệt dữ liệu thật và giả
- Generator cố gắng cải tiến chất lượng dữ liệu giả để lừa discriminator



Huấn luyện GANs



- Discriminator cố gắng phân biệt dữ liệu thật và giả
- Generator cố gắng cải tiến chất lượng dữ liệu giả để lừa discriminator

Train GAN jointly via minimax game:

$$\min_{\theta_{a}} \max_{\theta_{d}} \left[\mathbb{E}_{x \sim p_{data}} \log D_{\theta_{d}}(x) + \mathbb{E}_{z \sim p(z)} \log \left(1 - D_{\theta_{d}} \left(G_{\theta_{g}}(z) \right) \right) \right]$$

Discriminator wants to maximize objective s.t. D(x) close to 1, D(G(z)) close to 0. Generator wants to minimize objective s.t. D(G(z)) close to 1.

Huấn luyện GANs



Algorithm 1 Minibatch stochastic gradient descent training of generative adversarial nets. The number of steps to apply to the discriminator, k, is a hyperparameter. We used k = 1, the least expensive option, in our experiments.

for number of training iterations do

for k steps do

- Sample minibatch of m noise samples $\{z^{(1)}, \ldots, z^{(m)}\}$ from noise prior $p_g(z)$.
- Sample minibatch of m examples $\{x^{(1)}, \ldots, x^{(m)}\}$ from data generating distribution $p_{\text{data}}(x)$.
- Update the discriminator by ascending its stochastic gradient:

$$\nabla_{\theta_d} \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \left[\log D\left(\boldsymbol{x}^{(i)} \right) + \log \left(1 - D\left(G\left(\boldsymbol{z}^{(i)} \right) \right) \right) \right].$$

end for

- Sample minibatch of m noise samples $\{z^{(1)}, \ldots, z^{(m)}\}$ from noise prior $p_g(z)$.
- Update the generator by descending its stochastic gradient:

$$\nabla_{\theta_g} \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \log \left(1 - D \left(G \left(z^{(i)} \right) \right) \right).$$

end for

The gradient-based updates can use any standard gradient-based learning rule. We used momentum in our experiments.

Kết quả lý thuyết



Proposition 1. For G fixed, the optimal discriminator D is

$$D_G^*(\boldsymbol{x}) = \frac{p_{data}(\boldsymbol{x})}{p_{data}(\boldsymbol{x}) + p_g(\boldsymbol{x})}$$

Proof:

$$V(G, D) = \int_{\boldsymbol{x}} p_{\text{data}}(\boldsymbol{x}) \log(D(\boldsymbol{x})) dx + \int_{z} p_{\boldsymbol{z}}(\boldsymbol{z}) \log(1 - D(g(\boldsymbol{z}))) dz$$

$$= \int_{\boldsymbol{x}} p_{\text{data}}(\boldsymbol{x}) \log(D(\boldsymbol{x})) + p_{g}(\boldsymbol{x}) \log(1 - D(\boldsymbol{x})) dx$$

$$f(p_{data}, p_{g}) = p_{data}(\boldsymbol{x}) log(D(\boldsymbol{x})) + p_{g}(\boldsymbol{x}) log(1 - D(\boldsymbol{x})) dx$$

$$f' = p_{data}(\boldsymbol{x}) \frac{1}{D(\boldsymbol{x}) ln(C)} - p_{g}(\boldsymbol{x}) \frac{1}{(1 - D(\boldsymbol{x})) ln(C)} dx = 0$$

$$D(\boldsymbol{x}) = \frac{p_{data}}{p_{data}} + p_{g}$$

Kết quả lý thuyết



$$C(G) = \max_{D} V(G, D)$$

$$= \mathbb{E}_{\boldsymbol{x} \sim p_{\text{data}}} [\log D_G^*(\boldsymbol{x})] + \mathbb{E}_{\boldsymbol{z} \sim p_{\boldsymbol{z}}} [\log (1 - D_G^*(G(\boldsymbol{z})))]$$

$$= \mathbb{E}_{\boldsymbol{x} \sim p_{\text{data}}} [\log D_G^*(\boldsymbol{x})] + \mathbb{E}_{\boldsymbol{x} \sim p_g} [\log (1 - D_G^*(\boldsymbol{x}))]$$

$$= \mathbb{E}_{\boldsymbol{x} \sim p_{\text{data}}} \left[\log \frac{p_{\text{data}}(\boldsymbol{x})}{P_{\text{data}}(\boldsymbol{x}) + p_g(\boldsymbol{x})} \right] + \mathbb{E}_{\boldsymbol{x} \sim p_g} \left[\log \frac{p_g(\boldsymbol{x})}{p_{\text{data}}(\boldsymbol{x}) + p_g(\boldsymbol{x})} \right]$$

Theorem 1. The global minimum of the virtual training criterion C(G) is achieved if and only if $p_g = p_{data}$. At that point, C(G) achieves the value $-\log 4$.

Proof:

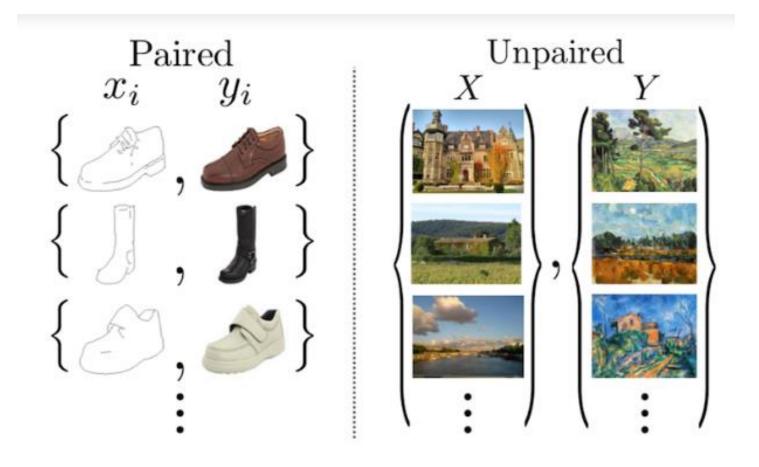
For
$$p_g = p_{\text{data}}$$

$$C(G) = \log \frac{1}{2} + \log \frac{1}{2} = -\log 4.$$

Biến đổi Image-to-image

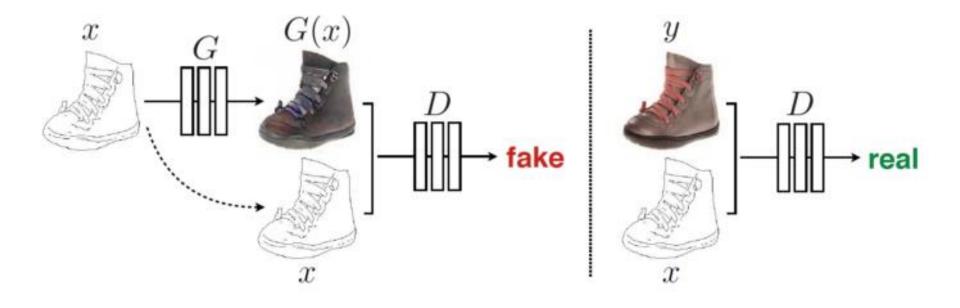


55



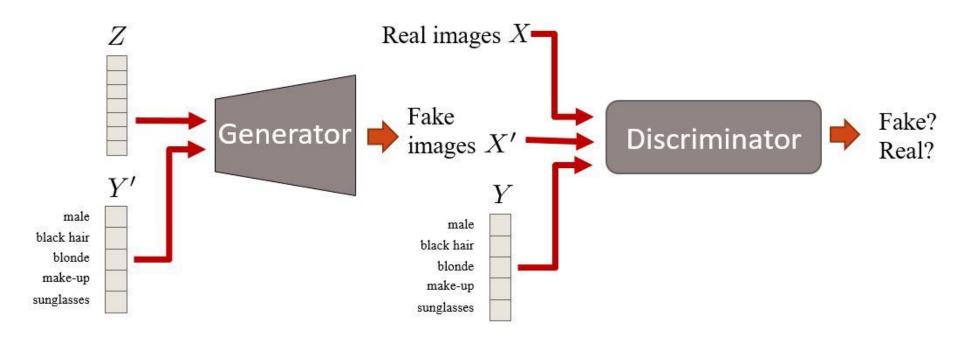
pix2pix





Conditional GAN

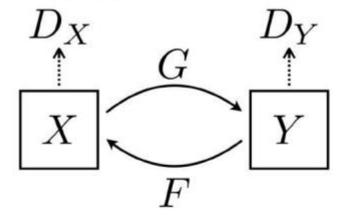




CycleGAN



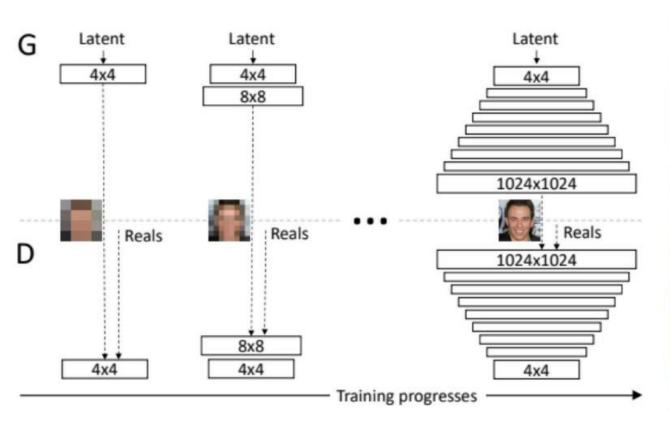
CycleGAN learns transformations across domains with unpaired data.





Progressive growing of GANs (NVIDIA)







Karras et al., ICLR 2018.

Progressive growing of GANs (NVIDIA)





Karras et al., ICLR 2018.

Style-based generator

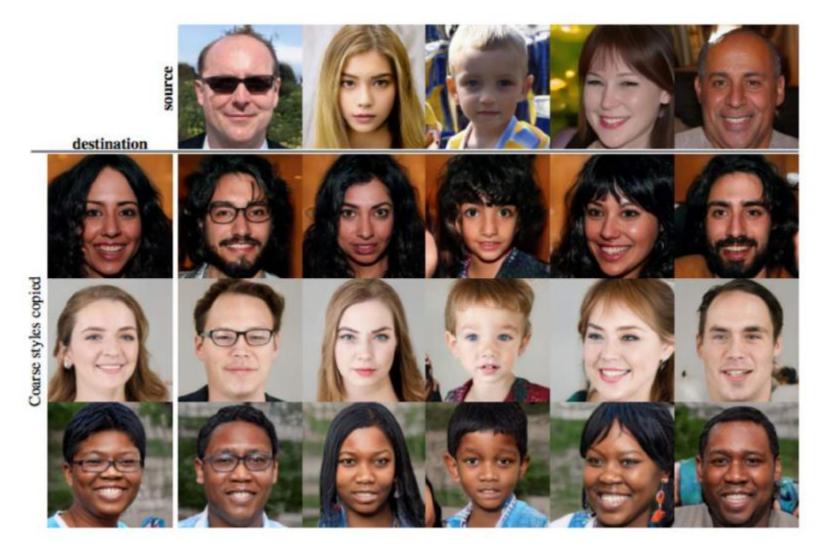




Karras et al., Arxiv 2018.

Style-based transfer



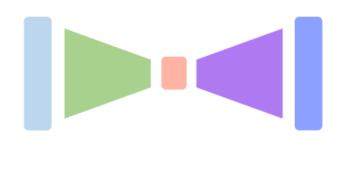


Tổng kết mô hình sinh



Autoencoders and Variational Autoencoders (VAEs)

Learn lower-dimensional latent space and sample to generate input reconstructions



Generative Adversarial Networks (GANs) Competing generator and discriminator networks

Tài liệu tham khảo



1. Khóa MIT Deep Learning 6.S191:

http://introtodeeplearning.com/

2. Khóa cs231n của Stanford:

http://cs231n.stanford.edu/slides/2020/lecture_11.pdf