Recent_Note

LiXiaoLong

July 18, 2024

Contents

1	GAN														2					
	1.1	简介																	 	. 2
		1.1.1	设计	思路															 	. 2
		1.1.2	损失	函数和	和训练	床策略	<u></u>												 	. :
		1.1.3	数学	推导															 	. :
		1.1.4	$\operatorname{Cod}\epsilon$	e															 	. :
		_																		
2	VA	\mathbf{E} mod	del																	F

Chapter 1

GAN

1.1 简介

1.1.1 设计思路

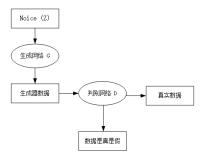


Figure 1.1: GAN 设计思路

GAN 包括两个模型,一个是生成模型 G (Generator),一个是判别模型 D (Discriminator)。它们的功能分别是:

G 负责生成图片,接收一个随机的噪声 z,通过该噪声生成图片,记为 G(z)。 D 负责判别一张图片是否 "真实"。其输入是 x,代表一张图片,输出 D(x) 表示 x 为真实图片的概率。输出为 1 代表真实图片的概率为 100%,而输出为 0

型)。

有一个很好的比喻,就是枯叶蝶的演化过程类似于树叶,枯叶蝶不需要认识树叶,但能通过变异逃避捕食者(筛选器),这样的自然选择使枯叶蝶越来越像树叶。同理,生成器产生的图片概率分布也会越来越接近真实数据集的概率分布。

则代表图片不可能是真实的(真实实例来源于数据集,伪造实例来源于生成模

1.1.2 损失函数和训练策略

(1) 损失函数:

$$\min_{G} \max_{D} V(D, G) = \mathbb{E}_{x \sim p_{\text{data}}(x)}[\log D(x)] + \mathbb{E}_{z \sim p_{z}(z)}[\log(1 - D(G(z)))]$$
 (1.1)

含义很直接,对生成器,尽可能让 $\mathbb{E}_{z\sim p_z(z)}[\log(1-D(G(z)))]$ 更小,也就是 D(G(z)) 尽可能大,前半段不涉及 \mathbf{z} ,当常数处理。 对判别器,就是真图像判别的结果越接近 1 越好,假图像越接近 0 越好。

训练策略:

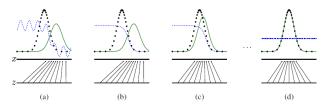


Figure 1.2: (2) 训练过程

Note: 判别器是小蓝,真实图片的概率分布是小黑,生成器整的映射是下半边的箭头,由全数据区域到生成的图像空间,绿色是生成图像空间的概率分布。

- 生成器和真实图像的概率分布偏差大,性能是比较差,判别器虽然大体在真是图像概率大的地方高,但是不稳定。
- 判别器被迭代了几轮,区分良好。
- 生成器被迭代更新, 概率分布趋近了真实图像分布一些。
- 大结局,以假乱真,判别器 out。

1.1.3 数学推导

推荐文章:https://www.cnblogs.com/LXP-Never/p/9706790.html

1.1.4 Code

点击这里查看代码文件

(1): 伪代码:

for number of training iterations do

for k steps do

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

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

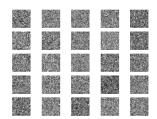
end for

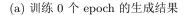
- Sample minibatch of m noise samples $\{z^{(1)}, \ldots, z^{(m)}\}$ from noise prior $p_q(z)$.
- Update the generator by descending its stochastic gradient:

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

end for

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





(b) 训练 200 个 epoch 生成的结果

Figure 1.3: 训练不同 epoch 数的生成结果对比

Chapter 2

VAE model