

Recent_Note

LiXiaoLong

July 26, 2024

Contents

1	GAN	2
1.1	简介	2
1.1.1	设计思路	2
1.1.2	损失函数和训练策略	3
1.1.3	数学推导	3
1.2	Code	3
2	VAE model	5
2.1	设计思路	5
2.1.1	Auto Encoder 结构	5
2.1.2	灵感乍现, 这个 decoder 似乎有做图像生成的潜力	6
2.1.3	VAE 怎么满足这些要求的?	6
2.2	损失函数怎么设计出来的?	8
2.3	Code:	9

Chapter 1

GAN

1.1 简介

1.1.1 设计思路

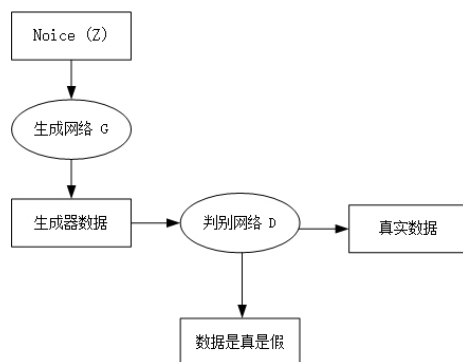


Figure 1.1: GAN 设计思路

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 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。

1.1.2 损失函数和训练策略

(1) 损失函数:

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

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 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:

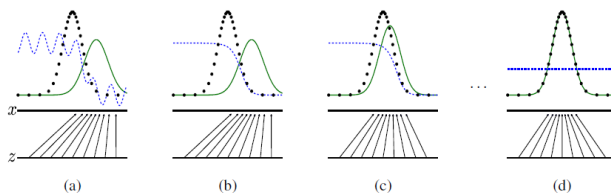


Figure 1.2: (2) 训练过程

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。
- 重复上面两步...
- 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>

1.2 Code

点击这里查看代码文件:<https://xiaolong-li1.github.io/Blogs/GAN.ipynb>

(1): 伪代码:

for number of training iterations **do**

for k steps **do**

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

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

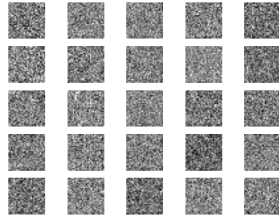
end for

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

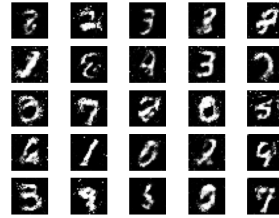
$$\nabla_{\theta_g} \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \log \left(1 - D(G(z^{(i)})) \right).$$

end for

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



(a) 训练 0 个 epoch 的生成结果



(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

2.1 设计思路

2.1.1 Auto Encoder 结构

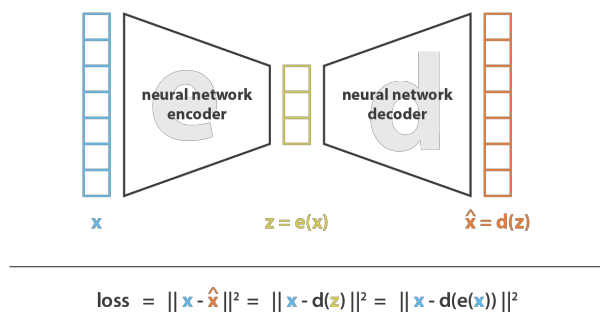


Figure 2.1: Auto Encoder 结构

VAE 结构基于 AE，这种网络结构有一个很经典的功能，数据降维，可以把高维度的数据变成很低的维度，但是仍然保留大部分语义特征（因为它能通过一个固定的函数（解码器）以比较小的误差恢复出来）。至于这个网络能干什么，去噪，数据压缩之类的。

- 这时候刚好来引入一个概念，**latent space**（我就叫它表示空间好了），也就是图中 z 向量所在的空间，
- 第二个概念是，latent space 的正则性，这里用两幅图描述。

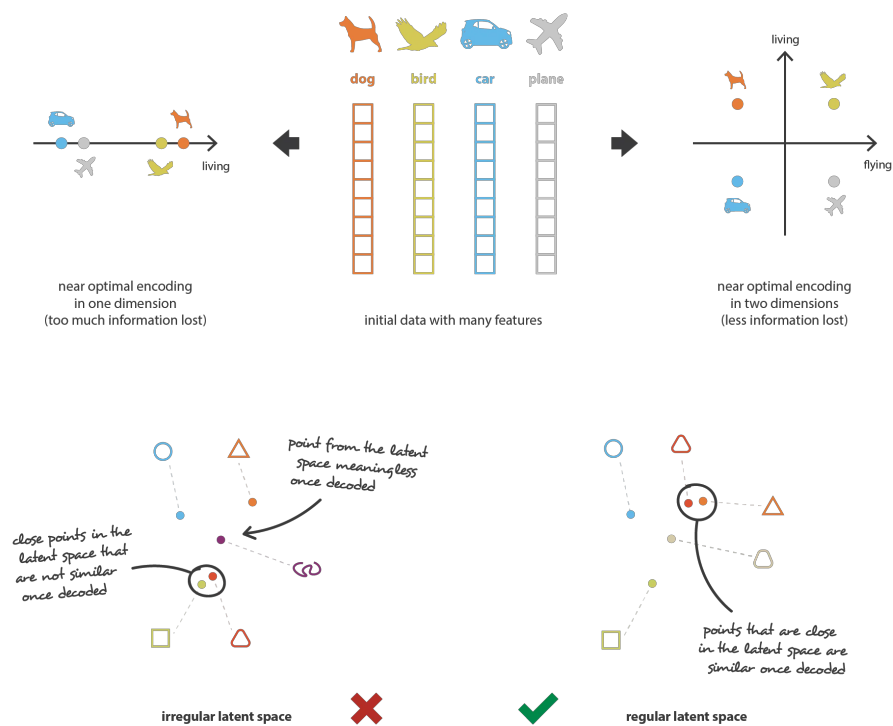


Figure 2.2: 正则化的直观感受

这里的左侧的表示空间和右侧比较就没什么结构，差别很大的东西在表示空间里的位置却没有散开，相似的没有聚在一堆。

2.1.2 灵感乍现，这个 **decoder** 似乎有做图像生成的潜力

它能用低维度的一些看似随机的向量整出来有意义的图片，如果我们直接随机生成一些向量输进去会不会也能搞出来新的作品？不过先考虑下面的要求。

1. 随机的向量都能有图片对应，这说明一个事情，latent space 的大部分空间都会在高维空间得有有意义的图像对应。我们原有的训练策略从没有对表示空间做任何要求，它可以就好多离得很远的片区有有意义的图像对应。
2. 它一个输入绝对只有一个输出，这不好，我们应该生成多个类似的但又不一样的图像以供选择。

2.1.3 VAE 怎么满足这些要求的？

VAE 结构

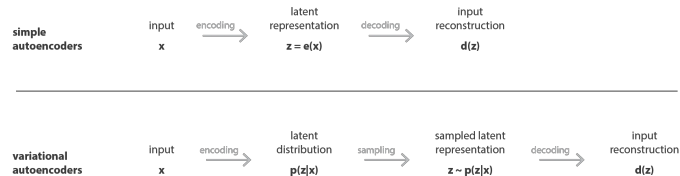


Figure 2.3: VAE 和 AE 区别

它的编码器不再是和表征空间的一个点对应了，而是一个概率分布，解码器也是得到的一个概率分布，不过方差是提前固定的

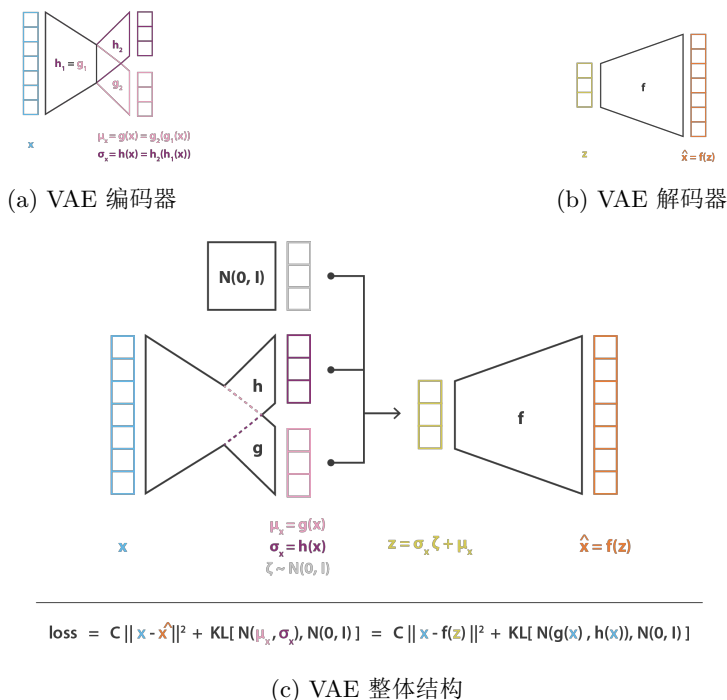
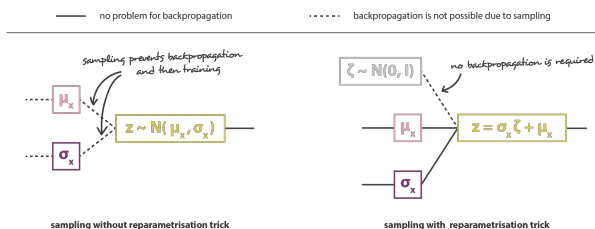


Figure 2.4: VAE 结构

- 图 a: 解码器介绍: 两部分构成的神经网络（前半边公用），输入是图像，输出是确定一种分布所需的参数（高斯分布为例，均值向量和协方差矩阵，不过为了减少计算量，假定各个特征也不相关，就成了方差向量了）
- 图 b: 编码器介绍: 输入时从前面的分布从 latent space 采样的特征表示，输出是高斯分布的均值，实际上也就是输出图像的预期，有一个固定的方差，采样得到输出结果。

- 图 c: 整合的小策略: 为了能让网络可以训练, 特意用 $N(0, 1)$ 这个模块来帮助表示各种高斯分布, 完成采样。



进入正题

VAE 巧妙地用了概率分布作为编解码器映射的对象, 而且选用高斯分布, 训练时每一个真实样本, 相当和表征空间的某个点为中心的一片区域对应上了, 而且损失函数还要让这个概率分布接近 $N(0, 1)$, 意味着映射的区域, 或者点云都集中在一块, 但又有一定的距离来确保准确性 ($\hat{x} - x$ 这个损失限制)

2.2 损失函数怎么设计出来的?

这里就进入了数学部分。
先定义

- x : 模型输入
- z : 中间层的表示, 在这个模型中是 latent space 采样后的结果
- $g(x)$: 输入: 同编码器输入, 输出: z 所满足的高斯分布的均值
- $h(x)$: 输入: 同编码器输入, 输出: z 所满足的高斯分布的方差
- $q_x(z)$: z 的概率密度分布, $q_x(z) \equiv \mathcal{N}(g(x), h(x)), g(x) \in G, h(x) \in H$; G, H 是函数族

再假设

- z 应该满足 $\mathcal{N}(0, 1)$
- $p(x|z)$ 也满足正态分布, 方差是固定的, 均值是通过解码器给出的。即 $p(x|z) = \mathcal{N}(f(z), c)$

$p(z|x)$ 根据上述假设, 没法直接求出来, 不过可以用正态分布函数族拟合, g 和 h 是为了整出来一个正态分布来拟合 $p(z|x)$

$$\begin{aligned}
(g^*, h^*) &= \arg \min_{(g, h) \in G \times H} KL(q_x(z), p(z|x)) \\
&= \arg \min_{(g, h) \in G \times H} \left(\mathbb{E}_{z \sim q_x} (\log q_x(z)) - \mathbb{E}_{z \sim q_x} \left(\log \frac{p(x|z)p(z)}{p(x)} \right) \right) \\
&= \arg \min_{(g, h) \in G \times H} (\mathbb{E}_{z \sim q_x} (\log q_x(z)) - \mathbb{E}_{z \sim q_x} (\log p(z)) - \mathbb{E}_{z \sim q_x} (\log p(x|z)) + \mathbb{E}_{z \sim q_x} (\log p(x))) \\
&= \arg \max_{(g, h) \in G \times H} (\mathbb{E}_{z \sim q_x} (\log p(x|z)) - KL(q_x(z), p(z))) \\
&= \arg \max_{(g, h) \in G \times H} \left(\mathbb{E}_{z \sim q_x} \left(-\frac{\|x - f(z)\|^2}{2c} \right) - KL(q_x(z), p(z)) \right)
\end{aligned}$$

又因为解码器还要满足 就是得选一个好的解码器 f 能让 $\hat{x} = x$ 的概率最高。

$$\begin{aligned}
f^* &= \arg \max_{f \in F} \mathbb{E}_{z \sim q_x^*} (\log p(x|z)) \\
&= \arg \max_{f \in F} \mathbb{E}_{z \sim q_x^*} \left(-\frac{\|x - f(z)\|^2}{2c} \right)
\end{aligned}$$

综合一下, 就是要优化这个:

$$(f^*, g^*, h^*) = \arg \max_{(f, g, h) \in F \times G \times H} \left(\mathbb{E}_{z \sim q_x} \left(-\frac{\|x - f(z)\|^2}{2c} \right) - KL(q_x(z), p(z)) \right)$$

期望就在多轮的训练中间接实现, 前后项可以加上一个权重, 结合我们的假设, 这就得到 loss 函数

$$Loss = \|x - \hat{x}\|^2 + KL[\mathcal{N}(g(x), h(x)), \mathcal{N}(0, 1)] \quad (2.1)$$

另外, 通过把 KL 散度的计算按照定义展开, 再根据高斯分布的性质化简, 可得:

$$KL(q(z|x) \parallel p(z)) = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^J (\log(\sigma_j^2) + 1 - \sigma_j^2 - \mu_j^2) \quad (2.2)$$

Note:关于 ELBO 的文章:<https://www.zyvvvd.com/notes/study/probability/elbo/elbo/>

2.3 Code:

点击[这里](https://xiaolong-li1.github.io/Blogs/VAE.ipynb)查看代码文件 (<https://xiaolong-li1.github.io/Blogs/VAE.ipynb>)