

UNIVERSITÉ DE PARIS
UFR MATHÉMATIQUES ET INFORMATIQUE

Projet TER - StyleGANov'

Master 1 Vision Machine Intelligente

Jiixin XUE – Billal IHADDADEN
Encadré par Olivier RISSER-MAROIX

Année universitaire 2020-2021

Table des matières

1	Introduction	1
2	État de l’art	2
2.1	La similarité visuelle en science cognitives	2
2.2	La similarité visuelle et l’apprentissage profond	2
2.3	Les GANs et le transfert du style	3
3	Méthodes étudiées	4
3.1	Generative Adversarial Network	4
3.2	Pix2Pix	4
3.3	BigGAN et espace de latent	4
4	Méthodes expérimentales	5
5	Conclusion et Perspectives	6
6	Conclusion	7
	Références	8

Chapitre 1

Introduction

Le jugement de la similarité d'images par l'humain s'appuie sur beaucoup de choses notamment les éléments de la scène et les aspects culturels. Pour nous les humains il nous est facile de juger de la similarité entre deux images, cependant la prédiction de la similarité perceptive humaine est un sujet de recherche difficile. Le processus visuel sous-jacent à cet aspect de la vision humaine fait appel à plusieurs niveaux différents d'analyse visuelle (formes, objets, texture, disposition, couleur etc). Dans le cas de ce projet la similarité purement visuelle sera traitée sans prendre en compte la sémantique. Le transfert de style et la génération d'image par des architectures modernes de réseaux de neurones (VAE, AdaIN, PIX2PIX, CycleGAN, BigGAN etc). La première partie consiste à expérimenter la génération d'image avec pix2pix en utilisant les images de l'ensemble de données PASCAL avec et sans l'arrière-plan. Ensuite Nous allons expérimenter le BigGAN pré entraîné sur l'ensemble de données d'ImageNET.

Chapitre 2

État de l'art

Un chapitre dédié à l'état de l'art doit décrire les concepts et méthodes déjà existant(e)s, en lien avec le travail que vous avez réalisé.

2.1 La similarité visuelle en science cognitives

Les objets peuvent être caractérisés selon un grand nombre de critères possibles, mais certaines caractéristiques sont plus utiles que d'autres pour donner un sens aux objets qui nous entourent. Dans [5] ils ont développé un modèle informatique de jugements de similarité pour les images du monde réel de 1854 objets.

2.2 La similarité visuelle et l'apprentissage profond

Les progrès récents des réseaux de neurones artificiels ont révolutionné la vision par ordinateur, mais ces systèmes de conception sont toujours surpassés par les humains, dans [1] ils ont comparé la perception des objets par le cerveau humain et par les machines (certain nombre de modèles informatiques, par exemple : Tal, Gabor, Hog, split-half etc.). Ils ont recueilli un vaste ensemble de données comprenant 26 675 mesures de dissimilarité perçue pour 2801 objets visuels chez 269 sujets humains. Afin de mesurer la dissimilarité chez les humains, ils ont demandé de localiser une bille étrange dans un tableau contenant un objet parmi de multiples occurrences de l'autre. La réciproque du temps de recherche visuelle a été considérée comme une estimation de la dissimilarité perçue. Cette mesure se comporte comme une distance mathématique, elle présente une somme linéaire de plusieurs caractéristiques, elle explique la catégorisation visuelle rapide et est fortement corrélée avec les évaluations subjectives de la dissimilarité. Ils ont testé l'ensemble de mesures sur des modèles de calcul très répandus. Le meilleur modèle était un CNN mais il a été surpassé par la combinaison de tous les autres modèles. Leur conclusion était que tous les modèles informatiques montrent des modèles similaires de décart par rapport à la perception humaine.

Dans [2] ils voulaient savoir est-ce que l'apprentissage automatique peut expliquer les jugements humains de similarité de forme des objets visuels. Alors ils ont analysé la performance des systèmes d'apprentissage métrique (distance ou similarité) y compris les DNN, sur un nouvel ensemble de données de jugement de similarité de forme des objets visuels humains.

Contrairement aux autres études où ils demandaient aux participants de juger de la similarité lorsque les objets ou les scènes étaient rendus à partir d'un seul point de vue, eux ils ont utilisé un rendu à partir de plusieurs vues et ils ont demandé aux participants de juger de la similarité de forme de manière variable. Ils ont trouvé que les DNN ne parviennent pas à expliquer les données expérimentales, mais une métrique entraînée avec une représentation variable basée sur des parties produit un bon ajustement, ils ont aussi constaté que même si les DNN puissent apprendre à extraire la représentation basée sur les parties et devrait être capable d'apprendre à modéliser leurs données. Les réseaux entraînés avec une fonction triplet loss basée sur le jugement de similarité ne donne pas un bon résultat. Le mauvais résultat du DNN est causé par la non-convexité du problème d'optimisation dans l'espace des poids du réseau. Ils concluent que l'insensibilité du point de vue est un aspect critique de la perception de la forme visuelle humaine, et que les réseaux de neurones et d'autres méthodes d'apprentissage automatique devront apprendre des représentations insensibles au point de vue afin de rendre compte des jugements de similarité de forme des objets visuels des humains.

La comparaison des représentations formées par les DNN avec celles utilisées par les humains est un défi, car les représentations psychologiques humaines ne peuvent pas être observées directement. Dans [3] ils ont évalué et proposé une amélioration de la correspondance entre les DNN et les représentations humaines. Leur approche consiste à résoudre le problème de comparaison en exploitant la relation étroite entre représentation et similarité, ce qui veut dire que pour chaque fonction de similarité sur un ensemble de paires de points de données correspond à une représentation implicite de ces points. Ce qui offre une base empirique pour la première évaluation de DNN en tant qu'une approximation des représentations psychologiques humaines.

Dans [4] ils ont démontré leur méthode sur le jeu de données CUB-200-2011 et Stanford Cars en appliquant leur architecture du DNN ProtoPNet. Leur expérience a montré que l'architecture de DNN qu'ils ont créé pouvait atteindre une précision comparable à avec ses analogues. Et lorsque plusieurs ProtoPNet sont combinés en un réseau plus vaste, celui-ci peut atteindre une précision équivalente à celle de certains des modèles profonds les plus performants. De plus, leur modèle offre un niveau d'interprétabilité qui est absent dans les modèles existants.

2.3 Les GANs et le transfert du style

Chapitre 3

Méthodes étudiées

Depuis que Ian Goodfellow a proposé le GAN (Generative Adversarial Network) en 2014, la recherche sur le GAN est très active. Diverses variantes du GAN ne cessent d'apparaître. Yann LeCun a même déclaré que le GAN était « adversarial training is the coolest thing since sliced bread. » en 2016. Nous nous focaliserons donc sur la génération de paires d'images visuellement similaires via des GANs.

3.1 Generative Adversarial Network

Generative Adversarial Network (GAN) est une méthode d'apprentissage non supervisé, consistant à faire jouer deux réseaux neuronaux l'un contre l'autre. Cette méthode a été proposée en 2014 par Ian Goodfellow[1]. Les GANs se composent d'un réseau génératif (générateur) et d'un réseau discriminatif (discriminateur). Dans entraînement GAN, le générateur génère un échantillon (ex. une image), tandis que son adversaire, le discriminateur essaie de distinguer si cet échantillon est réel ou non. Le but du générateur est de pouvoir tromper le discriminateur autant que possible. Les deux réseaux jouent l'un contre l'autre et ajustent constamment leurs paramètres, dans le but ultime de rendre le discriminateur incapable de déterminer si la sortie du réseau génératif est fausse. Une des principales contributions de GAN est la stratégie de training qui rend le discriminateur capable de reconnaître la distribution apprise par le générateur et la distribution réelle. Et, face à des problèmes tels que la difficulté de training, il y a

3.2 Pix2Pix

3.3 BigGAN et espace de latent

Chapitre 4

Méthodes expérimentales

Chapitre 5

Conclusion et Perspectives

Ce chapitre doit présenter les concepts et méthodes que vous avez étudié(e)s, et décrire vos résultats. En particulier, dans le cadre d'une étude expérimentale, discutez vos résultats et comparez, le cas échéant, votre approche avec l'état de l'art.

Chapitre 6

Conclusion

La conclusion de votre rapport doit brièvement résumer ce que vous avez fait, en mettant en lumière les points forts et les points faibles de votre travail. Enfin, il faut décrire les perspectives de poursuite qui peuvent être envisagées.

Références

- [1] Ian J GOODFELLOW, Jean POUGET-ABADIE, Mehdi MIRZA, Bing XU, David WARDE-FARLEY, Sherjil OZAI, Aaron COURVILLE et Yoshua BENGIO. « Generative adversarial networks ». In : *arXiv preprint arXiv :1406.2661* (2014) (page [4](#)).