- Motivadas por la complejidad del entrenamiento tradicional de las GANs (juego de suma cero con equilibrio inestable).
- La función de pérdida penaliza el modelo proporcionalmente a la distancia entre la distribución de probabilidad predicha y la distribución de probabilidad esperada para un dato determinado.
- La función de pérdida entropía cruzada binaria es apta para entrenar al discriminador, pero puede ser poco útil para entrenar el generador.
 - Problema de desaparición del gradiente si las muestras generadas son muy lejanas a los datos reales

La entropía cruzada binaria se corresponde con la divergencia de Kullback–
 Leibier para comparar datos reales y generados.

600

400

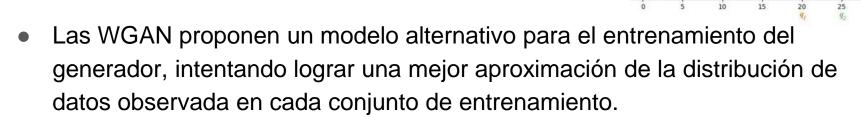
200

В

• D_{KL} en función de la distancia entre distribuciones

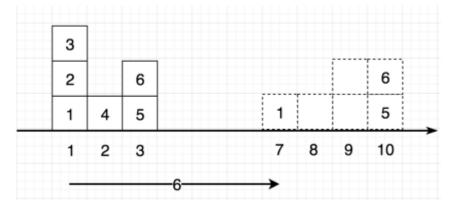
• Cuanto más lejos está P de Q, D_{KL} crece hasta un valor máximo donde los gradientes desaparecen

 En B los gradientes aportan información para el entrenamiento, en A no.



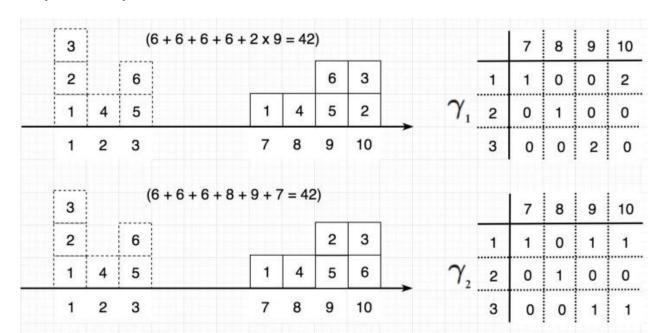
- En lugar de utilizar un discriminador para clasificar o predecir la probabilidad de que los datos generados sean reales o falsos, una WGAN reemplaza el discriminador con un crítico, una ANN que puntúa la realidad (o falsedad) de un dato determinado.
- Modifica la métrica de distancia original de las GANs (divergencia de Kullback–Leibier o Jensen-Shannon) por la distancia de Wasserstein (función más suave).
- La diferencia fundamental de la distancia de Wasserstein es su impacto en la convergencia de las series de distribuciones de probabilidad de los datos generados.

- Idea: utilizar una métrica específica (distancia de Wasserstein) para evaluar las diferencias entre distribuciones de probabilidad.
- La métrica también se conoce como "la distancia del movimiento de tierra"
 (Earth mover's distance) o distancia de Kantorovich-Rubinstein.
- Mínimo costo de transformar una pila (distribución) en otra: el costo es la cantidad de tierra (volumen) movida por la distancia que se mueve.



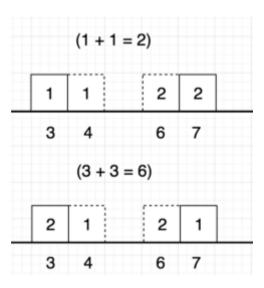
Earth mover's distance

- Hay muchos planes posibles para la transformación.
- No todos los planes tienen el mismo costo.
- Diferentes planes pueden tener el mismo costo.

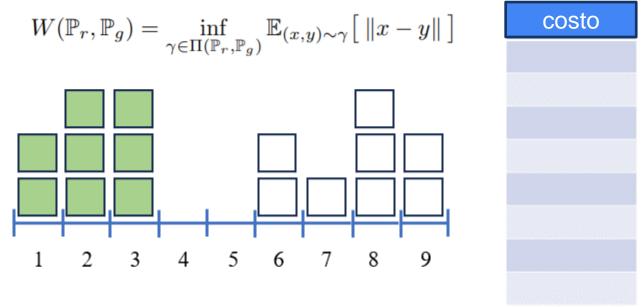


Earth mover's distance

- Hay muchos planes posibles para la transformación.
- No todos los planes tienen el mismo costo.
- La distancia de Wasserstein es el mínimo costo de todos los planes.



- No todos los planes tienen el mismo costo.
- La distancia de Wasserstein es el mínimo costo de todos los planes



La distancia de Wasserstein es el mínimo costo de todos los planes

$$W(\mathbb{P}_r, \mathbb{P}_g) = \inf_{\gamma \in \Pi(\mathbb{P}_r, \mathbb{P}_g)} \mathbb{E}_{(x,y) \sim \gamma} [\|x - y\|]$$

- En las WGAN la distancia de Wasserstein se utiliza para evaluar la distancia entre la distribución de los datos reales y la distribución de los datos sintéticos generados
- Se aplica la dualidad de Kantorovich–Rubinstein

$$W(\mathbb{P}_r, \mathbb{P}_{\theta}) = \sup_{\|f\|_L \le 1} \mathbb{E}_{x \sim \mathbb{P}_r}[f(x)] - \mathbb{E}_{x \sim \mathbb{P}_{\theta}}[f(x)]$$

$$W(\mathbb{P}_r, \mathbb{P}_{\theta}) = \sup_{\|f\|_L \le 1} \mathbb{E}_{x \sim \mathbb{P}_r}[f(x)] - \mathbb{E}_{x \sim \mathbb{P}_{\theta}}[f(x)]$$

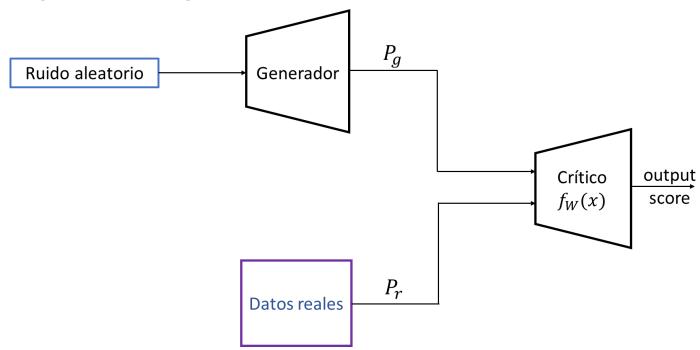
- \mathbb{P}_{θ} es una densidad paramétrica
- En lugar de estimar la densidad de \mathbb{P}_g se trabaja con una variable aleatoria Z con distribución p(z) que se pasa a una función paramétrica $g_\theta: Z \to X$ que genera muestras de la distribución \mathbb{P}_θ
- La idea es variar el parámetro θ para intentar aproximarse lo más posible a \mathbb{P}_r
- Típicamente g_{θ} es una ANN, como en las GAN (el generador)

- Es una función continua y casi diferenciable (en todos los puntos del dominio), que permite realizar entrenamientos más cercanos al óptimo.
- Es una métrica relevante: converge a 0 a medida que las distribuciones se acercan entre sí y diverge a medida que se alejan.
- Es más estable como función objetivo que la divergencia tradicional (Jensen-Shannon), que se satura localmente a medida que mejora el discriminador, causando la desaparición de gradientes.
- También ayuda a mitigar problemas de colapso de modo.

- Crítico (critical) en lugar de discriminador
- El crítico trata de determinar una función de ajuste (fitting) $f_W(x)$ que permite aproximar la distribución de los datos reales (valor esperado del 'output score')
 - $f_W(x)$ se aplica a batches de datos reales, para calcular el 'output score' de cada muestra. Con los resultados se estima la distribución de datos reales
 - El mismo procedimiento se aplica para los datos sintéticos generados
- El objetivo es maximizar la distancia de Wasserstein entre las distribuciones empíricas calculadas

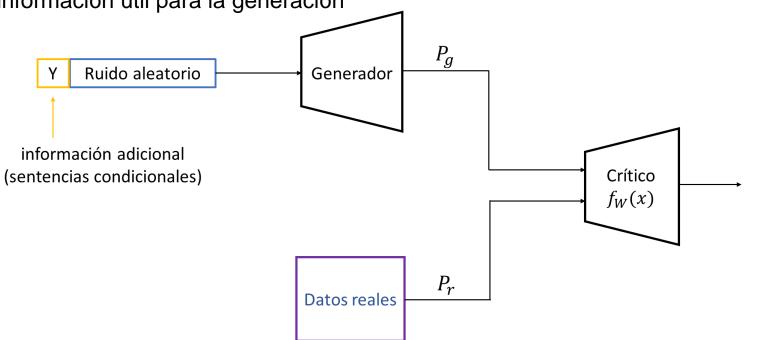
$$L(P_r, P_g) = \mathbb{E}_{x \in P_r}[f_w(x)] - \mathbb{E}_{z \in P_u(z)}[f_w(G_\theta(z))]$$

• Si $W(P_g-P_r)<\varepsilon$, las distribuciones pueden considerarse iguales y los datos generados seguirán la misma distribución que los reales.



El modelo admite incluir condiciones, para trabajar con WGANs condicionales

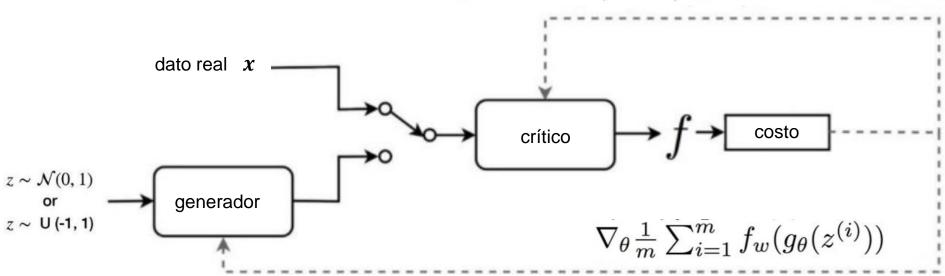
 Por ejemplo, puntos con determinadas propiedades que proporcionen información útil para la generación



Esquema general del entrenamiento de una Wasserstein GAN

Loss = diferencia de average score entre datos reales y sintéticos

$$\nabla_{w} \left[\frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} f_{w}(x^{(i)}) - \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} f_{w}(g_{\theta}(z^{(i)})) \right]$$



Loss = average score en datos sintéticos

WGAN: entrenamiento del crítico

• El objetivo del crítico es estimar la distancia de Wasserstein, resolviendo el problema de optimización para hallar los valores de w que definen la función de ajuste $f_W(x)$ que aproxima la distribución de los datos reales

$$L_{crit}(w) = \max_{w \in W} \mathbb{E}_{x \in P_r}[f_w(x)] - \mathbb{E}_{z \in P_y(z)}[f_w(G_\theta(z))]$$

- Para asegurar la condición de Lipschitz, se restringen los valores de w a un espacio compacto, por ejemplo, un rango pequeño, mediante recorte (clipping)
- La principal diferencia entre el crítico de una WGAN y el discriminador estándar de una GAN es que el discriminador estándar se entrena para identificar/discriminar las muestras reales de las sintéticas, y el crítico de una WGAN estima la distancia de Wasserstein entre las distribuciones Pg y Pr.

WGAN: entrenamiento del crítico

```
for i in n_critic_steps:
  opt_critic.zero_grad()
  real images = data[0].float().to(device)
 # Generar imágenes
  noise = sample noise()
  fake images = netGenerator(noise)
 # Evaluarlas con el crítico
  real log = netCritic(real_images)
  fake log = netCritic(fake images)
 # Calcular L = E\{x\sim P_X\}[fW(x)] - E_{Z\sim P_Z}[f(G(z))]
  loss = -(real log.mean() - fake log.mean())
  loss.backward(retain graph=True)
  opt critic.step()
 # Clippling del gradiente
  for p in netCritic.parameters():
      p.data.clamp (-self.c, self.c)
```

WGAN: entrenamiento del generador

- El objetivo del generador es minimizar la distancia de Wasserstein entre Pg y Pr.
- El generador intenta encontrar θ^* que minimice la distancia de Wasserstein entre Pg y Pr.

$$L_{gen}(w) = \min_{\theta} - \mathbb{E}_{z \sim Z}[f_w(g_{\theta}(z))]$$

 La principal diferencia entre el generador de una WGAN y el generador estándar es que el generador WGAN intenta minimizar la distancia de Wasserstein entre Pg y Pr, y por su parte el generador de una GAN estándar intenta engañar al discriminador con las imágenes generadas.

WGAN: entrenamiento del generador

```
opt gen.zero grad()
noise = sample noise()
fake images = netGenerator(noise)
# Evaluar las imágenes generadas
fake log = netCritic(fake images)
# * - E {Z \sim P Z} [fW(g(z))]
loss = -fake_log.mean().view(-1)
loss.backward()
opt gen.step()
```

Wasserstein GAN: algoritmo

```
Require: : \alpha, the learning rate. c, the clipping parameter. m, the batch size.
     n_{\text{critic}}, the number of iterations of the critic per generator iteration.
Require: : w_0, initial critic parameters. \theta_0, initial generator's parameters.
 1: while \theta has not converged do
          for t = 0, ..., n_{\text{critic}} do
 2:
               Sample \{x^{(i)}\}_{i=1}^m \sim \mathbb{P}_r a batch from the real data.
 3:
               Sample \{z^{(i)}\}_{i=1}^m \sim p(z) a batch of prior samples.
 4:
               g_w \leftarrow \nabla_w \left[ \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m f_w(x^{(i)}) - \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m f_w(g_\theta(z^{(i)})) \right]
 5:
               w \leftarrow w + \alpha \cdot \text{RMSProp}(w, q_w)
 6:
               w \leftarrow \text{clip}(w, -c, c)
 7:
          end for
 8:
          Sample \{z^{(i)}\}_{i=1}^m \sim p(z) a batch of prior samples.
 9:
          g_{\theta} \leftarrow -\nabla_{\theta} \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} f_{w}(g_{\theta}(z^{(i)}))
10:
          \theta \leftarrow \theta - \alpha \cdot \text{RMSProp}(\theta, q_{\theta})
11:
12: end while
```

- Función de activación lineal en la capa de salida del crítico
- A diferencia de un discriminador estándar, que utiliza activación sigmoide para predecir la verosimilitud de que una imagen sea real.
 model.add(Dense(1, activation='linear'))
- La función de activación lineal es la función por defecto: se puede dejar la función de activación indeterminada y se obtendrá el mismo resultado model.add(Dense(1))

- Etiquetas de clase para datos reales y generados
- Una GAN usa 0 como etiqueta de clase para datos generados y 1 para datos reales. Las etiquetas se usan para entrenar la GAN (objetivo del discriminador).
- Una WGAN no tiene etiquetas específicas para el crítico. Solo promueve que l crítico retorne diferentes scores para datos reales y generados.
- Se utilizan etiquetas positivas y negativas para las clases (-1 para datos reales y +1 para datos generados).
- Generar etiquetas de clase para datos reales:

```
y = -ones((n_samples, 1))
```

Generar etiquetas de clase para datos generados:

```
y = ones((n_samples, 1))
```

- Función de pérdida de Wasserstein
- Función específica que calcula el score promedio para imágenes reales y generadas.
- Como SGD es un método de minimización, puede multiplicarse la etiqueta de clase por el score promedio para minimizar la pérdida de generador y crítico:

```
def wasserstein_loss(y_true, y_pred):
    return backend.mean(y_true * y_pred)
```

- En Keras, se usa la función de pérdida definida al compilar el modelo: model.compile(loss=wasserstein_loss, ...)
- En PyTorch, se calcula la función de pérdida dentro del ciclo de entrenamiento

- Clip de pesos en el crítico
- En Keras: extension de la clase Constraint.
- Definir la función __call__() para aplicar la operación, get_config() para obtener una configuración y opcionalmente __init__() para definer una configuración inicial (simétrica, por ejemplo el hipercubo de lado ±0.01).

```
class ClipConstraint(Constraint):
    def __init__(self, clip_value):
        self.clip_value = clip_value
    def __call__(self, weights):
        return backend.clip(weights, -self.clip_value, self.clip_value)
    def get_config(self):
        return {'clip_value': self.clip_value}
```

- Clip de pesos en el crítico
- En Keras: uso de la clase Constraint definida.

```
const = ClipConstraint(0.01)
```

- Usarla en la definición de una capa model.add(Conv2D(..., kernel_constraint=const))
- En PyTorch, se usa la función clamp p.data.clamp_(-0.01,0.01)

- Actualizar el crítico con más frecuencia que el generador
- En una GAN, generador y discriminador usualmente se actualizan en cada paso.
- En una WGAN se actualiza el crítico con más frecuencia, para proporcionar mejor información sobre la distancia de Wasserstein.
- Nuevo ciclo en el entrenamiento (n_critic iteraciones)

```
for _ in range(n_critic): # entrenar y actualizar el discriminador

X_real, y_real = generate_real_samples(dataset, half_batch)

c_loss1 = c_model.train_on_batch(X_real, y_real)

X_fake, y_fake = generate_fake_samples(g_model, latent_dim, half_batch)

c_loss2 = c_model.train_on_batch(X_fake, y_fake)
```

entrenar y actualizar el generador

- Usar la versión RMSProp de SGD
- Una GAN suele usar Adam con learning rate bajo y momento modesto.
- En WGAN se recomienda usar RMSProp, con learning rate muy bajo (0.00005).
- Evitar usar momento para responder a nuevas características identificadas por el generador/discriminador, evitar inestbilidades y colapso de modo.
- En Keras:

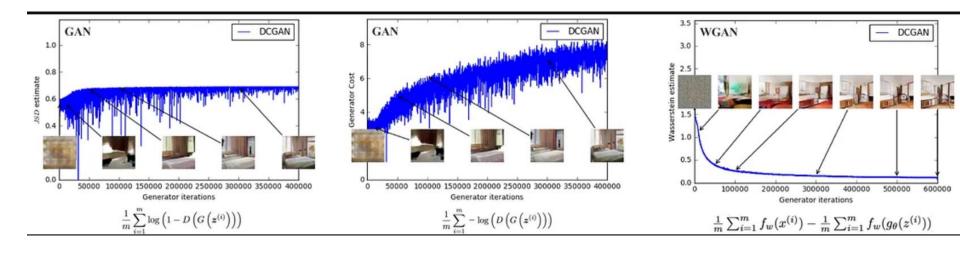
```
opt = RMSprop(lr=0.00005)
model.compile(loss=wasserstein_loss, optimizer=opt)
```

En PyTorch:

```
C_opt = torch.optim.RMSprop(C.parameters(), Ir=0.0005)
G_opt = torch.optim.RMSprop(G.parameters(), Ir=0.0005)
```

Wasserstein GAN: función de pérdida y calidad de datos

- En una GAN tradicional, la función de pérdida mide qué tan bien el generador engaña al discriminador, pero no evalúa la calidad de los datos generados.
- La pérdida del generador no disminuye aunque la calidad del dato generado mejore (no se puede inferir calidad de los valores de la función de pérdida).
- En una WGAN, la función de pérdida refleja la calidad de los datos generados.



Wasserstein GAN: recorte de pesos

- Recortar los pesos es una forma "terrible" de imponer una restricción de Lipschitz (Arjovsky et al., 2017).
 - Si recorte es grande, los pesos pueden tardar mucho tiempo en alcanzar su límite, dificultando el entrenamiento del crítico hasta el óptimo.
 - Si el recorte es pequeño, los gradientes pueden desaparecer cuando el número de capas es grande.
- Arjovsky et al., experimentaron con variantes simples (como proyectar los pesos en una esfera) con poca diferencia y mantuvieron la estrategia de recortar los pesos debido a su simplicidad y su buen rendimiento.
- Dejaron el estudio de mejores estrategias para asegurar la condición de Lipschitz como trabajo futuro y "alentaron activamente a los investigadores interesados a mejorar el método propuesto".

WGAN-GP: penalización de gradientes en Wasserstein GANs

- Para asegurar continuidad de Lipschitz de la función de pérdida, se limitan (recortan) los pesos a un rango [-c,c]
 - \circ El recorte puede generar fallos de gradiente en el entrenamiento y limita la clase de funciones f_W que se pueden aprender.
- En una WGAN-GP se suma una penalización del gradiente a la función de pérdida, para asegurar que entrene apropiadamente en un espacio continuo

$$L(P_r, P_g) = \mathbb{E}_{x \in P_r}[f_w(x)] - \mathbb{E}_{z \in P_y(z)}[f_w(G_\theta(z))] + k \cdot \mathbb{E}_{x \in P_y}[(||\nabla f_w(x)||_2 - 1)^2]$$

py es la distribución obtenida al muestrear uniformemente a lo largo de líneas rectas entre puntos de las distribuciones real (Pr) y generada (Pg).

WGAN-GP: penalización de gradientes en Wasserstein GANs

- WGAN-GP converge más rápido y puede generar muestras de mayor calidad que al aplicar la estrategia de poda de pesos.
- Para WGAN-GP se suele evitar el uso de normalización [de batches] para el crítico, porque crea correlaciones entre las muestras y reduce la eficacia de la penalización del gradiente.

Wasserstein GAN-GP: algoritmo

Require: The gradient penalty coefficient λ , the number of critic iterations per generator iteration n_{critic} , the batch size m, Adam hyperparameters α, β_1, β_2 .

```
Require: initial critic parameters w_0, initial generator parameters \theta_0.
```

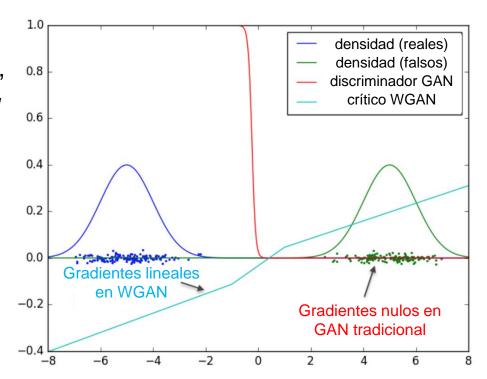
```
1: while \theta has not converged do
             for t=1,...,n_{\text{critic}} do
 3:
                     for i = 1, ..., m do
                            Sample real data x \sim \mathbb{P}_r, latent variable z \sim p(z), a random number \epsilon \sim U[0, 1].
 4:
 5:
                           \tilde{\boldsymbol{x}} \leftarrow G_{\theta}(\boldsymbol{z})
                           \hat{\boldsymbol{x}} \leftarrow \epsilon \boldsymbol{x} + (1 - \epsilon)\tilde{\boldsymbol{x}}
 6:
                           L^{(i)} \leftarrow D_w(\tilde{x}) - D_w(x) + \lambda(\|\nabla_{\hat{x}}D_w(\hat{x})\|_2 - 1)^2
 7:
 8:
                     end for
                     w \leftarrow \operatorname{Adam}(\nabla_w \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m L^{(i)}, w, \alpha, \beta_1, \beta_2)
 9:
              end for
10:
              Sample a batch of latent variables \{z^{(i)}\}_{i=1}^m \sim p(z).
11:
              \theta \leftarrow \operatorname{Adam}(\nabla_{\theta} \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} -D_{w}(G_{\theta}(\boldsymbol{z})), \theta, \alpha, \beta_{1}, \beta_{2})
12:
13: end while
```

Wasserstein GANs: ventajas

- El crítico es capaz de aportar información valiosa para el entrenamiento del generador, aún cuando esté muy entrenado (idealmente, hasta el óptimo).
 - Es una ventaja fundamental sobre las GAN tradicionales, en las cuales el discriminador, una vez optimizado, no es capaz de proporcionar información útil (del gradiente) para el entrenamiento del generador.
- El crítico no se satura: converge a una función lineal con gradientes definidos en todos los puntos.
- El entrenamiento es más estable, menos sensible a la configuración de la arquitectura y de los hiperparámetros.
- El entrenamiento no requiere mantener el balance entre discriminador y generador.

Wasserstein GANs: ventajas

- Utilizar la distancia de Wasserstein permite obtener mejores resultados, incluso si las distribuciones Pr y Pg son muy diferentes.
- El proceso de aprendizaje es más estable, evita el colapso de modo y mejora el aprendizaje de clases.
- Una WGAN puede seguir aprendiendo aún cuando el crítico no lo haga.

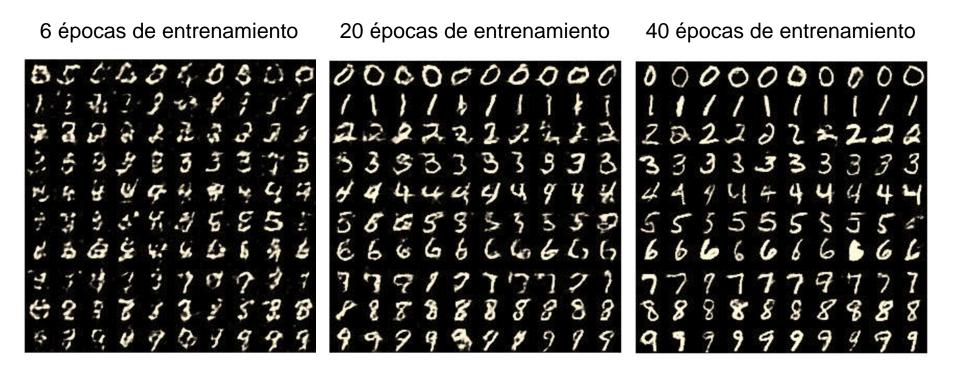


Wasserstein GANs: implementación

Cambios menores sobre una implementación de GAN tradicional.

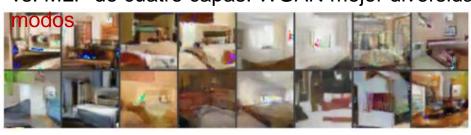
- Se debe usar la distancia de Wasserstein como función de pérdida para entrenar el crítico y el generador.
- Se debe usar una función de activación lineal en la capa de salida del crítico (en lugar de sigmoide en el discriminador).
- 3. Se debe aplicar algún criterio para asegurar que f es Liptchitziana:
 - restringir los pesos luego de actualizar cada batch (clamp),
 e.g., al rango [-0.01,0.01].
 - Penalización de gradientes, en la función de pérdida
- Actualizar el crítico más veces que el generador (e.g., 5 veces).
- 5. Usar la variante RMSProp de SGD con learning rate baja y sin momento.

Wasserstein GAN: ejemplo MNIST



Wasserstein GAN: ejemplos vs. GAN

vs. MLP de cuatro capas: WGAN mejor diversidad, GAN colapsa a pocos





vs. DCGAN, cuatro capas: WGAN imágenes de mejor calidad





vs. GAN sin normalización de batches y número fijo de filtros en cada capa: GAN falla





Wasserstein GAN: códigos de ejemplo

Disponibles en https://github.com/nesmachnow/Curso-GANs (Clase 5)

- Wasserstein GAN <u>colab.research.google.com/drive/1ilRzKzb5WbzHE_Da2z1Nzd-bAPt9d9R2</u>
- Wasserstein GAN con penalización de gradientes <u>colab.research.google.com/drive/1Lrk6urqFjX3YEnLkCwipx7_9gz7QBABo</u>
- Wasserstein GAN para modelar una serie temporal financiera https://github.com/CasperHogenboom/WGAN_financial_time-series