Partial Transfer Learning with Selective Adversarial Networks

Zhangjie Cao¹, Mingsheng Long¹, Jianmin Wang¹, and Michael I. Jordan²

> ¹KLiss, MOE; School of Software, Tsinghua University, China ¹National Engineering Laboratory for Big Data Software ²University of California, Berkeley, Berkeley, CA, USA

IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition CVPR 2018 (Spotlight)

Deep Transfer Learning

• Deep learning across domains of different distributions $P \neq Q$



Deep Transfer Learning: Why?



Partial Transfer Learning

- Deep learning across domains with different label spaces $C_s \supset C_t$
- Positive transfer across domains in shared label space $P_{C_t} \neq Q_{C_t}$
- Negative transfer across domains in outlier label space $P_{C_s \setminus C_t} \neq Q_{C_t}$



Partial Transfer Learning: How?

Matching distributions across the source and target domains s.t. P pprox Q

- Reduce marginal distribution mismatch: $P(\mathbf{X}) \neq Q(\mathbf{X})$
- Reduce conditional distribution mismatch: $P(Y|\mathbf{X}) \neq Q(Y|\mathbf{X})$



Kernel Embedding

Adversarial Learning

Song et al. Kernel Embeddings of Conditional Distributions. **IEEE**, 2013. Goodfellow et al. Generative Adversarial Networks. **NIPS** 2014.



- $\mathbf{f} = G_f(\mathbf{x})$: feature extractor
- ŷ: predicted data label
- **d**: predicted domain label

- G_y , L_y : label predictor and loss
- G_d^k , L_d^k : domain discriminator

<ロ> (日) (同) (日) (日) (日)

• GRL: gradient reversal layer



Instance Weighting (IW): probability-weighted loss for $G_d^k, k = 1, \ldots, |\mathcal{C}_s|$

$$L'_{d} = \frac{1}{n_{s} + n_{t}} \sum_{k=1}^{|\mathcal{C}_{s}|} \sum_{\mathbf{x}_{i} \in \mathcal{D}_{s} \cup \mathcal{D}_{t}} \hat{y}_{i}^{k} L_{d}^{k} \left(G_{d}^{k} \left(G_{f} \left(\mathbf{x}_{i} \right) \right), d_{i} \right)$$
(1)

- 4 同 ト - 4 三 ト - 4



Class Weighting (CW): down-weigh $G_d^k, k = 1, \dots, |\mathcal{C}_s|$ for outlier classes

$$L_{d} = \frac{1}{n_{s} + n_{t}} \sum_{k=1}^{|\mathcal{C}_{s}|} \left\{ \left(\frac{1}{n_{t}} \sum_{\mathbf{x}_{i} \in \mathcal{D}_{t}} \hat{y}_{i}^{k} \right) \times \left(\sum_{\mathbf{x}_{i} \in (\mathcal{D}_{s} \cup \mathcal{D}_{t})} \hat{y}_{i}^{k} L_{d}^{k} \left(G_{d}^{k} \left(G_{f} \left(\mathbf{x}_{i} \right) \right), d_{i} \right) \right) \right\}$$
(2)

(日)



Entropy (uncertainty) minimization: $H(G_y(G_f(\mathbf{x}_i))) = -\sum_{k=1}^{|\mathcal{C}_s|} \hat{y}_i^k \log \hat{y}_i^k$

$$E = \frac{1}{n_t} \sum_{\mathbf{x}_i \in \mathcal{D}_t} H\left(G_y\left(G_f\left(\mathbf{x}_i\right)\right)\right)$$
(3)

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >



$$C\left(\theta_{f},\theta_{y},\theta_{d}^{k}|_{k=1}^{|\mathcal{C}_{s}|}\right) = \frac{1}{n_{s}}\sum_{\mathbf{x}_{i}\in\mathcal{D}_{s}}L_{y}\left(G_{y}\left(G_{f}\left(\mathbf{x}_{i}\right)\right),y_{i}\right) + \frac{1}{n_{t}}\sum_{\mathbf{x}_{i}\in\mathcal{D}_{t}}H\left(G_{y}\left(G_{f}\left(\mathbf{x}_{i}\right)\right)\right)$$
$$-\frac{1}{n_{s}+n_{t}}\sum_{k=1}^{|\mathcal{C}_{s}|}\left\{\left(\frac{1}{n_{t}}\sum_{\mathbf{x}_{i}\in\mathcal{D}_{t}}\hat{y}_{i}^{k}\right) \times \left(\sum_{\mathbf{x}_{i}\in(\mathcal{D}_{s}\cup\mathcal{D}_{t})}\hat{y}_{i}^{k}L_{d}^{k}\left(G_{d}^{k}\left(G_{f}\left(\mathbf{x}_{i}\right)\right),d_{i}\right)\right)\right\}$$
$$\left(\hat{\theta}_{f},\hat{\theta}_{y}\right) = \arg\min_{\theta_{f},\theta_{y}}C\left(\theta_{f},\theta_{y},\theta_{d}^{k}|_{k=1}^{|\mathcal{C}_{s}|}\right)$$
$$\left(\hat{\theta}_{d}^{1},...,\hat{\theta}_{d}^{|\mathcal{C}_{s}|}\right) = \arg\max_{\theta_{d}^{1},...,\theta_{d}^{|\mathcal{C}_{s}|}}C\left(\theta_{f},\theta_{y},\theta_{d}^{k}|_{k=1}^{|\mathcal{C}_{s}|}\right)$$

Setup



• Transfer Tasks: Office-31 (31 \rightarrow 10), Caltech-Office (256 \rightarrow 10) and ImageNet-Caltech (/1000 \rightarrow C84 and C256 \rightarrow /84)

Evaluation

Results

Method	Office-31								
	A 31 \rightarrow W 10	$D 31 \rightarrow W 10$	W 31 \rightarrow D 10	A 31 \rightarrow D 10	$D 31 \rightarrow A 10$	W 31 \rightarrow A 10	Avg		
AlexNet [2]	58.51	95.05	98.08	71.23	70.6	67.74	76.87		
DAN [3]	56.52	71.86	86.78	51.86	50.42	52.29	61.62		
RevGrad [1]	49.49	93.55	90.44	49.68	46.72	48.81	63.11		
RTN [4]	66.78	86.77	99.36	70.06	73.52	76.41	78.82		
ADDA [5]	70.68	96.44	98.65	72.90	74.26	75.56	81.42		
SAN-selective	71.51	98.31	100.00	78.34	77.87	76.32	83.73		
SAN-entropy	74.61	98.31	100.00	80.29	78.39	82.25	85.64		
SAN	80.02	98.64	100.00	81.28	80.58	83.09	87.27		

Method		Caltech-Offi	ImageNet-Caltech				
	C 256 \rightarrow W 10	$C 256 \rightarrow A 10$	C 256 \rightarrow D 10	Avg	I 1000 \rightarrow C 84	$C 256 \rightarrow I 84$	Avg
AlexNet [2]	58.44	76.64	65.86	66.98	52.37	47.35	49.86
DAN [3]	42.37	70.75	47.04	53.39	54.21	52.03	53.12
RevGrad [1]	54.57	72.86	57.96	61.80	51.34	47.02	49.18
RTN [4]	71.02	81.32	62.35	71.56	63.69	50.45	57.07
ADDA [5]	73.66	78.35	74.80	75.60	64.20	51.55	57.88
SAN-selective	76.44	81.63	80.25	79.44	66.78	51.25	59.02
SAN-entropy	72.54	78.95	76.43	75.97	55.27	52.31	53.79
SAN	88.33	83.82	85.35	85.83	68.45	55.61	62.03

Analysis



- SAN outperforms RevGrad even more for larger class-space difference
- SAN converges more stably and fast to lower test error than RevGrad

Visualization



Figure: t-SNE with class information (top) and domain information (bottom).

References

Y. Ganin, E. Ustinova, H. Ajakan, P. Germain, H. Larochelle, F. Laviolette, M. Marchand, and V. S. Lempitsky. Domain-adversarial training of neural networks. Journal of Machine Learning Research, 17:59:1–59:35, 2016. A. Krizhevsky, I. Sutskever, and G. E. Hinton. Imagenet classification with deep convolutional neural networks. In NIPS, 2012. **.** M. Long, Y. Cao, J. Wang, and M. I. Jordan. Learning transferable features with deep adaptation networks. In ICML. 2015. M. Long, H. Zhu, J. Wang, and M. I. Jordan. Unsupervised domain adaptation with residual transfer networks. In NIPS, pages 136-144, 2016. E. Tzeng, J. Hoffman, K. Saenko, and T. Darrell. Adversarial discriminative domain adaptation. In CVPR. 2017.

• = • • = •

Summary

- A novel selective adversarial network for partial transfer learning
 - Circumvent negative transfer by selecting out outlier source classes
 - Promote positive transfer by matching shared-class-space distributions
- Code will be available soon at: https://github.com/thuml/
- A work at CVPR 2018 follows our arXiv version: how fast they are!