## 1강 Introduction

머신러닝의 정의; 데이터 기반의 알고리즘을 만드는 분야

데이터로부터 알고리즘을 만드는 과정: Learning(training)

모델이 만들어지고 실제로 데이터에 적용하는 과정: Inference(test)

모든 머신러닝은 Learning과 Inference가 분리된 2 step process를 갖는다.

#### Two steps of Machine Learning

Training(learning): With training data, extract a model(approximate input-output relationship(function))

Test(inference): With the trained model, apply the model in practice with test data, and measure the performance

Train, Test 용 데이터를 분리하는 과정이 절대적으로 필요하다

Test 과정에 사용될 데이터가 명확히 분리되지 않으면 cheating이기 때문

#### Classification

학습시키려는 모델 알고리즘이 input의 종류에 상관없이 output이 유한개의 class에 속하는 경우

## Regression

## Machine Learning: 3 diff types

- 1. Supervised Learning
- 2. Unsupervised Learning
- 3. Reinforcement Learning

교수님께서는 지도 학습 vs 비지도 학습으로 분류하는 것이 맞다고 하심

지도학습 vs 비지도학습 = Ground Truth의 유무

지도 학습: 학습을 진행하는 과정에서 정답이 있음, 예시를 주고 학습함 비지도 학습: 학습을 진행하는 과정에서 정답이 없음, 예시를 주지 않아도 학습

머신러닝에서 정답, 레이블 == 통계학에서 Ground Truth

supervised learning

## Supervised Learning

- · Most successful so far
  - Learn p(y|x) where x is data, and y is label.
  - Classification
  - Regression
  - Strikingly successful so far
    - Better (?) than humans in image classification accuracy: Imagenet competition (ILSVRC)
    - Alphago
    - · Speech recognition: Amazon's Alexa
    - · Language translation: Google's machine translation

단순한 확률이 아닌 어떤 x가 들어갔는지에 대한 조건부확률

주어진 x에 대해 모든 가능한 y에 대해 가능한 확률 값 y를 벡터 형태로 뽑아내는 과정

조건부 확률을 배우는 과정이 supervised learning이다. -> 확률 이론적 입장

### **Unsupervised Learning**

## **Unsupervised Learning**

- Learn p(x) without labels, where x is the data.
  - Clustering: K-means algorithm
  - Dimensionality reduction: PCA
  - Restricted Boltzman Machine (RBM)
    - Bipartite graph (Markov random field)
  - Autoencoder
    - Feature extraction (compression in information theory)
    - · Variational autoencoder
  - Generative AI
    - · GAN, Diffusion models
    - Self-supervised learning: Dinov2, SAM, etc
    - · Transformers: chatGPT, etc.

clustering = 기본적인 unsupervised learning 의 방법

PCA = clustering을 조금 더 잘하는 방법론, 선형대수의 아이겐벨류, 아이겐백터가 있는데, 아이겐벨류 값이 큰 것들을 뽑아 전체 데이터셋을 다룬다

## ML model's weak points

머신러닝 모델들은 완벽하지 않다. 근사치를 제공할뿐이다. 결과 값을 해당 결과가 나올 확률로 출력하는 것이 바람직한 방식이다.

예시) 멀리서 찍은 사과와 토마토는 classification 임에도 무엇이 맞다고 확신할 수 없음. 이에 사과일 확률, 토마토일 확률을 제공하는 것이 더 바람직함. 머신러닝 모델을 통해 나온 결과들 또한 이와 유사함

#### 모델을 학습시킨다는 것

x, y의 함수관계를 학습시키는 것이 아님

x와 x에 해당하는 y가 나올 확률간 매핑을 시키는 것 Vector output을 가지는 함수를 학습시키는 과정이다.

지도 학습과 비지도 학습으로 분류를 하고 (지도학습과 비지도학습은 둘 다 학습 데이터가 있는 상황을 가정함) 강화 학습과 비강화 학습으로 분류를 하는 것이 더 올바른 분류에 가깝다

#### **Reinforcement Learning**

## Reinforcement Learning

- · Similar to how a child learn from parents
- What is different from other machine learning paradigms?
  - There is no supervisor, only a reward signal
  - Feedback is delayed, not instantaneous
  - Time really matters (sequential, non i.i.d data)
  - Agent's actions affect the subsequent data it receives
- Examples of Reinforcement Learning
  - Robotics in general
    - Fly stunt manoeuvres in a helicopter
    - Make a humanoid robot walk
  - Games in general
    - Play many different Atari games better than humans
    - Play Go better than humans
  - Manage an investment portfolio

강화 학습과 비강화 학습의 차이: 학습 데이터를 미리 모아두는가 or 필요할 때마다 새로 모을 것인가

강화 학습: 데이터를 필요할 때마다 조금씩 모으는 학습론 (배치를 필요할 때마다 모을 것인가?) 비강화 학습: 데이터를 한 번에 모아두고 학습을 시작(배치를 미리 모아두고 학습을 시작할 것인가?)

#### 통계학의 관점에서 미리 모아놓은 데이터 = 배치

#### 강화 학습의 조금 더 엄밀한 정의

환경 = 데이터를 모을 수 있는 대상

에이전트 = 데이터를 모으는 역할을 하는 알고리즘(일반적으로 알고리즘을 강화학습에서 에이전트라고 지칭함)

액션 = 환경에 영향을 미치는 과정

리워드 = 환경으로부터 피드백을 받는 과정(일반적으로 스칼라 값), 리워드는 GT와는 다르다

에이전트가 필요에 따라 환경과 상호작용하며, sequential한 learning을 하는 것 조금씩 데이터를 업데이트해가는 방법론

강화학습은 리워드와 관계없이 환경과 지속적인 상호작용을 하며 데이터를 모아나가는 학습

따라서 모든 머신러닝은 강화학습적 방법론과 비강화학습적 방법론이 존재한다.(이분법적으로 설명이 가능하다)

sequential 한 learning을 하는지 안하는지에 따라 강화학습과 비강화학습이 나뉘는 것

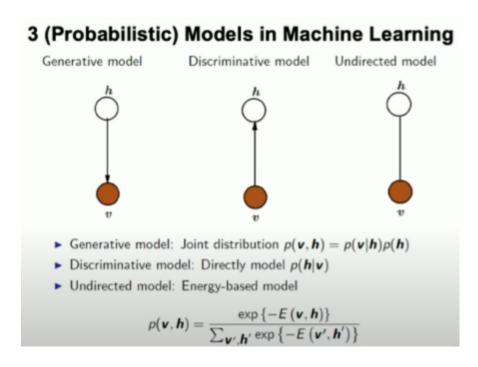
대부분의 biological한 시스템에서 학습하는 과정은 강화학습과 유사함

시행착오에 의한 학습(trial & error learning)

움직임과 밀접한 연관이 있음, 로보틱스에서 중요하게 쓰임

추천 시스템 또한 강화학습 기반 알고리즘이 적용됨

**Probabilistic Models in Machine Learning** 



위쪽의 하얀 노드 = latent variable

h = hidden variable

v = input variable

latent space = 주요한(큰) eigenvalue, eigenvactor를 베이스로 삼는 데이터 스페이스의 서브 스페이스

latent variable = 그 서브 스페이스의 변수들

low dimentional space(latent variable) 에서 high dimentional space로 데이터를 매핑하는 과정(직관적으로 쉽게 표현하면)

엄밀한 표현 = sampling 한다

GAN, diffusion 모델의 input은 노이즈. 여기서 latent variable = noise, 출력으로 나오는 데이터가 image(input data)

Generative model 의 목적 : Joint distribution 을 학습하는 것

generative model에서 이미지를 생성하기 위해 프롬프트를 작성하는데, 이 프롬프트가 여기서 h에 해당하여 무수히 많은 경 우의 수 중 h로 들어간 프롬프트에 해당하는 것과 유사한 이미지를 결과로 내어줌

Discriminative model은 supervised learning과 동일 GT를 넣어 학습해서 판별

# Resurgence of Deep Learning

#### 기존 인공신경망 모델의 단점 극복

- 최적화 과정중 local minima에 빠지는 문제 극복(Hinton, 2004)
- → Restricted Boltzmann machine(RBM)을 이용하여 Parameter를 pre-training으로 해결함
- 학습데이터에 맞춰서 학습되는 과적합(Overfitting) 문제 해결(Hinton, 2012)
- → 드롭아웃(Dropout) 알고리즘으로 과적합 문제 해결

## 하드웨어의 발전

- 강력한 성능의 GPU(graphics processing unit) 출현 복잡한 매트릭스와 벡터 계산이 혼재해 있는 경우 몇 주 ~ 몇 달 걸리던 작업을 며칠 사이로 줄이는 등 최고의 성능(GeForce GTX Titan의 경우 계산이 가능한 CUDA core가 무려 2688개 존재)을 발휘함 클라우드 서비스
- → 는 다. 적으로 저렴한 비용(종량제)으로 슈퍼 컴퓨터급의 연산장치 및 저장장치를 활용, 기업의 각종 정보처리를 효율적으로 수행할 수 있는 인프라가 확대됨

**Big Data** 출현

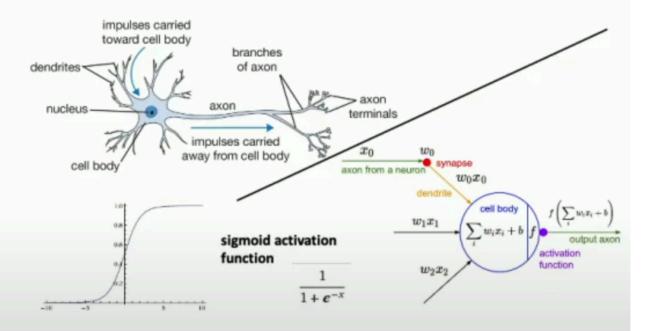
- Big Data 출현 인터넷, SNS 데이터의 폭발적 증가 제 4 산업혁명(IoT 등)의 시작 산업의 융복합, IT와 전통 서비스의 Convergence 등으로 인해, 기존에 경험하지 못했던 대용량 데이터 처리 및 분석의 필요성 대두

딥러닝 학습이 잘 이루어지지 않았던 이유 = 가중치 초기화를 잘 하지 않았어서

## **History of Machine Learning**

- 1958: Perceptron (Rosenblatt)
- 1982: Self-organizing maps (Kohonen)
- 1983: Boltzman machine (Hinton and Sejnowski)
- 1984: PAC learning theory (Valiant)
- 1986: Backpropagation (Rumelhart, Hinton, and Williams)
- 1992: Support vector machine (Boser, Guyon, and Vapnik)
- · 1995: Statistical learning theory (Vapnik)
- 1997: Long Short-Term Memory (LSTM) Recurrent Neural Networks (RNN) (Hochreiter and Schmidhuber)
- 1998: Convolutional Neural Networks (LeCun)
- · 2004: Deep learning resurrection
  - 2004: RBM to Deep Neural Networks (Hinton)
  - 2012: Dropout to Deep Neural Networks (Hinton)
- · 2012: Alex nets (Alex Krizhevski): super-human performance in object recognition
- · 2014: Gated Recurrent Units (GRU) RNN (Cho)
- 2016: Alphago (Google Deepmind) vs Sedol Lee: super-human performance in game
- · 2014: GAN (I. Goodfellow): photo-realistic generative model
- · 2017: Attention (A. Vaswani): Transformer for NLP
- · 2018: BERT (J. Devlin): Pre-training + fine-tuning
- 2020: GPT-3 (OpenAl): Autoregressive language model, 1st human-like text generation
- · 2022: DALL-E 2 (OpenAI): generate digital images from natural language description

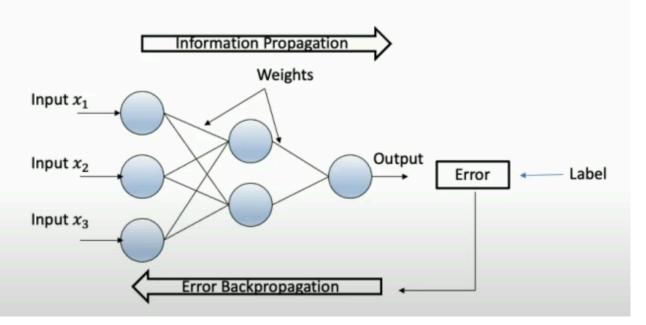
# **Introduction to Neural Networks**



Neural Network: Mathematically Modelling of Human Neurons

# **Introduction to Neural Networks**

**Training: Repetitive Error Correction!** 



Transformer = 현존하는 거의 모든 생성형 AI의 구조