

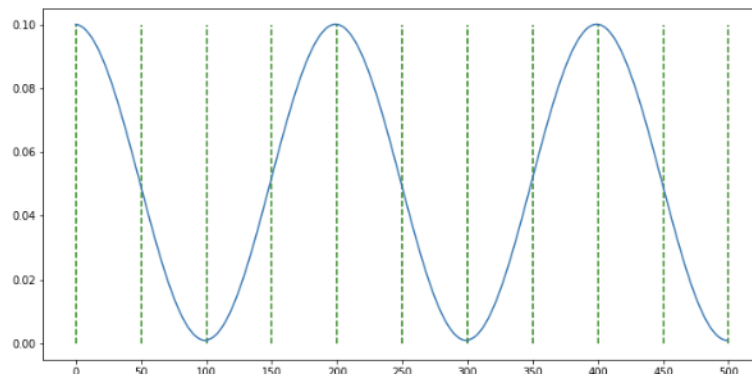
# [6주차] NN Advanced

## Learning Rate Scheduler

CosineAnnealing LR 과 CyclicLR은 모두 특정한 주기를 따르면서 큰 학습률에 도달했을 때 local minimum에서 탈출하기 쉽고, 다양한 크기의 학습률로 학습함으로써 더 나은 솔루션을 찾을 수 있다.

### 1. CosineAnnealing LR

learning rate가 cosine 함수의 주기를 따르면서 증감하는 과정을 반복하는 방식이다.



```
scheduler = CosineAnnealingLR(optimizer, T_max=100, eta_min=0)
```

`T_max` : 학습률이 감소할 주기

`eta_min` : learning rate의 하한선

### 2. CyclicLR

CosineAnnealingLR은 단순한 cosine 곡선인 반면에 CyclicLR은 3가지 형태로 주기적인 learning rate 증감을 반복하는 방식을 지원한다. step size는 최저점(최고점)에서 최고점(최저점)으로 도달하는 주기를 말하며, 연구에서는 일반적으로 미니 배치의 2-10배의 크기가 좋다고 주장하고 있다. 또한, max\_lr 의 1/3 또는 1/4을 base\_lr로 정하는 것을 제안하였다.

`base_lr` : learning rate의 하한선

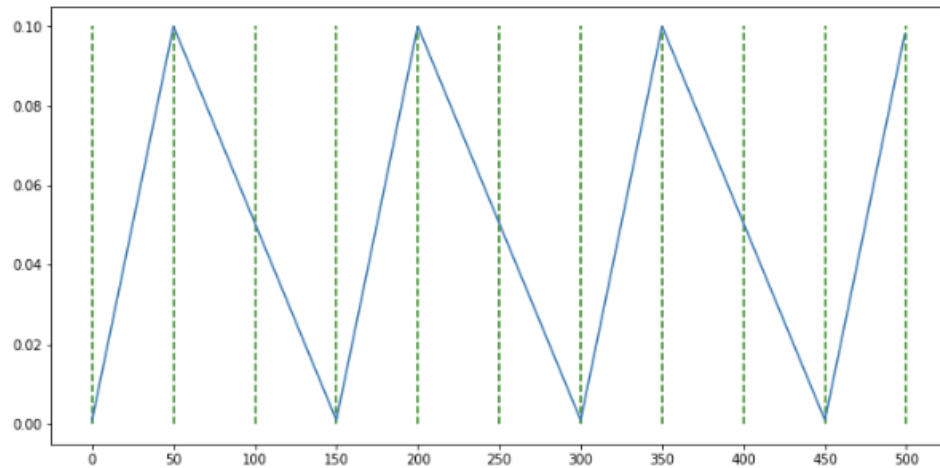
`max_lr` : learning rate의 상한선

`step_size_up` : base\_lr → max\_lr로 증가하는 에포크 수

`step_size_down` : max\_lr → base\_lr로 감소하는 에포크수

**gamma** : mode가 exp\_range인 경우 사용하는 파라미터, 지수식 밑에 해당

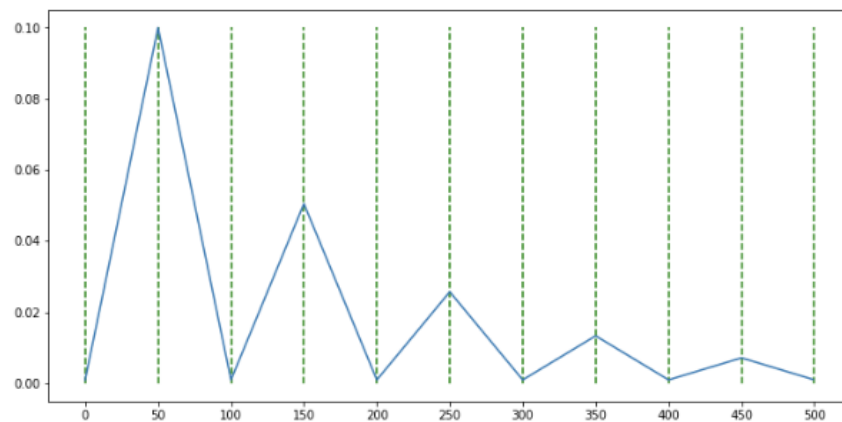
### 1) **mode** = triangular



```
scheduler = CyclicLR(optimizer, base_lr=0.001, max_lr=0.1,  
                      step_size_up=50, step_size_down=50,  
                      mode='triangular')
```

### 2) **mode** = triangular2

주기가 반복되면서 learning rate의 상한선이 점점 1/2 씩 줄어들다가 마지막에 수렴하게 된다.

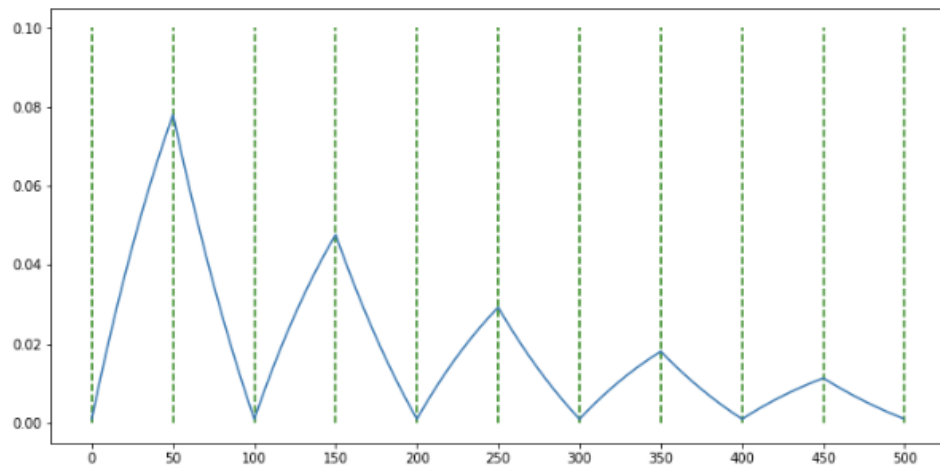


```
scheduler = CyclicLR(optimizer, base_lr=0.001, max_lr=0.1,  
                      step_size_up=50, step_size_down=50,  
                      mode='triangular2')
```

- `step_size_down=None` 으로 설정할 경우, 증감하는 주기가 모두 `step_size_up=50` 가 된다

### 3) `mode = exp_range`

선형적으로 증감하는 이전 모드들과 달리, 지수적으로 증감한다.



```
scheduler = CyclicLR(optimizer, base_lr=0.001, max_lr=0.1,
                      step_size_up=50, step_size_down=None,
                      mode='exp_range', gamma=10)
```

출처

[https://gaussian37.github.io/dl-pytorch-lr\\_scheduler/](https://gaussian37.github.io/dl-pytorch-lr_scheduler/)

<https://velog.io/@iissaacc/Cyclical-Learning-Rate>

## Training Error와 Generalization Error사이 간극을 줄이는 방안

세션에서 소개한 방법 : Penalty Term, Dropout, Data Augmentation

### Regularization (1) - Early Stopping

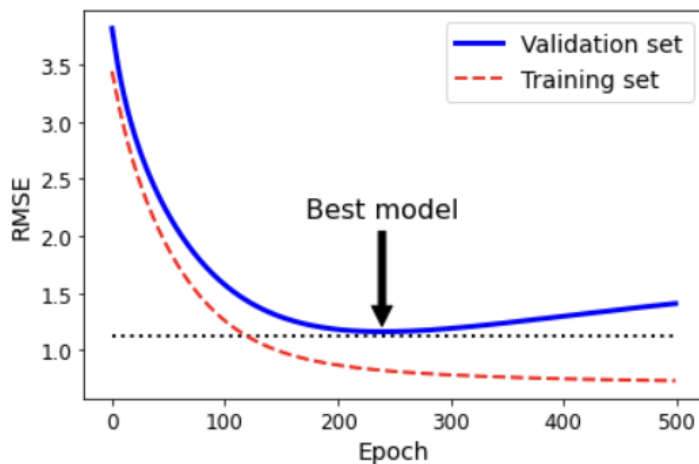
모델 훈련하는 epoch 수에 따라, 과적합이 발생할 수 있다. 너무 많은 epoch를 설정한 경우, 과대적합이 나타나는 한편, epoch 수가 너무 적으면 과소적합이 나타난다.

이와 같은 문제 상황에서 반복 학습 알고리즘을 규제하는 방법으로 **Early Stopping**이 있다. 이는 epoch 수를 높게 설정하여 모델을 돌렸을 때, **validation error가 최소값에 도달**

하면 **훈련을 중지**시키는 것이다. 이로써 불필요한 학습을 줄이고 **시간과 리소스를 절약**할 수 있다.

일반화 성능이 최대가 되는 지점을 **sweet spot**이라 하며, 이 이점에서 최적의 모델이 결정된다.

그러나, validation dataset에 의존하기 때문에 train dataset과 분포가 다른 경우 잘못된 판단을 내릴 위험이 있다.



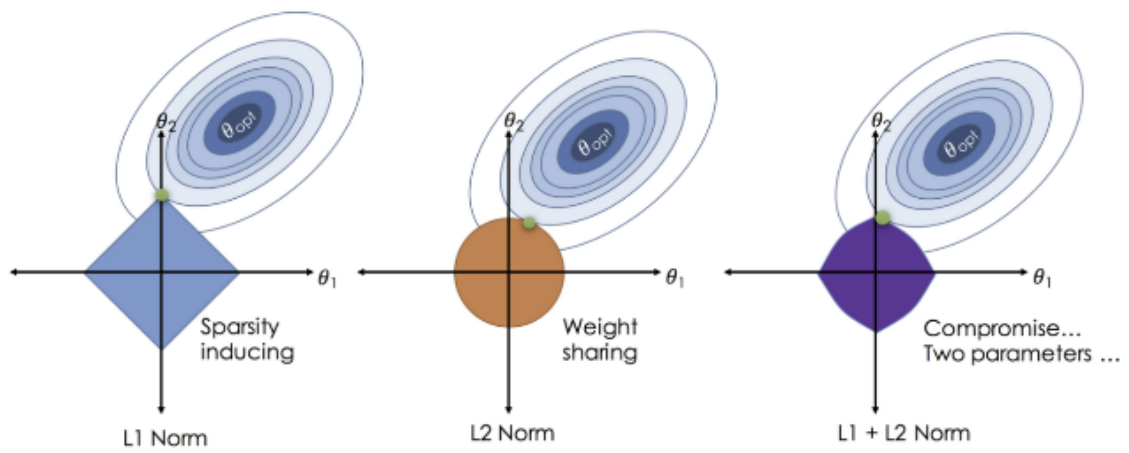
## Regularization (2) - Elastic Net (L1 + L2 Norm)

엘라스틱 넷 (Elastic Net) 은 릿지 회귀와 라쏘 회귀를 절충한 모델이다. 주로 **특성의 개수가 훈련 데이터 개수보다 많은 경우** 또는 **일부 특성이 강하게 연관된 경우** Elastic Net이 선호된다. 이때, 상관성이 높은 다수의 변수들을 **모두 선택하거나 제거**한다. (group effect) 단, L1과 L2 규제가 결합된 규제로 인해 수행 시간이 상대적으로 오래 걸린다는 단점이 있다.

Elastic Net은 아래와 같이 표현되며, Lasso와 Ridge의 비중을 **혼합 비율 r**로 조절한다.

$$\operatorname{argmin}_{\beta} MSE(\theta) + r\alpha \times \sum_n |\theta_1| + \frac{1-r}{2}\alpha \times \sum_n \theta_1^2$$

- $r = 0$  : 릿지 회귀
- $r = 1$  : 라쏘 회귀



출처 : <https://soobarkbar.tistory.com/30>