IDEC 반도체설계교육센터 재직자 우선 교육

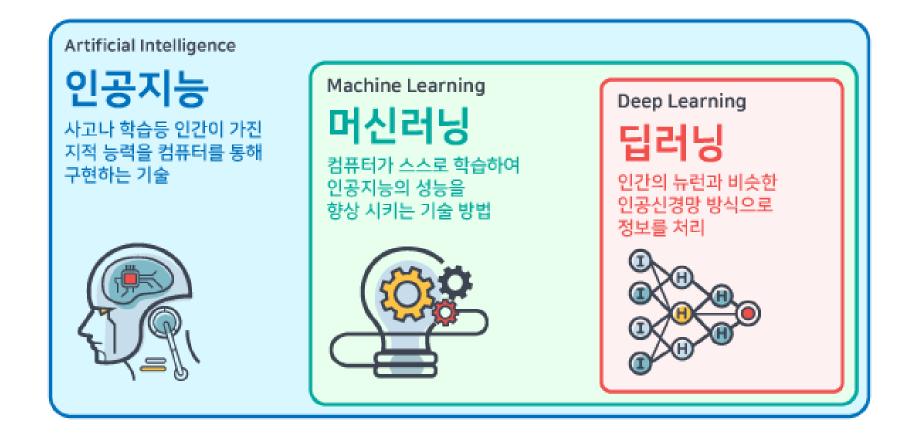
인공지능SW 설계를 위한 이론 및 실습 I

안상태 교수

2025년 3월 27일 (목)

1. 인공지능 기초

• 머신러닝: 1959년에 아서 새뮤얼이 체커스 프로그램을 이용한 실험 결과 를 발표하면서 처음 사용

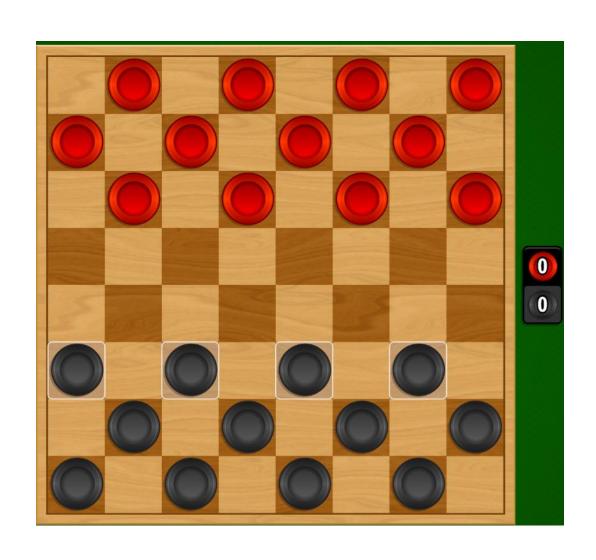


- 1950년대에 IBM 의 아서 새뮤얼Arthur Samuel은 최초의 상업용 컴퓨터 IBM 701로 체커스checkers라는 소프트웨어를 개발
 - 인간의 전유물이었던 규칙에 기반한 놀이를 컴퓨터도 할 수 있음을 보임



https://www.247checkers.com/





 튜링이 "생각하는 기계"를 정의한 이후에도 인공지능에 대한 합의된 정의 는 아직 없다. 하지만 한 가지 공통적으로 요구되는 것이 있다.

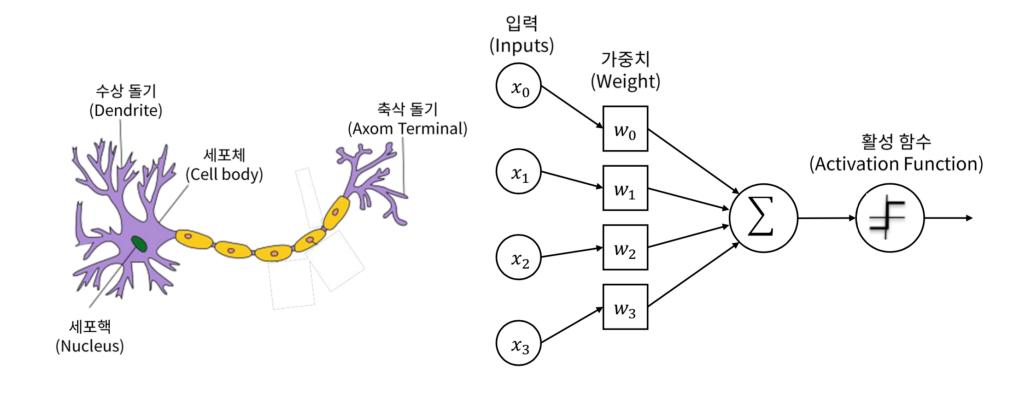
→ 기계가 문제를 해결하는 방법을 스스로 찾는 것.

• 컴퓨터 프로그램이 많은 데이터를 경험하고 이 경험을 바탕으로 목표를 달성할 수 있도록 하는 알고리즘이 인공지능의 핵심

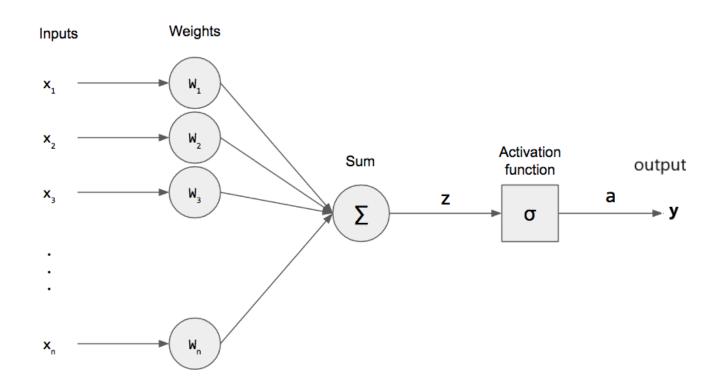
• 인공지능 연구의 첫 번째 봄은 1960년대

• 1962년 이전 인공지능 연구에서는 여러 가지 시행착오를 탐색해 휴리스틱heuristics을 찾는 것을 가장 중요하게 여김

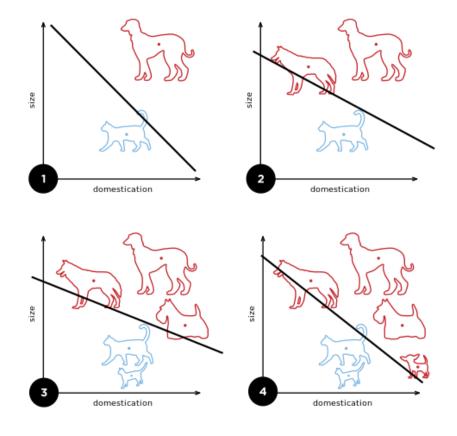
• 1958년 Frank Rosenblatt : Perceptron (퍼셉트론)



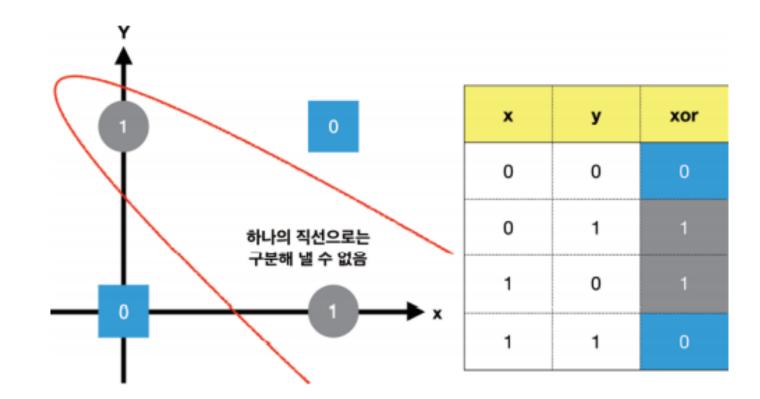
• 단층 퍼셉트론



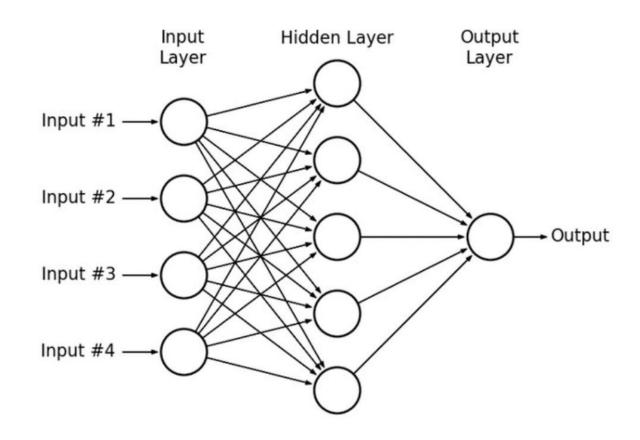
• 분류 문제 : 데이터 추가에 따른 새로운 결정경계 (Decision Boundary) 생성



• 1969년 Marvin Minsky : XOR 문제 제기

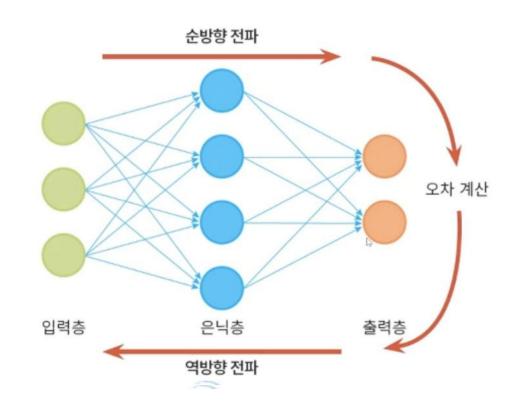


• 다층퍼셉트론이 XOR문제를 해결할 수 있으나 학습 방법 부재

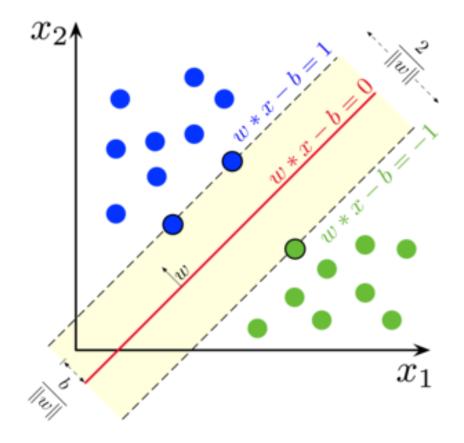


- 1970년대 이후
- 기호주의symbolism: 문제와 논리, 탐색을 사람이 이해할 수 있는 기호로 표현하여 답을 찾으려고 하는 인공지능의 흐름 ex) 규칙 기반 인공지능
- 연결주의connectionism : 퍼셉트론처럼 연결 된 요소가 학습을 통해 해법을 스스로 찾도록 만들려는 방식을 이라고 부른다. ex) 데이터 기반 인공지능

- 1970년대 연결주의 쇠퇴기
- 1986년 Geoffrey Hinton 다층퍼셉트론을 학습할 수 있는 알고리즘 개발 : 오류역전파



• 1995년 Vladimir Vapnik : Support Vector Machine (SVM) 알고리즘 개발



• 1997년: IBM 의 Deep Blue 가 체스 세계 챔피언을 이김

• 2000년대 이후 : 방대한 데이터와 하드웨어의 발전, 다양한 알고리즘 개발

• 2012년 : ImageNet에서 딥러닝 기반 AlexNet 우승

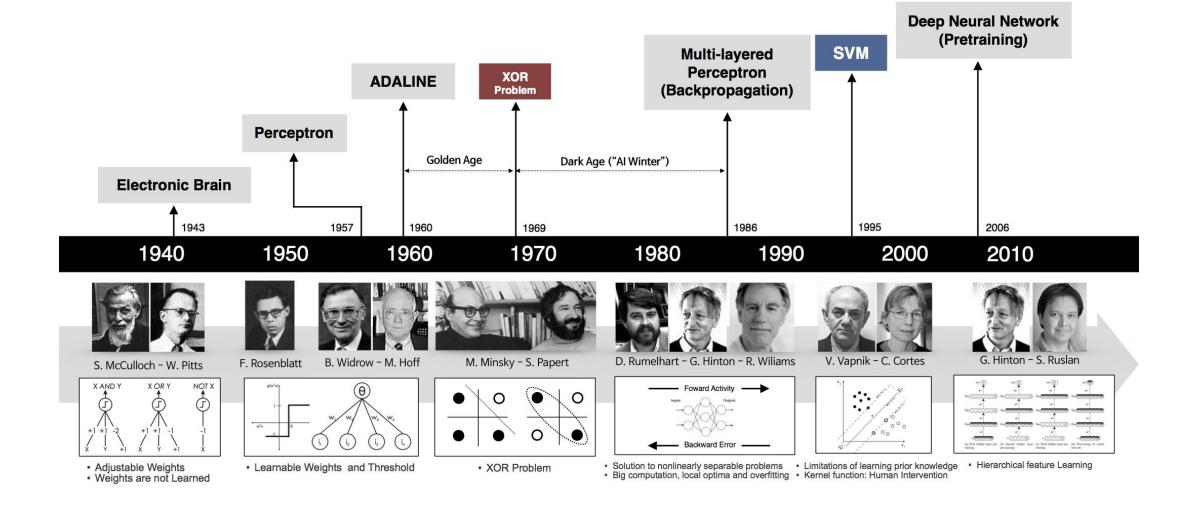


• 2010년 이후 Python 기반 딥러닝 프레임워크 개발 및 배포





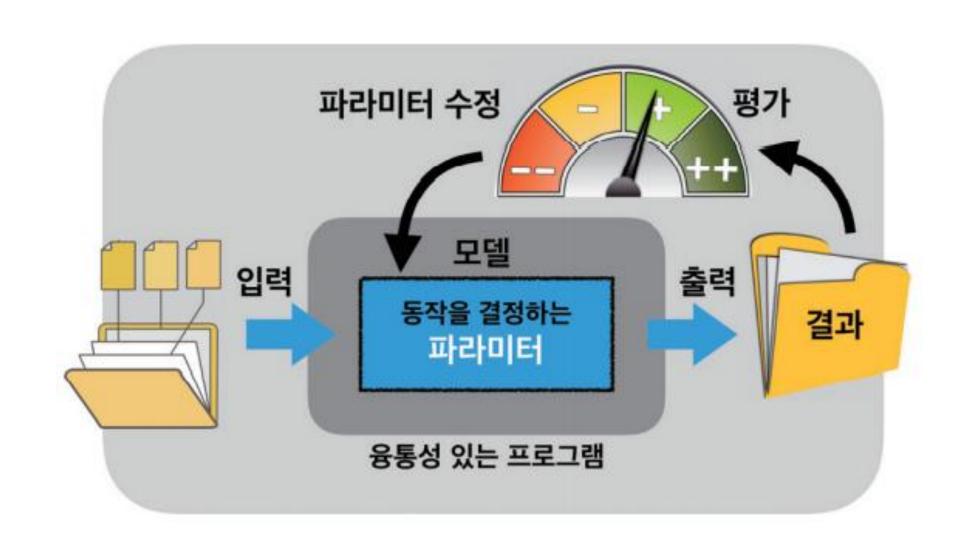




1.4 머신러닝은 무엇을 하려는 것인가?

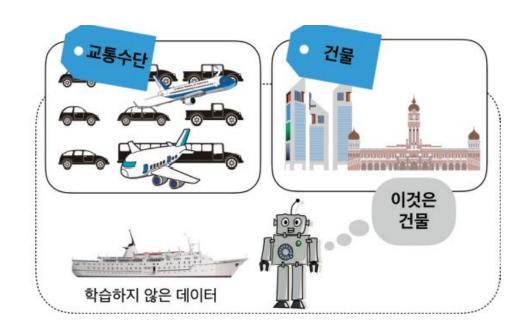
- 모델model : 변경 가능한 파라미터parameter에 의해 동작이 결정되는 프로그램
 - 파라미터가 바뀌면 동작도 바뀜
 - 데이터를 다양하게 제공하여 프로그램이 이 데이터를 얼마나 잘 처리하는지 확인
 - 학습learning : 좋은 동작이 나오도록 파라미터를 변경하는 일

1.4 머신러닝은 무엇을 하려는 것인가?



1.5 머신러닝, 무엇이 문제일까?

- 머신러닝: 파라미터에 따라 동작하는 알고리즘 algorithm을 선택하고, 이 알고리즘에 데이터를 제공하여 알고리즘이 더 나은 동작을 하도록 파라미터를 수정하는 것
- 머신러닝의 핵심적인 문제는 알고리즘과 데이터



1.5 머신러닝, 무엇이 문제일까?

- 데이터 편향data bias 확보된 데이터가 대표하는 모집단의 분포를 제대로 반영하지 못하고 일부의 특성만을 가지고 있는 경우
 - 편향의 원인은 두 가지
 - 너무 적은 수의 표본을 추출한 경우
 - 표집 방법이 잘못되어 모집단에 속한 대상을 골고루 추출하지 못 하는 경우.
- 부정확성inaccuracy 데이터의 품질이 낮아 많은 오류와 이상치, 잡음을 포함 하고 있는 경우
- 무관함irrelavance 데이터는 많이 확보했지만, 이 데이터가 담고 있는 특성들이 학습하려고 하는 문제와는 무관한 데이터

1.6 Python

• 파이썬Python은 귀도 반 로섬Guido van Rossum이 1991년에 개발한 대화형 프로 그래밍 언어

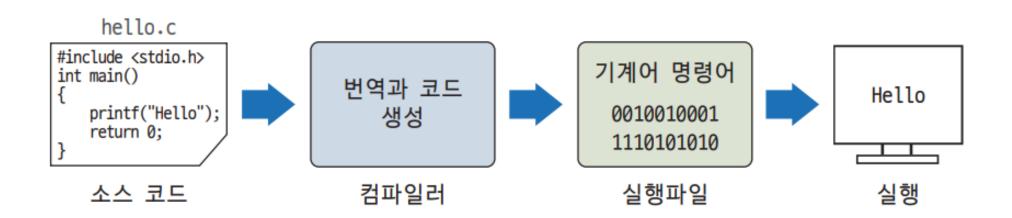




- 파이썬의 특징 중에 하나는 정수, 부동소수점, 문자와 같은 전통적인 자료 형data type 뿐만 아니라, 데이터 묶음을 처리하기에 편리한 리스트, 튜플, 딕 셔너리, 집합과 같은 자료형을 기본으로 제공
- 파이썬은 '객체지향 프로그래밍 언어'이며, 파이썬이 다루는 모든 자료형, 함수, 모듈은 객체

1.6 Python

- 컴파일 방식
 - 프로그램 명령어를 기계어로 번역한 후 이 기계어를 실행하는 방식
 - C, C++, 파스칼 언어등이 있음



1.6 Python

- 인터프리터 방식
 - 프로그램 명령어를 한 번에 한 줄씩 읽어 번역한 후 바로 실행
 - Python, JavaScript, Ruby, Matlab, BASIC 등의 언어가 있음



• IDE (Integrated Development Environment)

통합개발환경: 효율적으로 소프트웨어를 개발하기 위한 통합개발환경 소프트웨어 어플리케이션 인터페이스





















Anaconda



https://www.anaconda.com/products/distribution



Products ▼

Pricing

Solutions 🔻

Resources ▼

artners 🔻

og Company v

Contact Sales

Individual Edition is now

ANACONDA DISTRIBUTION

The world's most popular opensource Python distribution platform





Open Source

Access the open-source software you need for projects in any field, from data visualization to robotics.



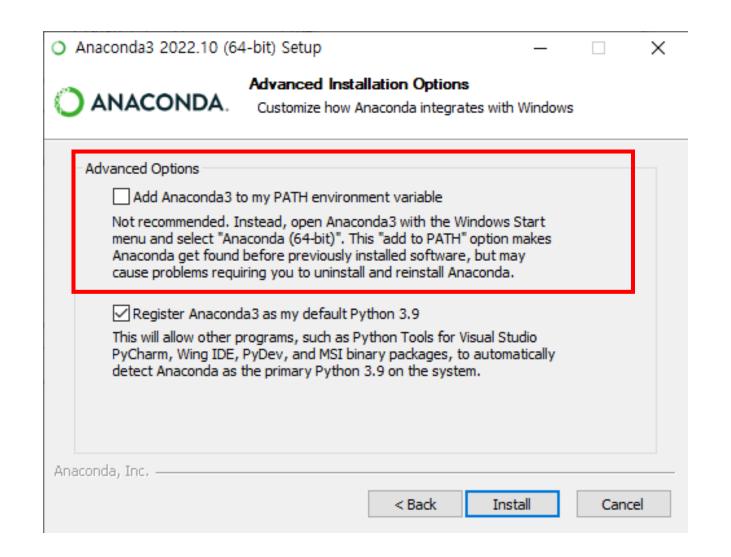
User-friendly

With our intuitive platform, you can easily search and install packages and create, load, and switch between environments.



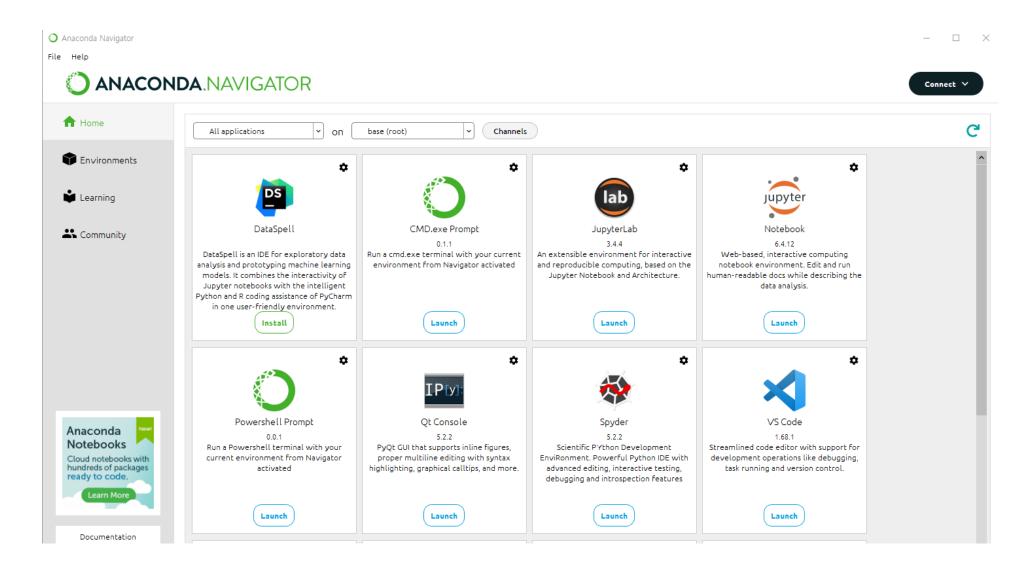
Trusted

Our securely hosted packages and artifacts are methodically tested and regularly updated.



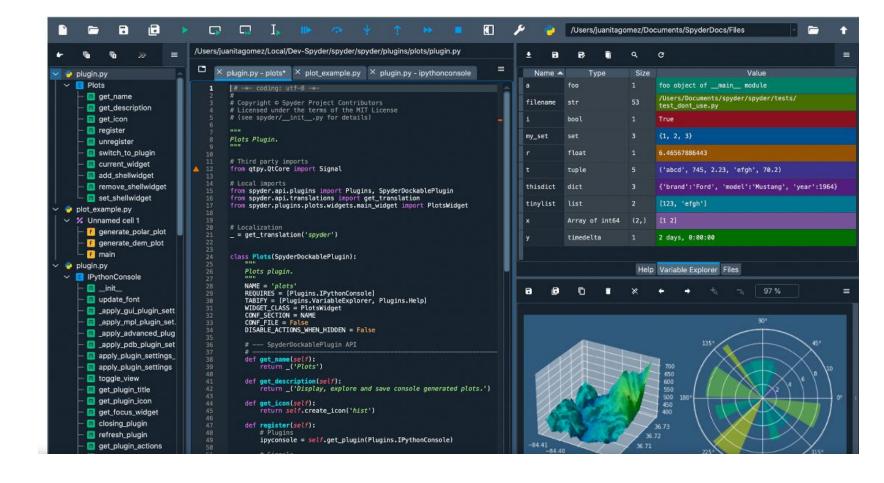
시작 → 실행 → cmd

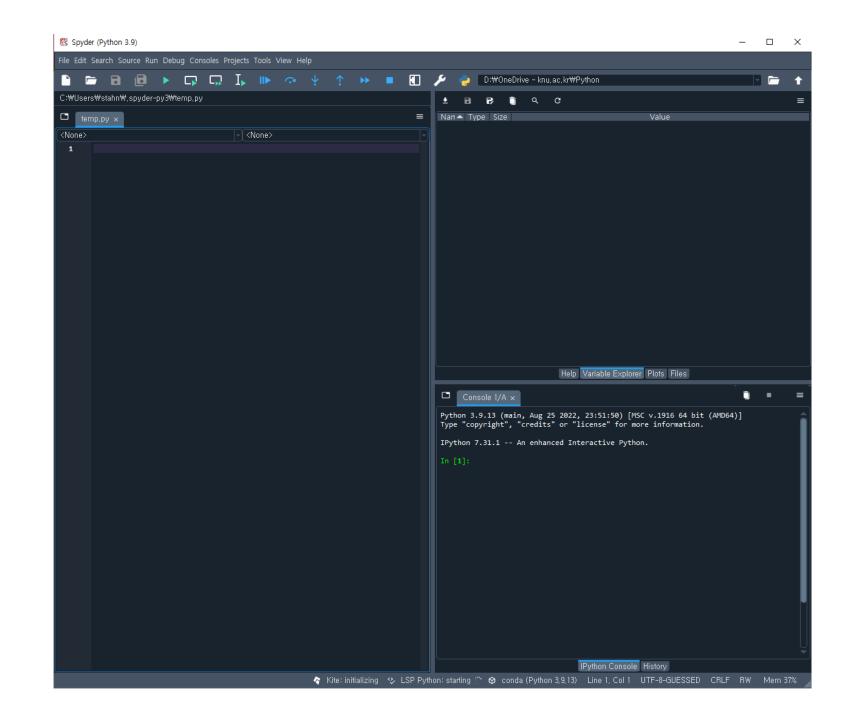
- > conda --version
- conda 22.9.0
- > conda list
- > conda list python

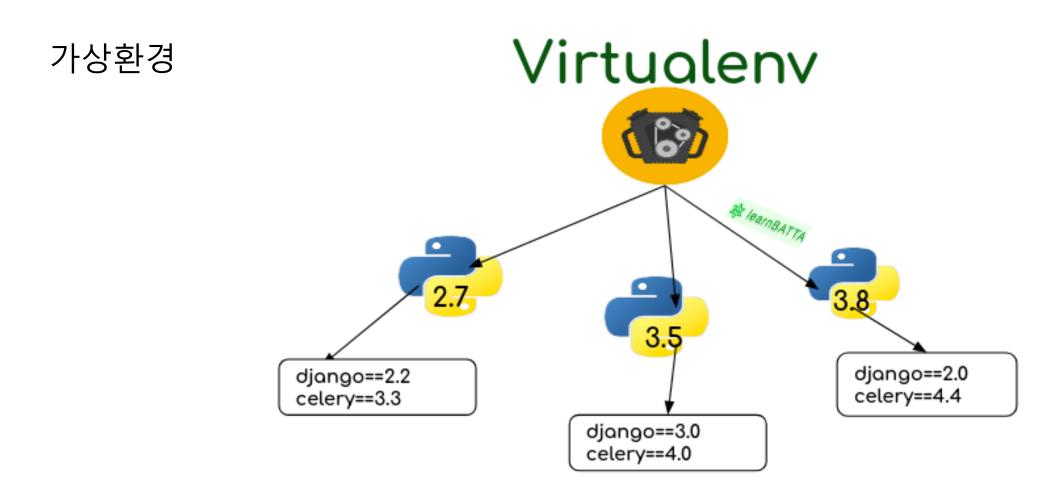


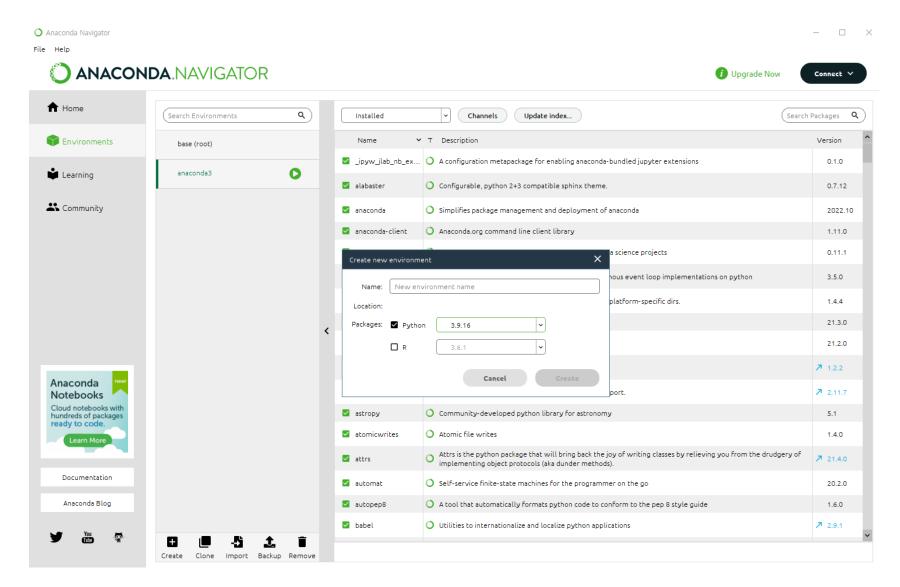


The
Scientific
Python
Development
Environment

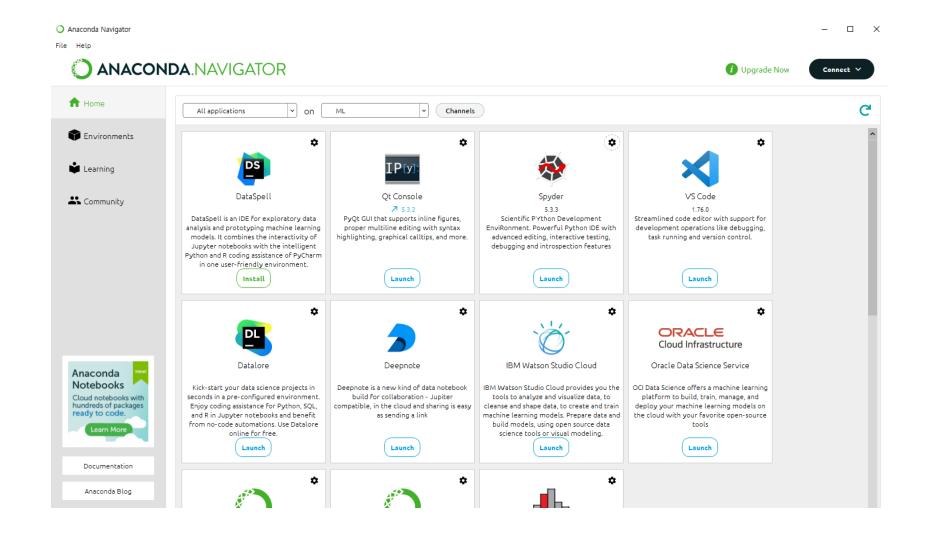


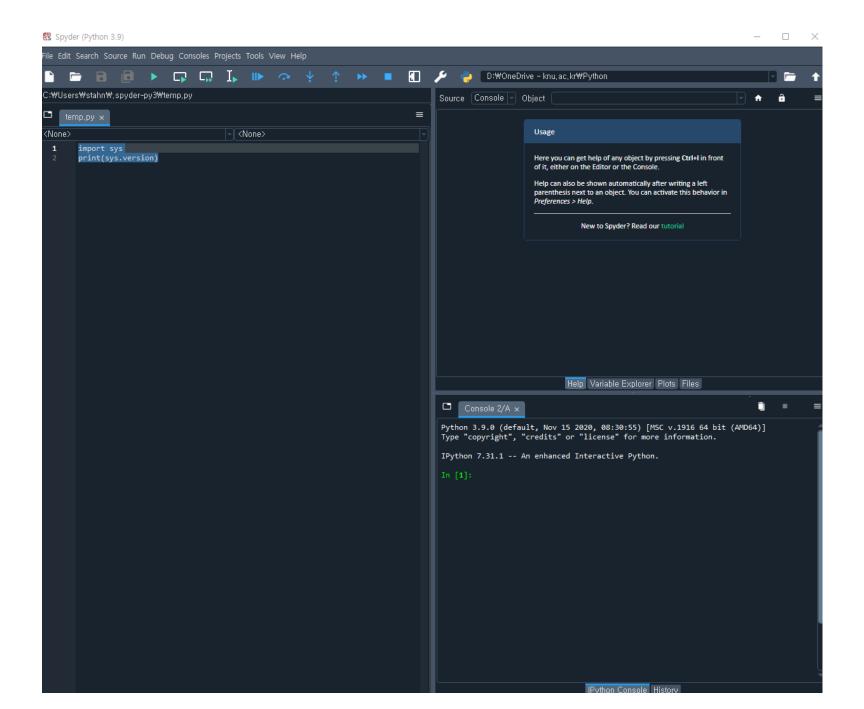






- > conda create --name AI python==3.9.18
- > conda env list
- > conda activate Al
- (AI)> conda list
- (AI)> conda deactivate
- > conda activate Al
- (AI)> conda install spyder==6.0.3
- (AI)> conda list spyder
- (AI)> spyder





• 가상환경 생성

- 생성된 가상환경에서 다른 버전 python 설치
- 생성된 가상환경에서 Spyder 설치 및 실행
- 유용한 단축키
- F5: 코드 전체 실행
- Ctrl + Enter: 셀 단위 실행 (셀 구분: #%%)
- F9: 줄단위 또는 선택부분 실행
- Ctrl+1: 주석

- (주의) 라이브러리 설치 시 본인 가상환경에 설치
- 추가 라이브러리 설치 시 conda install 사용
- > conda install numpy
- conda install 로 설치되지 않는 라이브러리는 pip install 사용

★ TO DO ★

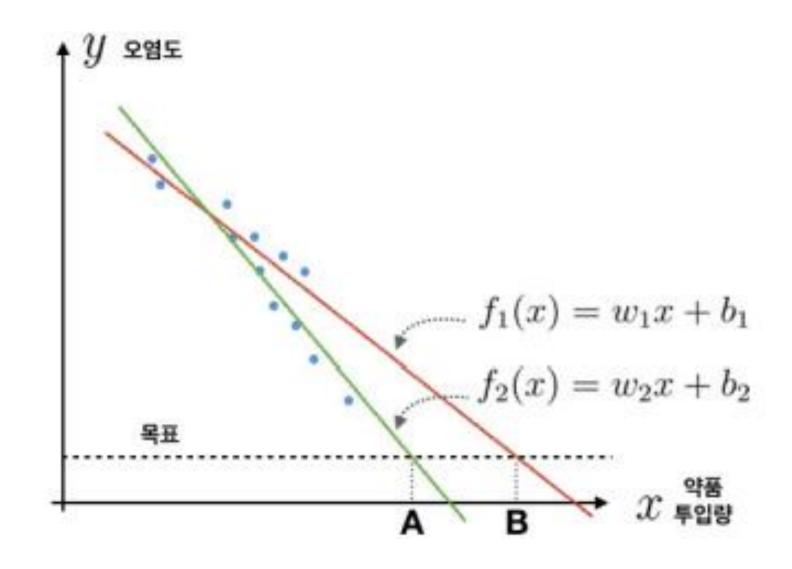
- 가상환경 생성 (가상환경 이름 AI), python 버전 3.9.18
- 생성된 가상환경에서 Spyder 6.0.3 버전 설치 및 실행
- 'Hello World' 출력
- 유용한 단축키
- F5: 코드 전체 실행
- Ctrl + Enter: 셀 단위 실행 (셀 구분: #%%)
- F9: 줄단위 또는 선택부분 실행
- Ctrl+1: 주석

2. 회귀 모델

2.1 회귀 모델

- 회귀regression : 회귀 분석은 대표적인 지도학습 알고리즘
 - 관측된 데이터를 통해 독립변수와 종속변수 사이의 숨어있는 관계를 추정하는 것
- 선형 회귀linear regression는 y = f(x)에서 입력 x에 대응되는 실수 y들이 주어지고 추정치 f(x)가 가진 오차를 측정
 - 이 오차를 줄이는 방향으로 함수의 계수를 최적화하는 일

2.1 회귀 모델

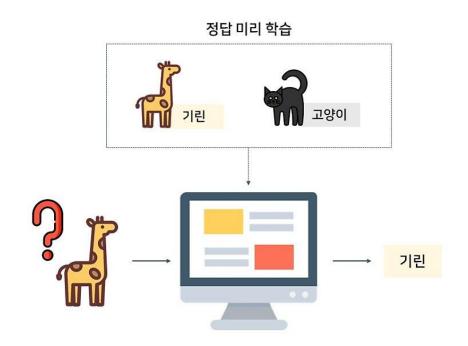


2.1 회귀 모델

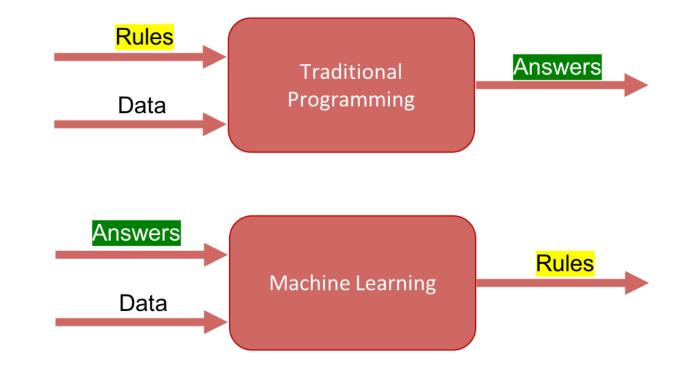
• 데이터에 숨겨진 관계를 표현하고, 약품 투입량과 같은 독립변수에 대해 오염도라는 종속 변수가 어떤 값을 가질지 예측하는 $f_a(x)$ 와 $f_b(x)$ 를 가설hypothesis이라고 부름

- 좋은 가설은 오차error가 작은 가설
 - 회귀 분석은 데이터를 설명하는 좋은 가설을 찾는 것

- 데이터에 제시된 목표값을 정답값 혹은 레이블label이라고 부름
 - 지도 학습은 주어진 입력-출력 쌍을 학습한 후에 새로운 입력값이 들어 왔을 때, 합리적인 출력값을 예측하는 것.

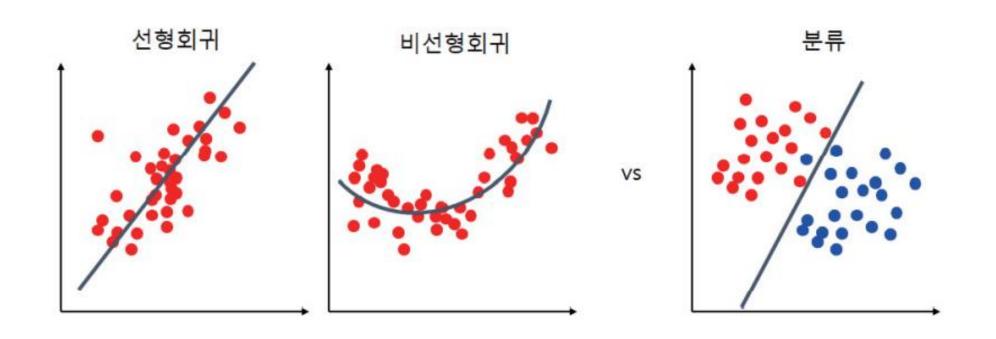


- 전통적 프로그래밍 : 사람이 이 함수 f(x)를 고안하여 구현한 뒤, 입력 x를 넣어 답 y를 얻는 것
- 머신러닝: 데이터 (x, y)를 주면 함수 f(x)를 만들어내는 일



- 지도 학습 알고리즘의 대표적인 두 유형은 회귀 분석과 분류classification
 - 회귀는 입력 데이터 하나 하나에 대응하는 출력값을 예측
 - 분류는 입력 데이터를 몇 가지 이산적인 범주category 중의 하나로 대응

- 회귀 분석 : 데이터를 설명하는 직선을 찾는 선형linear 회귀와 곡선을 찾는 비선형nonlinear 회귀
 - 이진 분류binary classification는 데이터를 양분하는 경계 직선 혹은 곡선을 찾는 것.



- 데이터를 학습시킬 때, 데이터에서 중요한 일부 정보만을 추출하여 이것으로 학습시키고 테스트할 수도 있음
 - 특징feature : 특징이란 관찰되는 현상에서 측정할 수 있는 개별적인 속성 attribute을 의미
 - y = f(x)의 함수를 찾는다고 할 때, 입력 데이터로 사용되는 x가 특징
- 기계학습에서 다룰 수 있는 Feature의 예
 - 사람의 키와 몸무게
 - 개의 몸통 길이와 높이
 - 주택 가격에 영향을 주는 주택의 특징들

2.3 실제 데이터를 읽고 가설 설정

- Pandas를 이용하여 CSV 파일를 읽어 lin_data라는 데이터프레임을 만듦
- 투입량에 따른 오염도 측정 결과 100건이 담겨 있음
 - 데이터프레임의 input 열은 오염도를 줄이기 위한 약품의 투입량
 - pollution 열은 실체 측정된 오염도 수치

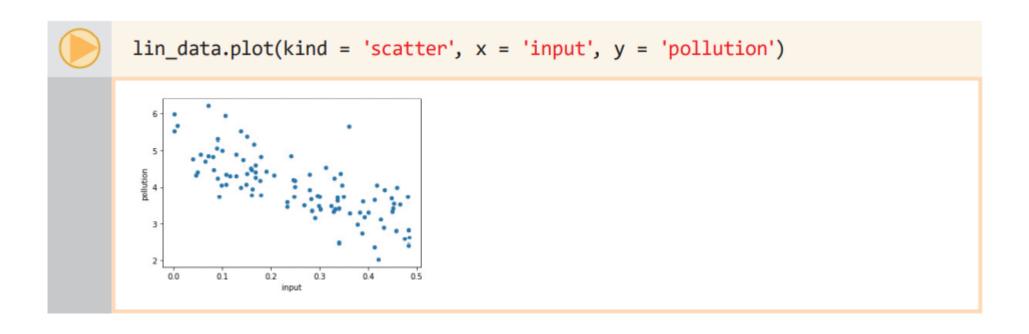
```
import matplotlib.pyplot as plt
import pandas as pd
# 데이터 저장 위치
data_home = 'https://github.com/dknife/ML/raw/main/data/'
lin_data = pd.read_csv(data_home+'pollution.csv') # 데이터 파일 이름
print(lin_data)

input pollution
0 0.240557 4.858750
1 0.159731 4.471091
... ... 99 0.290294 3.169049

[100 rows x 2 columns]
```

2.3 실제 데이터를 읽고 가설 설정

- 데이터를 시각적으로 확인하기 위하여 plot() 메소드를 사용.
 - x축으로는 input 열을 사용
 - y축으로 pollution 열을 사용
 - 투입량을 늘이면 오염도가 줄어드는 경향이 있는 것을 확인할 수 있음



- input을 독립변수 x로, pollution을 종속변수 y로 하는 y = wx + b라는 직선으로 표현하면, 데이터가 이 함수를 따를 것이라는 가설hypothesis을 제시
 - pyplot의 plot() 함수는 독립변수의 리스트와 종속변수의 리스트를 주면, 이들을 연결한 선을 그려낸다.

```
w, b = 1, 1
x0, x1 = 0.0, 1.0
def h(x, w, b): # 가설에 따라 값을 계산하는 함수
    return w*x + b
# 데이터(산포도)와 가설(직선)을 비교
lin_data.plot(kind = 'scatter', x = 'input', y = 'pollution')
plt.plot([x0, x1], [h(x0, w, b), h(x1, w, b)])
       0.2
```

- 데이터와 일치시키기 위해서는 음수 기울기가 필요할 것
 - 최적의 w 와 b 를 찾을 수 있는 방법은?

```
w, b = -3, 6
x0, x1 = 0.0, 1.0
# 새로운 파라미터로 가설(직선)과 데이터(산포도) 비교
lin_data.plot(kind = 'scatter', x = 'input', y = 'pollution')
plt.plot([x0, x1], [h(x0, w, b), h(x1, w, b)])
   0.0
        0.2
             0.4
                           1.0
```

- 데이터를 추정하는 가설이 얼마나 정확한지를 평가하는 방법
 - 가설이 훌륭한 모델이라면 데이터는 가설이 나타내는 직선 위에 모두 놓이게 될 것
 - 좋은 가설이라면 데이터가 이 직선들 근처에 있을 것

- 대표적인 오차 척도는 평균 제곱 오차
- 예측치 \hat{y} 와 정답 레이블 y사이의 차이를 제곱하여 모두 더한 뒤에 전체 데이터의 개수 m으로 나누는 것
 - 평균 제곱 오차mean square error:MSE라고 하며, 다음과 같은 식

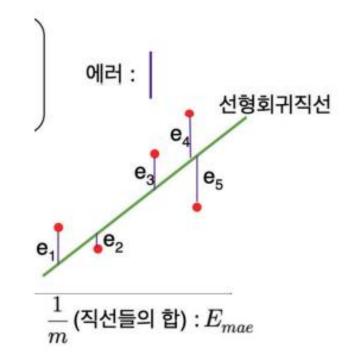
$$E_{mse} = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} (\hat{y}_i - y_i)^2$$

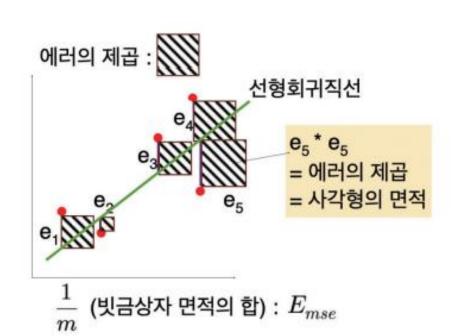
• 예측 결과가 y_hat, 정답 레이블이 y에 저장되어 있다고 할 때, 평균 제곱 오차는 아래와 같이 구할 수 있음

```
import numpy as np
y_hat = np.array([1.2, 2.1, 2.9, 4.1, 4.7, 6.3, 7.1, 7.7, 8.5, 10.1])
y = np.array([1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10])
diff_square = (y_hat - y)**2
e_mse = diff_square.sum() / len(y)
e_mse

0.060999999999999996
```

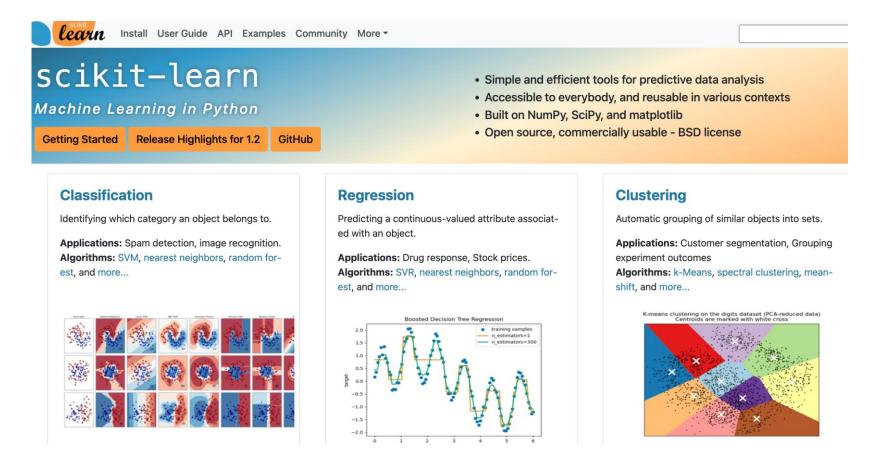
- 오차를 제곱하는 이유
 - 빨간색 점으로 표시된 레이블과 가설 사이에 차이가 있음
 - e_1 에서 e_5 까지 전체 에러의 합이 최소가 되는 모델이 바람직한 모델
 - 오차합 곡면의 기울기를 따라 내려가 최소 오차에 접근하기 위하여





- 평균 제곱 오차는 머신러닝에서 가장 흔히 사용되는 오차 척도
- 머신러닝의 대표적인 패키지 중 하나인 scikit-learn 역시 이러한 오차 계산을 지원한다 : mean_squared_error() 함수

https://scikit-learn.org/stable/



- 제곱을 하지 않고 오차를 더하고 싶다면 평균 절대 오차mean absolute error:MAE 라는 것을 사용할 수 있음
 - 오차를 제곱하지 않고 절대값을 취해 더하는 것

$$E_{mae} = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} |\hat{y}_i - y_i|$$

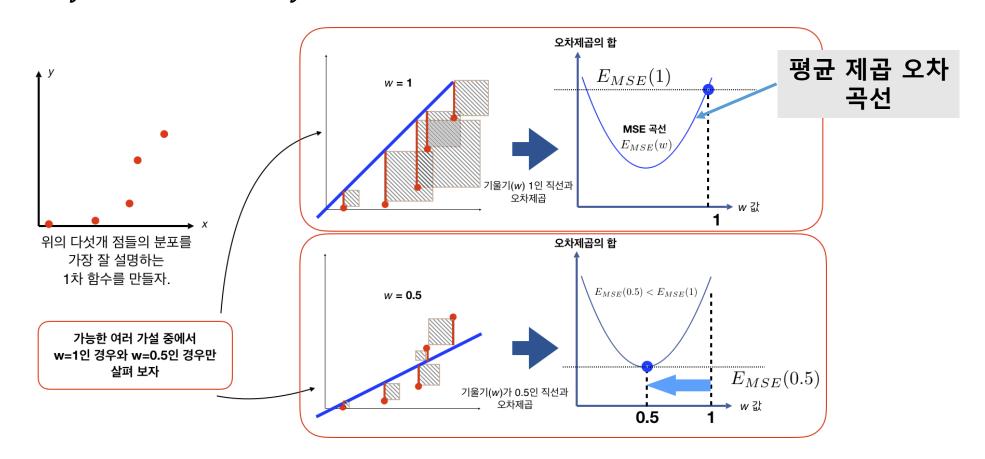


from sklearn.metrics import mean_absolute_error
print('Mean absolute error:', mean_absolute_error(y_hat, y))

Mean absolute error: 0.209999999999988

2.5 선형 회귀 함수의 시각적 이해

- 5 개의 점이 분포하고 있는데 이 분포를 잘 설명하는 y = f(x)의 함수를 찾는 것이 바로 선형 회귀의 목적
 - y = wx와 같이 y절편이 0인 경우를 가정하고 최적의 w값을 찾는 과정



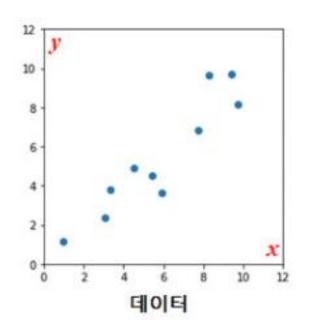
2.5 선형 회귀 함수의 시각적 이해

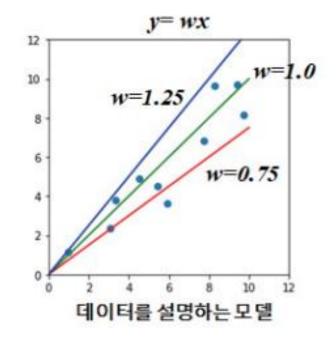
- 오차 제곱의 합 $E_{mse}^{0.5}$ 는 E_{mse}^{1} 와 비교하여 작은 값
- 기울기 0.5가 이 점들의 분포를 설명하는 함수의 최적 기울기 값이라고 한다면, 오른쪽 하단과 같은 오목한 곡선의 가장 낮은 지점이 될 것
- 이러한 정보를 바탕으로 다음과 같은 코드를 작성해 보도록 하자
- 우선 실제 값을 가지는 5개의 x, y 데이터를 생성하고 w = 1.0으로 하는 \hat{y} 에서 w = 0.3인 \hat{y} 까지 0.1씩 값을 감소시켜가며 w 와 평균제곱오차를 출력해 보도록 하자

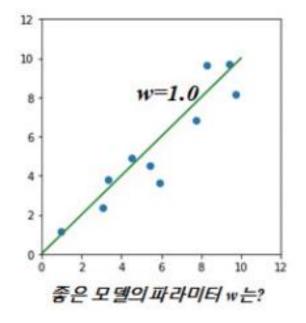
```
import numpy as np
from sklearn.metrics import mean_squared_error as mse
# 5개 점의 x, y 좌표값
x = np.array([1, 4.5, 9, 10, 13])
y = np.array([0, 0.2, 2.5, 5.4, 7.3])
w_list = np.arange(1.0, 0.2, -0.1)
for w in list(w_list): # w를 바꾸어가며 예측치와 정답의 오차 비교
  y_hat = w * x
  print('w = {:.1f}, 평균제곱 오차: {:.2f}'.format(w, mse(y_hat, y)))
w = 1.0, 평균제곱 오차: 23.08
w = 0.9, 평균제곱 오차: 15.86
w = 0.8, 평균제곱 오차: 10.13
w = 0.7, 평균제곱 오차: 5.89
w = 0.6, 평균제곱 오차: 3.13
w = 0.5, 평균제곱 오차: 1.85
w = 0.4, 평균제곱 오차: 2.06
```

w = 0.3, 평균제곱 오차: 3.75

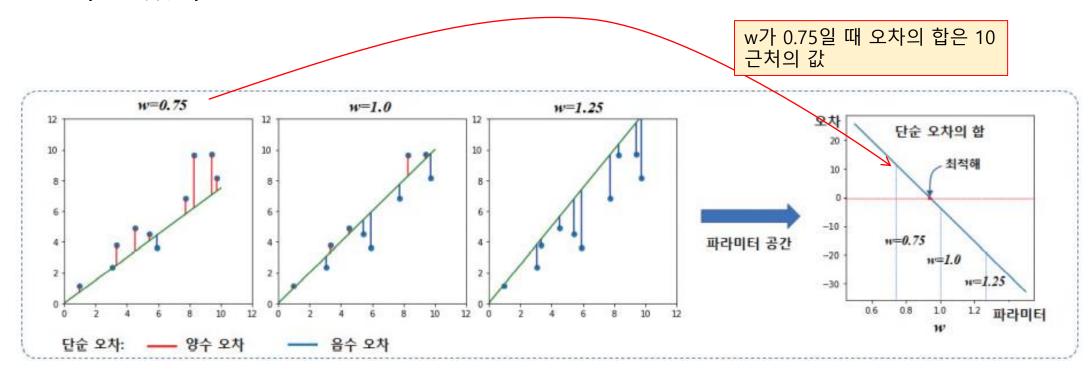
- 모델의 오차를 계산하는 방법에 따른 오차 곡면의 모습을 살펴보고, 이 오차 곡면을 이용하여 최적의 모델을 찾는 방법에 대해 살펴보도록 하자
- 목표: 데이터 x와 y의 관계를 가장 잘 설명하는 모델 y = wx를 찾는 것



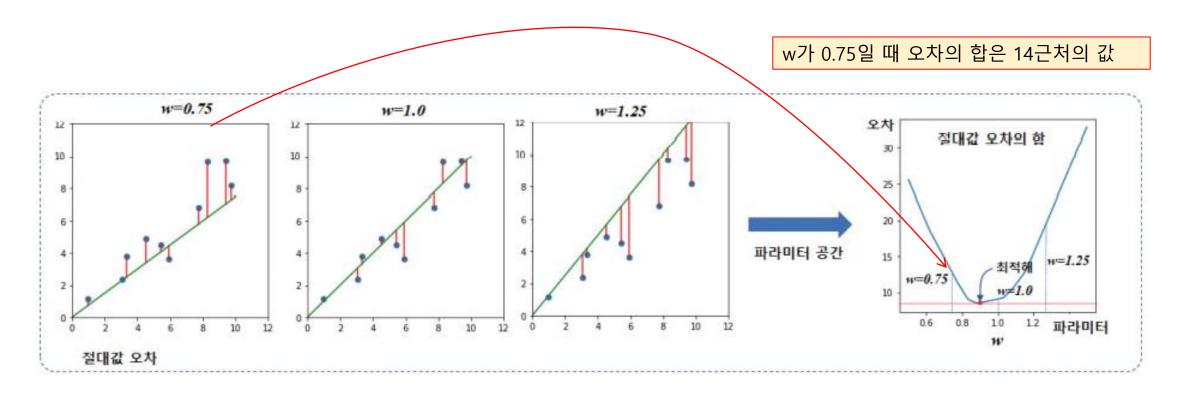




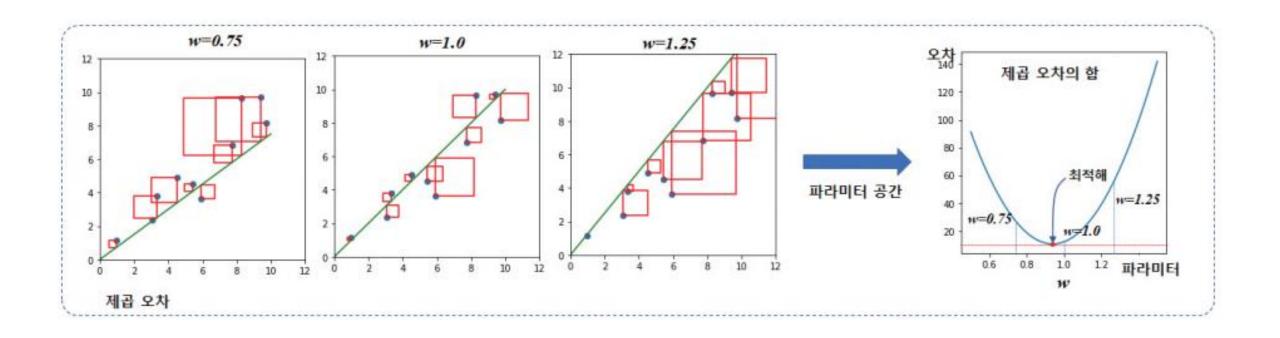
- 예측과 정답의 차이로 계산하는 단순한 오차를 살펴 보자.
- 그림의 왼쪽에는 파라미터가 0.75, 1.0, 1.25일 때 모델과 데이터의 오차를 보이고 있다.



- 평균 절대 오차MAE
- 교차지점을 구할 필요없이 오차 곡선의 극소만 구하면 된다.



• 정답과 예측의 차이를 제곱하는 평균 제곱 오차MSE



2.7 오차로 가설을 평가하고 좋은 가설 찾기

- 여러가지 가설이 존재할 경우 가설이 추정한 종속변수와 실제 데이터의 종속변수의 차이가 적을수록 좋은 것
- 가설에 의한 추정치 값과 실제 값의 차이를 오차error
 - 추정치는 일반적으로 종속변수 y의 위에 Λ 기호를 씌운 $\hat{y}('^{\prime})$ 기호는 hat 으로 읽는다)로 표기
 - 오차 E는 다음과 같은 식으로 계산할 수 있다.

$$E = \hat{y} - y = wx + b - y$$

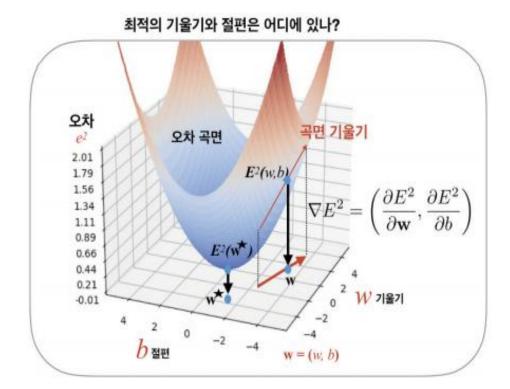
2.7 오차로 가설을 평가하고 좋은 가설 찾기

- 최소 제곱법least squares approximation은 오차를 제곱하여 오차 곡면의 기울기를 따라 내려가 기울기가 0인 극소 지점을 찾는 것
- 오차의 제곱 $E^2(w,b)$ 이 그림과 같은 곡면이라면, 최적의 w와 b를 찾기 위한 오차 곡면의 기울기 방향은 다음과 같이 구할 수 있음

$$\nabla E^{2} = \left(\frac{\partial E^{2}}{\partial w}, \frac{\partial E^{2}}{\partial b}\right)$$

$$\frac{\partial E^{2}}{\partial w} = \frac{\partial (wx + b - y)^{2}}{\partial w} = 2(wx + b - y)x = 2Ex$$

$$\frac{\partial E^{2}}{\partial b} = \frac{\partial (wx + b - y)^{2}}{\partial b} = 2(wx + b - y) \cdot 1 = 2E$$



2.7 오차로 가설을 평가하고 좋은 가설 찾기

- (w,b)벡터를 $-(E_x,E)$ 방향으로 옮겨주면 최적의 w와 b에 가까워질 것
- 아래 코드는 "조금"의 정도를 learning rate(학습률)라는 하이퍼파라미터로 제어하고 있다. n개의 데이터 x_i 에 대한 예측 오차가 E_i 라고 할 때 다음과 같이 기울기 w와 절편 b를 수정하는 것

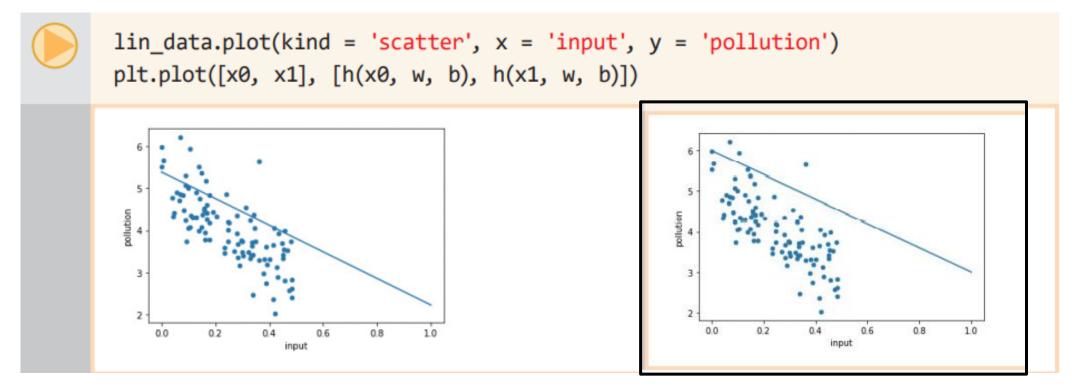
$$w \leftarrow w - \eta \sum_{i=1}^{n} E_i x_i, b \leftarrow b - \eta \sum_{i=1}^{n} E_i$$

• 벡터화 연산을 사용하여 아래와 같이 직선의 기울기와 절편을 갱신

```
learning_rate = 0.005
w = w - learning_rate * (error * x).sum()
b = b - learning_rate * error.sum()
```

2.7 오차로 가설을 평가하고 좋은 가설 찾기

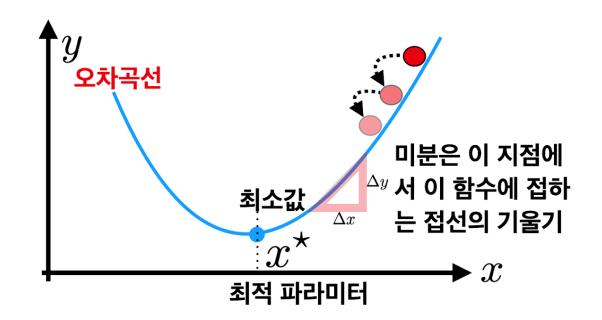
- 수정된 기울기 w와 절편 b를 이용하여 직선을 그려보자.
- 직선이 데이터를 잘 표현하도록 옮겨진 것을 확인할 수 있을 것



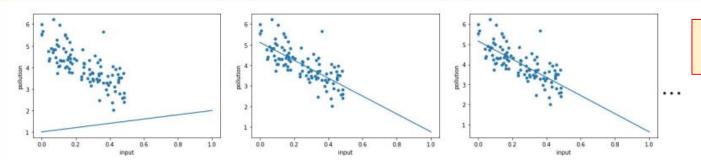
14페이지 그림

2.8 경사하강법

- 선형 회귀의 모델은 선형 방정식이고, 동작을 결정하는 파라미터는 직선의 기울기 w와 절편 b
- 벡터로 표현하면 (w,b)가 파라미터 벡터
- 학습 과정은 오차를 줄이도록 오차 곡면의 경사를 따라 내려가는 최적화 과정 : 경사 하강법(gradient descent)

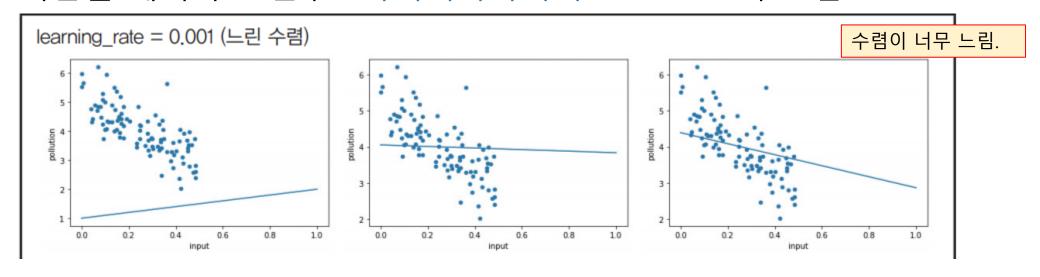


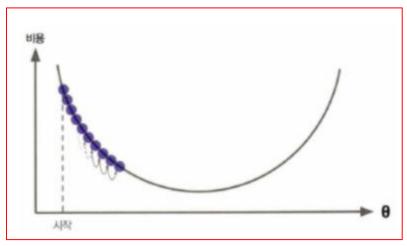
```
def h(x, param):
   return param[0]*x + param[1]
learning_iteration = 1000 # 하이퍼파라미터 : 학습반복 횟수
learning rate = 0.0025 # 하이퍼파라미터 : 학습율로 0.05, 0.001등이 가능
param = [1, 1] # w, b를 하나의 변수로 함
x = lin_data['input'].to_numpy()
y = lin_data['pollution'].to_numpy()
for i in range(learning_iteration):
   if i % 200 == 0:
       lin_data.plot(kind = 'scatter', x = 'input', y = 'pollution')
       plt.plot([0, 1], [h(0, param), h(1, param)])
   error = (h(x, param) - y)
    param[0] -= learning rate * (error * x).sum()
    param[1] -= learning_rate * error.sum()
```



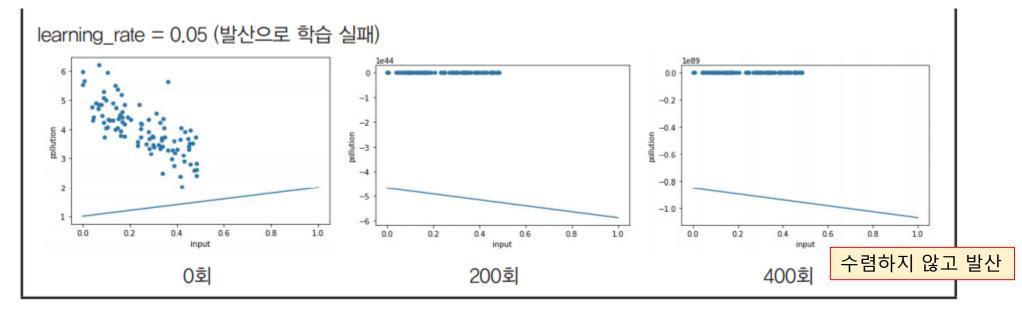
오차가 점점 줄어들면 회귀 직선이 데이터를 점점 더 정확하게 모델링

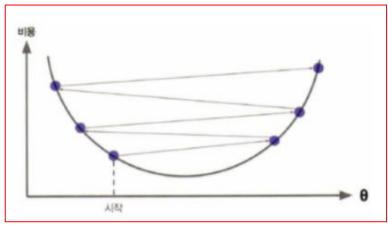
- learning_iteration과 learning_rate가 변경되면 학습으로 얻는 모델의 파라 미터가 달라질 것
 - 학습을 제어하는 변수 : 하이퍼파라미터hyperparameter라고 함





- learning_iteration과 learning_rate가 변경되면 학습으로 얻는 모델의 파라 미터가 달라질 것
 - 학습을 제어하는 변수 : 하이퍼파라미터hyperparameter라고 함





- scikit-learn 라이브러리를 활용하여 선형 회귀를 구현
 - 사이킷런scikit-learn: 선형 회귀, k-NN 알고리즘, 서포트 벡터머신, k-means 등 다양한 머신러닝 알고리즘을 쉽게 구현할 수 있게 해줌

```
import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np
import pandas as pd
from sklearn import linear_model # scikit-learn 모듈을 가져온다

data_home = 'https://github.com/dknife/ML/raw/main/data/'
lin_data = pd.read_csv(data_home+'pollution.csv')
```

- scikit-learn의 선형 회귀 모델의 입력 데이터는 2차원 배열로, 각 행이 데이터 인스턴스이며, 각 데이터 인스턴스가 여러 개의 특징값을 가질 수 있음
- 현재 우리는 하나의 특징값만을 사용하지만 이 경우에도 하나의 원소를 가진 벡터로 제공해야 함.

```
      x = lin_data['input'].to_numpy()

      y = lin_data['pollution'].to_numpy()

      x = x[:, np.newaxis] # 선형 회귀 모델의 입력형식에 맞게 차원을 증가시킴

      print(x)

      [0.24055707]

      [0.1597306]

      ...

      [0.00720486]

      [0.29029368]]
```

• 선형회귀 모델과 fit() 메소드의 역할?

```
regr = linear_model.LinearRegression()
regr.fit(x, y) # 선형 회귀 모델에 데이터를 넣어 학습을 진행함
```

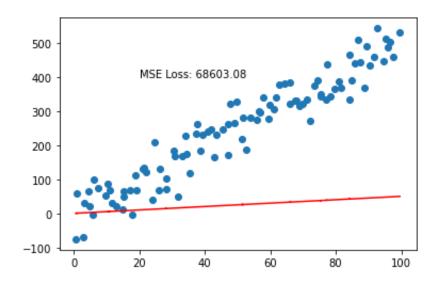


이전의 수렴 과정을 모 두 자동화하는 메소드가 바로 fit()

• 입력으로 0과 1을 주고 이에 해당하는 출력값을 예측하도록 하면 됨

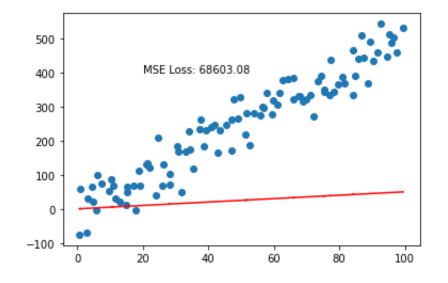
```
lin_data.plot(kind = 'scatter', x = 'input', y = 'pollution')
y_pred = regr.predict([[0], [1]])
plt.plot([0, 1], y_pred) # x 구간을 0에서 1 사이로 두자
```

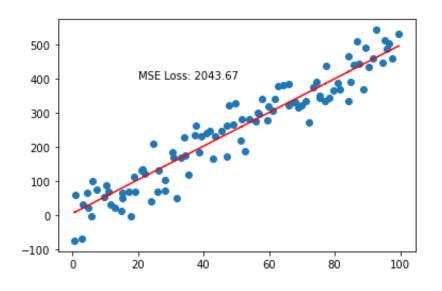
- 1) 주어진 데이터(linear.csv)를 이용하여 아래 함수들을 정의하고 MSE를 구하세요. (scikit-learn 라이브러리 사용하지 않고 구현)
- $y = 5x + 50 \cdot N(0,1)$ 로 y 데이터 생성
- $E_{MSE} = \frac{1}{N} \sum_{i}^{N} (\hat{y}_i y_i)^2$ 로 MSE 함수 정의
- w와 b의 초기값은 0.5
- 위의 w, b 를 사용하는 y = wx + b라는 함수를 정의 wx + b 와 x, y 를 다음과 같이 plot해보고, MSE 출력



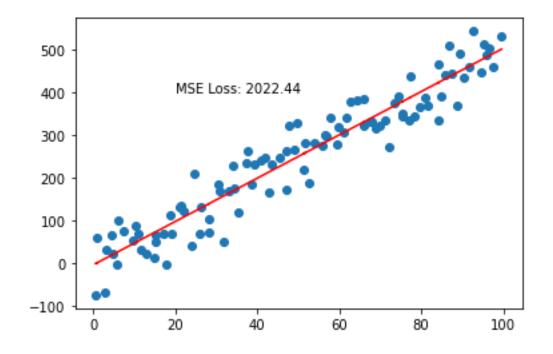
2) 앞의 식을 경사하강법을 통해 주어진 데이터를 학습하고 plot

- 학습률 : 1e-4, 반복 100번
- 학습이 되지 않은 경우 plot: 아래 왼쪽 그림
- 학습된 완료 된 후 plot: 아래 오른쪽 그림





3) 앞 문제에서 사용한 동일한 데이터를 scikit-learn 라이브러리를 사용하여 출력.



• 다음은 P 자동차 회사의 차종과 마력, 그리고 평균연비(단위 : km/l)를 나타낸 표이다. (아래 표는 pandas의 dataframe을 이용해서 정의)

	Α	В	С	D	E	F	G
마력	130	250	190	300	210	220	170
연비	16.3	10.2	11.1	7.1	12.1	13.2	14.2

1) scikit-learn을 이용하여 선형회귀모델을 구현하고 이 모델의 절편과 계수를 구하여라. 그리고 구현한 선형회귀 모델이 입력 마력값에 대해 연비를 예측하는데 얼마나 적합한지 예측 점수를 출력해보라.

계수 : [-0.05027473]

절편: 22.58626373626374

예측 점수 : 0.8706727649378525

2) 앞의 선형 회귀 모델을 이용하여 270마력을 가지는 새로운 자동차를 개발했을 때 예상되는 연비를 출력하라.

270 마력 자동차의 예상 연비 : 9.01 km/l

자동차의 연비에 영향을 미치는 요소는 마력뿐만 아니라 총중량도 중요한 요소가 될 것이다. 다음은 P 자동차 회사의 차종과 마력, 뿐만 아니라 자동 차의 총중량(단위:kg)을 추가한 표이다.

	Α	В	С	D	E	F	G
마력	130	250	190	300	210	220	170
총중량	1900	2600	2200	2900	2400	2300	2100
연비	16.3	10.2	11.1	7.1	12.1	13.2	14.2

3) 위의 자료를 바탕으로 적절한 선형 회귀 모델을 구현하라. 이 모델의 계수와 절편, 예측모델의 점수를 출력하라.

계수 : [-0.00689189 -0.00731081]

절편 : 30.60405405405406

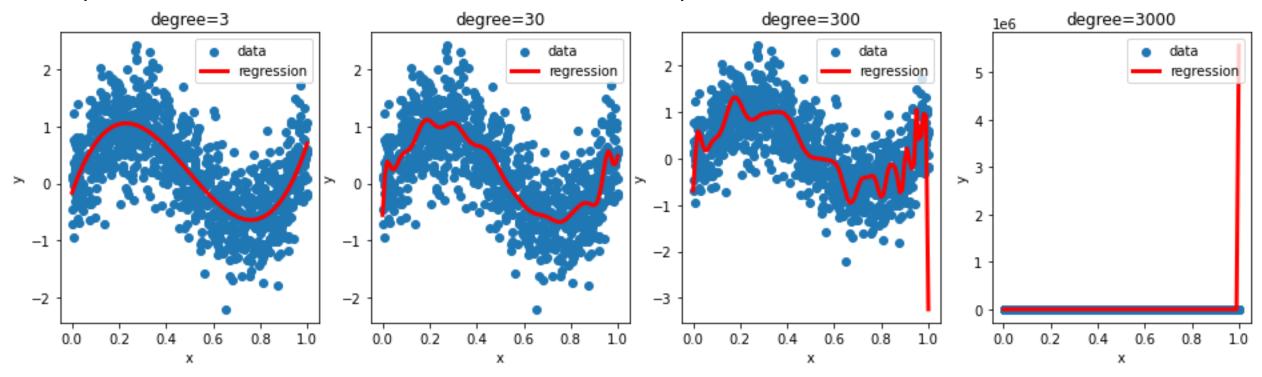
예측 점주 : 0.8871254041192391

4) 앞의 선형 회귀 모델을 바탕으로 270마력의 신형엔진을 가진 총중량 2,500kg의 자동차를 개발하려 한다. 이 자동차의 연비를 선형 회귀 모델에 적용하여 다음과 같이 구해 보라.

270 마력 자동차의 예상 연비 : 10.47 km/l

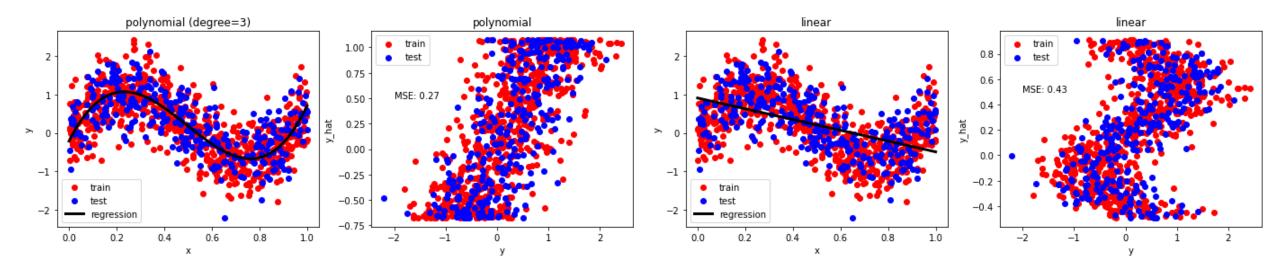
• 주어진 데이터(nonlinear.csv)를 불러와서 아래 문제를 해결하라

1) 3차, 30차, 300차, 3000차 다항회귀를 구현하여 각각 아래 회귀 곡선을 그려라. (회귀 곡선의 범위는 0부터 1사이에 100개)



• 주어진 데이터(nonlinear.csv)를 불러와서 아래 문제를 해결하라

2) 주어진 데이터를 train(70%), test(30%) 로 랜덤하게 구분하고, 3차 다항회귀와 선형회귀를 구현하여 아래 그래프를 plot하고 평균제곱오차(mean squared error) 를 계산하라.



감사합니다