pytorch fashion-mnist 실습

학습 목표

- pytorch를 활용하여 모델을 구축해 본다.
- 데이터 셋은 fashion-mnist를 활용한다.

목차

01 데이터 및 라이브러리 불러오기02. 데이터를 배치 단위로 가져오기 - DataLoader03. 모델 정의 및 구축04. 모델 학습05. 모델 평가06. 모델 학습 및 검증

01 데이터 및 라이브러리 불러오기

목차로 이동하기

- torchvision
 - torchvision 패키지는 컴퓨터 비전을 위한 데이터 셋, 모델 구조, 컴퓨터 비전을 위한 여러가지 기능 패키지
 - torchvision을 이용하여 CIFAR10 훈련, 테스트 데이터 셋을 불러오고 정규화한다.
 - 설치 : pip install torchvision

In [1]:

```
import numpy as np
import torch
import torchvision

from torch.utils.data import Dataset
from torchvision import datasets, transforms

print(torch.__version__)
print(torchvision.__version__)
```

- 1.13.0+cpu
- 0.14.0+cpu
 - 데이터 목록 확인
 - https://pytorch.org/vision/stable/datasets.html (<a href="https://pytorch.org/vision

Image Transform

- torchvision의 transforms를 활용하여 정규화를 적용가능
- transforms.ToTensor()
 - 정규화(Normalize)한 결과가 0~1 범위로 변환

In [2]:

```
transform = transforms.Compose([
    transforms.ToTensor(),
])
```

Fashion MNIST DataSet



Fashion MNIST 데이터셋 로드

- 데이터 출처
 - https://github.com/zalandoresearch/fashion-mnist (https://github.com/zalandoresearch/fashion-mnist)

학습용 및 테스트용 데이터 셋 가져오기

In [3]:

In [4]:

데이터 시각화

In [5]:

```
import matplotlib.pyplot as plt
```

In [6]:

```
class_names = {
    0: "t-shirt/top",
    1: "trouser",
    2: "pullover",
    3: "dress",
    4: "coat",
    5: "sandal",
    6: "shirt",
    7: "sneaker",
    8: "bag",
    9: "ankle boot",
}
```

In [7]:

```
plt.figure(figsize=(10,10))
for i in range(25):
    plt.subplot(5,5,i+1) # 그래프의 표시 위치
    img, label = train_data[i]
    plt.xticks([])
    plt.yticks([])
    plt.grid(False) # 그리드선
    plt.imshow(torch.permute(img, (1, 2, 0)), cmap=plt.cm.binary)
    plt.xlabel(class_names[label])
plt.show()
```



02. 데이터를 배치 단위로 가져오기 - DataLoader

목차로 이동하기

In [8]:

```
import os
os.cpu_count()
```

Out[8]:

12

In [9]:

```
batch_size = 32  # batch_size 지정
num_workers = 8  # Thread 숫자 지정
```

In [10]:

In [11]:

```
test_loader = torch.utils.data.DataLoader(test_data,
batch_size=batch_size,
shuffle=False,
num_workers=num_workers)
```

train_loader 활용하여 하나의 배치 확인

In [12]:

```
# 1개의 배치 추출 후 Image, label의 shape 출력
img, lbl = next(iter(train_loader))
img.shape, lbl.shape
```

Out[12]:

```
(torch.Size([32, 1, 28, 28]), torch.Size([32]))
```

• 배치 사이즈가 32, 채널(1), 세로(28), 가로(28)

03. 모델 정의 및 구축

목차로 이동하기

- cuda 설정이 있다면 cuda
- cpu 설정이 있다면 cpu로 학습 진행

In [13]:

```
torch.cuda.is_available()
```

Out [13]:

False

In [14]:

```
device = torch.device("cuda:0" if torch.cuda.is_available() else "cpu")
print(device)
```

cpu

• GPU가 지정되어 있다면 cuda:0, 2대는 cuda:1로 지정

In [15]:

```
import torch.nn as nn
import torch.nn.functional as F
import torch.optim as optim
```

• torch.nn.functional : https://pytorch.org/docs/stable/nn.functional.html)

(https://pytorch.org/docs/stable/nn.functional.html)

In [16]:

```
class DNNModel(nn.Module):
    def __init__(self):
        super(DNNModel, self).__init__()
        self.fc1 = nn.Linear(28*28, 128)
        self.fc2 = nn.Linear(128, 32)
        self.output = nn.Linear(32, 10)

def forward(self, x):
    # 텐서는 같지만 새로운 텐서 반환(모양 변환)
    x = x.view(-1, 28*28)
    x = F.relu(self.fc1(x))
    x = F.relu(self.fc2(x))
    x = self.output(x)
    return x
```

In [17]:

```
model = DNNModel() # Model 생성
model.to(device) # device 로드
```

Out[17]:

```
DNNModel(
   (fc1): Linear(in_features=784, out_features=128, bias=True)
   (fc2): Linear(in_features=128, out_features=32, bias=True)
   (output): Linear(in_features=32, out_features=10, bias=True)
)
```

최적화함수(optimizer) 및 손실함수(loss function)

- 옵티마이저는 model.parameters()를 지정해야 한다.
- 다항분류이므로 CrossEntropy 손실을 지정한다.

In [18]:

```
optimizer = optim.Adam(model.parameters(), Ir=0.0005)
loss_fn = nn.CrossEntropyLoss()
```

04. 모델 학습

목차로 이동하기

In [19]:

```
from tqdm import tqdm
```

- model.train()
 - 모델을 학습 모드로 설정한다. 학습 모드일때 Gradient가 업데이트가 가능하다. 반드시 train()로 변경 필요.
- optimizer.zero_grad()
 - Gradient를 초기화
 - 한번의 학습이 완료가 되면, gradients를 항상 0으로 만들어 주어야 한다.
 - 만약 0으로 초기화가 되지 않으면 의도한 방향과 다른 방향으로 가게 될 가능성이 있다.
- loss = loss fn(output, lbl)
 - 손실함수를 이용하여 손실계산
- loss.backward(): 예측 손실을 역전파. Pytorch는 각 매개변수에 대한 손실의 변화도를 저장.
- optimizer.step(): 역전파 단계에서 Gradient를 업데이트 시키기.
- total_batch_loss += loss.item() * img.size(0)
 - loss.item()은 1개 배치의 평균 손실(loss)
 - img.size(0)은 배치사이즈(batch size)
 - 1개 배치의 전체 손실을 구해서 계속 더해준다.
- acc = total_num / len(data_loader.dataset)

■ total_num : 전체 누적된 잘 맞춘 개수

■ len(data_loader.dataset) : 전체 데이터 개수

In [20]:

```
def model_train(model, data_loader, loss_fn, optimizer, device):
   model.train()
   # 초기화
   total_batch_loss = 0 # 총 손실
                      # 정답 개수
   total_num = 0
   prograss_bar = tqdm(data_loader)
   # mini-batch 학습
   for img, lbl in prograss_bar:
      # image, label 데이터를 device에 올리기.
       img, lbl = img.to(device), lbl.to(device)
      optimizer.zero_grad() # 그래디언트 초기화
      output = model(img)
                        # Forward Propagation을 진행. 결과 획득.
       loss = loss_fn(output, lbl) # 손실 계산
       loss.backward() # 오차역전파(Back Propagation) 진행. 미분 값을 계산
      optimizer.step() # 가중치 업데이트
      # output의 max(dim=1)은 max probability와 max index를 반환.
      # max probability는 무시하고, max index는 pred에 저장
      _, pred = output.max(dim=1)
      # pred.eq(IbI).sum() 은 정확히 맞춘 label의 합계를 계산합니다.
      # item()은 tensor에서 값을 추출.
       total_num += pred.eq(lbl).sum().item() #
      # 이를 누적한 뒤 Epoch 종료시 전체 데이터셋의 개수로 나누어 평균 loss를 산출합니다.
      # total_batch_loss에 1개 배치의 전체 loss를 더하기
       total_batch_loss += loss.item() * img.size(0)
   acc = total_num / len(data_loader.dataset) # 정확도 계산
   # 평균 손실(loss)과 정확도를 반환합니다.
   # train_loss, train_acc
   return total_batch_loss / len(data_loader.dataset), acc
```

05. 모델 평가

목차로 이동하기

- model.eval()
 - 모델을 평가모드로 변경합니다.
 - dropout와 같은 layer의 역할 변경을 위해 evaluation 진행시 꼭 필요한 절차이다.
- with torch.no grad():
 - Pytorch는 autograd engine를 off를 시킨다.
 - 자동으로 gradient를 트래킹하지 않겠다라는 의미.

- 주된 목적은 autograd를 off를 시켜 메모리 사용량을 줄이고, 연산속도의 향상을 가져온다.
- total num += torch.sum(pred.eq(lbl)).item()
 - pred.eq(lbl) : 정확하게 맞추어는가?
 - torch.sum(pred.eq(lbl)).item(): 맞춘 개수
- total_batch_loss += loss_fn(output, lbl).item() * img.size(0)
 - loss fn(output, lbl).item()은 1개 배치의 평균 손실(loss)
 - img.size(0)은 배치사이즈(batch size)
 - 1개 배치의 전체 손실을 구해서 계속 더해준다.

In [21]:

```
def model_evaluate(model, data_loader, loss_fn, device):
   model.eval() # model.eval()은 모델을 평가모드로 설정 변경
   with torch.no_grad():
       # 손실과 정확도 계산을 위한 초기화
       total_num = 0
       total\_batch\_loss = 0
       # 배치별 evaluation을 진행
       for img, lbl in data_loader:
          # device에 데이터를 올리기
          img, lbl = img.to(device), lbl.to(device)
          output = model(img) # Forward Propagation을 진행. 결과 획득.
          # output의 max(dim=1)은 max probability와 max index를 반환.
          _, pred = output.max(dim=1)
          total_num += torch.sum(pred.eq(lbl)).item() # 정확한 것 개수 더하기(누적)
          # 이를 누적한 뒤 Epoch 종료시 전체 데이터셋의 개수로 나누어 평균 loss를 산출합니다.
          total_batch_loss += loss_fn(output, lbl).item() * img.size(0)
      acc = total_num / len(data_loader.dataset) # 정확도 계산
       # 결과를 반환 - val_loss, val_acc
       return total_batch_loss / len(data_loader.dataset), acc
```

06. 모델 학습 및 검증

목차로 이동하기

```
In [22]:
```

```
%%time
# epochs 지정, 최소 손실 초기화
num_{epochs} = 20
min_{loss} = np.inf
# Epoch 별 훈련 및 검증을 수행합니다.
for epoch in range(num_epochs):
   # 모델 학습 - 학습 손실과 정확도를 얻기
   train_loss, train_acc = model_train(model, train_loader, loss_fn, optimizer, device)
   # 모델 검증 - 검증 손실과 검증 정확도를 얻기
   val_loss, val_acc = model_evaluate(model, test_loader, loss_fn, device)
   # val_loss가 개선시, model의 가중치(weights)를 저장.
   if val_loss < min_loss:</pre>
      print(f'[INFO] val_loss 개선 from {min_loss:.5f} to {val_loss:.5f}. 모델 저장!')
      min_loss = val_loss
       torch.save(model.state_dict(), 'DNNModel.pth')
   # Epoch 별 결과를 출력
   print(f"epoch {epoch+1:02d}")
   print(f"loss: {train_loss:.5f}, acc: {train_acc:.5f}", end=" ")
   print(f"val_loss: {val_loss:.5f}, val_accuracy: {val_acc:.5f}")
loss: 0.41202, acc: 0.85307 val_loss: 0.41801, val_accuracy: 0.85170
                                           1875/1875 [00:10<00:
100%
00, 170.71it/s]
[INFO] val_loss 개선 from 0.41801 to 0.39173. 모델 저장!
epoch 03
loss: 0.37380, acc: 0.86632 val_loss: 0.39173, val_accuracy: 0.86150
                                                  | 1875/1875 [00:10<00:
100%
00, 172.83it/s]
[INFO] val_loss 개선 from 0.39173 to 0.38170. 모델 저장!
epoch 04
loss: 0.34689, acc: 0.87428 val_loss: 0.38170, val_accuracy: 0.86210
100%
00, 171.36it/s]
```

모델의 가중치를 가져와 검증 손실과 검증 정확도를 계산

In [23]:

```
# 가중치 로드
model.load_state_dict(torch.load('DNNModel.pth'))

# 최종 검증 손실(validation loss)와 검증 정확도(validation accuracy)를 계산
loss, acc = model_evaluate(model, test_loader, loss_fn, device)
print(f'검증 손실: {loss:.5f}, 평가 정확도: {acc:.5f}')
```

검증 손실: 0.32401, 평가 정확도: 0.88990

REF

- 데이터 목록 확인
 - https://pytorch.org/vision/stable/datasets.html (<a href="https://pytorch.org/vision
- torch.nn.functional : https://pytorch.org/docs/stable/nn.functional.html (https://pytorch.org/docs/stable/nn.functional.html)
- https://qiita.com/sugulu_Ogawa_ISID/items/62f5f7adee083d96a587 (https://qiita.com/sugulu_Ogawa_ISID/items/62f5f7adee083d96a587)