

1) CMake 사용법, 2) Ceres-Solver 설치, 3) HelloWorld 예제

RAIL 학부연구생
20이재원

1) CMake 사용법

컴파일 : 소스코드 -> 바이너리(번역) -> 실행파일

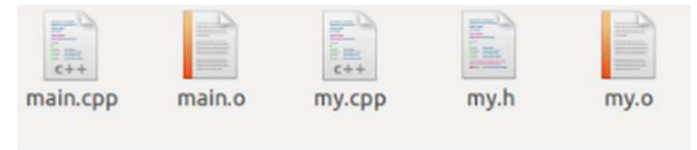
gcc(GNU Compiler Collection) : 모든 리눅스에서 공통으로 쓰는 컴파일러 모음

1) 기본적인 빌드 과정

`g++ -c main.cpp` -> 소스 코드 파일을 통해 오브젝트 파일 생성, 곧바로 실행할 수 없다.

`g++ -c my.cpp`

`g++ -o test main.o my.o` -> 오브젝트 파일을 통해 실행파일(test) 생성.
합치고자 하는 파일들을 모두 적어줘야 한다.



-> 파일 개수가 많아지면 매번 모든 파일을 일일이 해주기 힘들다.

-> Makefile

Reference : <https://ladofa.blogspot.com/2018/07/c-1.html>

1) CMake 사용법 - Makefile

<Makefile> 형식

[타깃이름]: [타깃에 필요한 파일들]
[타깃 실행 코드]

```
my.o : my.h my.cpp  
      g++ -c my.cpp    -> $ make my.o
```

-- 타깃을 make로 실행시키면 makefile에 타깃 실행 코드를 수행한다.

```
my.o: my.h my.cpp  
      g++ -c my.cpp  
  
main.o: my.h main.cpp  
      g++ -c main.cpp  
  
test: my.o main.o  
      g++ -o test main.o my.o  
  
all: test  
  
clear:  
      rm -f my.o main.o test
```

-> all은 타깃 실행 코드가 없기에 아무 동작도 수행하지 않는다.

-> clear는 타깃 파일이 없다. -> 무조건 명령 수행

Reference : <https://ladofa.blogspot.com/2020/08/c-2.html>

1) CMake 사용법 – CMake, CMakeLists.txt

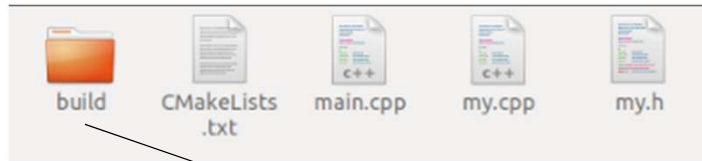
Makefile -> 파일양이 많아지고 의존성이 방대해지면 일일이 gcc명령을 내리기 힘들다

Cmake는 Makefile과 같은 작업들을 단순화하여 간단한 명령어를 통해 build할 수 있도록 한다.

<CMakeLists.txt> 형식

```
cmake_minimum_required (VERSION 3.10)
project (mytest)
add_executable (mytest my.cpp main.cpp)
```

<CMakeLists.txt> 구조

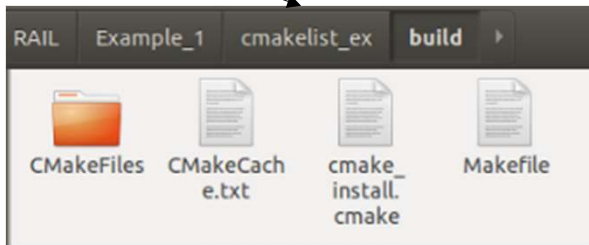


(Build파일은 파일개수가 많아져 구분하기 위해 만든 파일일뿐이다.)

build\$ cmake .. 을 통해 build안에 Makefile을 생성한다. (..은 CMakeLists.txt의 경로)

build\$ make 로 이미 생성된 Makefile을 통해 실행파일을 생성한다.

빌드에 성공하면 mytest실행파일이 생성된다.

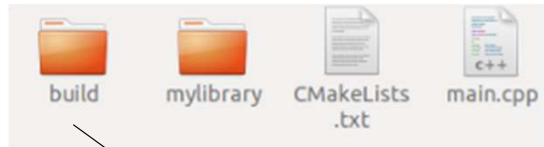


소스코드를 수정하면 이제 \$ make 만을 통해서 다시 빌드해준후 실행파일을 실행시킨다.

Reference : <https://ladofa.blogspot.com/2020/09/c-3-cmake.html>

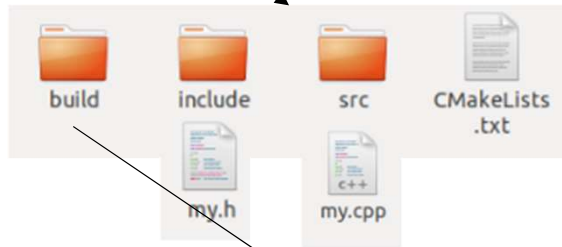
1) CMake 사용법 – CMake, CMakeLists.txt

CMakeLists.txt 구조화



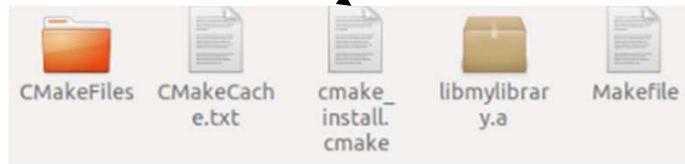
-- Library를 가지고 main.cpp의 Makefile을 생성할 수 있는 CMakeLists.txt

```
cmake_minimum_required (VERSION 3.10)
project (mytest)
add_subdirectory(mylibrary)
add_executable (mytest main.cpp) #실행 Makefile 생성
target_link_libraries(mytest PUBLIC mylibrary)
```



-- my.h와 my.cpp를 라이브러리로 쓸 수 있는 CMakeLists.txt

```
cmake_minimum_required (VERSION 3.10)
project (mylibrary)
add_library (mylibrary src/my.cpp) #동적 라이브러리 생성
target_include_directories(mylibrary PUBLIC include)
```



-- 동적 라이브러리 생성됨.

공통적으로 build파일 생성하고 build파일에서 \$ cmake .. 후 \$ make

Reference : <https://ladofa.blogspot.com/2020/09/c-3-cmake.html>

2) Ceres-Solver 개요 및 설치 – What is Ceres Solver?

-- 오픈 소스 C++ 라이브러리이며 모델링 혹은 크고 복잡한 최적화 문제를 해결하는데 사용된다.

또한, [Non-linear Least Squares](#) problems를 해결하기 위해 사용된다.

-- Non-linear Least Squares

먼저 대부분의 문제는 비선형적인 형태를 해결해야한다. 선형적인 형태로도 데이터를 측정하고 데이터를 대표하는 함수를 만들 수 있지만 그 결과도 선형적이기에 데이터들을 대표하기에는 오차가 크다.

Least-Squares는 데이터를 대표하는 함수와 실제 여러 데이터들과의 오차의 제곱이 최소가 되게 만들겠다는 것이다.

즉, Non-linear Least Squares는 말 그대로 비선형적인 함수에 대해 오차가 최소가 되게 하는 테크닉이다.

개념

-- Non-linear Least Squares는 n 개의 알려지지 않은 매개변수에서 m 관측 집합을 fit하는데 사용되는 방법.

-- 이 방법은 Nonlinear Regression의 일부 형태에서도 사용

-- 이 방법의 기반은 모델을 선형으로 근사하고 반복을 통해 매개변수를 세분화하는 것이다.

Reference : <http://ceres-solver.org/>, https://en.wikipedia.org/wiki/Non-linear_least_squares

2) Ceres-Solver 개요 및 설치 – Why?

- **Code Quality**

4년이상 구글에서 개발에 사용되었으며, 명확하고 지속적으로 개발 및 관리되고 있다.

- **Modeling API**

- **Solver Choice**

문제나 요구 사항에 따른 다양한 최적화 알고리즘이 제공됨.

- **Speed**

- **Solution Quality**

- **Estimation**

민감도, 불확도를 평가 및 분석을 대규모로 진행할 수 있음.

- **Portability**

Runs on Linux, Windows, Mac OS X, Android and iOS.

- **Community**

Reference : <http://ceres-solver.org/features.html>

2) Ceres-Solver 개요 및 설치 - Installation

In Terminal,

```
git clone https://ceres-solver.googlesource.com/ceres-solver

# Dependencies
# CMake
sudo apt-get install cmake
# google-glog + gflags
sudo apt-get install libgoogle-glog-dev libgflags-dev
# BLAS & LAPACK
sudo apt-get install libatlas-base-dev
# Eigen3
sudo apt-get install libeigen3-dev
# SuiteSparse and CXSparse (optional)
sudo apt-get install libsuitesparse-dev

mkdir ceres-bin
cd ceres-bin
cmake ../ceres-solver-2.0.0
make -j3
make test
# Optionally install Ceres, it can also be exported using CMake which
# allows Ceres to be used without requiring installation, see the documentation
# for the EXPORT_BUILD_DIR option for more information.
sudo make install
```

- Dependencies

- [CMake](#) 3.5 or later **required**.
- [glog](#) 0.3.1 or later. **Recommended**
- [Eigen](#) 3.3 or later **required**.
- [Gflags](#)
- [SuiteSparse](#). (Optional)
- [BLAS](#) and [LAPACK](#)

Reference : <http://ceres-solver.org/installation.html>

Ubuntu 18.04.6 LTS, <https://github.com/Lee-JaeWon/Ceres-Solver-Examples>

3) HelloWorld Tutorial – Nonlinear Least Squares Introduction

(1) ¶

$$\begin{aligned} \min_{\mathbf{x}} \quad & \frac{1}{2} \sum_i \rho_i \left(\|f_i(x_{i_1}, \dots, x_{i_k})\|^2 \right) \\ \text{s.t.} \quad & l_j \leq x_j \leq u_j \end{aligned}$$

Mean Squared Error (MSE)

$$\text{cost}(W, b) = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \left(\underset{\text{Mean}}{\underbrace{\frac{1}{m}}}_{\text{Prediction}} \left(\underset{\text{Target}}{H(x^{(i)})} - y^{(i)} \right)^2 \right)$$

다음과 같은 제한된 경계의 비선형적인 문제를 Ceres에서 해결할 수 있다.

$\left(\|f_i(x_{i_1}, \dots, x_{i_k})\|^2 \right)$ 는 Cost function이며, ρ_i 는 Loss function 이다.

- **Cost Function**

모든 input data에 대해서 오차를 계산하는 함수

- **Loss Function**

하나의 input data에 대해서 예측 값과 데이터 값의 오차를 계산하는 함수

→ Cost Function을 모든 데이터에 대해 계산한 Loss Function의 평균값으로 생각할 수 있다.

Reference : http://ceres-solver.org/nnls_tutorial.html#hello-world
[https://lee-jaewon.github.io/deep_learning_study/Lec03\(TensorFlow\)/](https://lee-jaewon.github.io/deep_learning_study/Lec03(TensorFlow)/)

3) HelloWorld Tutorial – Problem & Source code

Problem : $\frac{1}{2}(10 - x)^2$.

First Step, 선형적인 작은 문제로 나누기 $f(x) = 10 - x$:

1. helloworld.cc

```
49 struct CostFunction {
50     template <typename T>
51     bool operator()(const T* const x, T* residual) const {
52         residual[0] = 10.0 - x[0];
53         return true;
54     }
55 };
```

: CostFunction 구조체 정의 -> 하나의 residual block이 된다.

```
double x = 0.5;
const double initial_x = x;

// Build the problem.
Problem problem;

// Set up the only cost function (also known as residual). This uses
// auto-differentiation to obtain the derivative (jacobian).
CostFunction* cost_function =
    new AutoDiffCostFunction<CostFunction, 1, 1>(new CostFunction);
problem.AddResidualBlock(cost_function, nullptr, &x);
```

: Problem class, Set Cost Function Class

```
class CostFunction {
public:
    virtual bool Evaluate(double const* const* parameters,
                          double* residuals,
                          double** jacobians) = 0;

    const vector<int32_t> parameter_block_sizes();
    int num_residuals() const;
```

```
template <typename CostFunction,
          int kNumResiduals, // Number of residuals, or ceres::DYNAMIC.
          int... Ns> // Size of each parameter block
class AutoDiffCostFunction : public
    SizedCostFunction<kNumResiduals, Ns> {
public:
    AutoDiffCostFunction(CostFunction* functor, ownership = TAKE_OWNERSHIP);
    // Ignore the template parameter kNumResiduals and use
    // num_residuals instead.
    AutoDiffCostFunction(CostFunction* functor,
                          int num_residuals,
                          ownership = TAKE_OWNERSHIP);
};
```

Reference : http://ceres-solver.org/npls_tutorial.html#hello-world
[https://lee-jaewon.github.io/deep_learning_study/Lec03\(TensorFlow\)/](https://lee-jaewon.github.io/deep_learning_study/Lec03(TensorFlow)/)

3) HelloWorld Tutorial – excute

-- HelloWorld.cc와 CMakeLists를 빌드한 ceres-solver 폴더에 배치한 후 build해준 후 실행한다.

<https://github.com/ceres-solver/ceres-solver/blob/master/examples/helloworld.cc>

```
cmake_minimum_required(VERSION 2.8)

project(helloworld)

find_package(Ceres REQUIRED)
include_directories(${CERES_INCLUDE_DIRS})

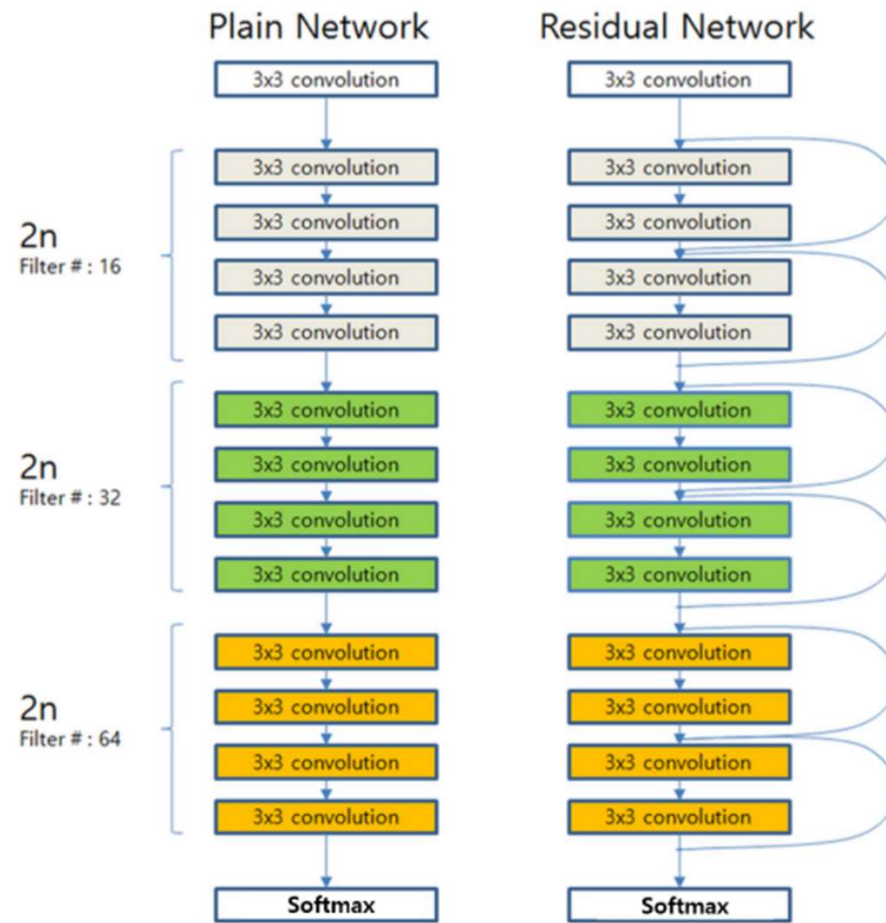
# helloworld
add_executable(helloworld helloworld.cc)
target_link_libraries(helloworld ${CERES_LIBRARIES})
```

-- Result

```
Leejaewon@LeeJaeWon:~/RAIL/ceres/ceres-solver/helloworld_example/build$ ./helloworld
iter    cost      cost_change |gradient|  |step|    tr_ratio  tr_radius  ls_iter  iter_time  total_time
  0  4.512500e+01  0.00e+00  9.50e+00  0.00e+00  0.00e+00  1.00e+04    0   5.39e-05   1.88e-04
  1  4.511598e-07  4.51e+01  9.50e-04  9.50e+00  1.00e+00  3.00e+04    1   9.89e-05   3.77e-04
  2  5.012552e-16  4.51e-07  3.17e-08  9.50e-04  1.00e+00  9.00e+04    1   1.91e-05   4.15e-04
Ceres Solver Report: Iterations: 3, Initial cost: 4.512500e+01, Final cost: 5.012552e-16, Termination: CONVERGENCE
x : 0.5 -> 10
```

Reference : http://ceres-solver.org/npls_tutorial.html#hello-world

3) HelloWorld Tutorial – Residual Block



Plain Network Vs ResNet