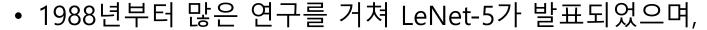
# 주요 CNN 알고리춤 구현

소석재 lingua@naver.com

## LeNet

### LeNet LeNet-5

- Yann LeCun et al.(1998)에 의해 개발된 LeNet은
- 널리 알려진 CNN 아키텍처로는 최초라고 할 수 있다



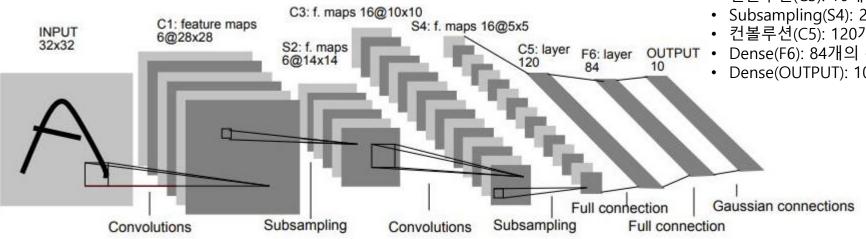
- 알려진 LeNet은 실제로는 LeNet-5를 지칭한다
- LeNet은 손글씨로 쓴 우편번호 인식에 주로 사용되었으며 실용적인 것으로 인식되어
- 이후 딥러닝 및 컴퓨터 비전 분야에서 중요한 초석을 마련한 것으로 평가된다



### Architecture

- Convolution Layer, Subsampling(Pooling) Layer, 완전연결계층과의 연결 등을 사용했으며,
- 활성화함수로는 Sigmoid 활성화 함수, 서브샘플링은 Average Pooling을 사용했다
- LeNet의 아키텍처는 지금의 관점에서 보면 간단하고 작은 편
- CPU에서 실행하는 것도 큰 어려움이 없다

- 입력: 32x32 이미지 입력
- 컨볼루션(C1): 6개의 5x5 필터를 사용하여 28x28 특징 맵 생성
- Subsampling(S2): 2x2 풀링 레이어를 사용하여 14x14로 특징 맵 축소
- 컨볼루션(C3): 16개의 5x5 필터를 사용하여 10x10 특징 맵 생성
- Subsampling(S4): 2x2 풀링 레이어를 사용하여 5x5로 특징 맵 축소
- 컨볼루션(C5): 120개의 5x5 필터를 사용하여 1x1 특징 맵 생성
- Dense(F6): 84개의 뉴런을 사용하여 완전 연결 레이어 생성
- Dense(OUTPUT): 10개의 뉴런을 사용하여 출력 레이어 생성



### MNIST 데이터 다운로드

- from keras.datasets import mnist
- (train\_images, train\_labels), (test\_images, test\_labels) = mnist.load\_data()
- print(train\_images.shape) # (60000, 28, 28)
- print(test\_images.shape) # (10000, 28, 28)

※ 현재 데이터는 28x28 사이즈이다

### 차원 변경

- 내장된 MNIST 데이터를 사용하면서
- 얀 르쿤이 설계한 LeNet의 구조를 그대로 따라가기 위해 데이터의 구조를 변경한다
- 먼저 32x32 사이즈로 변환하기 위하여 height와 width 부분에 두 개씩 패딩을 추가한다
- 다음으로 데이터를 4차원으로 확장한다
- import numpy as np
- train\_images = np.pad(train\_images, ((0, 0), (2, 2), (2, 2))).reshape((60000, 32, 32, 1))
- test\_images = np.pad(test\_images, ((0, 0), (2, 2), (2, 2))).reshape((10000, 32, 32, 1))

### 정규화

- 데이터를 0~1 사이로 정규화하기 위하여 255로 나눈다
- train\_images = train\_images.astype('float32')/255
- test\_images = test\_images.astype('float32')/255
- print(train\_images.shape)
- print(test\_images.shape)

```
(60000, 32, 32, 1)
(10000, 32, 32, 1)
```

### 종속변수 범주화

- 종속변수는 0~9 사이의 값으로 되어 있으므로
- 결과값을 10 분류로 도출하기 위하여 훈련 및 테스트 데이터의 종속변수를 범주화한다
- from tensorflow.keras.utils import to\_categorical
- train\_labels = to\_categorical(train\_labels)
- test\_labels = to\_categorical(test\_labels)
- import numpy as np
- import sys
- np.set\_printoptions(threshold=sys.maxsize)
- print(train\_labels[:5])

```
[[0. 0. 0. 0. 0. 1. 0. 0. 0. 0.]

[1. 0. 0. 0. 0. 0. 0. 0. 0. 0. 0.]

[0. 0. 0. 0. 1. 0. 0. 0. 0. 0.]

[0. 1. 0. 0. 0. 0. 0. 0. 0. 0.]

[0. 0. 0. 0. 0. 0. 0. 0. 0. 0.]
```

- LeNet 아키텍처를 따라 모델을 설계해본다
- from keras import models
- from keras import layers
- model = models.Sequential()

#### # C1. 합성곱 계층

• model.add(layers.Conv2D(filters=6, kernel\_size=(5, 5), activation='relu', input\_shape=(32, 32, 1), padding='valid'))

당시에는 패딩을 사용하지 않아 합성곱 계층을 지날 때마다 맵의 크기가 줄어들었음 padding='valid' (기본값)

#### # S2. 평균 풀링

model.add(layers.AveragePooling2D(pool\_size=(2, 2), strides=2))

- # C3. 합성곱 계층
- model.add(layers.Conv2D(filters=16, kernel\_size=(5, 5), activation='relu', padding='valid'))
- # S4. 평균 풀링
- model.add(layers.AveragePooling2D(pool\_size=(2, 2), strides=2)) # 결과는 5x5 Feature Map
- # C5. 120개의 5x5 필터를 사용하여 완전연결계층으로 연결되는 합성곱 계층. 결과는 1x1
- model.add(layers.Conv2D(filters=120, kernel\_size=(5, 5), activation='relu', padding='valid'))
- # multi dimension(3D)을 한 개 차원으로 축소하는 Flatten
- model.add(layers.Flatten())

LeNet는 Flatten을 명시적으로 말하지 않았다 1x1 결과를 통하여 사실상 Flatten과 같은 효과를 갖도록 하였다 Flatten 하지 않으려면, 대신 아래와 같이 reshape만 해주어도 된다 model.add(layers.Reshape((120,)))

- # F6. 완전연결층
- model.add(layers.Dense(units=84, activation='relu'))
- # 분류를 위해 소프트맥스 활성화 함수를 갖는 완전연결층
- model.add(layers.Dense(units=10, activation='softmax'))
- # 모델 요약
- model.summary()

Model: "sequential"

Layer (type)	Output Shape	Param #
conv2d (Conv2D)	(None, 28, 28, 6)	156
average_pooling2d (Average Pooling2D)	(None, 14, 14, 6)	0
conv2d_1 (Conv2D)	(None, 10, 10, 16)	2416
average_pooling2d_1 (Avera gePooling2D)	(None, 5, 5, 16)	0
conv2d_2 (Conv2D)	(None, 1, 1, 120)	48120
flatten (Flatten)	(None, 120)	0
dense (Dense)	(None, 84)	10164
dense_1 (Dense)	(None, 10)	850

Total params: 61706 (241.04 KB) Trainable params: 61706 (241.04 KB) Non-trainable params: 0 (0.00 Byte)

### 모델 컴파일 및 훈련

- model.compile(loss='categorical\_crossentropy', optimizer='adam', metrics=['acc'])
- history = model.fit(train\_images, train\_labels, epochs=10, batch\_size=128, validation\_data=(test\_images, test\_labels))

### 테스트 데이터 평가

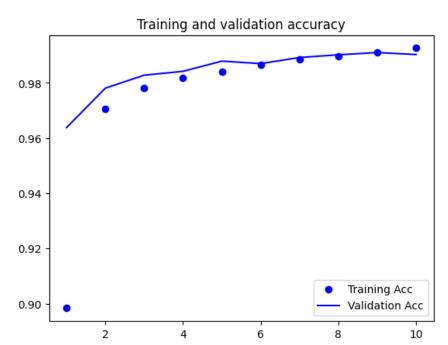
- test\_loss, test\_acc = model.evaluate(test\_images, test\_labels)
- print('test\_acc:', test\_acc)

### 훈련 과정 확인

- acc = history.history['acc']
- val\_acc = history.history['val\_acc']
- loss = history.history['loss']
- val\_loss = history.history['val\_loss']
- print('Accuracy of each epoch:', acc)
- epochs = range(1, len(acc) + 1)

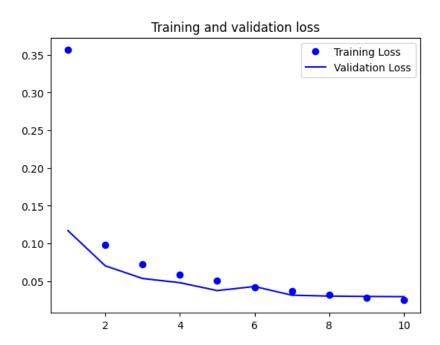
### 정확도 시각화

- import matplotlib.pyplot as plt
- plt.plot(epochs, acc, 'bo', label='Training Acc')
- plt.plot(epochs, val\_acc, 'b', label='Validation Acc')
- plt.title('Training and validation accuracy')
- plt.legend()



### 손실값 시각화

- plt.figure()
- plt.plot(epochs, loss, 'bo', label='Training Loss')
- plt.plot(epochs, val\_loss, 'b', label='Validation Loss')
- plt.title('Training and validation loss')
- plt.legend()



### 한 개 이미지 예측

- 랜덤 한 개 이미지 추출
- import numpy as np
- sample = np.random.choice(np.arange(0, len(test\_images)))
- print(sample)
- print(test\_labels[sample])

```
1480
[O. O. O. 1. O. O. O. O. O. O.]
```

### 예측

for i, prob in enumerate(predictions[0]):

print(f"Class {i}: {prob:.4f}")

```
# 모델을 사용해 예측
# 슬라이싱으로 한 개 이미지를 (1, 32, 32, 1)로 가져온다
predictions = model.predict(test_images[sample:sample+1, :, :, :])
                                        [sample, :, :, :]으로 가져오면 차원이 하나 줄어든 3차원으로 가져오게 된다
# 가장 큰 확률의 인덱스
predicted_class = np.argmax(predictions, axis=1)[0]
                                                     • print("예측된 숫자:", predicted_class)
                                                     예측된 숫자: 9
                                                     클래스별 확률:
                                                     Class 0: 0.0000
# 클래스별 확률
                                                     Class 1: 0.0000
                                                     Class 2: 0.0000
• print("₩n클래스별 확률:")
                                                     Class 3: 0.0000
```

Class 4: 0.0000

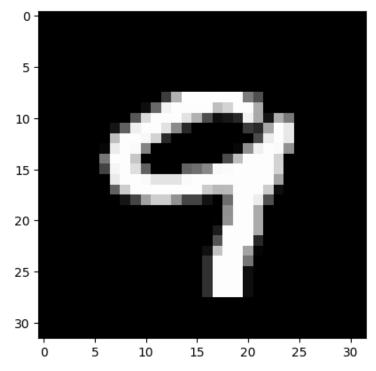
Class 5: 0.0000 Class 6: 0.0000

Class 7: 0.0000 Class 8: 0.0000 Class 9: 1.0000

### 시각화

- from keras.utils import array\_to\_img
- import matplotlib.pyplot as plt
- image\_array = test\_images[sample]
- print("image\_array shape:", image\_array.shape)
- print("예측된 숫자:", predicted\_class)
- # 배열을 이미지 객체로 변환
- image = array\_to\_img(image\_array)
- # 정답 이미지 출력
- plt.imshow(image, cmap='gray') # 흑백 이미지로 출력
- plt.show()

image\_array shape: (32, 32, 1) 예측된 숫자: 9



## AlexNet

### AlexNet





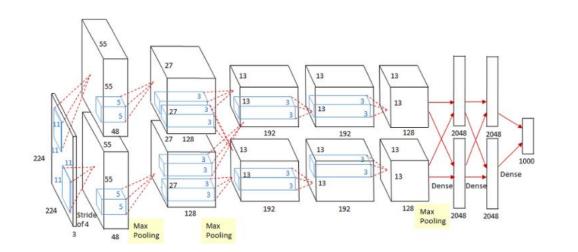
- 알렉스넷은 알렉스 크리체브스키(Alex Krizhevsky)와 제프리 힌튼(Geoffrey Hinton)이
- 공동으로 설계한 CNN 아키텍처
- 2012년 ImageNet 시각 인식 챌린지에서 2위보다 Top5 에러율이 10.8% 낮은 15.3% 달성 (정확도 약 60%)
- 모델의 깊이가 좋은 결과를 얻는데 필수적이라는 점을 밝힘
  - 층마다 이미지의 다른 특징을 포착하므로 특징을 충분히 포착할 수 있도록 함
  - 층을 깊게 쌓으면 활성화 함수의 비선형 결과가 연속되어 복잡한 현상에 대응이 가능해짐
- 많은 계산량을 필요로 하여 GPU를 사용하였으며, 이후 많은 논문이 GPU를 사용하게 되었다

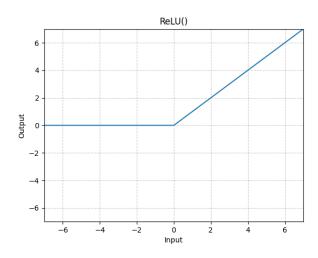
ImageNet 데이터셋은 1,000개의 클래스로 구성되며 총 백만 개가 넘는 데이터를 포함한다 약 120만 개는 학습(training)에 쓰고, 5만개는 검증(validation)에 쓴다. 학습 데이터셋 용량은 약 138GB, 검증 데이터셋 용량은 약 6GB이다.

Top5 에러율: 모델이 실제 정답을 상위 5개 예측 중 하나로 정확히 포함하지 못하는 비율 분류 카테고리가 많을 경우 모델이 얼마나 근접하여 예측하였는지를 보고자 할 때 사용된다

### Architecture

- 5개의 Convolution Layer 뒤에 3개의 완전연결층을 사용하였으며,
- 맥스 풀링을 본격적으로 사용하였다
- Tanh 및 Sigmoid 보다 향상된 성능을 보인 ReLU 활성화 함수도 본격적으로 사용하였으며,
- 같은 해에 제프리 힌튼에 의해 개발된 Dropout 층도 사용되었다
- AlexNet의 성공으로 이들 기법들이 이후 연구에 많은 영향을 미쳤다





### CIFAR-10 데이터셋 다운로드

- AlexNet은 ImageNet 데이터셋으로 훈련되었지만,
- 여기서는 케라스로부터 바로 데이터셋을 다운로드하기 위하여
- 유사한 CIFAR-10 데이터셋을 사용한다

#### [CIFAR-10 데이터셋]

- 10개 클래스, 32x32 사이즈의 60,000개 이미지로 구성
- 50,000개는 훈련 이미지, 10,000개는 테스트 이미지
- 10개 클래스는 0~9번으로 인덱싱되어 있음

9: truck airplane automobile bird cat deer dog frog horse ship truck

0: airplane

2: bird 3: cat 4: deer

5: dog

6: frog 7: horse

8: ship

1: automobile

ImageNet은 아래의 사이트에서 신청해야 하며, 거절될 수 있다 <a href="https://www.image-net.org/download.php">https://www.image-net.org/download.php</a>

### 데이터셋 다운로드

- 고용량 메모리 또는 GPU를 사용해서 진행한다
- from tensorflow.keras.datasets import cifar10
- import numpy as np
- (X\_train, y\_train), (X\_test, y\_test) = cifar10.load\_data()

### 데이터 샘플링

- 고용량 메모리를 사용해도 데이터셋이 커서 다루기 어렵기 때문에
- 10%의 데이터만 가지고 진행하기로 한다
- # 샘플링 비율 설정 (10%)
- sampling\_ratio = 0.1
- # 훈련 데이터 샘플링
- num\_samples = int(len(X\_train) \* sampling\_ratio)
- indices = np.random.choice(len(X\_train), num\_samples, replace=False) # 비복원추출
- X\_train\_sampled = X\_train[indices]
- y\_train\_sampled = y\_train[indices]

### 데이터 샘플링

#### # 테스트 데이터 샘플링

- num\_samples\_test = int(len(X\_test) \* sampling\_ratio)
- indices\_test = np.random.choice(len(X\_test), num\_samples\_test, replace=False)
- X\_test\_sampled = X\_test[indices\_test]
- y\_test\_sampled = y\_test[indices\_test]
- print("새로운 훈련 데이터 크기:", X\_train\_sampled.shape)
- print("새로운 테스트 데이터 크기:", X\_test\_sampled.shape)

새로운 훈련 데이터 크기: (5000, 32, 32, 3) 새로운 테스트 데이터 크기: (1000, 32, 32, 3)

### 이미지 리사이징

- AlexNet이 사용한 224x224에 맞추기 위하여 이미지를 그에 맞게 변환한다
- 컬러의 채널 차원은 CIFAR-10도 RGB 모두 가지고 있으므로 그대로 사용한다
- import tensorflow as tf
- X\_train\_resized = tf.image.resize(X\_train\_sampled, [224, 224])
- X\_test\_resized = tf.image.resize(X\_test\_sampled, [224, 224])

### 정규화

- 데이터를 0~1 사이로 정규화하기 위하여 255로 나눈다
- train\_images = X\_train\_resized / 255.0
- test\_images = X\_test\_resized / 255.0
- print(train\_images.shape)
- print(test\_images.shape)

```
(5000, 224, 224, 3)
(1000, 224, 224, 3)
```

### 종속변수 확인 및 변수명 변경

- 종속변수가 현재 Numpy 배열로 되어 있는 것을 확인하고,
- 변수명이 일관성을 갖추도록 한다

#### # 종속변수 확인

- print(type(y\_test\_sampled))
- print(y\_test\_sampled[:10])

#### # 변수명 변경

- train\_labels = y\_train\_sampled
- test\_labels = y\_test\_sampled

```
<class 'numpy.ndarray'>
[[1]
  [6]
  [4]
  [9]
  [2]
  [2]
  [0]
  [7]
  [8]
  [3]]
```

- from keras import models
- from keras import layers
- model = models.Sequential()

```
# 합성곱 계층 1
```

# 넓은 영역을 한 번에 처리하기 위하여 11x11의 큰 필터를 사용 # 빠른 다운샘플링을 위하여 strides를 4로 하였다

• model.add(layers.Conv2D(filters=96, kernel\_size=(11, 11), strides=(4, 4), padding='valid', input\_shape=(224, 224, 3), activation='relu'))

#### # 합성곱 계층 2

- model.add(layers.Conv2D(filters=256, kernel\_size=(5, 5), strides=(1, 1), padding='valid', activation='relu'))
- model.add(layers.MaxPooling2D(pool\_size=(3, 3), strides=(2, 2), padding='valid'))

# strides = 2인데, 풀링은 3x3을 하므로 겹치기(overlapping) 방식으로 풀링이 일어난다 풀링 시 정보를 공유하려는 목적이지만 효과가 분명하지 않고, 계산이 복잡하여 이후에는 잘 사용되지 않았다

#### # 합성곱 계층 3

- model.add(layers.Conv2D(filters=384, kernel\_size=(3, 3), strides=(1, 1), padding='valid', activation='relu'))
- model.add(layers.MaxPooling2D(pool\_size=(3, 3), strides=(2, 2), padding='valid'))

#### # 합성곱 계층 4

model.add(layers.Conv2D(filters=384, kernel\_size=(3, 3), strides=(1, 1), padding='valid', activation='relu'))

#### # 합성곱 계층 5

- model.add(layers.Conv2D(filters=256, kernel\_size=(3, 3), strides=(1, 1), padding='valid', activation='relu'))
- model.add(layers.MaxPooling2D(pool\_size=(3, 3), strides=(2, 2), padding='valid'))

- # Flattening
- model.add(layers.Flatten())
- # 완전연결층 1
- model.add(layers.Dense(4096, activation='relu'))
- model.add(layers.Dropout(0.5))
- # 완전연결층 2
- model.add(layers.Dense(4096, activation='relu'))
- model.add(layers.Dropout(0.5))
- # 완전연결층 3. Output Layer. AlexNet은 1,000 분류를 하였으나, CIFAR-10은 10분류이다
- model.add(layers.Dense(10, activation='softmax'))

### 모델 요약

model.summary()

Model: "sequential"

Layer (type)	Output Shape	Param #
conv2d (Conv2D)	(None, 54, 54, 96)	34944
conv2d_1 (Conv2D)	(None, 50, 50, 256)	61 4656
max_pooling2d (MaxPooling2 D)	(None, 24, 24, 256)	0
conv2d_2 (Conv2D)	(None, 22, 22, 384)	885120
max_pooling2d_1 (MaxPoolin g2D)	(None, 10, 10, 384)	0
conv2d_3 (Conv2D)	(None, 8, 8, 384)	1327488
conv2d_4 (Conv2D)	(None, 6, 6, 256)	884992
max_pooling2d_2 (MaxPoolin g2D)	(None, 2, 2, 256)	0
flatten (Flatten)	(None, 1024)	0
dense (Dense)	(None, 4096)	4198400
dropout (Dropout)	(None, 4096)	0
dense_1 (Dense)	(None, 4096)	16781312
dropout_1 (Dropout)	(None, 4096)	0
dense_2 (Dense)	(None, 10)	40970

Total params: 24767882 (94.48 MB)
Trainable params: 24767882 (94.48 MB)
Non-trainable params: 0 (0.00 Byte)

\_\_\_\_\_\_

### 모델 컴파일 및 훈련

- # 모델 컴파일
- model.compile(loss='sparse\_categorical\_crossentropy', optimizer='adam', metrics=['acc'])
- # 모델 훈련
- # 데이터와 훈련량이 충분하지 않기 때문에 성능은 좋지 않다
- history = model.fit(train\_images, train\_labels, epochs=10, batch\_size=128, validation\_data=(test\_images, test\_labels))

### 테스트 데이터 평가

# 데이터와 훈련량이 충분하지 않기 때문에 성능은 좋지 않다

- test\_loss, test\_acc = model.evaluate(test\_images, test\_labels)
- print('test\_acc:', test\_acc)

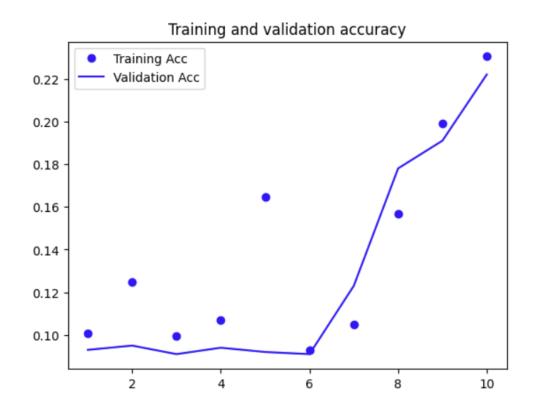
### 훈련 과정 확인

- acc = history.history['acc']
- val\_acc = history.history['val\_acc']
- loss = history.history['loss']
- val\_loss = history.history['val\_loss']
- print('Accuracy of each epoch:', acc)
- epochs = range(1, len(acc) + 1)

Accuracy of each epoch: [0.1005999967455864, 0.12479999661445618, 0.09939999878406525, 0.10700000077486038, 0.16459999978542328, 0.09300000220537186, 0.10480000078678131, 0.15659999847412

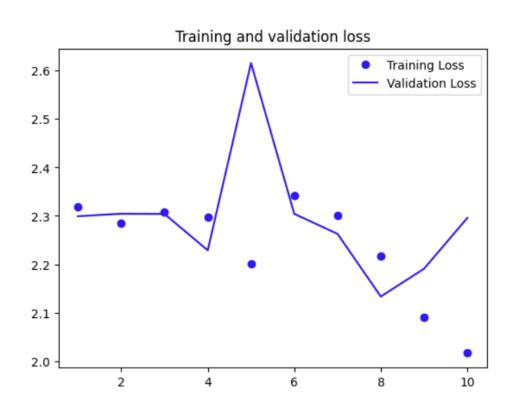
# 정확도 시각화

- import matplotlib.pyplot as plt
- plt.plot(epochs, acc, 'bo', label='Training Acc')
- plt.plot(epochs, val\_acc, 'b', label='Validation Acc')
- plt.title('Training and validation accuracy')
- plt.legend()



### 손실값 시각화

- plt.figure()
- plt.plot(epochs, loss, 'bo', label='Training Loss')
- plt.plot(epochs, val\_loss, 'b', label='Validation Loss')
- plt.title('Training and validation loss')
- plt.legend()



# 한 개 이미지 예측

```
# 랜덤 한 개 이미지 추출
```

- import numpy as np
- sample = np.random.choice(np.arange(0, len(test\_images)))
- print(sample)
- print(test\_labels[sample])

- 371
- [0]

# 예측

```
# 모델을 사용해 예측
```

predictions = model.predict(test\_images[sample:sample+1])

```
# 가장 큰 확률의 인덱스
```

- predicted\_class = np.argmax(predictions, axis=1)[0]
- print("예측된 숫자:", predicted\_class)

#### # 클래스별 확률

- print("₩n클래스별 확률:")
- for i, prob in enumerate(predictions[0]):
   print(f"Class {i}: {prob:.4f}")

```
1/1 [=======] - 0s 334ms/step
예측된 숫자: 0
```

클래스별 확률: Class 0: 0.3208 Class 1: 0.3165 Class 2: 0.0050 Class 3: 0.0006 Class 4: 0.0036 Class 5: 0.0004 Class 6: 0.0001 Class 7: 0.0023 Class 8: 0.2976

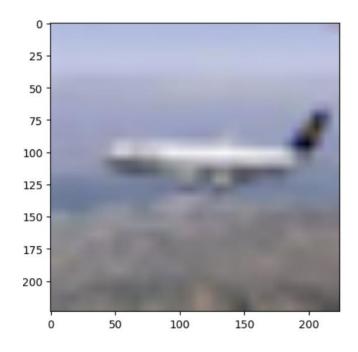
Class 9: 0.0530

- 데이터셋 라벨은 문자형으로 되어 있으므로 숫자를 문자로 변환하는 코드를 추가한다
- from keras.utils import array\_to\_img
- import matplotlib.pyplot as plt
- image\_array = test\_images[sample] # 시각화를 위한 이미지 배열 준비
- print("image\_array shape:", image\_array.shape) # shape 확인

```
image_array shape: (224, 224, 3)
```

```
• class_names = {
     0: "airplane",
     1: "automobile",
     2: "bird",
     3: "cat",
     4: "deer",
     5: "dog",
     6: "frog",
     7: "horse",
     8: "ship",
     9: "truck"
print(class_names[predicted_class])
                                                    # airplane
```

- # 배열을 이미지 객체로 변환
- image = array\_to\_img(image\_array)
- # 정답 이미지 출력
- plt.imshow(image)
- plt.show()



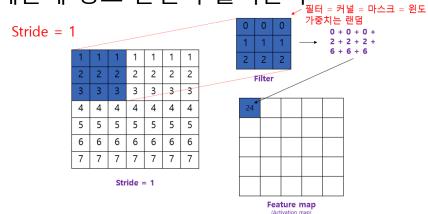
# VGG19

#### VGG19

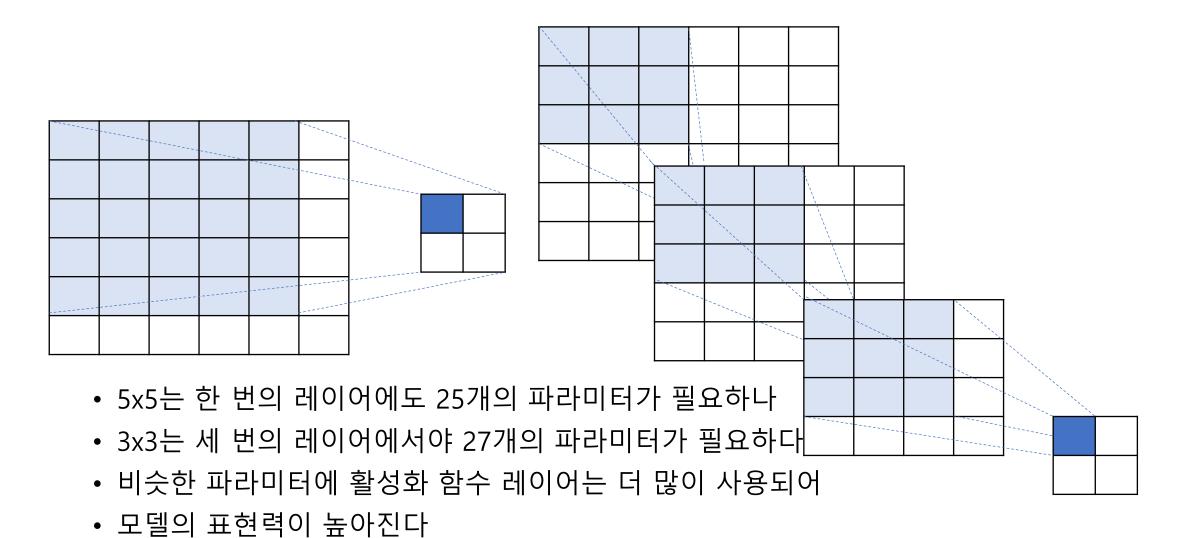




- VGG19는 옥스퍼드 대학교의 Visual Geometry Group의
- Karen Simonyan과 Andrew Zisserman이 개발한 아키텍처로 VGG16과 함께 2014년 발표되었다
- AlexNet에서의 5개 Convolution Layer를 16개로 크게 늘리고, 3개의 완전연결층을 더했다(총 19층)
- 이미지넷의 정확도도 AlexNet 60%에서 71%로 크게 향상 되었다
- 특징은 3x3의 작고 동일한 커널을 사용하는 합성곱 층을 여러 층 배치하는 데 있다
- 작은 커널은 필요한 매개변수의 수가 줄어들기 때문에(3x3=9개) 과적합 가능성이 줄고,
- 연산 시간이 줄기 때문에 깊은 층을 쌓기도 유리하다
- 작은 커널은 좁은 범위의 입력 픽셀을 하나의 출력값으로 압축하기 때문에 정보 손실이 줄어든다
- VGG19는 깊고 작은 커널의 효용을 드러낸 아키텍처이다

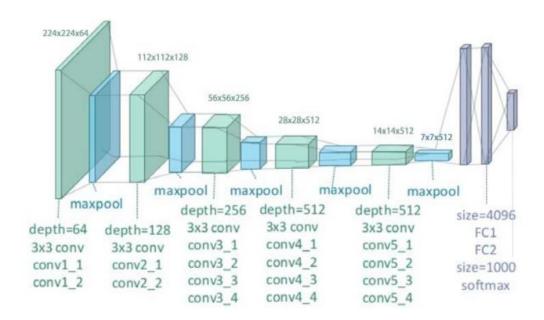


# 작은 필터의 사용



#### Architecture

- 전체 아키텍처를 단계별로 구분하고,
- 각 단계에는 3x3의 작은 여러 층의 합성곱 층을 배치하되,
- padding='same'을 사용해 구현해 해상도를 유지한다
- 그리고 각 블록 다음에는 맥스 풀링을 배치하여 특징 맵의 크기를 점차 줄여나간다
- 논문에서는 L2 정규화와 Dropout도 사용하였기에
- 이를 포함하여 구현해본다



오른쪽 그림에는 L2 정규화와 Dropout이 포함되어 있지 않다 보통은 이 둘을 포함하지 않고 구현한다

# 데이터셋 다운로드

- 고용량 메모리 또는 GPU를 사용해서 진행한다
- from tensorflow.keras.datasets import cifar10
- import numpy as np
- (X\_train, y\_train), (X\_test, y\_test) = cifar10.load\_data()

### 데이터 샘플링

- 고용량 메모리를 사용해도 데이터셋이 커서 다루기 어렵기 때문에
- 10%의 데이터만 가지고 진행하기로 한다
- # 샘플링 비율 설정 (10%)
- sampling\_ratio = 0.1
- # 훈련 데이터 샘플링
- num\_samples = int(len(X\_train) \* sampling\_ratio)
- indices = np.random.choice(len(X\_train), num\_samples, replace=False) # 비복원추출
- X\_train\_sampled = X\_train[indices]
- y\_train\_sampled = y\_train[indices]

### 데이터 샘플링

#### # 테스트 데이터 샘플링

- num\_samples\_test = int(len(X\_test) \* sampling\_ratio)
- indices\_test = np.random.choice(len(X\_test), num\_samples\_test, replace=False)
- X\_test\_sampled = X\_test[indices\_test]
- y\_test\_sampled = y\_test[indices\_test]
- print("새로운 훈련 데이터 크기:", X\_train\_sampled.shape)
- print("새로운 테스트 데이터 크기:", X\_test\_sampled.shape)

새로운 훈련 데이터 크기: (5000, 32, 32, 3) 새로운 테스트 데이터 크기: (1000, 32, 32, 3)

# 이미지 리사이징

- VGG19가 사용한 224x224에 맞추기 위하여 이미지를 그에 맞게 변환한다
- 컬러의 채널 차원은 CIFAR-10도 RGB 모두 가지고 있기 때문에 그대로 사용한다
- import tensorflow as tf
- X\_train\_resized = tf.image.resize(X\_train\_sampled, [224, 224])
- X\_test\_resized = tf.image.resize(X\_test\_sampled, [224, 224])

# 정규화

- 데이터를 0~1 사이로 정규화하기 위하여 255로 나눈다
- train\_images = X\_train\_resized / 255.0
- test\_images = X\_test\_resized / 255.0
- print(train\_images.shape)
- print(test\_images.shape)

```
(5000, 224, 224, 3)
(1000, 224, 224, 3)
```

# 종속변수 확인 및 변수명 변경

- 종속변수가 현재 Numpy 배열로 되어 있는 것을 확인하고,
- 변수명이 일관성을 갖추도록 한다

#### # 종속변수 확인

- print(type(y\_test\_sampled))
- print(y\_test\_sampled[:10])

#### # 변수명 변경

- train\_labels = y\_train\_sampled
- test\_labels = y\_test\_sampled

```
<class 'numpy.ndarray'>
[[1]
  [6]
  [4]
  [9]
  [2]
  [2]
  [0]
  [7]
  [8]
  [3]]
```

- from keras import models
- from keras import layers
- model = models.Sequential()

- model.add(layers.Conv2D(64, (3, 3), padding='same', input\_shape=(224, 224, 3), kernel\_regularizer=l2(weight\_decay), activation='relu'))
- model.add(layers.Conv2D(64, (3, 3), padding='same', kernel\_regularizer=l2(weight\_decay), activation='relu'))
- model.add(layers.MaxPooling2D((2, 2), strides=(2, 2)))

- model.add(layers.Conv2D(128, (3, 3), padding='same', kernel\_regularizer=l2(weight\_decay), activation='relu'))
- model.add(layers.Conv2D(128, (3, 3), padding='same', kernel\_regularizer=l2(weight\_decay), activation='relu'))
- model.add(layers.MaxPooling2D((2, 2), strides=(2, 2)))

- model.add(layers.Conv2D(256, (3, 3), padding='same', kernel\_regularizer=l2(weight\_decay), activation='relu'))
- model.add(layers.MaxPooling2D((2, 2), strides=(2, 2)))

```
    # Block 4
    model.add(layers.Conv2D(512, (3, 3), padding='same', kernel_regularizer=l2(weight_decay), activation='relu'))
```

- model.add(layers.Conv2D(512, (3, 3), padding='same', kernel\_regularizer=l2(weight\_decay), activation='relu'))
- model.add(layers.Conv2D(512, (3, 3), padding='same', kernel\_regularizer=l2(weight\_decay), activation='relu'))
- model.add(layers.Conv2D(512, (3, 3), padding='same', kernel\_regularizer=l2(weight\_decay), activation='relu'))
- model.add(layers.MaxPooling2D((2, 2), strides=(2, 2)))

- model.add(layers.Conv2D(512, (3, 3), padding='same', kernel\_regularizer=l2(weight\_decay), activation='relu'))
- model.add(layers.MaxPooling2D((2, 2), strides=(2, 2)))

```
# 완전연결층
```

- model.add(layers.Flatten())
- model.add(layers.Dense(4096, activation='relu'))
- model.add(layers.Dropout(0.5)) # Dropout
- model.add(layers.Dense(4096, activation='relu'))
- model.add(layers.Dropout(0.5)) # Dropout
- model.add(layers.Dense(10, activation='softmax')) # 본래 1000 분류이나, CIFAR-10의 10분류로 수정

- # 모델 요약
- model.summary()

Model: "sequential"

odel: "sequential"		
Layer (type)	Output Shape	Param #
conv2d (Conv2D)	(None, 224, 224, 64)	1792
conv2d_1 (Conv2D)	(None, 224, 224, 64)	36928
max_pooling2d (MaxPooling2 D)	(None, 112, 112, 64)	0
conv2d_2 (Conv2D)	(None, 112, 112, 128)	73856
conv2d_3 (Conv2D)	(None, 112, 112, 128)	147584
max_pooling2d_1 (MaxPoolin g2D)	(None, 56, 56, 128)	0
conv2d_4 (Conv2D)	(None, 56, 56, 256)	295168
conv2d_5 (Conv2D)	(None, 56, 56, 256)	590080
conv2d_6 (Conv2D)	(None, 56, 56, 256)	590080
conv2d_7 (Conv2D)	(None, 56, 56, 256)	590080
max_pooling2d_2 (MaxPoolin g2D)	(None, 28, 28, 256)	0
conv2d_8 (Conv2D)	(None, 28, 28, 512)	1180160
conv2d_9 (Conv2D)	(None, 28, 28, 512)	2359808
conv2d_10 (Conv2D)	(None, 28, 28, 512)	2359808
conv2d_11 (Conv2D)	(None, 28, 28, 512)	2359808
max_pooling2d_3 (MaxPoolin g2D)	(None, 14, 14, 512)	0
conv2d_12 (Conv2D)	(None, 14, 14, 512)	2359808
conv2d_13 (Conv2D)	(None, 14, 14, 512)	2359808
conv2d_14 (Conv2D)	(None, 14, 14, 512)	2359808
conv2d_15 (Conv2D)	(None, 14, 14, 512)	2359808
max_pooling2d_4 (MaxPoolin g2D)	(None, 7, 7, 512)	0
flatten (Flatten)	(None, 25088)	0
dense (Dense)	(None, 4096)	102764544
dropout (Dropout)	(None, 4096)	0
dense_1 (Dense)	(None, 4096)	16781312
dropout_1 (Dropout)	(None, 4096)	0
dense_2 (Dense)	(None, 10)	40970
120C11210 (F22		

Total params: 139611210 (532.57 MB)
Trainable params: 139611210 (532.57 MB)

Non-trainable params: 0 (0.00 Byte)

### 모델 컴파일 및 훈련

- # 모델 컴파일
- model.compile(loss='sparse\_categorical\_crossentropy', optimizer='adam', metrics=['acc'])
- #모델 훈련
- # 데이터와 훈련량이 충분하지 않기 때문에 성능은 좋지 않다
- history = model.fit(train\_images, train\_labels, epochs=10, batch\_size=128, validation\_data=(test\_images, test\_labels))

# 테스트 데이터 평가

# 데이터와 훈련량이 충분하지 않기 때문에 성능은 좋지 않다

- test\_loss, test\_acc = model.evaluate(test\_images, test\_labels)
- print('test\_acc:', test\_acc)

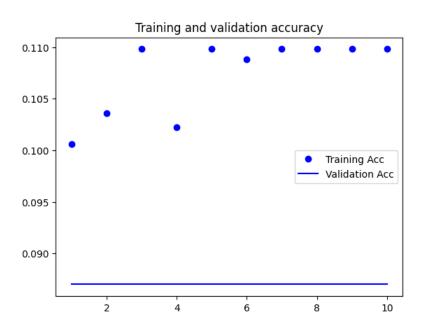
# 훈련 과정 확인

- acc = history.history['acc']
- val\_acc = history.history['val\_acc']
- loss = history.history['loss']
- val\_loss = history.history['val\_loss']
- print('Accuracy of each epoch:', acc)
- epochs = range(1, len(acc) + 1)

ccuracy of each epoch: [0.1005999967455864, 0.10360000282526016, 0.10980000346899033

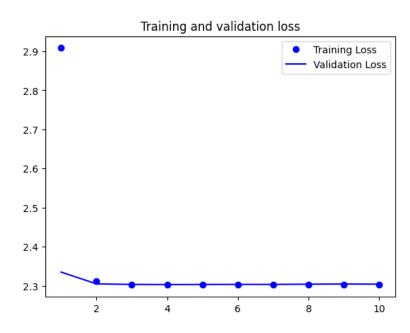
# 정확도 시각화

- import matplotlib.pyplot as plt
- plt.plot(epochs, acc, 'bo', label='Training Acc')
- plt.plot(epochs, val\_acc, 'b', label='Validation Acc')
- plt.title('Training and validation accuracy')
- plt.legend()



### 손실값 시각화

- plt.figure()
- plt.plot(epochs, loss, 'bo', label='Training Loss')
- plt.plot(epochs, val\_loss, 'b', label='Validation Loss')
- plt.title('Training and validation loss')
- plt.legend()



# 한 개 이미지 예측

```
# 랜덤 한 개 이미지 추출
```

- import numpy as np
- sample = np.random.choice(np.arange(0, len(test\_images)))
- print(sample) 321
- print(test\_labels[sample]) [8]

# 예측

```
# 모델을 사용해 예측
```

predictions = model.predict(test\_images[sample:sample+1])

#### # 가장 큰 확률의 인덱스

- predicted\_class = np.argmax(predictions, axis=1)[0]
- print("예측된 숫자:", predicted\_class)

#### # 클래스별 확률

- print("₩n클래스별 확률:")
- for i, prob in enumerate(predictions[0]):
   print(f"Class {i}: {prob:.4f}")

```
1/1 [=============] - 1s 845ms/step 예측된 숫자: 6

클래스별 확률:

Class 0: 0.1007

Class 1: 0.0952

Class 2: 0.0996

Class 3: 0.0982

Class 4: 0.0994

Class 5: 0.1025

Class 6: 0.1103

Class 7: 0.0968

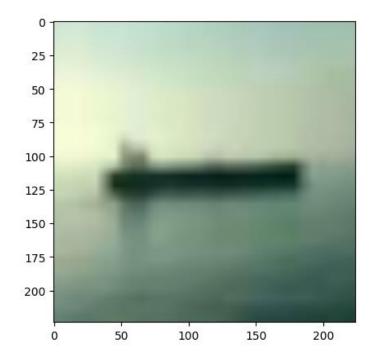
Class 9: 0.0982
```

- 데이터셋 라벨은 문자형으로 되어 있으므로 숫자를 문자로 변환하는 코드를 추가한다
- from keras.utils import array\_to\_img
- import matplotlib.pyplot as plt
- image\_array = test\_images[sample] # 시각화를 위한 이미지 배열 준비
- print("image\_array shape:", image\_array.shape) # shape 확인

```
image_array shape: (224, 224, 3)
```

```
• class_names = {
     0: "airplane",
     1: "automobile",
     2: "bird",
     3: "cat",
     4: "deer",
     5: "dog",
     6: "frog",
     7: "horse",
     8: "ship",
     9: "truck"
print(class_names[predicted_class])
                                                     # frog
```

- # 배열을 이미지 객체로 변환
- image = array\_to\_img(image\_array)
- # 정답 이미지 출력
- plt.imshow(image)
- plt.show()



정답은 ship이었다

# 케라스의 VGG19

- Keras에는 사전학습된 모델들이 있다
- VGG19도 포함되어 있으므로, 이를 로드해본다
- L2 정규화와 Dropout을 사용하지 않은 점을 제외하고는 위와 동일하다
- from tensorflow.keras.applications.vgg19 import VGG19
- vgg = VGG19(input\_shape=[224, 224, 3], weights='imagenet', include\_top=False)
- vgg.summary()

Model: "vgg19"

Layer (type)	Output Shape	Param #
	[(None, 224, 224, 3)]	0
blook1_oonv1 (Conv2D)	(None, 224, 224, 64)	1792
blook1_oonv2 (Conv2D)	(None, 224, 224, 64)	36928
blook1_pool (MaxPooling2D)	(None, 112, 112, 64)	0
blook2_oonv1 (Conv2D)	(None, 112, 112, 128)	73856
blook2_oonv2 (Conv2D)	(None, 112, 112, 128)	147584
blook2_pool (MaxPooling2D)	(None, 56, 56, 128)	0
blook3_ocnv1 (Conv2D)	(None, 56, 56, 256)	295168
blook3_oonv2 (Conv2D)	(None, 56, 56, 256)	590080
blook3_oonv3 (Conv2D)	(None, 56, 56, 256)	590080
blook3_oonv4 (Conv2D)	(None, 56, 56, 256)	590080
blook3_pool (MaxPooling2D)	(None, 28, 28, 256)	0
blook4_oonv1 (Conv2D)	(None, 28, 28, 512)	1180160
blook4_oonv2 (Conv2D)	(None, 28, 28, 512)	2359808
blook4_oonv3 (Conv2D)	(None, 28, 28, 512)	2359808
blook4_oonv4 (Conv2D)	(None, 28, 28, 512)	2359808
blook4_pool (MaxPooling2D)	(None, 14, 14, 512)	0
blook5_oonv1 (Conv2D)	(None, 14, 14, 512)	2359808
blook5_oonv2 (Conv2D)	(None, 14, 14, 512)	2359808
blook5_oonv3 (Conv2D)	(None, 14, 14, 512)	2359808
blook5_oonv4 (Conv2D)	(None, 14, 14, 512)	2359808
blook5_pool (MaxPooling2D)	(None, 7, 7, 512)	0

\_\_\_\_\_

Total parama: 20024384 (76.39 MB) Trainable parama: 20024384 (76.39 MB) Non-trainable parama: 0 (0.00 Byte)

\_\_\_\_\_

# Keras 내장 사전학습 모델

- 케라스가 제공하는 사전학습 모델의 예
- https://keras.io/api/applications/

Model	Size (MB)	Top-1 Accuracy	Top-5 Accuracy	Parameters	Depth	Time (ms) per inferen ce step (CPU)	Time (ms) per inferen ce step (GPU)
<u>Xception</u>	88	79.0%	94.5%	22.9M	81	109.4	8.1
VGG16	528	71.3%	90.1%	138.4M	16	69.5	4.2
VGG19	549	71.3%	90.0%	143.7M	19	84.8	4.4
ResNet50	98	74.9%	92.1%	25.6M	107	58.2	4.6
ResNet50V2	98	76.0%	93.0%	25.6M	103	45.6	4.4
ResNet101	171	76.4%	92.8%	44.7M	209	89.6	5.2
ResNet101V2	171	77.2%	93.8%	44.7M	205	72.7	5.4
ResNet152	232	76.6%	93.1%	60.4M	311	127.4	6.5
ResNet152V2	232	78.0%	94.2%	60.4M	307	107.5	6.6
InceptionV3	92	77.9%	93.7%	23.9M	189	42.2	6.9
InceptionResNetV2	215	80.3%	95.3%	55.9M	449	130.2	10.0
<u>MobileNet</u>	16	70.4%	89.5%	4.3M	55	22.6	3.4
MobileNetV2	14	71.3%	90.1%	3.5M	105	25.9	3.8
DenseNet121	33	75.0%	92.3%	8.1M	242	77.1	5.4
DenseNet169	57	76.2%	93.2%	14.3M	338	96.4	6.3
DenseNet201	80	77.3%	93.6%	20.2M	402	127.2	6.7
<u>NASNetMobile</u>	23	74.4%	91.9%	5.3M	389	27.0	6.7
<u>NASNetLarge</u>	343	82.5%	96.0%	88.9M	533	344.5	20.0
EfficientNetB0	29	77.1%	93.3%	5.3M	132	46.0	4.9