

# ResNet

**Deep Residual Learning for Image Recognition**

서울과학기술대학교 국방인공지능응용학과  
이찬호

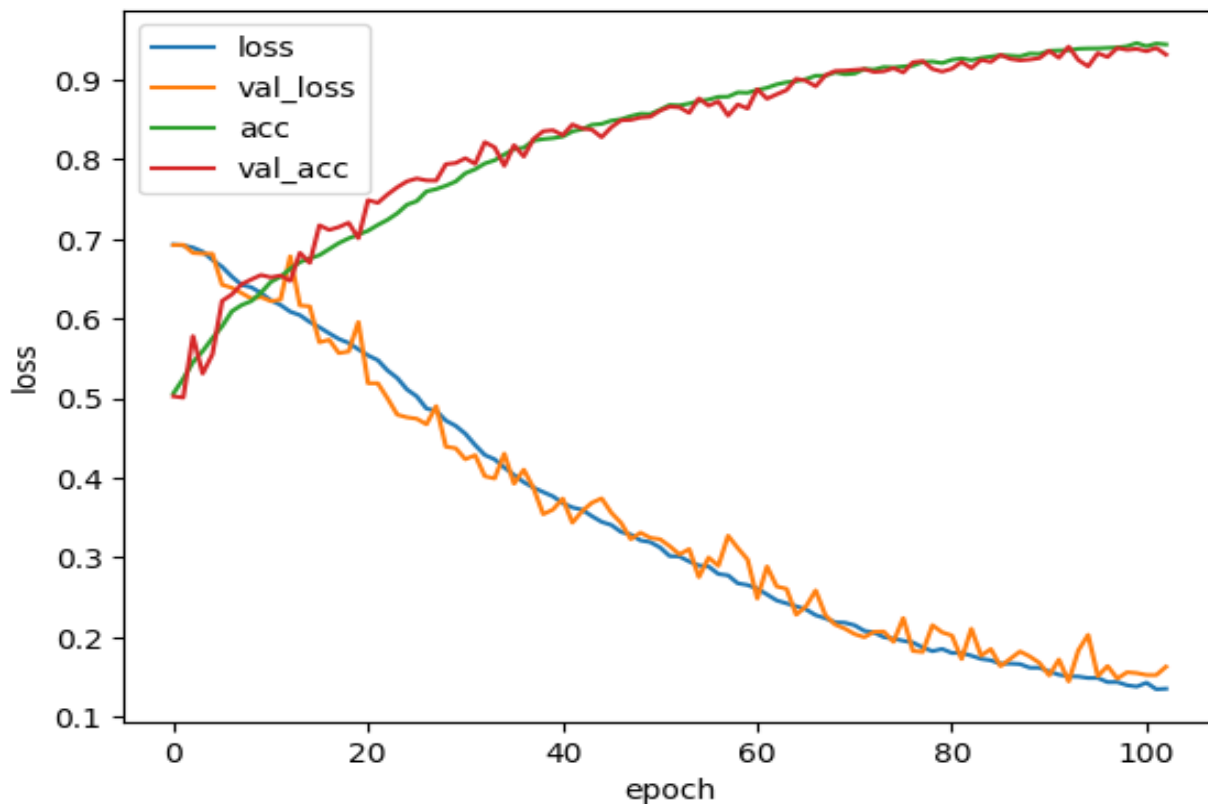
# Part 1

Previous – VGG-16 & VGG-19

## Part 1

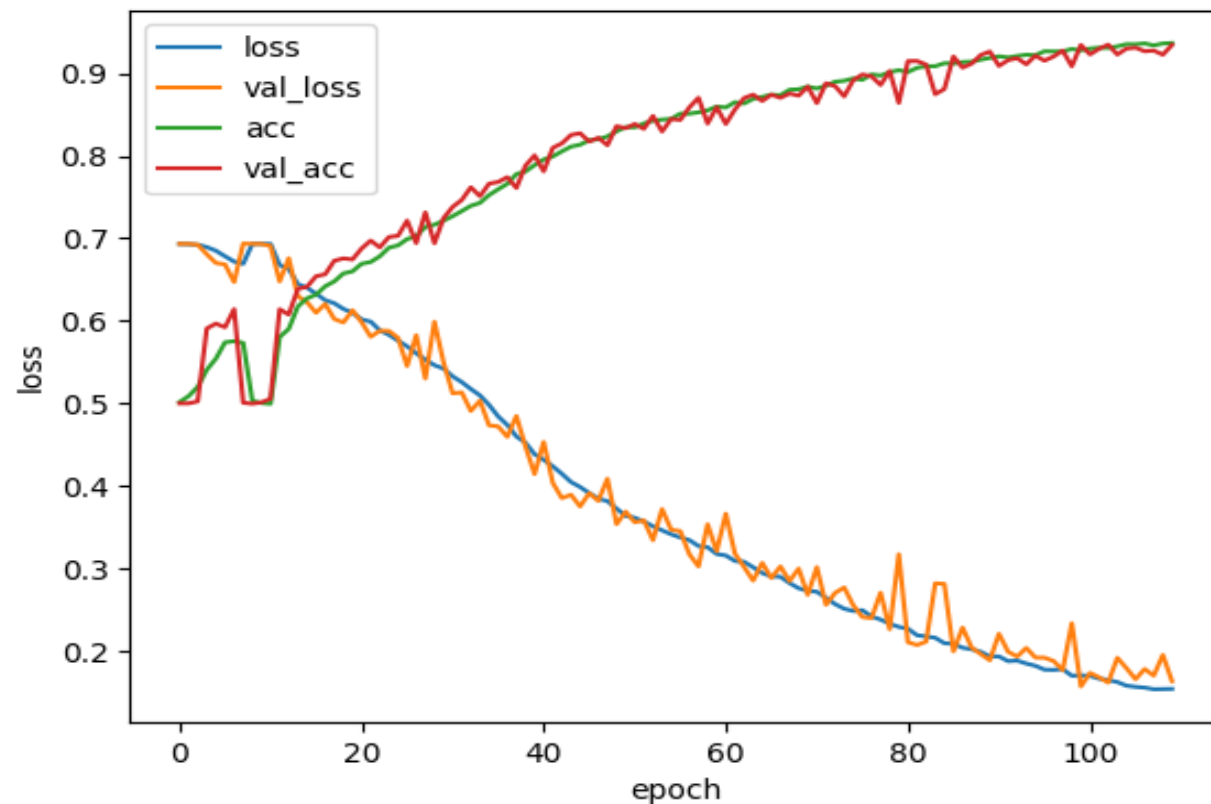
# Previous - VGG-16 & VGG-19

VGG-16



Activation: softmax  
Optimizer: SGD  
Learning Rate: 0.01  
Loss: categorical\_crossentropy  
Epochs: 200 (103회에 조기 종료)  
Best Val Acc: 0.9416  
Best Val Loss: 0.1442

VGG-19

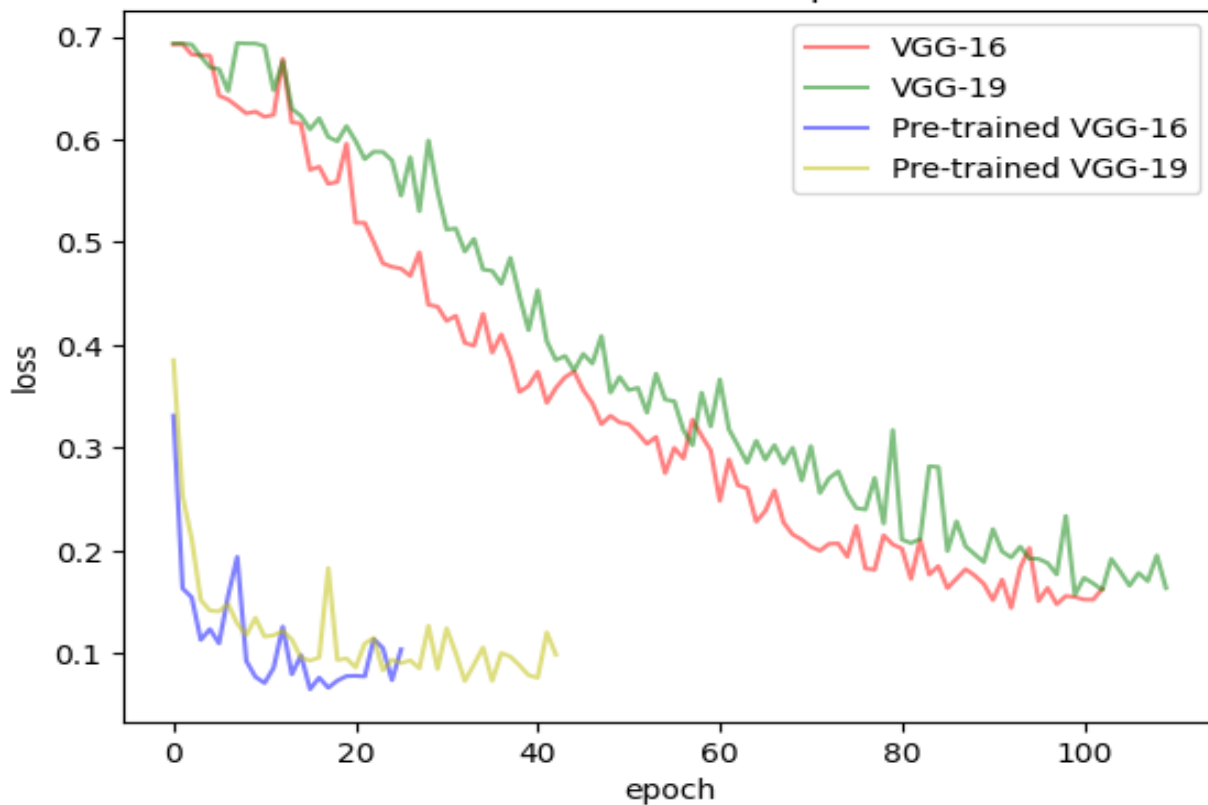


Activation: softmax  
Optimizer: SGD  
Learning Rate: 0.01  
Loss: categorical\_crossentropy  
Epochs: 200 (110회에 조기 종료)  
Best Val Acc: 0.9346  
Best Val Loss: 0.1571

## Part 1

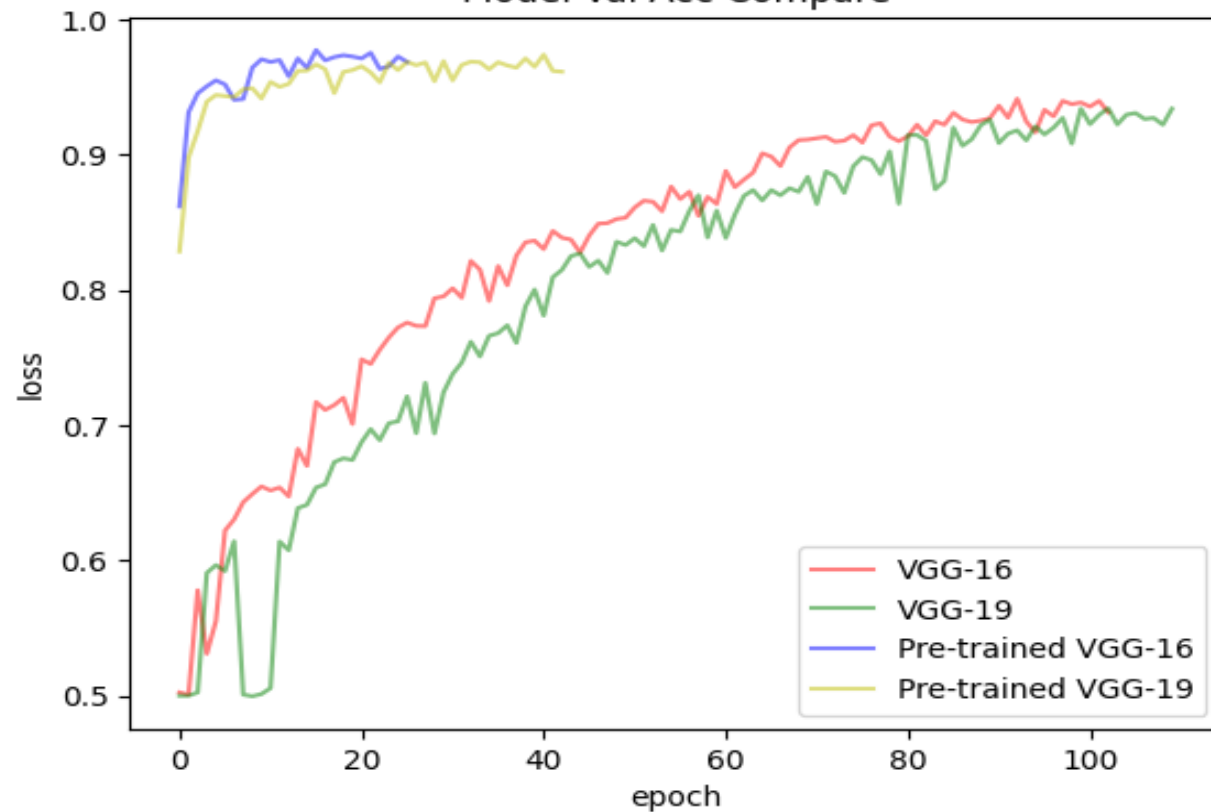
# Previous

Model Val Loss Compare



VGG-16 Val Loss: 0.1442  
VGG-19 Val Loss: 0.1571  
Pre-trained VGG-16 Val Loss: 0.065  
Pre-trained VGG-19 Val Loss: 0.073

Model Val Acc Compare



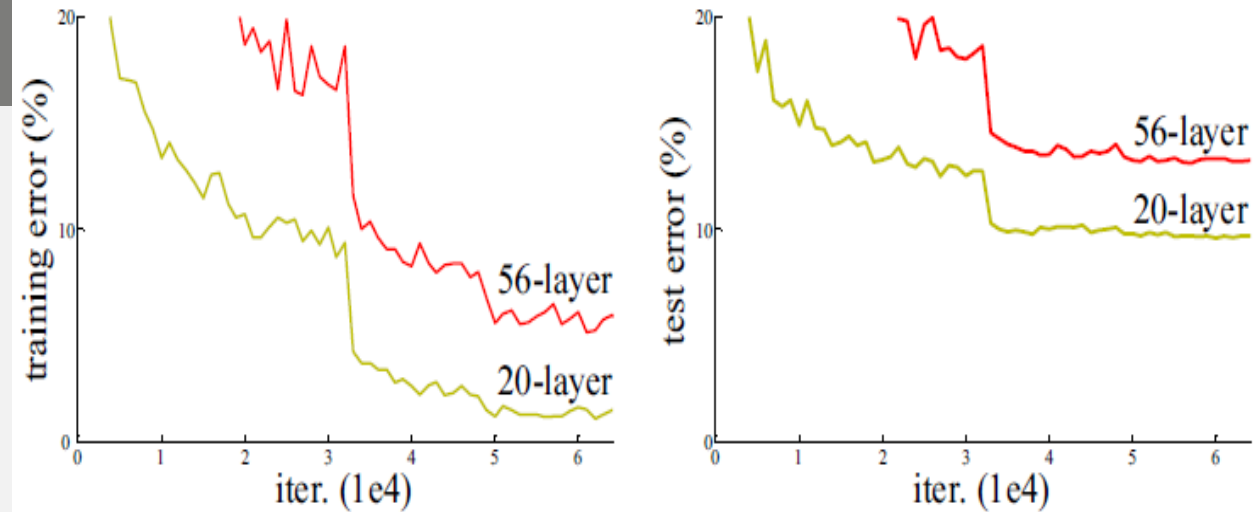
VGG-16 Val Acc: 0.9416  
VGG-19 Val Acc : 0.9346  
Pre-trained VGG-16 Val Acc : 0.9776  
Pre-trained VGG-19 Val Acc : 0.9742

# **Part 2**

## **ResNet**

## Introduction

- ResNet은 MS에서 residual\* learning을 이용해 개발한 알고리즘으로 ILSVRC 2015에서 우승
- Deep layer를 가진 모델들은 vanishing/exploding gradient 문제를 겪으며 optimize가 쉽지 않는데, normalization layer 나 normalized initialization\* 같은 방법을 사용
- 하지만, 더 깊어지면 vanishing gradient 문제가 발생하면서 degradation\* 문제가 발생
- 본 논문에서는 이 문제가 optimize 자체에 대한 문제라 보고 identity mapping\*을 사용하는 구조적 변화를 해결하고 자 deep residual learning framework를 제안

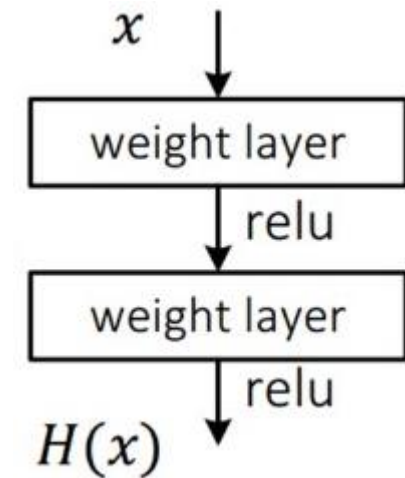


&lt;Figure 1. degradation&gt;

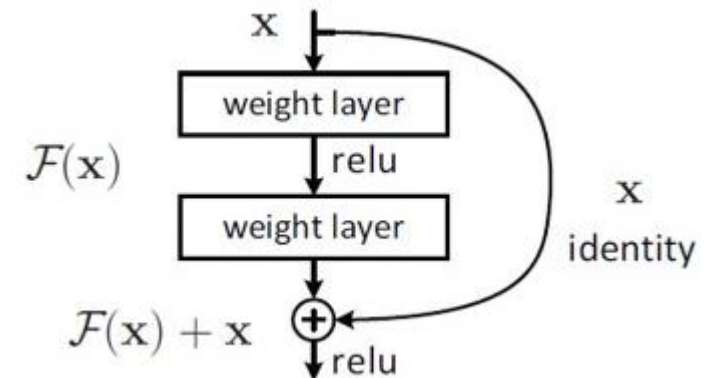
- **Residual:** 결과의 오류( $y$ 에서  $x$ 를 뺀 나머지) (**ResNet** 이전엔 평가의 기준으로만 삼음)
- **normalized initialization:** 가중치 초기화 기법
- **degradation:** 모델이 커지면서 **train acc, test acc**가 낮아지는 것 (**overfitting**은 **test acc**만 낮아짐)
- **Identity mapping:** 어떤 입력 값( $x$ )이 주어졌을 때, 해당 입력 값이 그대로 출력 값으로 매핑 되는 것 ( $f(x) = x$ )

## Deep Residual Learning Framework

- 기존 identity mapping은 입력  $x$ 를 받고 layer를 거쳐  $H(x)$ 를 얻는 것이 목적
- Residual Learning은  $H(x)$ 가 아닌 출력과 입력의 차인  $H(x) - x$ 를 얻는 것이 목표
- 따라서 Residual Function인  $F(x) = H(x) - x$ 를 최소화하며 이는 즉, 출력과 입력의 차를 줄인다는 의미
- $x$  값은 입력 값이므로 도중에 변경하지 못해서  $F(x) = 0$ 이 최적의 해이고, 결국  $0 = H(x) - x$ 로  $H(x) = x$ 가 됨
- 즉,  $H(x)$ 를  $x$ 로 mapping하는 것이 학습 목표
- $H(x) = x$ 라는 최적의 목표 값이 pre-conditioning으로 제공되어 identity mapping인  $F(x)$ 가 학습이 더 쉬워짐
- 결과적으로  $H(x) = F(x) + x$ 이므로 입력에서 출력으로 바로 연결되는 shortcut만 추가 하면 네트워크 구조 또한 크게 변경할 필요가 없음
- 또한, 입력과 같은  $x$ 가 그대로 출력에 연결되기 때문에 파라미터 수에 영향이 없고 덧셈이 늘어나는 것만 제외하면 shortcut 연결을 통한 연산량 증가는 없음
- 곱셈 연산에서 덧셈 연산으로 변경되어 몇 개의 layer를 건너 뛰는 효과를 얻어서 forward 와 backward가 단순해지는 효과가 있고 gradient 소멸 문제도 해결



&lt;Figure2. 기존 네트워크&gt;



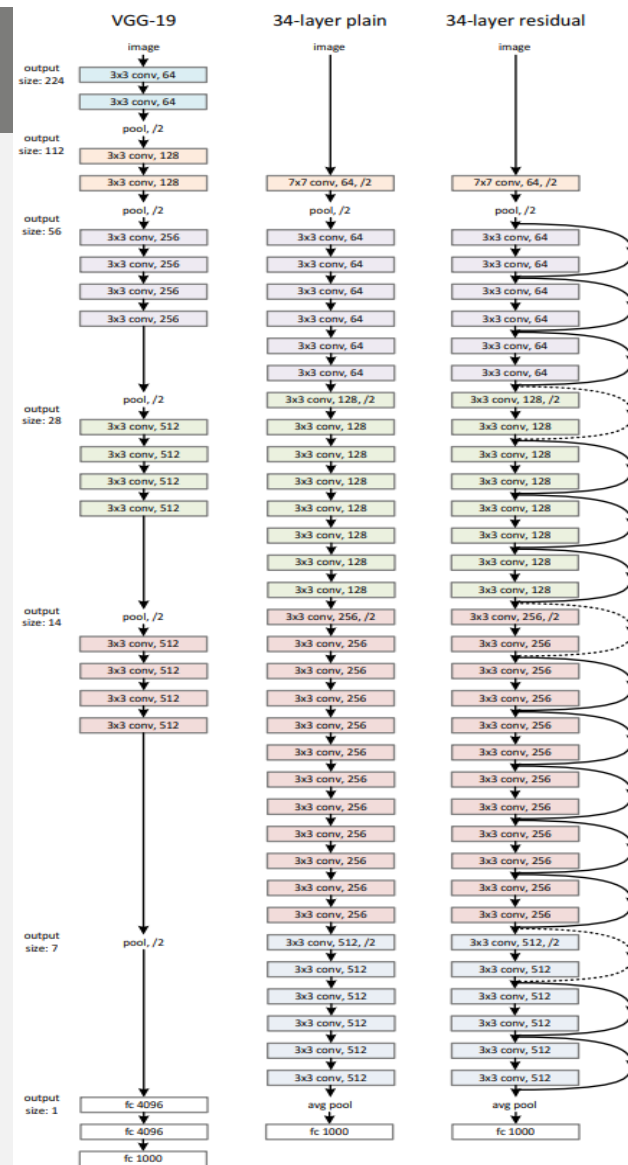
&lt;Figure3. ResNet 네트워크&gt;

## Architecture

- Plain Network
  - baseline 모델로 VGGNet 영향을 받음
  - Conv filter 사이즈 : 3 x 3 (VGGNet 영향)
  - Output feature map 사이즈가 같은 layer들은 모두 같은 수의 conv filter를 사용
  - Output feature map 사이즈가 반으로 줄 시 time complexity를 동일하게 유지하기 위해 필터 수를 2배로 늘림
  - Down sampling 수행 시 pooling을 수행하는 것이 아닌 stride가 2인 conv filter를 사용
  - 끝에 Global Average Pooling과 1000 사이즈인 FC layer와 Softmax를 사용 (VGGNet 영향)
- Residual Network
  - Plain을 기반으로 Shortcut connection을 추가
  - Input과 output 차원이 같은 경우 identity shortcut 사용
  - 차원 증가 시 2가지 방법 사용
    - zero padding 적용 → 차원 증가
    - projection shortcut 사용 (1 x 1 conv)

(shortcut이 feature map을 2 사이즈씩 건너 뛰어서 stride 2로 설정)

&lt;Figure4. Architecture&gt;





## Implementation

- 이미지 짧은 쪽이 [256, 480] 사이가 되도록 랜덤하게 resize
- Horizontal flip\* 부분적으로 적용
- Per-pixel mean\*을 빼줌
- Standard color augmentation\* 적용
- Batch Normalization 적용
- Optimizer: SGD (mini-batch size: 256)
- Learning rate: 0.1 (학습 정체 시 0.1씩 늘어남)
- Weight decay\*: 0.0001
- Momentum: 0.9
- $60 \times 10^4$  반복 수행
- Dropout 미사용

&lt;Figure4. Architecture&gt;

layer name	output size	18-layer	34-layer	50-layer	101-layer	152-layer
conv1	112×112	7×7, 64, stride 2				
conv2_x	56×56	3×3 max pool, stride 2				
		$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 64 \\ 3 \times 3, 64 \end{bmatrix} \times 2$	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 64 \\ 3 \times 3, 64 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 64 \\ 3 \times 3, 64 \\ 1 \times 1, 256 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 64 \\ 3 \times 3, 64 \\ 1 \times 1, 256 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 64 \\ 3 \times 3, 64 \\ 1 \times 1, 256 \end{bmatrix} \times 3$
conv3_x	28×28	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 128 \\ 3 \times 3, 128 \end{bmatrix} \times 2$	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 128 \\ 3 \times 3, 128 \end{bmatrix} \times 4$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 128 \\ 3 \times 3, 128 \\ 1 \times 1, 512 \end{bmatrix} \times 4$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 128 \\ 3 \times 3, 128 \\ 1 \times 1, 512 \end{bmatrix} \times 4$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 128 \\ 3 \times 3, 128 \\ 1 \times 1, 512 \end{bmatrix} \times 8$
conv4_x	14×14	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 256 \\ 3 \times 3, 256 \end{bmatrix} \times 2$	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 256 \\ 3 \times 3, 256 \end{bmatrix} \times 6$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 256 \\ 3 \times 3, 256 \\ 1 \times 1, 1024 \end{bmatrix} \times 6$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 256 \\ 3 \times 3, 256 \\ 1 \times 1, 1024 \end{bmatrix} \times 23$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 256 \\ 3 \times 3, 256 \\ 1 \times 1, 1024 \end{bmatrix} \times 36$
conv5_x	7×7	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 512 \\ 3 \times 3, 512 \end{bmatrix} \times 2$	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 512 \\ 3 \times 3, 512 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 512 \\ 3 \times 3, 512 \\ 1 \times 1, 2048 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 512 \\ 3 \times 3, 512 \\ 1 \times 1, 2048 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 512 \\ 3 \times 3, 512 \\ 1 \times 1, 2048 \end{bmatrix} \times 3$
	1×1	average pool, 1000-d fc, softmax				
FLOPs		$1.8 \times 10^9$	$3.6 \times 10^9$	$3.8 \times 10^9$	$7.6 \times 10^9$	$11.3 \times 10^9$

- **Horizontal flip\*:** 데이터 증강 기법
- **Per-pixel mean\*:** 이미지 데이터 정규화 기법
- **Standard color augmentation\*:** 이미지 색상을 변형해 데이터 다양성을 높이는 데이터 증강 기법
- **Weight decay\*:** 정규화 기법으로 모델의 가중치가 너무 커지지 않도록 제한해 **overfitting**을 방지

# Part 3

ResNet50 구현

## Part 3

# ResNet50

```
def conv1(x):
    x = ZeroPadding2D(padding=(3, 3))(x)
    x = Conv2D(64, (7, 7), strides=(2, 2))(x)
    x = BatchNormalization()(x)
    x = Activation('relu')(x)
    x = ZeroPadding2D(padding=(1,1))(x)
    return x

def conv2(x):
    x = MaxPooling2D((3, 3), 2)(x)

    shortcut = x

    for i in range(3):
        if (i == 0):
            x = Conv2D(64, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(64, (3, 3), strides=(1, 1), padding='same')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(256, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            shortcut = Conv2D(256, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(shortcut)
            x = BatchNormalization()(x)
            shortcut = BatchNormalization()(shortcut)
            x = Add()(x, shortcut)
            x = Activation('relu')(x)
            shortcut = x
        else:
            x = Conv2D(64, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(64, (3, 3), strides=(1, 1), padding='same')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(256, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Add()(x, shortcut)
            x = Activation('relu')(x)
            shortcut = x

    return x
```

```
def conv3(x):
    shortcut = x

    for i in range(4):
        if(i == 0):
            x = Conv2D(128, (1, 1), strides=(2, 2), padding='valid')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(128, (3, 3), strides=(1, 1), padding='same')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(512, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            shortcut = Conv2D(512, (1, 1), strides=(2, 2), padding='valid')(shortcut)
            x = BatchNormalization()(x)
            shortcut = BatchNormalization()(shortcut)
            x = Add()(x, shortcut)
            x = Activation('relu')(x)
            shortcut = x
        else:
            x = Conv2D(128, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(128, (3, 3), strides=(1, 1), padding='same')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(512, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Add()(x, shortcut)
            x = Activation('relu')(x)
            shortcut = x

    return x
```

## Part 3

# ResNet50

```
def conv4(x):
    shortcut = x

    for i in range(6):
        if(i == 0):
            x = Conv2D(256, (1, 1), strides=(2, 2), padding='valid')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(256, (3, 3), strides=(1, 1), padding='same')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(1024, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            shortcut = Conv2D(1024, (1, 1), strides=(2, 2), padding='valid')(shortcut)
            x = BatchNormalization()(x)
            shortcut = BatchNormalization()(shortcut)
            x = Add()(x, shortcut)
            x = Activation('relu')(x)
            shortcut = x
        else:
            x = Conv2D(256, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(256, (3, 3), strides=(1, 1), padding='same')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(1024, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Add()(x, shortcut)
            x = Activation('relu')(x)
            shortcut = x

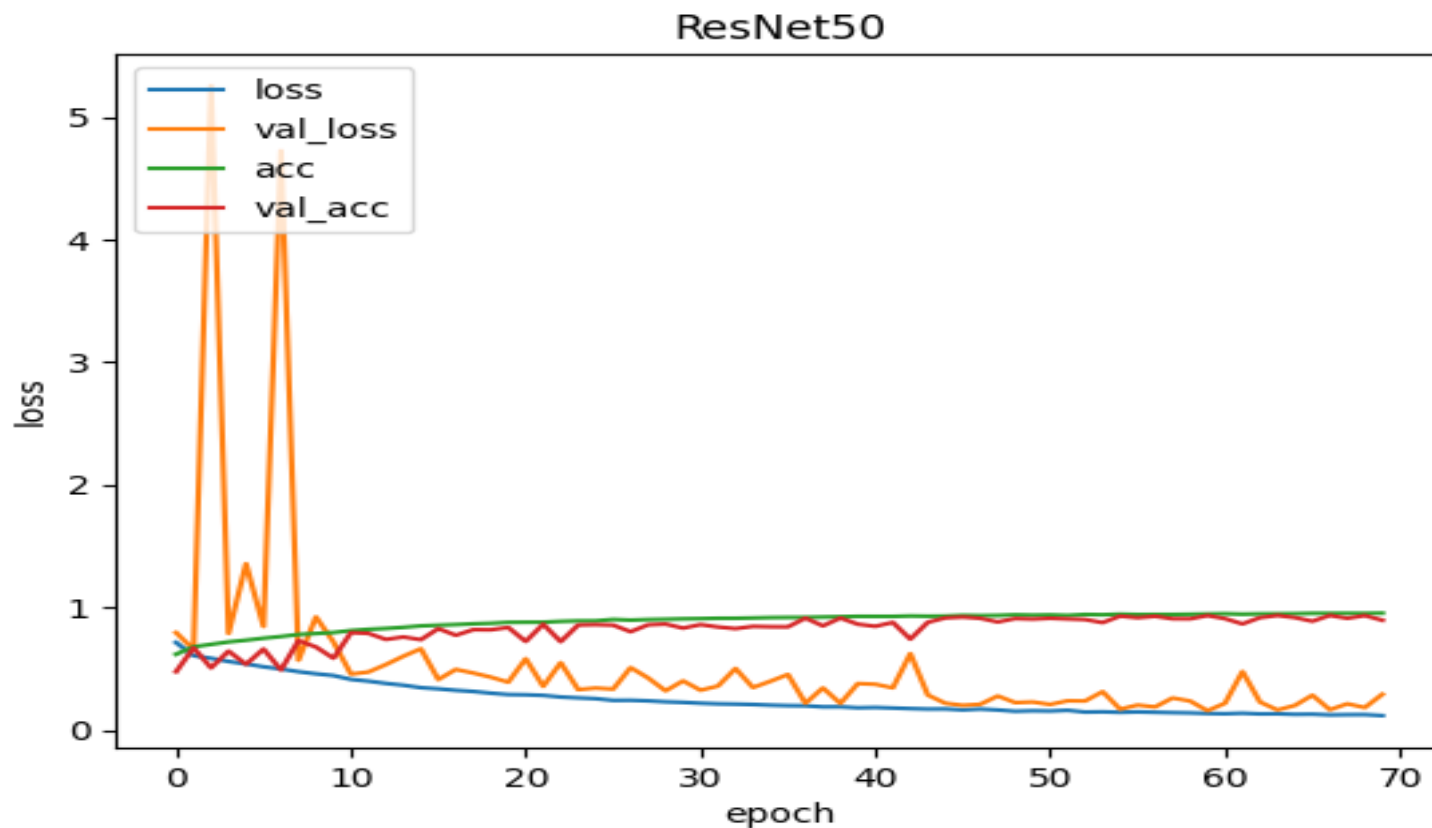
    return x
```

```
def conv5(x):
    shortcut = x

    for i in range(3):
        if(i == 0):
            x = Conv2D(512, (1, 1), strides=(2, 2), padding='valid')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(512, (3, 3), strides=(1, 1), padding='same')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(2048, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            shortcut = Conv2D(2048, (1, 1), strides=(2, 2), padding='valid')(shortcut)
            x = BatchNormalization()(x)
            shortcut = BatchNormalization()(shortcut)
            x = Add()(x, shortcut)
            x = Activation('relu')(x)
            shortcut = x
        else:
            x = Conv2D(512, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(512, (3, 3), strides=(1, 1), padding='same')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Conv2D(2048, (1, 1), strides=(1, 1), padding='valid')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Add()(x, shortcut)
            x = Activation('relu')(x)
            shortcut = x

    return x
```

# ResNet50



Activation: Sigmoid

Optimizer: Adam

Learning Rate: 0.001

Loss: binary\_crossentropy

Epochs: 200 (69회 조기 종료)

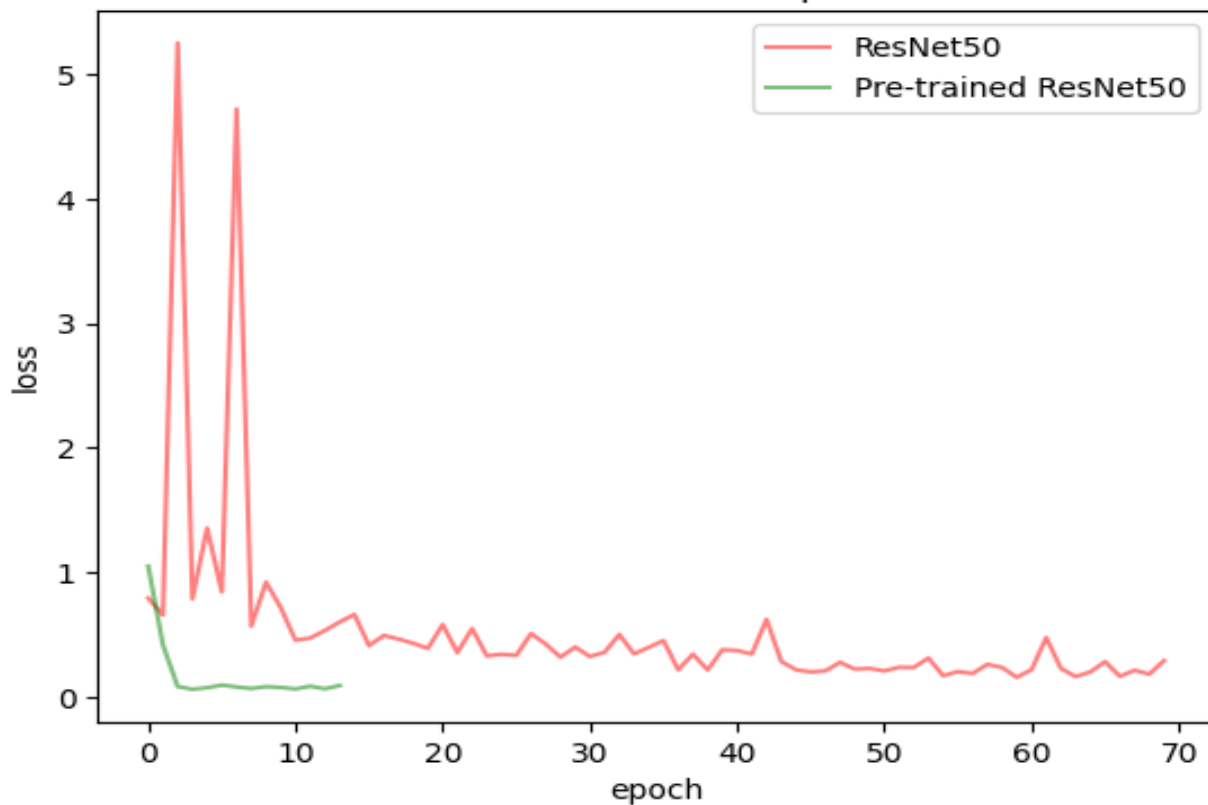
Best Val Acc: 0.9338

Best Val Loss: 0.1565

## Part 3

# ResNet50

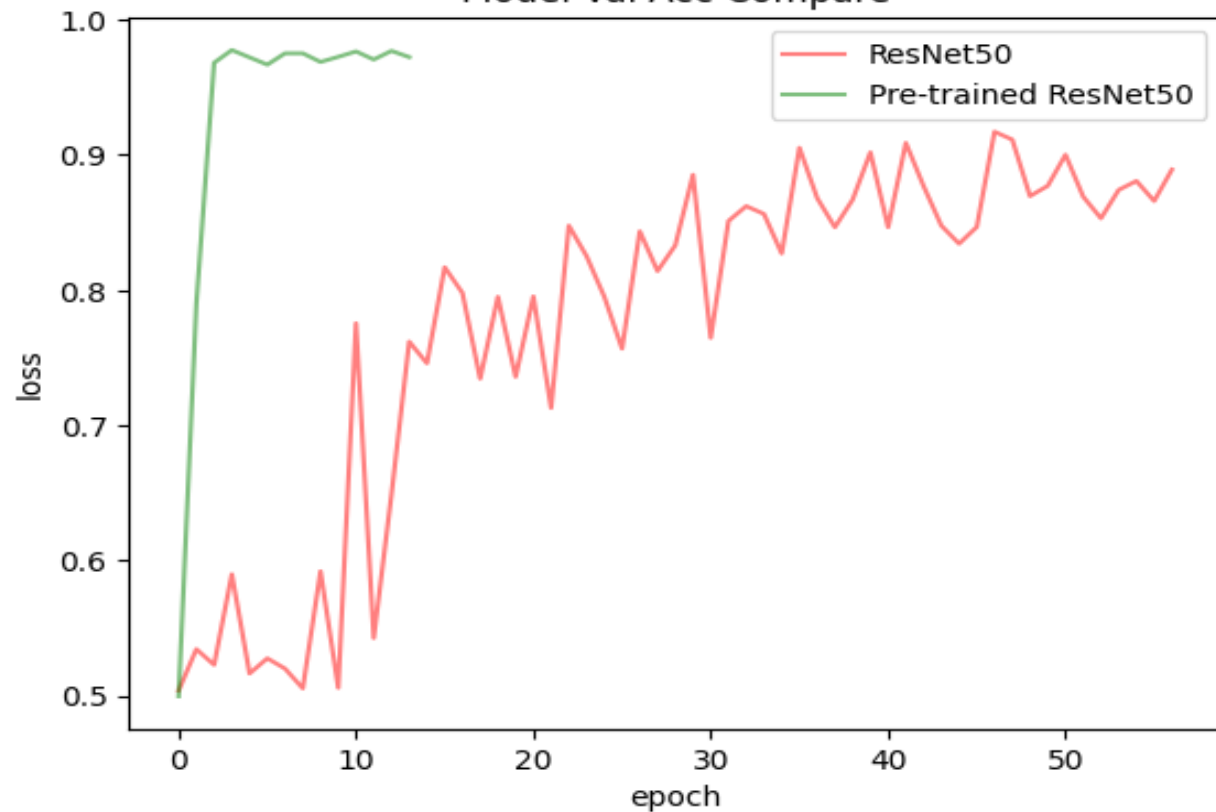
Model Val Loss Compare



ResNet50 Best Val Loss: 0.1565

Pre-trained ResNet50 Best Val Loss: 0.061

Model Val Acc Compare



ResNet50 Best Val Acc: 0.9338

Pre-trained ResNet50 Best Val Acc: 0.9776