2023 산학협력프로젝트 : Soynet

# 딥러닝모델의 SoyNet 포팅

SoyNet 팀

발표자: 2022313382 백승렬

# 목차

### 과제 개요

- 팀 소개
- 회사 소개
- 적용 기술

## 과제 내용

- 과제 목표
- 과제 내용
- 수행 내역

### 2학기 활동

- 논문 스터디
- 공모전 출전

# 교사제 개요

- 팀 소개
- 회사 소개(과제 배경)
- 적용 기술

# 01. 팀 소개



김호재



박세훈



백승렬



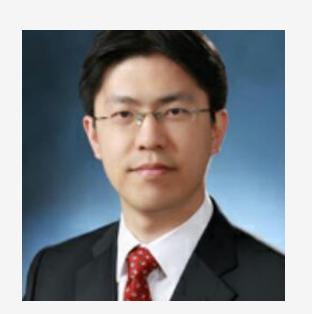
박제현



이미향 교수 님



이해성



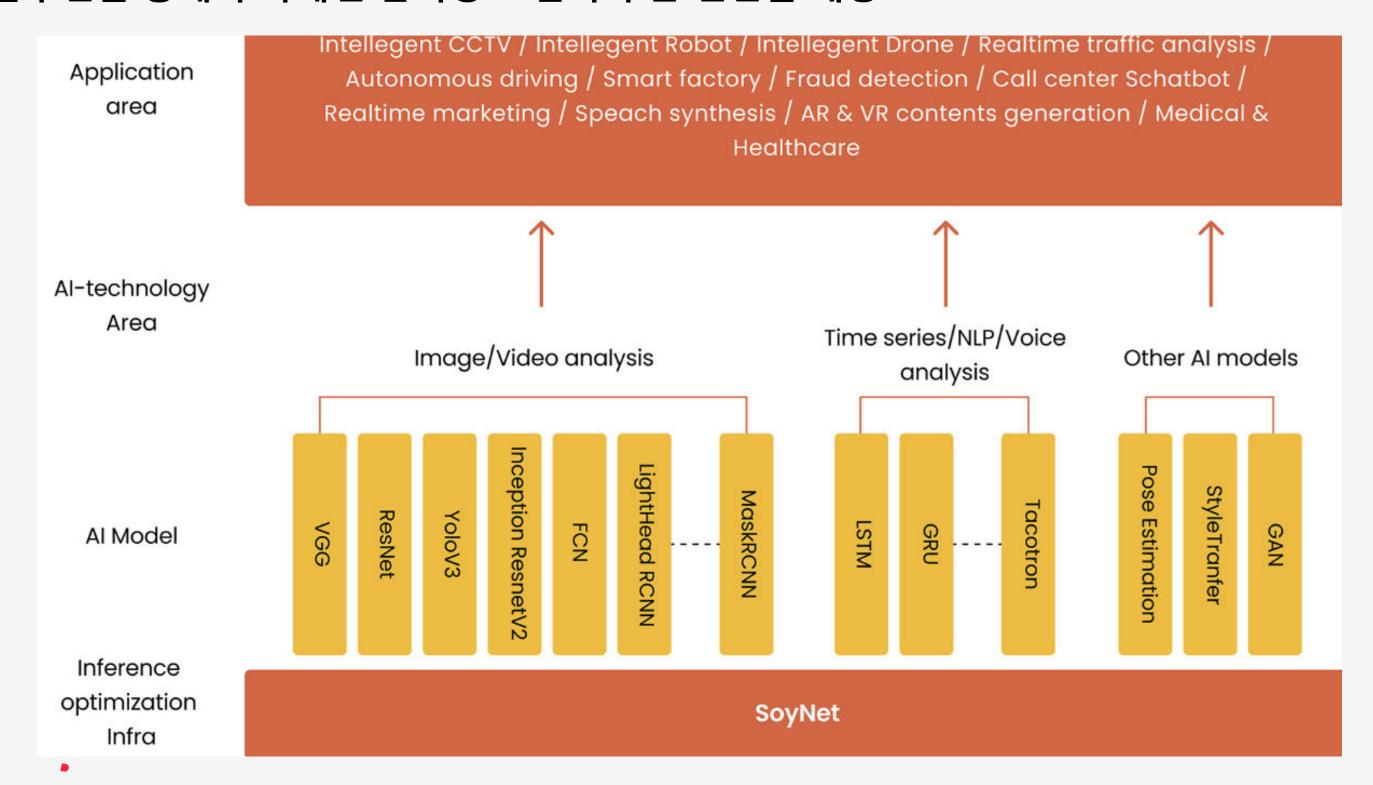
유경석 소이넷 팀장 님



김용호 소이넷 대표 님

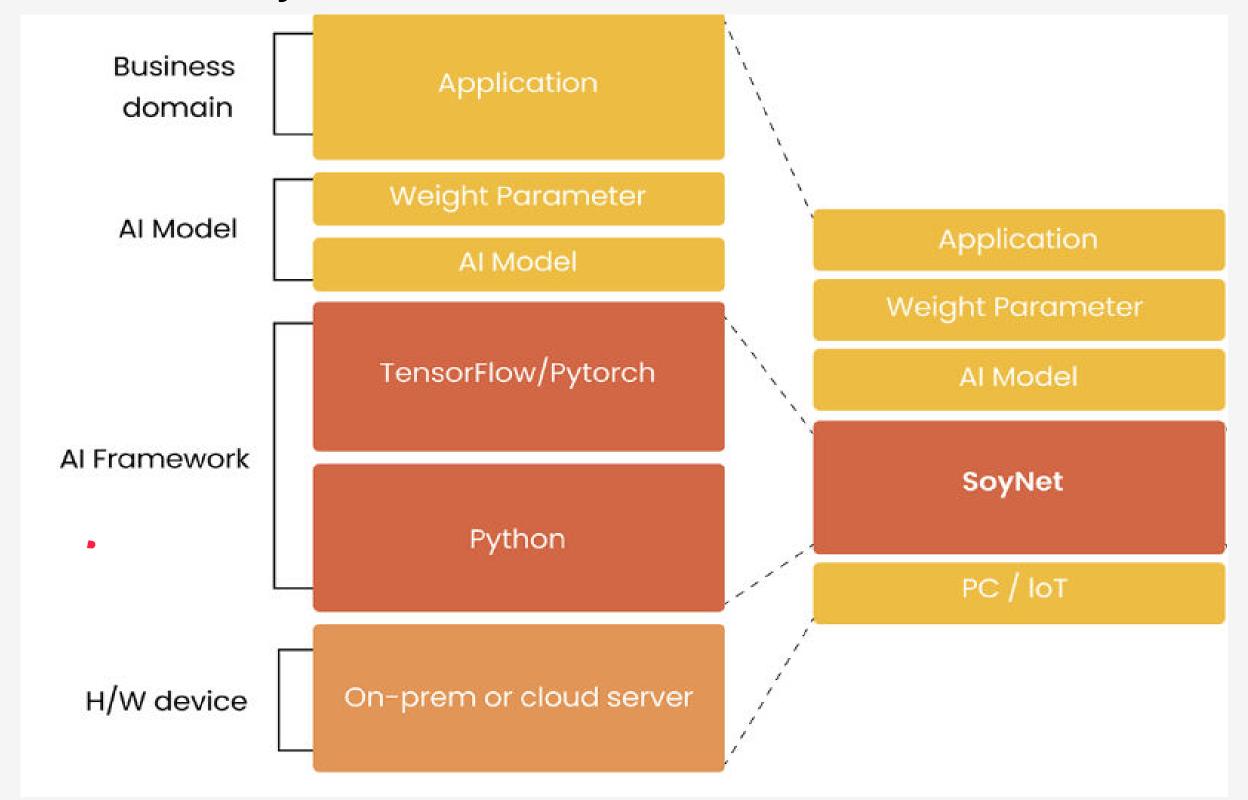
### 02. 회사 소개: 소이넷

- 추론 최적화 인프라 역할을 하는 솔루션 보유
- 해당 솔루션을 통해 구축해낸 딥러닝 모델의 추론 엔진을 제공



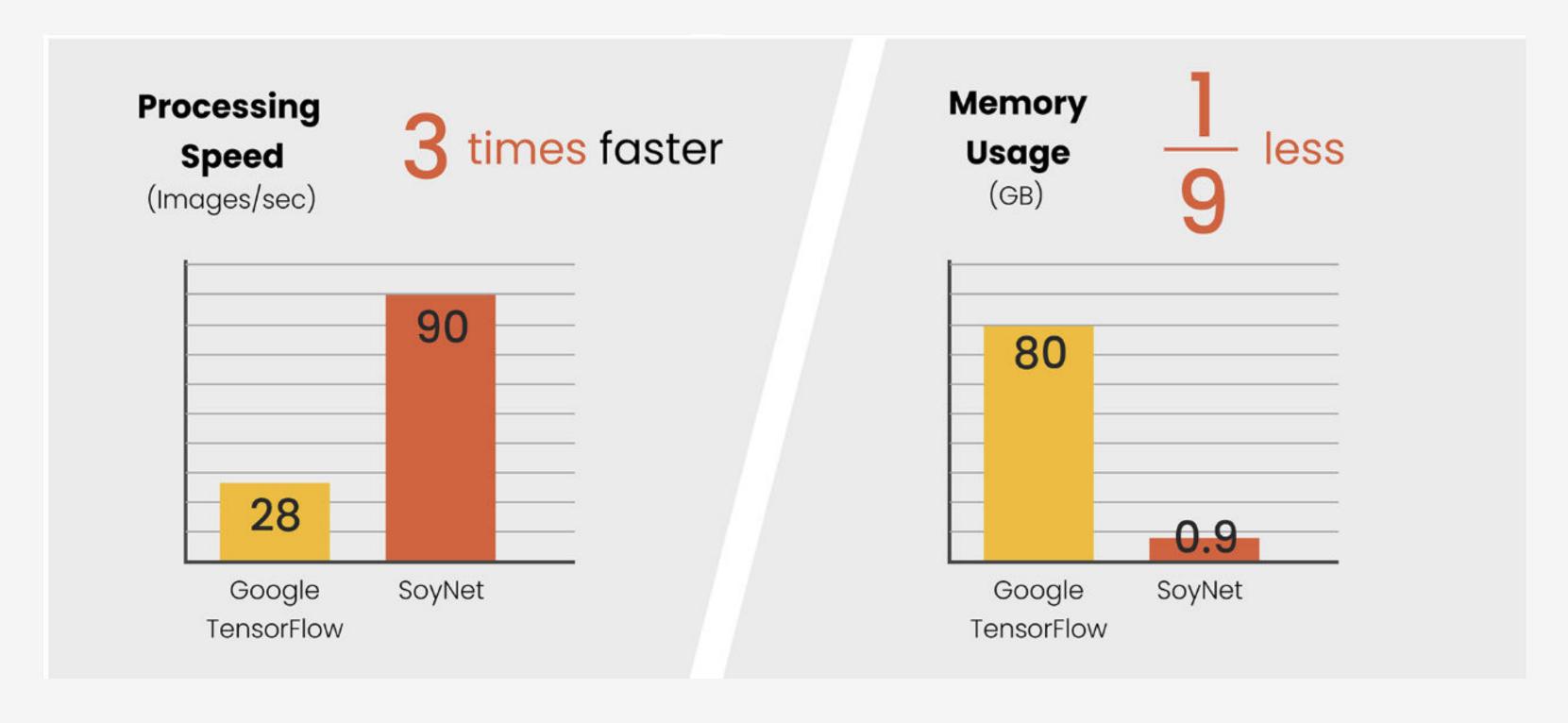
# 03. 적용 기술: SoyNet.sln

- 소이넷이 보유한 솔루션은 추론 프로그램을 만들 수 있는 인프라임
  - → Python/Tensorflow/PyTorch 와 같이 "프레임워크" 기능을 함.



# 03. 적용 기술: SoyNet.sln (cont'd)

- 해당 솔루션이 딥러닝 레이어 단계의 연산에서 일반적으로 다른 프레임워크 에 비해 빠르고 메모리를 적게 사용함



# 과 내용

- 과제 목표
- 과제 내용
- 수행 내역

### 01. 과제 목표

- SoyNet 솔루션을 기반으로 추론 엔진 제작
- Python/PyTorch/Tensorflow 기반 기존 모델을 SoyNet 솔루션으로 이식하는 "포팅" 작업



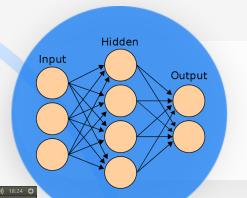


**PyTorch/Tensorflow** 

SoyNet.sIn

Original Program





Architecture

SoyNet Solution





Weights

• Original Program

→ 이미 Python으로 만들어진 추론 프로그램의 Demo Code

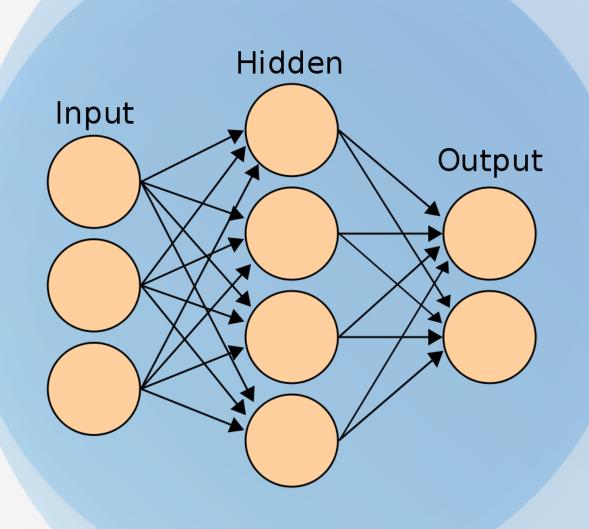


```
index.py
               magface_score.py
                                       tt.py
      model_type = "vit_t"
      san_checkpoint = "./meights/mobile_sam.pt"
      device = "cuda" if torch.cuda.is_evailable
      mobile_sam = sam_model_registry[model_type
      mobile_sam.to(device=device)
      nobile_sam.eval()
      image - cv2.incead("./app/assets/truck.jpg
      image - cv2.cvtColor(image, cv2.CULOR_BGR2)
      predictor = SamPredictor(mobile_sam)
      input_point = np.array([[588,375],[1125,62
      input label - np.array([1,0])
```



→ 전반적인 모델 구성 정보(레이어 등)

→ Config File로 작성



```
[reshape] shape=$BATCH_SIZE,19,7,19,7,128
[trans] order=0,1,3,2,4,5
[reshape] shape=$BATCH_SIZE*361,49,128
[norm] mode=layer axis=2 weight_order=rb eps=1e-5
[dense] hidden=384 weight_order=wa refname=QKV_0
[reshape] shape=$BATCH_SIZE*361,49,4,96
[chunk] axis=3 count=3 refname=Q_IN,K_IN,V_IN
[trans] input=Q IN order=0,2,1,3 refname=Q
[trans] input=K_IN order=0,2,1,3 refname=K
[trans] input=V_IN order=0,2,1,3 refname=V
#[trans] input=K order=0,1,3,2 refname=K_T
[matmul] input=Q,K trans_b=1 refname=QK_IN
[scale] input=QK_IN scale=0.176777 refname=QK
[eltwise] mode=mobile-sam input=QK
[softmax] refname=ATTN_0
[matmul] input=ATTN_0,V refname=ATTN_0V
[trans] input=ATTN_0V order=0,2,1,3 refname=ATTN_0T
[reshape] input=ATTN_0T shape=$BATCH_SIZE*361,49,128
[dense] hidden=128 weight_order=wa
[reshape] shape=$BATCH_SIZE,19,19,7,7,128
[trans] order=0,1,3,2,4,5
[reshape] shape=$BATCH_SIZE,133,133,128
[slice] start=0,0,0,0 shape=$BATCH_SIZE,128,128,128
[reshape] shape=$BATCH_SIZE,-1,128 refname=X_0_1
[eltwise] input=BLK2_IN,X_0_1 mode=add
```

202

202

202

202

202

202

FastSAM.weights

mobile\_sam.weights

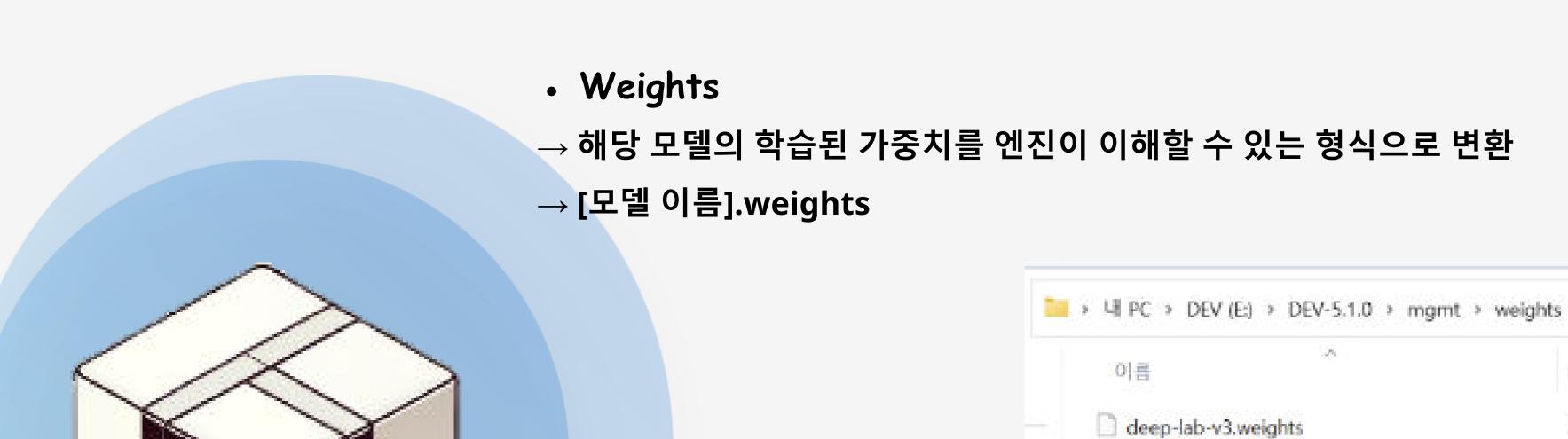
mobile\_sam\_box.weights

mobile\_sam\_decoder.weights

mobile sam forward point weights

mobile\_sam\_backward\_point.weights

## 02. 과제 내용





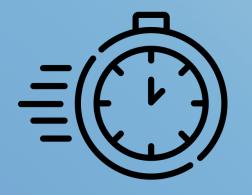
→ 추론 엔진을 생성, 실행하여 결과를 보여주는 C++ 코드



```
feedData(img_encoder_handle, 0, source.data());
inference(ing encoder handle)
getOutput(ing_encoder_handle_0_inage_embed.data(
if (forward point_encode_max != 0)
    feedData[forward_point_prompt_handle, 0, point_
    inference(forward_point_prompt_handle);
   getOutput(forward.point.prompt.handle, 0, forwa
  (backward_point_encode_max != 0) {
    feedData(backward_point_prompt_handle, 0, point
    interence(backward_point_prompt_handle):
   getOutput(backward point prompt handle, 0, back
feedData(box_prompt_handle_0, box_pt_data());
interence(box_prompt_handle):
getOutput(box_prompt_handle, 0, box_embed.data());
```

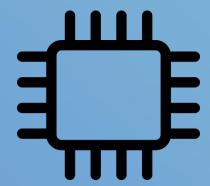
#### - 성능 측정

pretrained	yes		
porting 시작	******		
porting 종료	########		
porting 작업자	백승렬		
train-code name			
inference-code name	tt.py(batch_	size=1), tt	1.py(batch_size=2,4)
weight-down-code name	ww.py		
work 코드			
Benchmark 기기	RTX 3080 1	2GB	
data	truck.jpg		
batch	1	2	4
precision	f32	f32	f32
data size or length	batch_size :	x input_hei	ght x input_length x 3
SoyNet fps(입력 전부 사용)	34.49	27.46	17.08
SoyNet GPU memory(입력 전	865	1109	1357
pytorch fps(입력 전부 사용)	34.55	35.08	35.13
pytorch memory(입력 전부 시	1697	1761	1765
Benchmark brief	입력 이미지	는 전부 re	size되어 들어감. 각 배
Model Consistency	pytorch	SoyNet	Diff
(정합성 비교)	각 좌표마디	각 좌표마	0



#### 속도

- 원본 Demo & Main 함수에 fps 측정 구현
   실행 후 확인



### 메모리 사용량

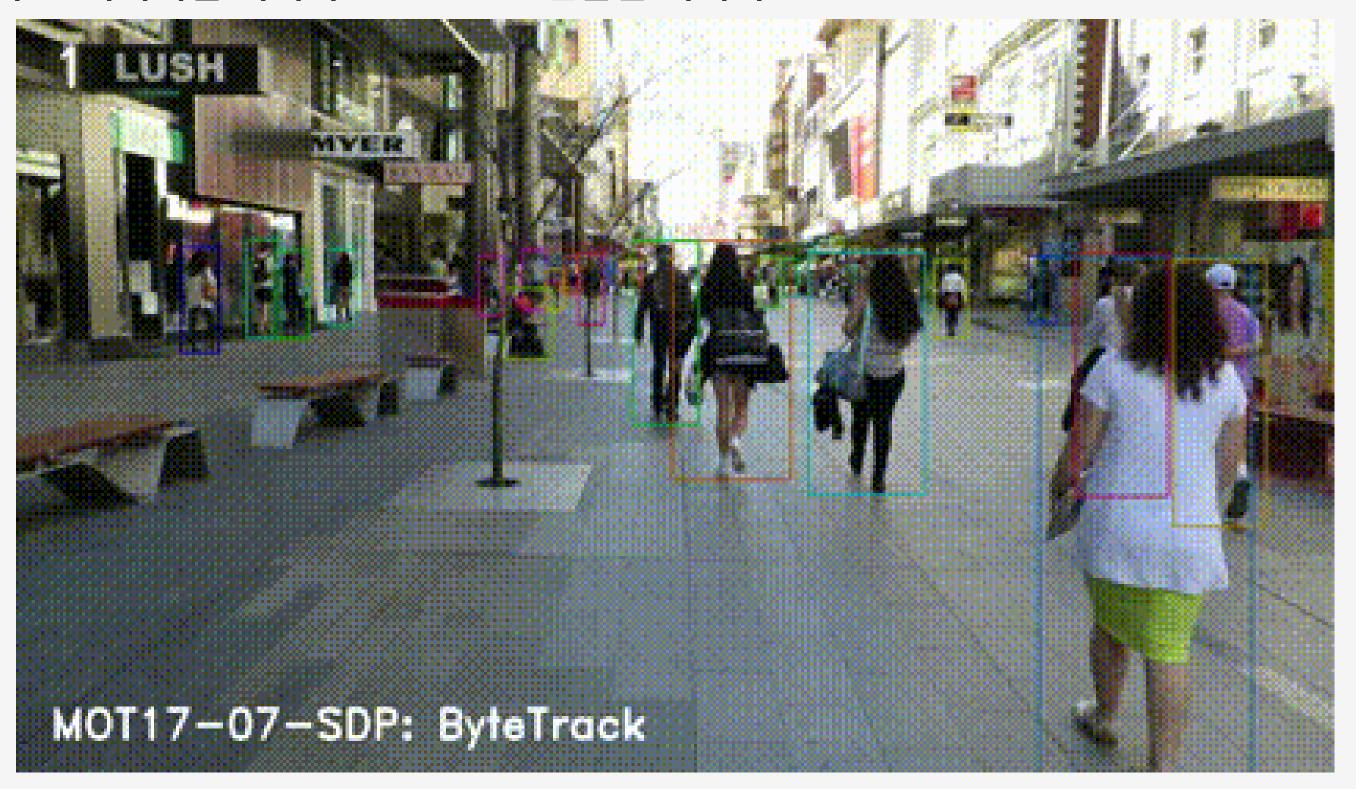
cmd에서 nvidia-smi 명령어로 최대 메모리 사용량 측정



#### 정확도

- 각 레이어 별 데이터 값 비교
- 오차값 측정

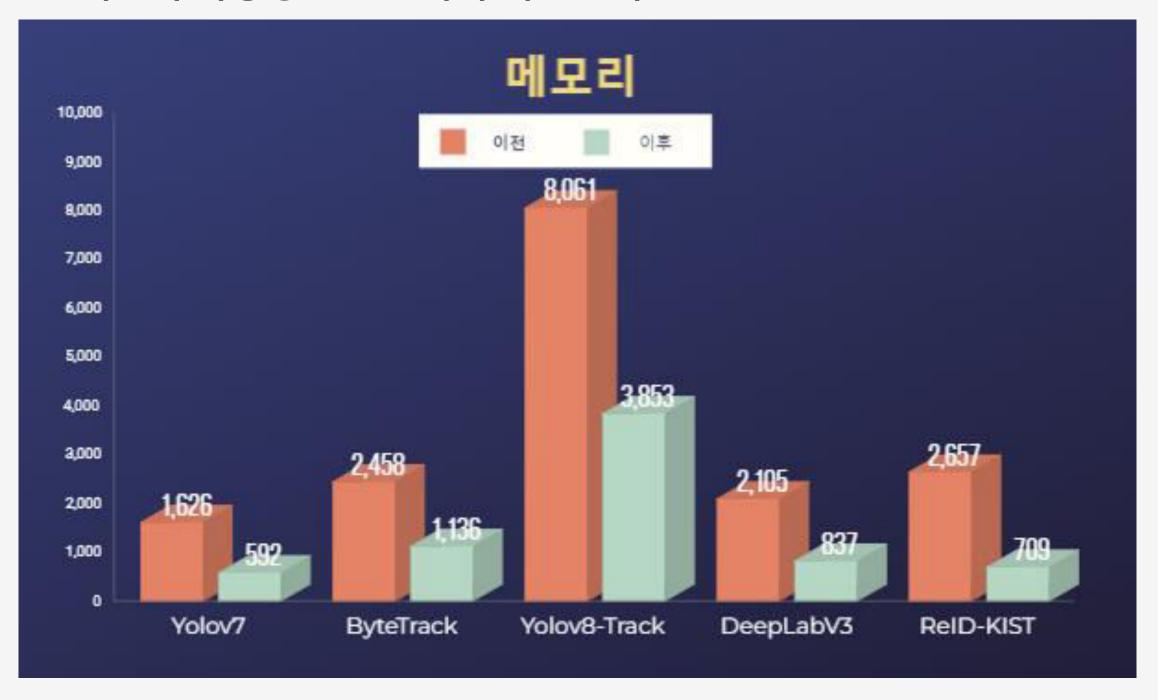
- 주로 이미지를 처리하는 Vision 모델들을 최적화



- Yolo, ByteTrack, DeepLabV3, ReID-Kist 등 10개 이상의 모델을 포팅 완료
- 속도는 모델마다 약 2배~5배 정도 증가



- Yolo, ByteTrack, DeepLabV3, ReID-Kist 등 10개 이상의 모델을 포팅 완료
- 메모리 사용량은 모델마다 약 2~4배 감소



- 결과적으로 최적화된 엔진들을 제공하여 실제 AI 활용에 있어서 드는 비용을 줄일 수 있음
- 저사양의 기기에서도 잘 돌아갈 수 있고(용량 부담 감소), 빠른 속도로 실시간 시스템에 응용 가능

REID-KIST-extraction, REID-KIST-identification, DeepLabv3, Yolov7은 현재 활용 중(국민안전과제 SQI소프트)

CCTV에 적용

CCTV에 찍히는 영상을 프레임 별 입력으로 사용 (최적화 작업을 통해 이러한 real-time 에서의 작업이 가능하게 됨.)

딥러닝 모델들을 활용해 지나가는 사람을 확인

이를 바탕으로 실종자를 찾을 수 있음

# 2학기활동

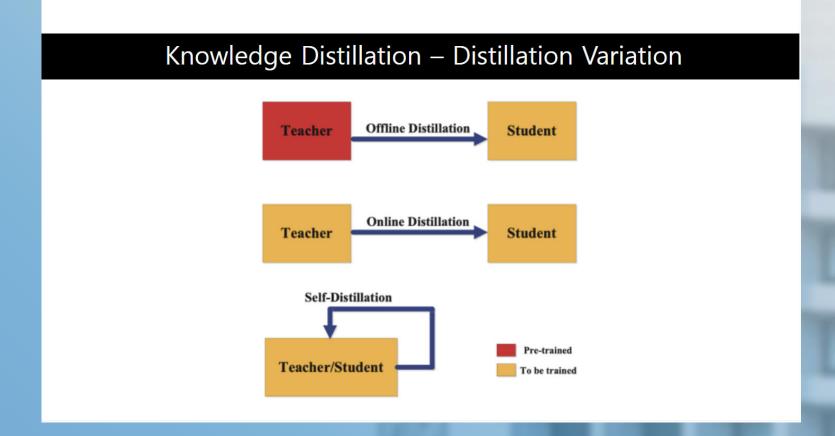
- 논문 스터디
- 공모전 출전

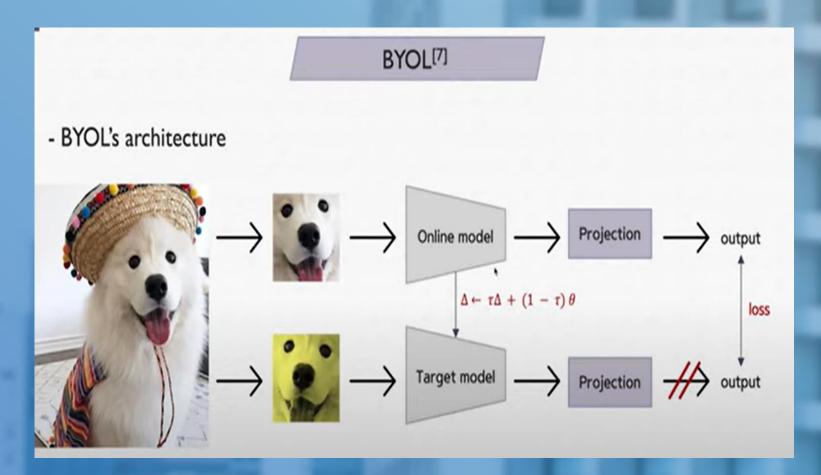
# 01. 논문 및 기술 스터디

**스터디 목표 :** 소이넷에서 얻은 경험과 기술을 발전시키고 내재화하기 위함.

#### 개인별 발표 내역

김호재	Domain Adaptive Semantic Segmentation
박세훈	게임개발과 Unity 기초
박제현	3-Tier 시스템과 AWS에 대한 이해
백승렬	Knowledge Distillation
이해성	"Attention is All You Need", Transformer

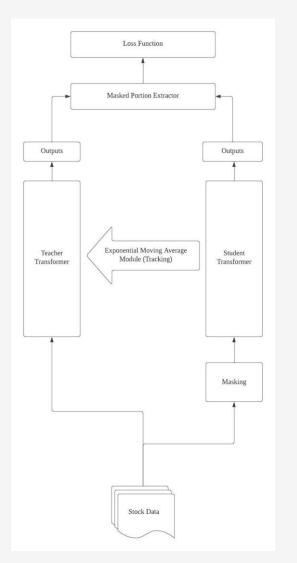


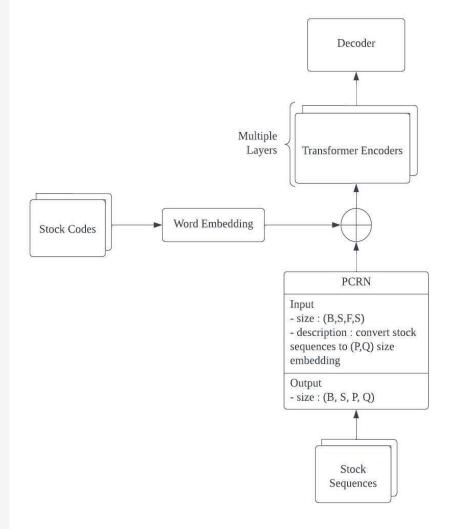


## 02. 공모전 출전

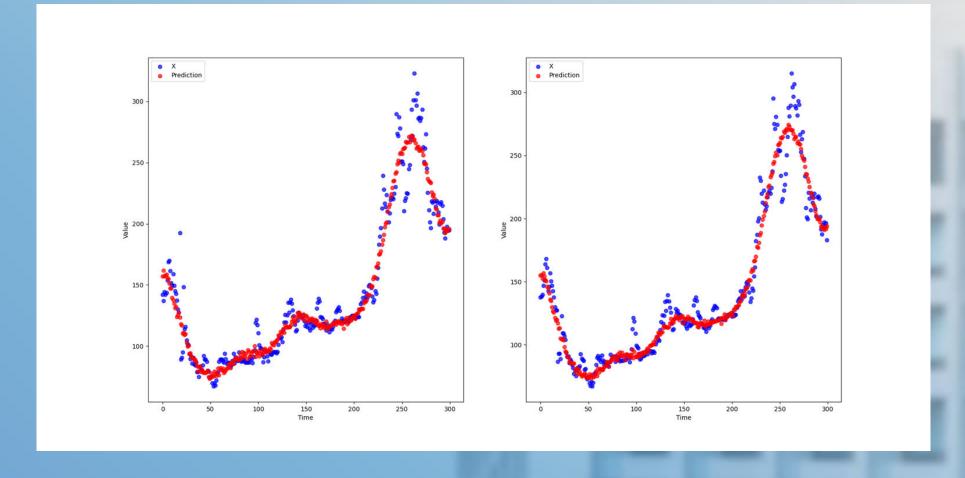
2023 NH 증권 빅데이터 분석 대회 참가 인원: 김호재, 박제현, 이해성

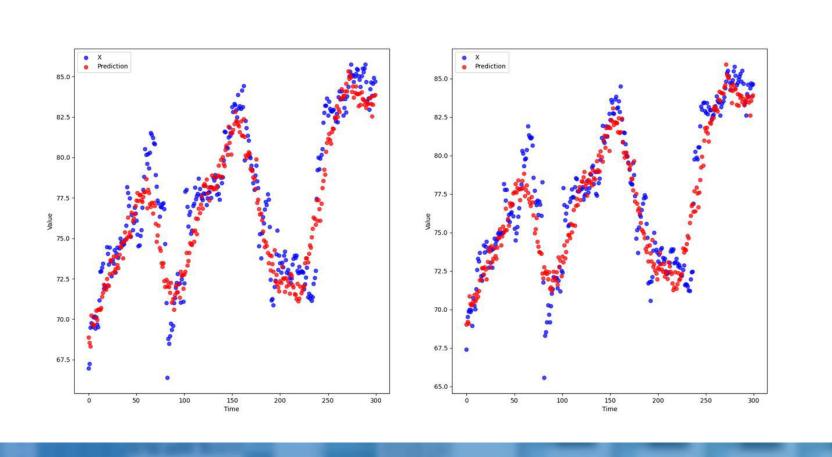
#### <Fin2Vec: Transformer 기반 종목 간 상관관계 분석 모델>





#### 2023 산학협력프로젝트 : Soynet





2023 산학협력프로젝트 : Soynet

# THANKYOU

감사합니다.