



# 코로나 19대응 마스크 사용여부 판단 프로젝트

조장 : 노현석

조원 : 안병준, 유상윤, 이은진, 민승준

## Contents

1. 주제 선정
2. 역할결정
3. 수행절차 결정
4. 수행방법 결정
5. 소스 분석
6. 모델 비교
7. 모델 선정
8. 적용 결과







1

각 팀원들의 소스 분석 내용을 취합

2

소스 분석이 제대로 안되는 부분 분석 수행

3

데이터 증식 전 / 후 비교 수행

4

RESNET 모델 적용 후 테스트 수행 중

```

from tensorflow.keras.preprocessing.image import ImageDataGenerator #강사님이 말씀하신 이미지 제너레이터

train_data=ImageDataGenerator(rescale=1.0/255, zoom_range=0.2, shear_range=0.2) # train data 크기 조정
train_generator = train_data.flow_from_directory(directory=trainidir, target_size=(64,64), class_mode='binary', batch_size=32) #어떤식으로 작용하는지는 모르겠습니다
test_data=ImageDataGenerator(rescale=1.0/255) #test data 크기 조정
valid_generator = test_data.flow_from_directory(directory=validdir, target_size=(64,64), class_mode='binary', batch_size=32) #어떤식으로 작용하는지는 모르겠습니다
test_generator = test_data.flow_from_directory(directory=testdir, target_size=(64,64), class_mode='binary', batch_size=32, shuffle=False) #어떤식으로 작용하는지는 모르겠습니다

print(valid_generator.class_indices)

```

```

from tensorflow.keras import layers, Sequential
from keras.applications.vgg19 import VGG19 # VGG19 모델 적용
from keras.applications.vgg19 import preprocess_input

# 사전 교육된 기본 모델 생성
vgg19 = VGG19(weights='imagenet', include_top=False, input_shape=(64,64,3))

for layer in vgg19.layers: # <=이건 잘 모르겠다
    layer.trainable = False

vmodel = Sequential() # 모형 작성
vmodel.add(vgg19) # VGG19 기반 모델 추가
vmodel.add(layers.Flatten()) # 평평하게 만들어 Denser 레이어로 전환을 하기 위함.
vmodel.add(layers.Dense(1, activation='sigmoid')) # conv 후에 activation function 을 sigmoid 로 한다.
vmodel.summary()
# shape와 param 가 왜 이렇게 나오는지 분석 필요함.

vmodel.compile(optimizer='adam', loss='binary_crossentropy', metrics='accuracy')

```



✓ [26] #2021-08-25 14:33분 <== 여기서부터 소스 분석을 수행해야합니다.  
!pwd

/content/drive/My Drive/PART1\_ai\_project\_20210824\_0830

+ 코드

+ 텍스트

✓ [27] # 아래 부분은 트레인, 벨리데이션, 테스트에 대한 이미지를 가져올 경로를 정해주는 것이죠  
traindir='/content/drive/My Drive/PART1\_ai\_project\_20210824\_0830/01\_Images/Train'  
validdir='/content/drive/My Drive/PART1\_ai\_project\_20210824\_0830/01\_Images/Validation'  
testdir='/content/drive/My Drive/PART1\_ai\_project\_20210824\_0830/01\_Images/Test'

✓ [28] !pwd

/content/drive/My Drive/PART1\_ai\_project\_20210824\_0830

✓ [29] path='/content/drive/My Drive/PART1\_ai\_project\_20210824\_0830/01\_Images/All' #전체 이미지가 들어있는 패스를 설정합니다.  
#import cv2 # 이거 왜 임포트하죠? 티에서 쓰는게 없는거같은데? - 없어도 되네요?  
import random # 값을 랜덤으로 생성하는 함수를 임포트합니다.  
import matplotlib.pyplot as plt # matplotlib 라이브러리에 대해서 pyplot 패키지는 단순한 코드로 그래프를 생성할수 있음.  
import matplotlib.image as mpimg # matplotlib 라이브러리에 대해서 image 패키지 이미지를 처리할수 있는 패키지

#plt.figure(figsize=(20,20))  
cm = 1/2.54 # 센티미터 추가함.  
plt.figure(figsize=(20\*cm,20\*cm)) # 20 센티미터로 하였음.

# figure라는 그림단위, 이안에 한개 혹은 여러개의 plot을 관리하도록 함.  
# figure안에 들어가는 plot 하나를 subplot이라고 부릅니다.  
# 그림(figure)의 크기. (가로,세로) 인치 단위 20, 20  
# 의견 : 저그림이 해당범위내에서 보여줄수있는 최대비율의 사진인거같아요

for i in range(5): # 5개의 사진만 보여줄려고 한다.  
file=random.choice(os.listdir(path)) # 설정된 패스에서 1개 파일만 선택을 한다.  
img\_path=os.path.join(path,file) # 해당 파일이 있는 경로를 조인한다.  
image=mpimg.imread(img\_path) # 해당 파일을 읽습니다.  
ax=plt.subplot(1,5,i+1) # figure 안에 5개의 subplot 중에 처음에는 0+1 해서 1번째꺼에 넣는다.  
plt.imshow(image) # 해당 이미지를 보여주게 됩니다.





```

▶ from tensorflow.keras.preprocessing.image import ImageDataGenerator # 이미지에 대한 변환생성을 위해서 케라스의 ImageDataGenerator를 임포트 합니다.

#지금 부터는 해당 이미지의 사이즈를 동일하게 맞추는 작업 즉 train_data, test_data 전처리 작업을 수행하게 됩니다.

#[문의] train_data=ImageDataGenerator(rescale=1.0/255, zoom_range=0.2, shear_range=0.2) #어떤식으로 작용하는지는 모르겠습니다
# ImageDataGenerator
#rescale=1.0/255
#rescale: 원본 영상은 0-255의 RGB 계수로 구성되는데, 이 같은 입력값은 모델을 효과적으로 학습시키기에 너무 높습니다
# (통상적인 learning rate를 사용할 경우), 그래서 이를 1/255로 스케일링하여 0-1 범위로 변환시켜줍니다.
# 이는 다른 전처리 과정에 앞서 가장 먼저 적용됩니다.
#zoom_range=0.2 # 20% 확대
#shear_range=0.2
# 블로그 메시에서는 45.0으로 보여주었는데 이는 오른쪽으로 45도 인거 같다고 생각이 됨(뇌피셜)
# (https://ichi.pro/ko/keras-mich-tensorflowleul-sayonghan-imiji-deiteo-jeungdae-tamsaeg-184813206747204)
#전단 변형은 이미지의 모양을 기울입니다. 이것은 전단 변환에서 하나의 축을 고정하고 전단 각도라는 특정 각도로 이미지를 늘린다는 점에서 회전과 다릅니다.
#이것은 회전에서 보이지 않는 일종의 '늘이기'를 이미지에 만듭니다. shear_range경사 각도들도 단위로 지정합니다
#shear_range: Float. Shear Intensity (Shear angle in counter-clockwise direction as radians)

# 위와 같이 수행하면
#train_data에 타입이 하나 만들어지게 됩니다.
# type(train_data) => keras.preprocessing.image.ImageDataGenerator

# ImageDataGenerator는 와플 기계이며 우리가 가지고 있는게 이미지에 해당 합니다.

# 이미지를 불러올 때 폴더명에 맞춰 자동으로 labelling 해준다.('WithMask' : 0, 'WithoutMask' : 1) 이미지 사이즈는 64 * 64, 배치 사이즈는 32
train_generator = train_data.flow_from_directory(directory=trainindir, target_size=(64,64), class_mode='binary', batch_size=32)

# flow_from_directory : 이미지 로드 및 이미지 증식을 할 수 있습니다
# directory=trainindir <= 디렉토리 경로
# target_size=(64,64) <= 변환할 크기는 가로 64, 세로 64 단위는 픽셀
# class_mode='binary' <== 마스크 쓰고 안쓰고 2개의 바이너리 클래스로 나타낸다는거죠
# batch_size=32
#batch_size는 한번 flow_from_directory가 실행 될 때 생성할 이미지 수입니다.
#즉, 100개의 데이터가 있을때 batch_size가 10이면 flow_from_directory를 10번실행해야 가지고 있는 100개의 데이터를 불러낼수가 있습니다.

# train_data 라는 ImageDataGenerator의 오브젝트에 메소드 중에서 flow_from_directory가 있는데
# flow_from_directory는 디렉토리에 있는걸 가져와서 train_data를 적용해서 반환해주는거죠
# 즉 100개가 있으면 100번 포문 돌아서 적용하는것처럼.

```

<https://ichi.pro/ko/keras-mich-tensorflowleul-sayonghan-imiji-deiteo-jeungdae-tamsaeg-184813206747204>

## 5. 전단 강도

```
1 data_generator = ImageDataGenerator(shear_range=45.0)
2 plot(data_generator)
```

shear.py hosted with ❤ by GitHub

[view raw](#)



전단 변형은 이미지의 모양을 기울입니다. 이것은 전단 변환에서 하나의 축을 고정하고 전단 각도라는 특정 각도로 이미지를 늘린다는 점에서 회전과 다릅니다. 이것은 회전에서 보이지 않는 일종의 '늘이기'를 이미지에 만듭니다.

`shear_range` 경사 각도를도 단위로 지정합니다.

```
test_data=ImageDataGenerator(rescale=1./255)

# valid generator 도 train generator와 마찬가지로 진행
valid_generator = test_data.flow_from_directory(directory=validdir,target_size=(64,64),class_mode='binary',batch_size=32)

# test 데이터도 train generator 에서 진행한 방식과 동일하고 추가적으로 rescaling을 진행
test_generator = test_data.flow_from_directory(directory=testdir,target_size=(64,64),class_mode='binary',batch_size=32,shuffle=False)

#shuffle=False 석지 않는다. 디폴트는 True
#test는 왜 석으면 안될까요?
#shuffle=False를 True로 해주고 결과를 한번 확인해보시기 바랍니다. [실습]

print(valid_generator.class_indices)
```

```
Found 600 images belonging to 2 classes.
Found 306 images belonging to 2 classes.
Found 100 images belonging to 2 classes.
{'WithMask': 0, 'WithoutMask': 1}
```

[33] # 데이터 증식 적용해봄

```
from tensorflow.keras.preprocessing.image import ImageDataGenerator

# 데이터 증식 수행
train_data=ImageDataGenerator(rescale=1./255,
                              zoom_range=0.2, # 20% 확대
                              shear_range=0.2, # 이것은 회전에서 보이지 않는 일종의 '늘이기'를 이미지에 만듭니다
                              rotation_range=40, # 40도 회전
                              width_shift_range=0.2, # 0.2만큼 옆으로 shift
                              height_shift_range=0.2, # 0.1만큼 위로 shift
                              horizontal_flip=True) # 인풋을 무작위로 가로로 뒤집습니다.

train_generator = train_data.flow_from_directory(directory=trainindir,target_size=(64,64),class_mode='binary',batch_size=32)

test_data=ImageDataGenerator(rescale=1./255, rotation_range=40, width_shift_range=0.2, height_shift_range=0.2, horizontal_flip=True )

valid_generator = test_data.flow_from_directory(directory=validdir,target_size=(64,64),class_mode='binary',batch_size=32)
test_generator = test_data.flow_from_directory(directory=testdir,target_size=(64,64),class_mode='binary',batch_size=32,shuffle=False)

print(valid_generator.class_indices)
```

```
Found 600 images belonging to 2 classes.
Found 306 images belonging to 2 classes.
Found 100 images belonging to 2 classes.
{'WithMask': 0, 'WithoutMask': 1}
```



# 데이터 증식이란거는 우리가 기존 생각하고 있던 데이터의 수가 늘어나는 것이 아니라 여기서는 이미지의 형태를 다르게 해서 딥러닝할때 다양성을 늘리는것으로 보임.  
# [민승준] 원본코드 kaggle쪽에서도 제가 건드려봤는데 Found값은 어떻게 제너레이트 하더라도 계속동일하네요

+ 코드

+ 텍스트

```
[43] from tensorflow.keras import layers, Sequential
# layers는 기존에 수작업으로 하던 부분들에 대해서 레이어 부분을 클래스화 시킨 부분입니다.
# 케라스 코어에서 보면
# Sequential 모델은 각 레이어에 정확히 하나의 입력 텐서와 하나의 출력 텐서가 있는 일반 레이어 스택에 적합합니다.

from keras.applications.vgg19 import VGG19 # VGG19 모델 적용
# VGG-19는 19개 계층으로 구성된 컨볼루션 신경망입니다

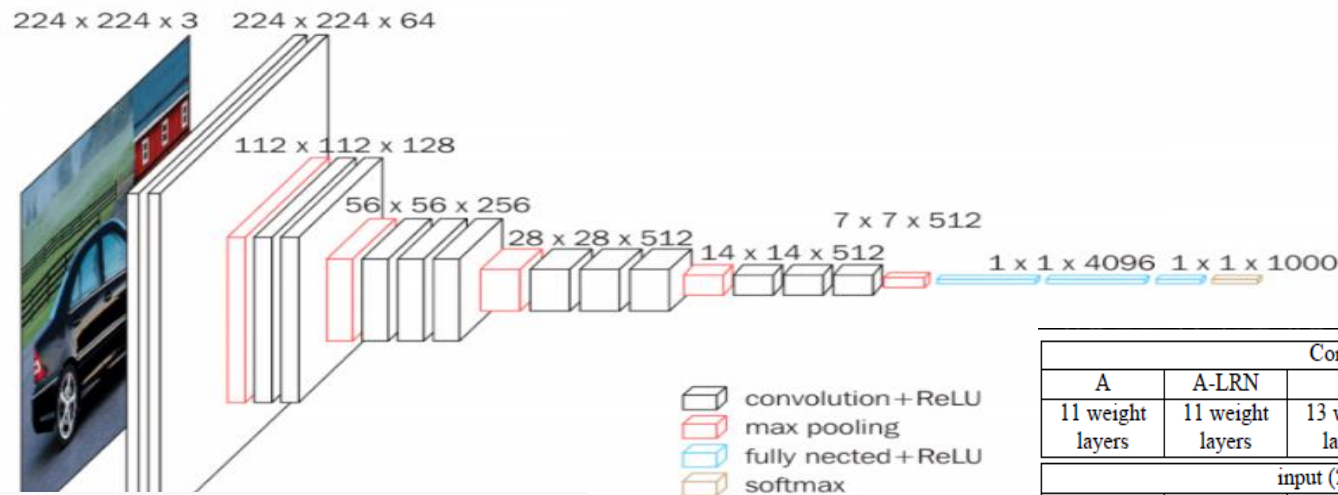
from keras.applications.vgg19 import preprocess_input # VGG19 모델에 데이터 입력받는 프로세서 импорт

vgg19 = VGG19(weights='imagenet', include_top=False, input_shape=(64, 64, 3))
# VGG19 모델을 생성합니다.
# weights: None으로 지정시 랜덤 초기화,
# 'imagenet'로 지정시 (pre-training on ImageNet), 선행학습(pre-training) or 사전훈련(pre-training) or 전처리과정(pre-training)
# 이라고도 하는데, 이는 Multi Layered Perceptron (MLP)에서 Weight와 Bias를 잘 초기화 시키는 방법이다.
# 이러한 Pre-training을 통해서 효과적으로 layer를 쌓아서 여러개의 hidden layer도 효율적으로 훈련 할 수 있다.
# include_top :
# include_top은 상단의 F.C 레이어를 포함할 것인지 아닌지 결정하는 파라미터이다.
# 나는 'classifier'를 새로 만들었기 때문에 include_top을 False로 주었다.
# input_shape : (64, 64, 3) 는 초기들어가는 이미지가 위에서 이미지 제너레이터를 했을때 64*64 픽셀로 만들었고 RGB이기 때문에 3으로 들어가야하는데
# 이부분은 조원들하고 상의를 해봐야겠다.<=====
# optional shape tuple, only to be specified if include_top is False (otherwise the input shape has to be (224, 224, 3)
# (with channels_last data format) or (3, 224, 224) (with channels_first data format).
# It should have exactly 3 input channels, and width and height should be no smaller than 32. E.g. (200, 200, 3) would be one valid value.

vgg19.summary() ## 22개 레이어가 존재하고 끝에 FC(flatten_2 와 dense_2)가 없는 모델이다.

for layer in vgg19.layers: ## 22개 레이어를 꺼내서
    layer.trainable = False ## 속성을 변경합니다. 훈련하지 않도록

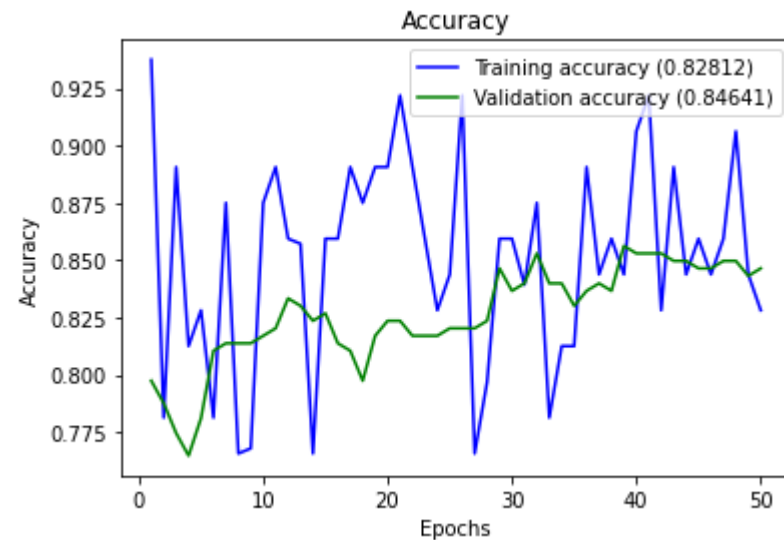
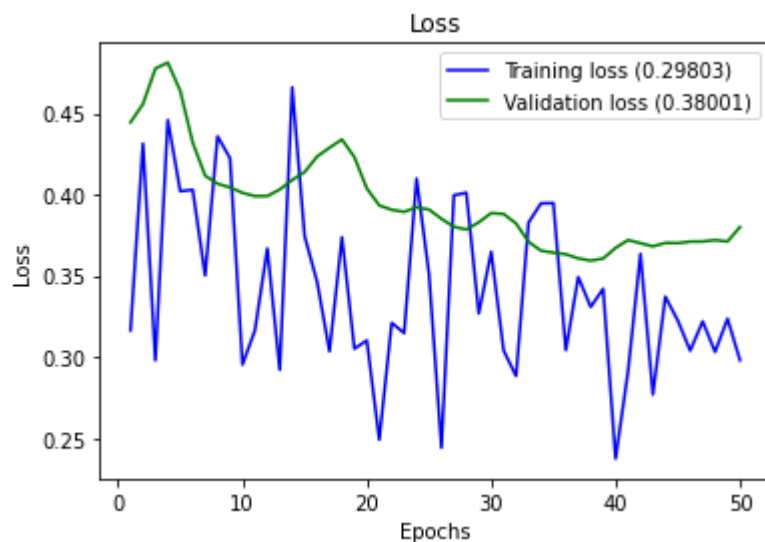
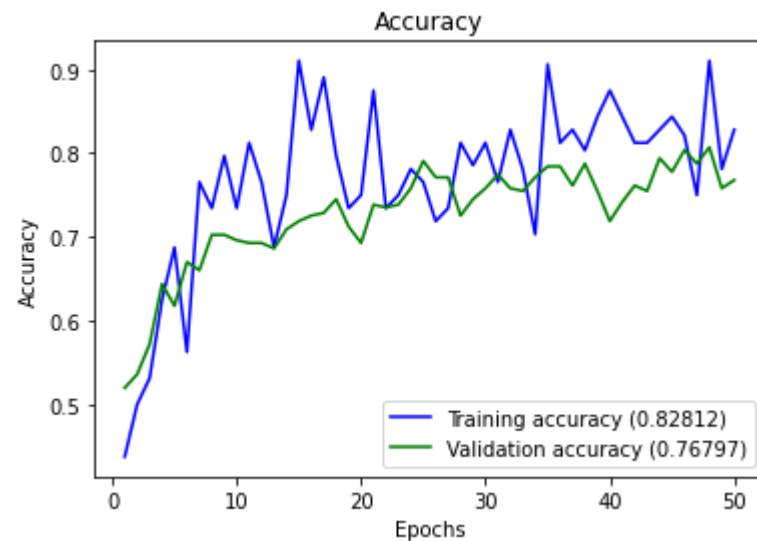
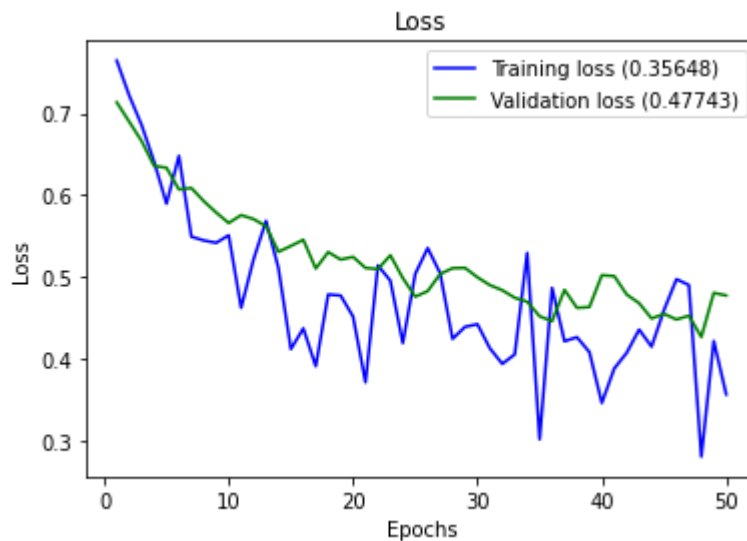
vmodel = Sequential() # 모형 작성
vmodel.add(vgg19) # VGG19 기반 모델 추가
vmodel.add(layers.Flatten()) # 평평하게 만들어 Dense 레이어로 전환을 하기 위한.
vmodel.add(layers.Dense(1, activation='sigmoid')) # conv 후에 activation function 을 sigmoid 로 한다.
```



Model: "vgg19"

Layer (type)	Output Shape	Param #
input_3 (InputLayer)	[None, 64, 64, 3]	0
block1_conv1 (Conv2D)	(None, 64, 64, 64)	1792
block1_conv2 (Conv2D)	(None, 64, 64, 64)	36928
block1_pool (MaxPooling2D)	(None, 32, 32, 64)	0
block2_conv1 (Conv2D)	(None, 32, 32, 128)	73856
block2_conv2 (Conv2D)	(None, 32, 32, 128)	147584
block2_pool (MaxPooling2D)	(None, 16, 16, 128)	0
block3_conv1 (Conv2D)	(None, 16, 16, 256)	295168
block3_conv2 (Conv2D)	(None, 16, 16, 256)	590080
block3_conv3 (Conv2D)	(None, 16, 16, 256)	590080
block3_conv4 (Conv2D)	(None, 16, 16, 256)	590080
block3_pool (MaxPooling2D)	(None, 8, 8, 256)	0
block4_conv1 (Conv2D)	(None, 8, 8, 512)	1180160
block4_conv2 (Conv2D)	(None, 8, 8, 512)	2359808

ConvNet Configuration					
A	A-LRN	B	C	D	E
11 weight layers	11 weight layers	13 weight layers	16 weight layers	16 weight layers	19 weight layers
input (224 x 224 RGB image)					
conv3-64	conv3-64 LRN	conv3-64 conv3-64	conv3-64 conv3-64	conv3-64 conv3-64	conv3-64 conv3-64
maxpool					
conv3-128	conv3-128	conv3-128 conv3-128	conv3-128 conv3-128	conv3-128 conv3-128	conv3-128 conv3-128
maxpool					
conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256 conv1-256	conv3-256 conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256 conv3-256 conv3-256
maxpool					
conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 conv1-512	conv3-512 conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 conv3-512 conv3-512
maxpool					
conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 conv1-512	conv3-512 conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 conv3-512 conv3-512
maxpool					
FC-4096					
FC-4096					
FC-1000					
soft-max					

데이터  
증식전데이터  
증식후

데이터증식전

1

이미지 사이즈 변경에 따른 결과 확인

2

DensNet 적용 결과 확인

3

ResNet 적용 결과 확인

4

ResNet V2 적용 결과 확인

5

VGG19, DensNet, ResNet, ResNet V2 정확도 비교

6

VGG19, DensNet, ResNet, ResNet V2 Loss 비교

7

ResNext 적용 결과 확인

## 20210825 강사님 말씀

plot의 사이즈가 고정되지 않음  
아래와 같이 수행하면 고정된 화면을 보여줌

- fig, axes = plt.subplots(3,4,  
figsize=(20,20))

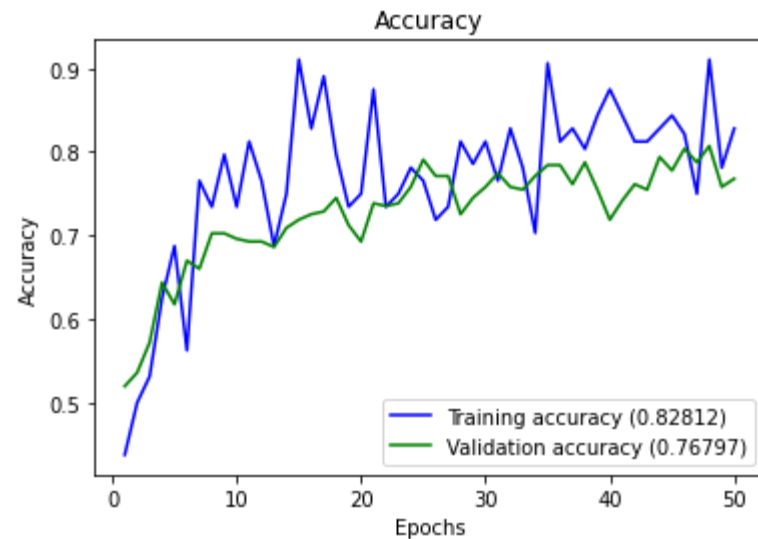
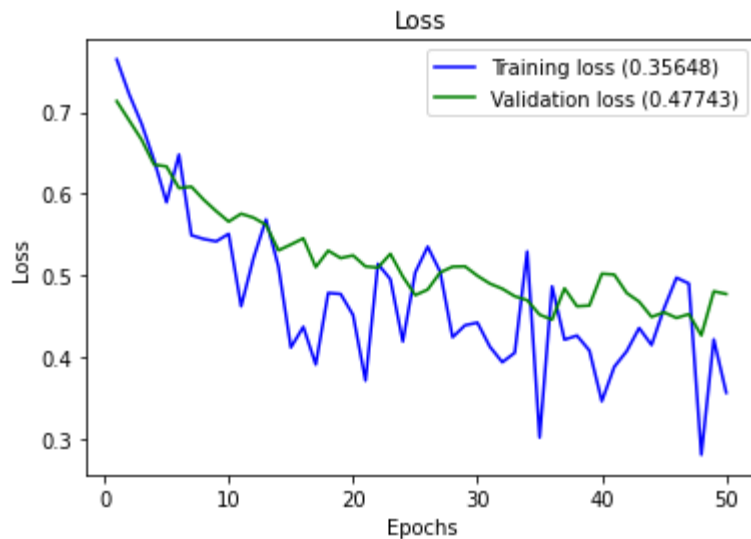
shear\_range = 45.0 문의  
- 해당 값은 45도가 맞음  
- -45도 ~ +45 사이에 값으로 비  
틀겠다.

이미지 사이즈 너무 작음  
- 기존 64\*64로 분별력이 너무 작음.  
- 이미지 사이즈를 높여 분별력을  
높이는게 좋음  
- 256\*256 정도로 높여서 테스트  
필요

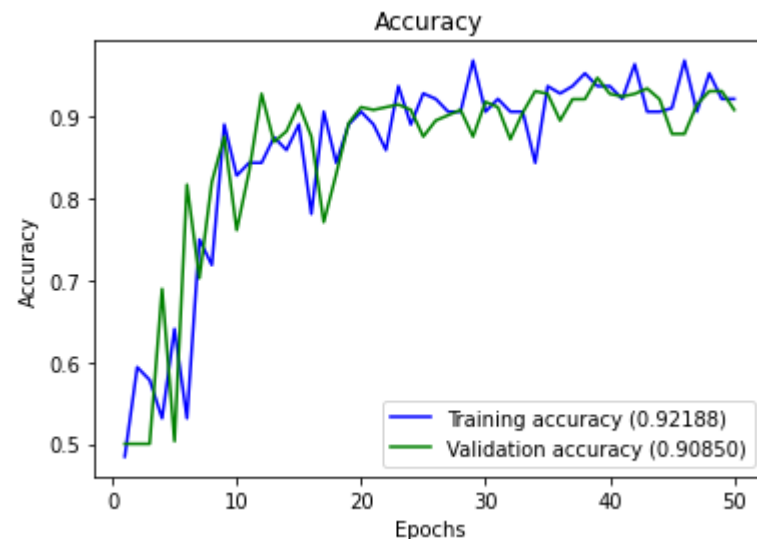
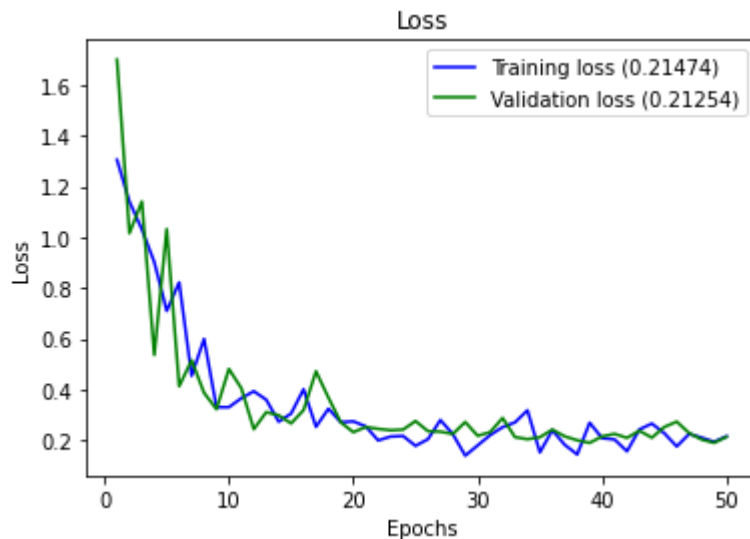
최종보고서에는 사회기여도가 포함  
되었으면 좋겠음.



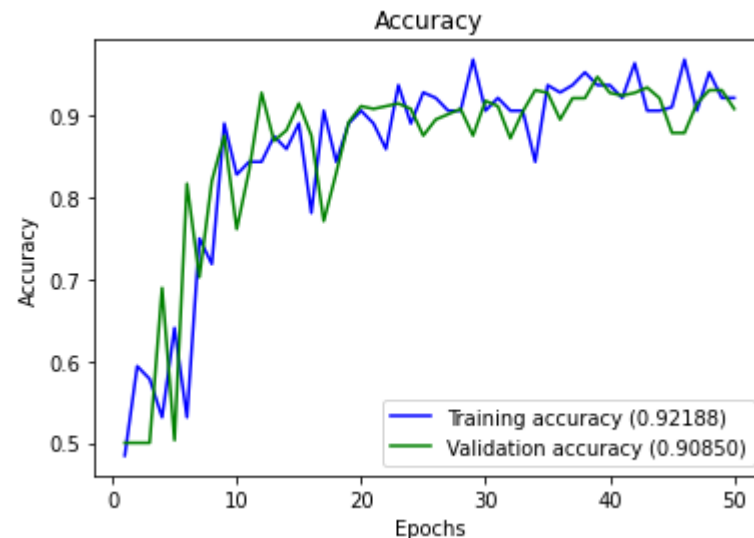
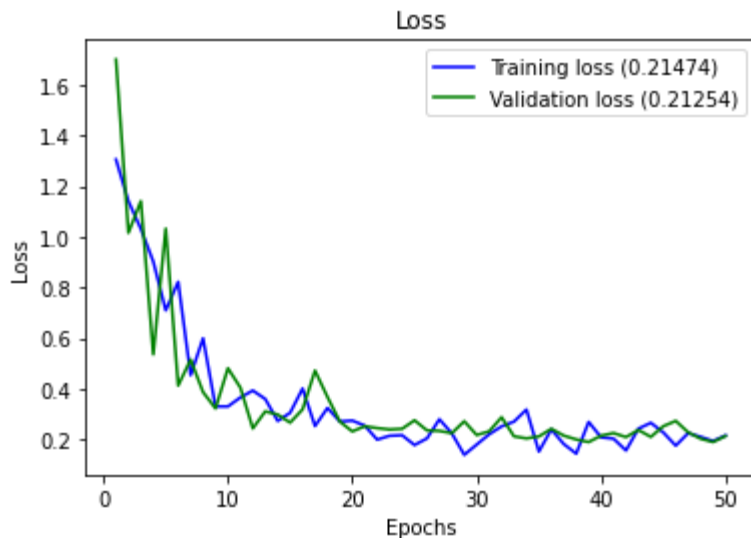
데이터  
증식  
+  
이미지  
(64\*64)  
+  
VGG19



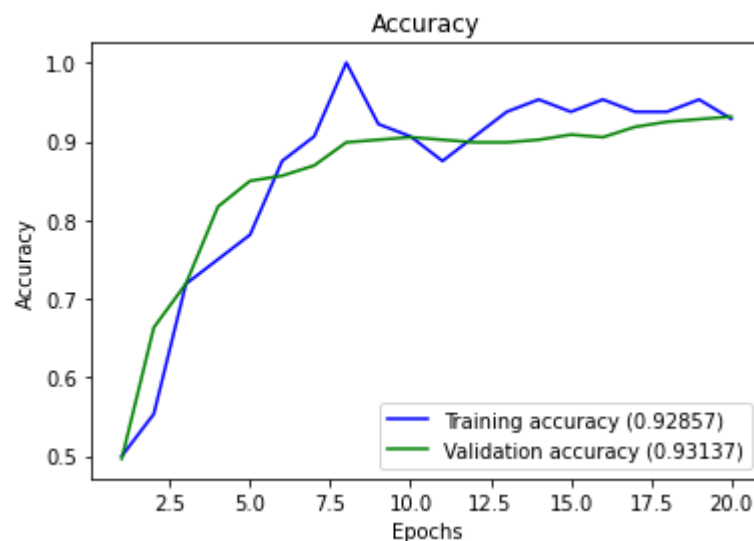
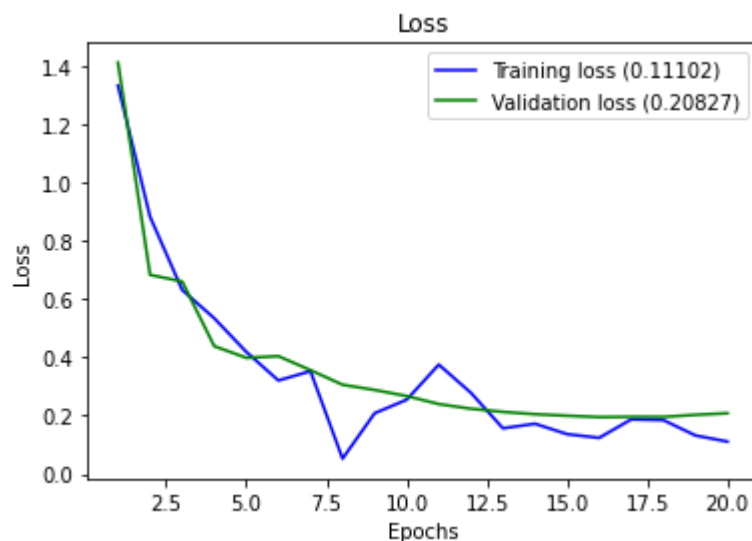
데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
VGG19

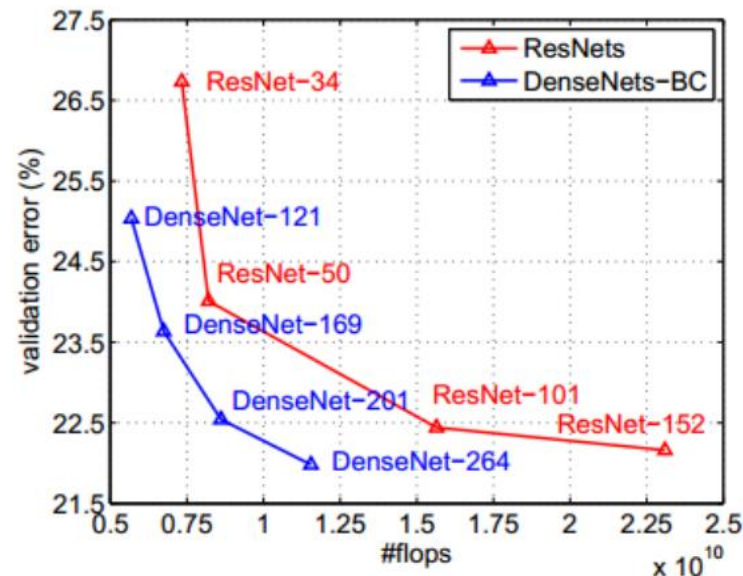
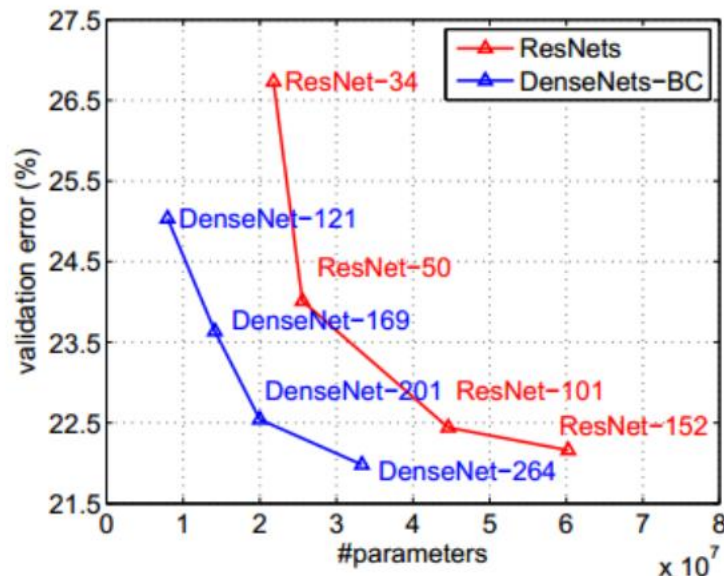


데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
VGG19



데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
DenseNet  
(201)

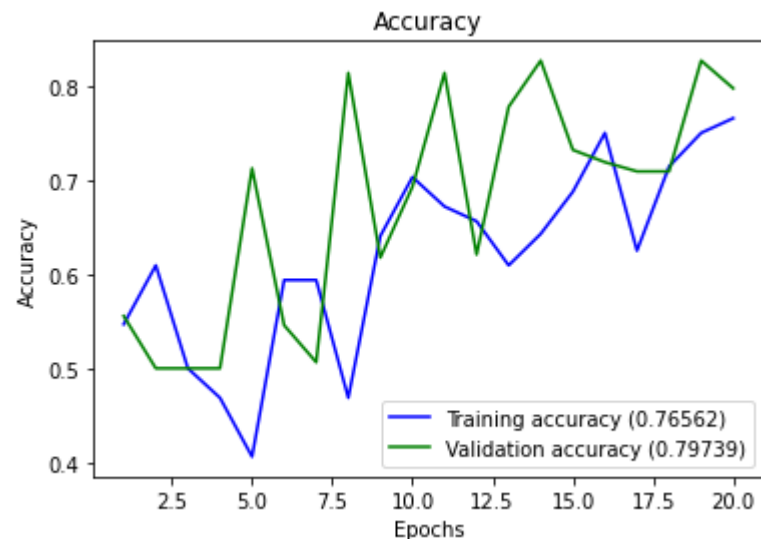
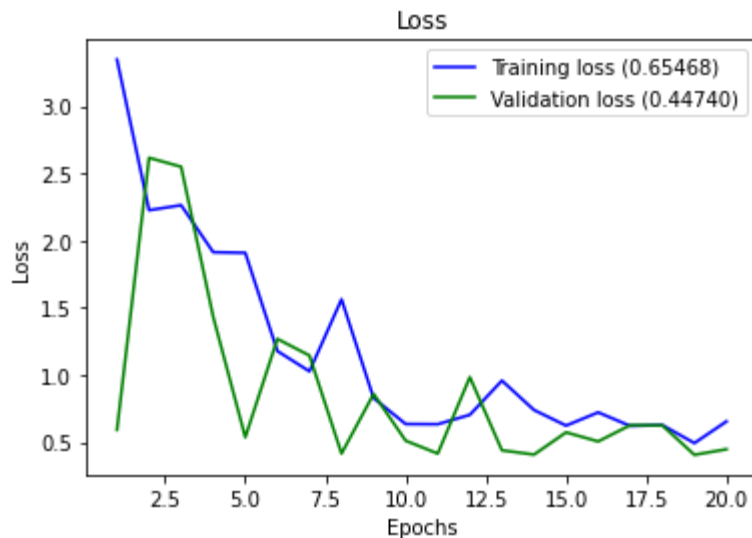




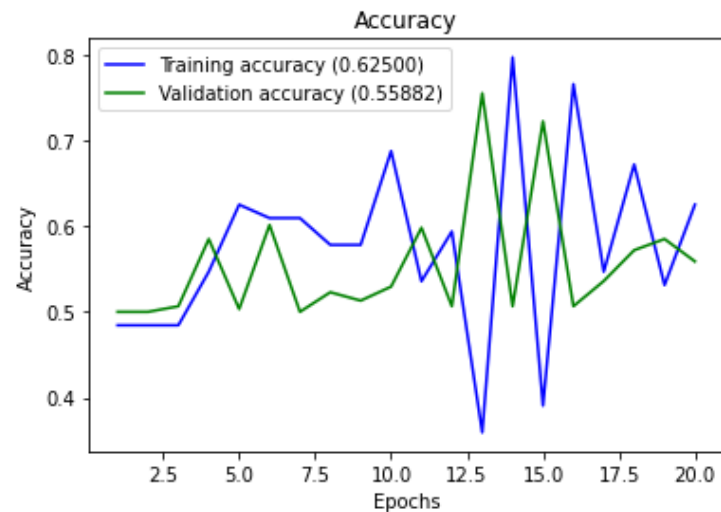
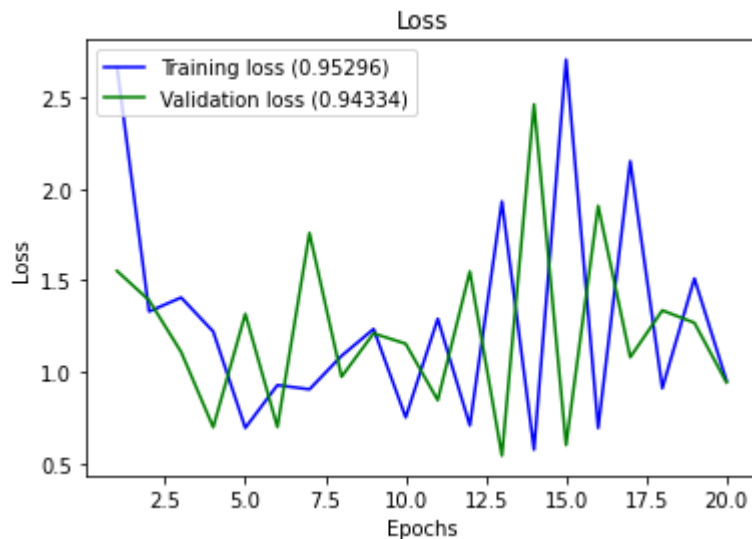
**Figure 3:** Comparison of the DenseNets and ResNets top-1 error rates (single-crop testing) on the ImageNet validation dataset as a function of learned parameters (*left*) and FLOPs during test-time (*right*).

DenseNet 264는 케라스에서 제공하지 않으므로 제공하는 레이 어중에 에러율이 적은 DenseNet 201 사용했습니다

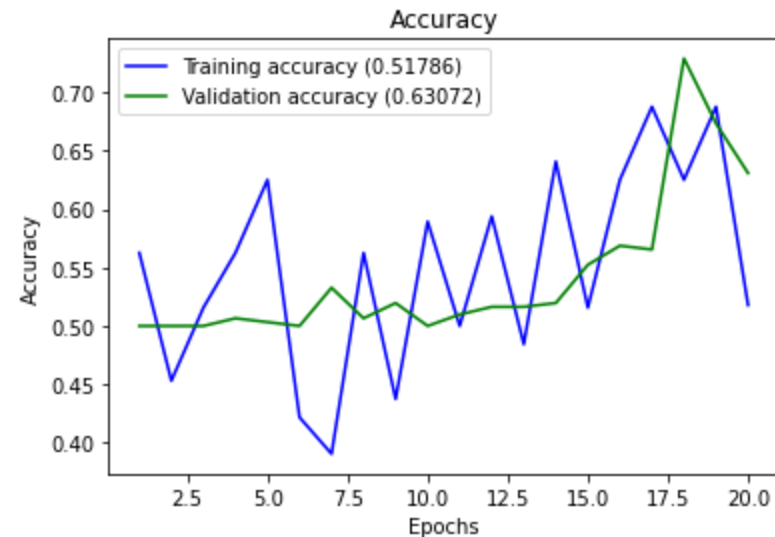
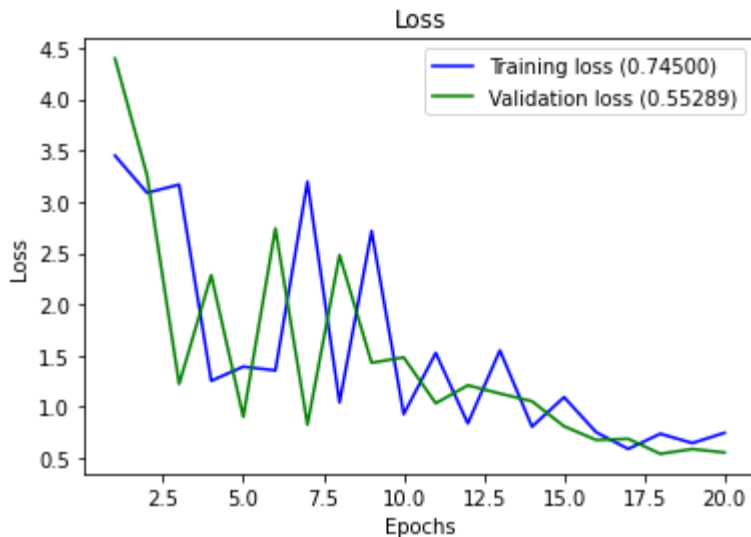
데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
ResNet  
(50)



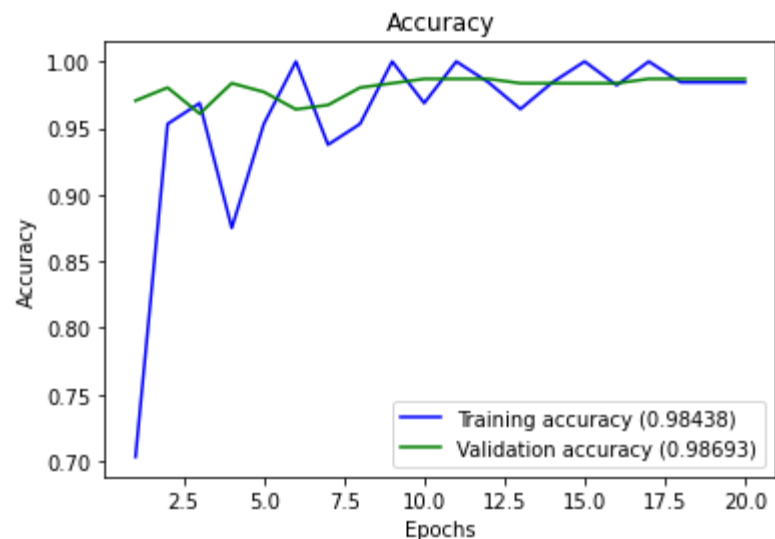
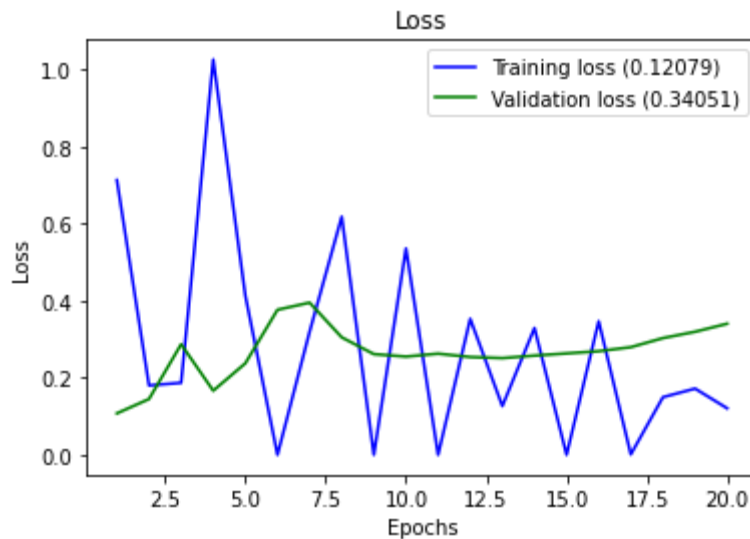
데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
ResNet  
(101)



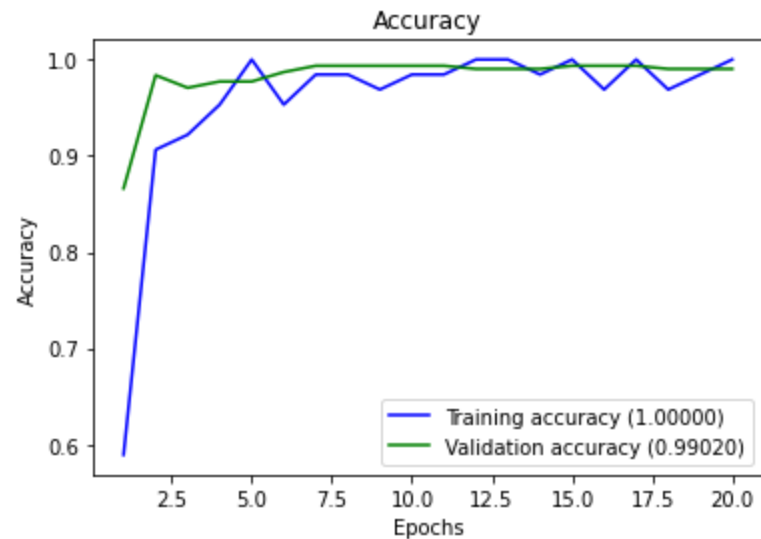
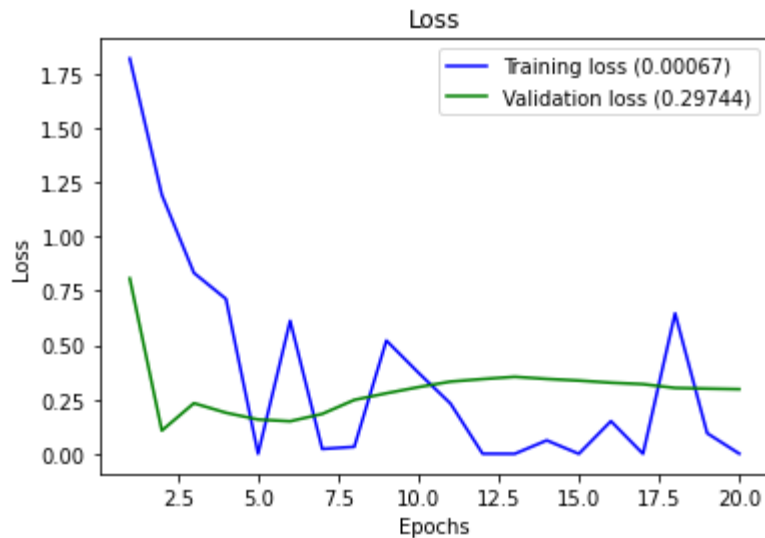
데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
ResNet  
(152)



데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
ResNetv2  
(50)

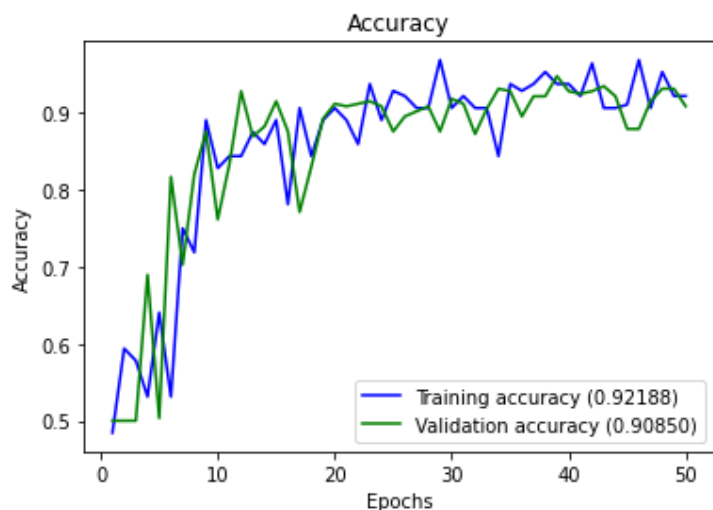


데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
ResNetv2  
(101)

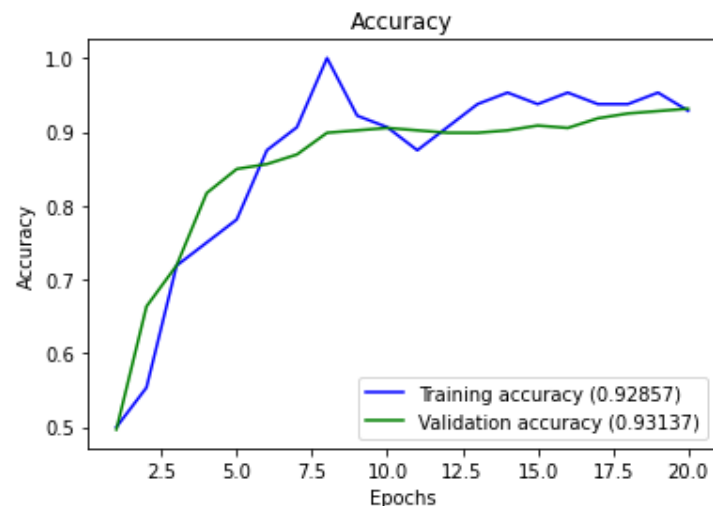


데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
ResNetv2  
(152)

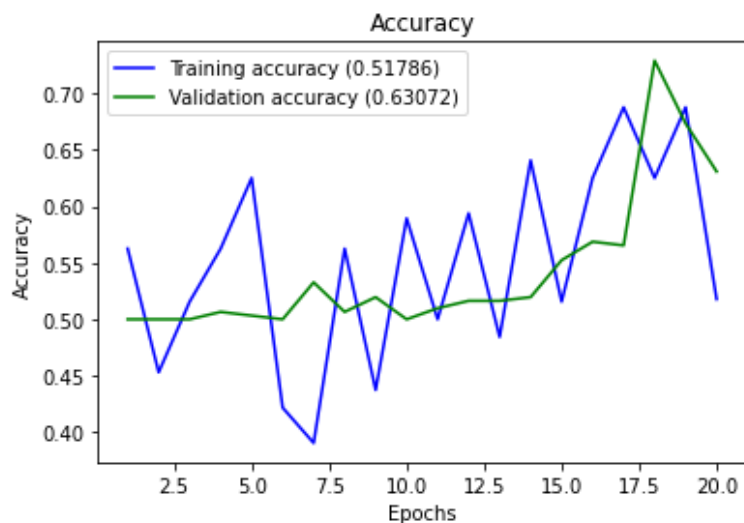
데이터증식+이미지(256\*256)+VGG19



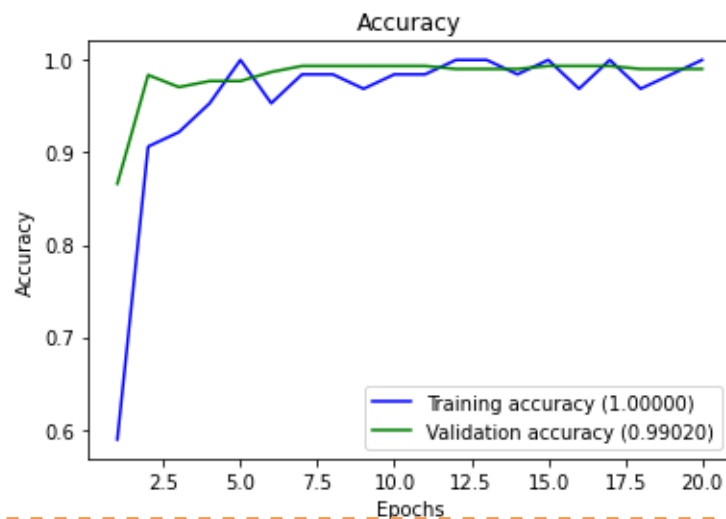
데이터증식+이미지(256\*256)+DenseNet(201)



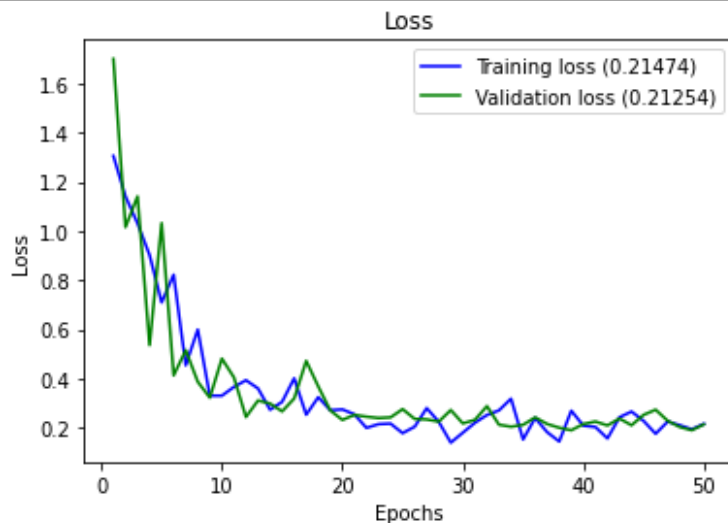
데이터증식+이미지(256\*256)+ResNet(152)



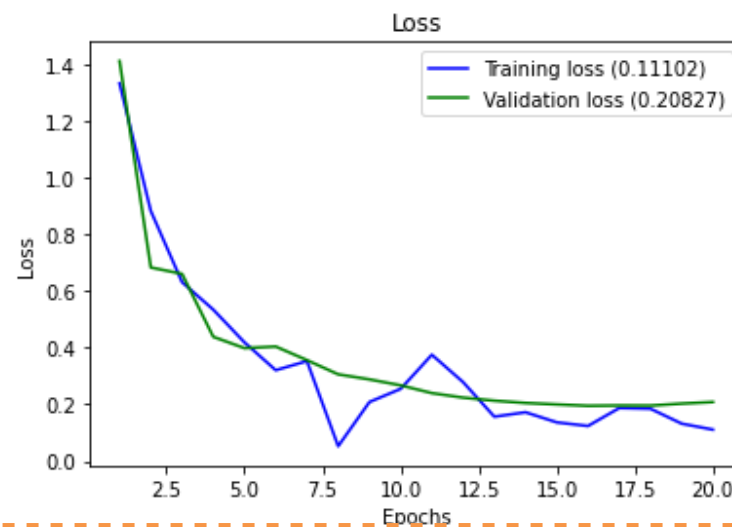
데이터증식+이미지(256\*256)+ResNetv2(101)



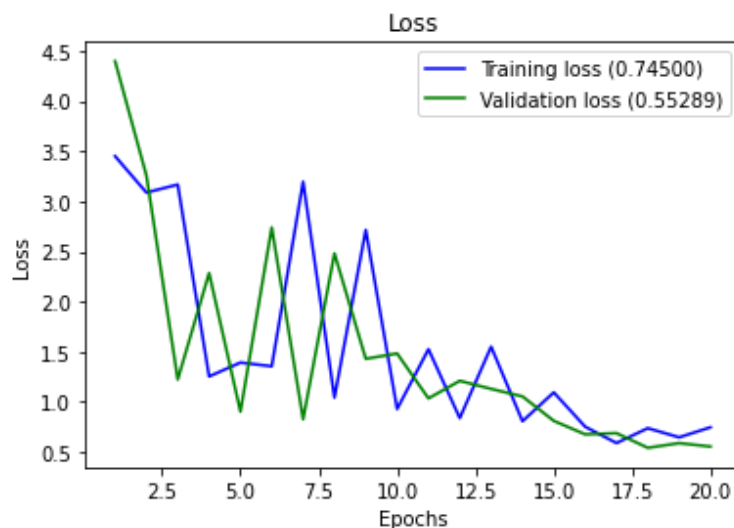
데이터증식+이미지(256\*256)+VGG19



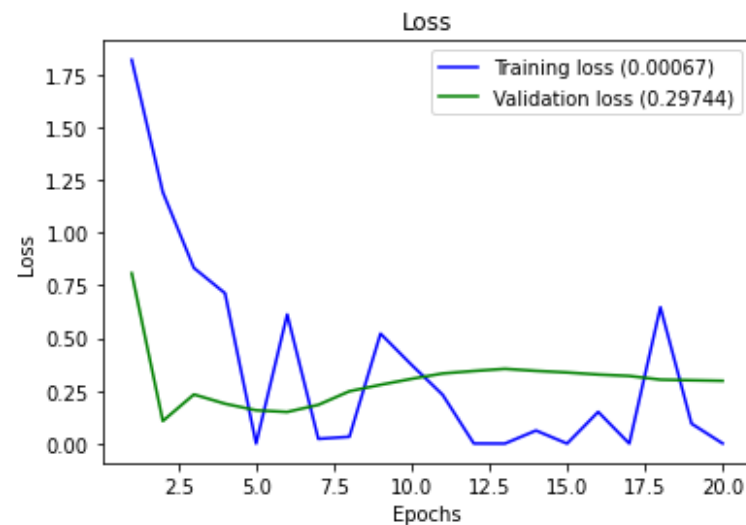
데이터증식+이미지(256\*256)+DenseNet(201)



데이터증식+이미지(256\*256)+ResNet(152)



데이터증식+이미지(256\*256)+ResNetv2(101)





데이터증식+이미지(256\*256)+ResNext(50)

```

Epoch 1/20
2/2 [=====] - 196s 146s/step - loss: 2.4835 - accuracy: 0.4219 - val_loss: 0.6940 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 2/20
2/2 [=====] - 186s 139s/step - loss: 0.9075 - accuracy: 0.5000 - val_loss: 0.6942 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 3/20
2/2 [=====] - 180s 134s/step - loss: 0.8884 - accuracy: 0.5469 - val_loss: 0.6947 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 4/20
2/2 [=====] - 181s 139s/step - loss: 0.6683 - accuracy: 0.5312 - val_loss: 0.6938 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 5/20
2/2 [=====] - 185s 140s/step - loss: 0.6541 - accuracy: 0.4219 - val_loss: 0.6931 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 6/20
2/2 [=====] - 186s 141s/step - loss: 0.6265 - accuracy: 0.5781 - val_loss: 0.7107 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 7/20
2/2 [=====] - 185s 139s/step - loss: 0.7731 - accuracy: 0.5469 - val_loss: 0.6928 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 8/20
2/2 [=====] - 187s 142s/step - loss: 0.4411 - accuracy: 0.5781 - val_loss: 0.7184 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 9/20
2/2 [=====] - 185s 140s/step - loss: 0.5228 - accuracy: 0.5938 - val_loss: 0.7606 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 10/20
2/2 [=====] - 173s 131s/step - loss: 0.5874 - accuracy: 0.5156 - val_loss: 0.7184 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 11/20
2/2 [=====] - 178s 136s/step - loss: 0.5924 - accuracy: 0.5000 - val_loss: 0.6967 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 12/20
2/2 [=====] - 184s 139s/step - loss: 0.4924 - accuracy: 0.5312 - val_loss: 0.6939 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 13/20
2/2 [=====] - 183s 139s/step - loss: 0.6429 - accuracy: 0.4688 - val_loss: 0.7710 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 14/20
2/2 [=====] - 184s 139s/step - loss: 0.5279 - accuracy: 0.5000 - val_loss: 0.7931 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 15/20
2/2 [=====] - 183s 138s/step - loss: 0.5875 - accuracy: 0.5156 - val_loss: 0.7611 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 16/20
2/2 [=====] - 182s 137s/step - loss: 0.4442 - accuracy: 0.3906 - val_loss: 0.7021 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 17/20
2/2 [=====] - 162s 120s/step - loss: 0.5807 - accuracy: 0.4286 - val_loss: 0.6856 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 18/20
2/2 [=====] - 173s 131s/step - loss: 0.3577 - accuracy: 0.5156 - val_loss: 0.7245 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 19/20
2/2 [=====] - 174s 132s/step - loss: 0.4188 - accuracy: 0.4375 - val_loss: 0.6988 - val_accuracy: 0.5000
Epoch 20/20
2/2 [=====] - 173s 131s/step - loss: 0.4263 - accuracy: 0.4219 - val_loss: 0.6820 - val_accuracy: 0.5000

```

## FIT 수행

$$\text{steps\_per\_epoch} = \text{len}(\text{train\_generator}) // 19$$

```
Epoch 1/20
1/1 [=====] - 14s 14s/step - loss: 0.1988 - accuracy: 0.9062 - val_loss: 0.2318 - val_accuracy: 0.9020
Epoch 2/20
1/1 [=====] - 13s 13s/step - loss: 0.2251 - accuracy: 0.9375 - val_loss: 0.2610 - val_accuracy: 0.9085
Epoch 3/20
1/1 [=====] - 13s 13s/step - loss: 0.1577 - accuracy: 0.9375 - val_loss: 0.2717 - val_accuracy: 0.8889
Epoch 4/20
1/1 [=====] - 13s 13s/step - loss: 0.2985 - accuracy: 0.9062 - val_loss: 0.2703 - val_accuracy: 0.8922
Epoch 5/20
1/1 [=====] - 13s 13s/step - loss: 0.2613 - accuracy: 0.9062 - val_loss: 0.2693 - val_accuracy: 0.8791
Epoch 6/20
1/1 [=====] - 13s 13s/step - loss: 0.3803 - accuracy: 0.8438 - val_loss: 0.2369 - val_accuracy: 0.9052
Epoch 7/20
1/1 [=====] - 13s 13s/step - loss: 0.1550 - accuracy: 0.9062 - val_loss: 0.2504 - val_accuracy: 0.8889
Epoch 8/20
1/1 [=====] - 13s 13s/step - loss: 0.1265 - accuracy: 0.9375 - val_loss: 0.2453 - val_accuracy: 0.8889
Epoch 9/20
1/1 [=====] - 13s 13s/step - loss: 0.1662 - accuracy: 0.9375 - val_loss: 0.2142 - val_accuracy: 0.9314
Epoch 10/20
1/1 [=====] - 12s 12s/step - loss: 0.2106 - accuracy: 0.9375 - val_loss: 0.2225 - val_accuracy: 0.9052
Epoch 11/20
1/1 [=====] - 12s 12s/step - loss: 0.1922 - accuracy: 0.9062 - val_loss: 0.2045 - val_accuracy: 0.9281
Epoch 12/20
1/1 [=====] - 12s 12s/step - loss: 0.3028 - accuracy: 0.8125 - val_loss: 0.2221 - val_accuracy: 0.9052
Epoch 13/20
1/1 [=====] - 12s 12s/step - loss: 0.1331 - accuracy: 0.9688 - val_loss: 0.2285 - val_accuracy: 0.9248
Epoch 14/20
1/1 [=====] - 12s 12s/step - loss: 0.2057 - accuracy: 0.8750 - val_loss: 0.2414 - val_accuracy: 0.9052
Epoch 15/20
1/1 [=====] - 12s 12s/step - loss: 0.2599 - accuracy: 0.9375 - val_loss: 0.2345 - val_accuracy: 0.9085
Epoch 16/20
1/1 [=====] - 12s 12s/step - loss: 0.2005 - accuracy: 0.9062 - val_loss: 0.2166 - val_accuracy: 0.9281
Epoch 17/20
1/1 [=====] - 12s 12s/step - loss: 0.2674 - accuracy: 0.8438 - val_loss: 0.2221 - val_accuracy: 0.9183
Epoch 18/20
1/1 [=====] - 12s 12s/step - loss: 0.2270 - accuracy: 0.9375 - val_loss: 0.2829 - val_accuracy: 0.8922
Epoch 19/20
1/1 [=====] - 12s 12s/step - loss: 0.2472 - accuracy: 0.8750 - val_loss: 0.3223 - val_accuracy: 0.8529
Epoch 20/20
1/1 [=====] - 12s 12s/step - loss: 0.2044 - accuracy: 0.9375 - val_loss: 0.3709 - val_accuracy: 0.8268
```

## FIT 수행

$$\text{steps\_per\_epoch} = \text{len}(\text{train\_generator}) // 8$$

```
Epoch 1/20
2/2 [=====] - 15s 14s/step - loss: 0.3996 - accuracy: 0.7969 - val_loss: 0.3158 - val_accuracy: 0.8791
Epoch 2/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.2944 - accuracy: 0.8906 - val_loss: 0.5870 - val_accuracy: 0.6993
Epoch 3/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.5516 - accuracy: 0.6607 - val_loss: 0.5042 - val_accuracy: 0.7549
Epoch 4/20
2/2 [=====] - 14s 12s/step - loss: 0.3605 - accuracy: 0.7812 - val_loss: 0.3056 - val_accuracy: 0.9020
Epoch 5/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.4835 - accuracy: 0.7812 - val_loss: 0.3598 - val_accuracy: 0.8366
Epoch 6/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.3066 - accuracy: 0.9375 - val_loss: 0.3517 - val_accuracy: 0.8464
Epoch 7/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.4364 - accuracy: 0.8281 - val_loss: 0.2736 - val_accuracy: 0.8987
Epoch 8/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.3016 - accuracy: 0.8906 - val_loss: 0.2783 - val_accuracy: 0.8889
Epoch 9/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.3299 - accuracy: 0.8750 - val_loss: 0.3653 - val_accuracy: 0.8497
Epoch 10/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.4133 - accuracy: 0.8281 - val_loss: 0.2661 - val_accuracy: 0.8889
Epoch 11/20
2/2 [=====] - 14s 12s/step - loss: 0.2265 - accuracy: 0.9062 - val_loss: 0.2252 - val_accuracy: 0.9216
Epoch 12/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.3376 - accuracy: 0.8125 - val_loss: 0.2451 - val_accuracy: 0.9150
Epoch 13/20
2/2 [=====] - 14s 12s/step - loss: 0.2210 - accuracy: 0.9375 - val_loss: 0.2309 - val_accuracy: 0.9085
Epoch 14/20
2/2 [=====] - 14s 13s/step - loss: 0.2387 - accuracy: 0.9219 - val_loss: 0.2661 - val_accuracy: 0.8987
Epoch 15/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.1285 - accuracy: 0.9688 - val_loss: 0.2969 - val_accuracy: 0.8660
Epoch 16/20
2/2 [=====] - 14s 13s/step - loss: 0.2543 - accuracy: 0.9062 - val_loss: 0.3116 - val_accuracy: 0.8603
Epoch 17/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.3058 - accuracy: 0.9062 - val_loss: 0.2307 - val_accuracy: 0.9118
Epoch 18/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.3519 - accuracy: 0.8906 - val_loss: 0.2079 - val_accuracy: 0.9346
Epoch 19/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.1993 - accuracy: 0.9375 - val_loss: 0.2347 - val_accuracy: 0.9085
Epoch 20/20
2/2 [=====] - 13s 12s/step - loss: 0.3090 - accuracy: 0.8906 - val_loss: 0.2414 - val_accuracy: 0.8987
```

steps\_per\_epoch에 따른 결과가 매우 차이가 많이 남

steps\_per\_epoch = len(train\_generator)//8 = val\_accuracy: **0.9346**

steps\_per\_epoch = len(train\_generator)//19 = val\_accuracy: **0.7288**

다시 한번 돌려보니 //19 에서도 0.93이 나오게 됨

steps\_per\_epoch=len(train\_generator) 로 돌려보니 최대 val\_accuracy: 0.9641

# 데이터 증식

```
train_data=ImageDataGenerator(rescale=1.0/255, zoom_range=0.2,  
                               shear_range=0.2, rotation_range=40,  
                               width_shift_range=0.2, height_shift_range=0.2,  
                               horizontal_flip=True)
```

```
train_generator = train_data.flow_from_directory(directory=train_dir,target_size=(256,256),class_mode='binary',batch_size=32)
```

# 모델 fit 수행

```
history = vmodel.fit(train_generator  
                     ,steps_per_epoch=len(train_generator)//8  
                     ,epochs=20  
                     ,validation_data=valid_generator  
                     ,batch_size=128)
```

제러레이터 할때 배치 사이즈와

fit을 수행할때 steps\_per\_epoch에 대해서 머리속에서 그림으로 표현이 잘안되서  
설명 한번 부탁드립니다.

둘간에 적절한 상관관계가 있는거 같은데요

## 20210826 강사님 말씀

1 Train 데이터 생성 Suffle = TRUE

모델선정 후 추가 사용방법  
1번째 : 앙상블 또는 스택킹  
2번째 : 메타러닝

2 런닝메이트 조절 결과

모델선정 방법  
- 상황에 맞는 비용 대비 결정

3 VGG19, DensNet, ResNet, ResNet V2 정확도 비교

모델선정 후 튜닝 가능 방법  
- Fine-Tuning (미세조정)  
- 클래시 파이어(식별자)  
- 유닛수, 레이어수, 런닝메이트  
- L2, drop out

4 VGG19, DensNet, ResNet, ResNet V2 Loss 비교

좋은 모델 2개를 앙상블  
하면 좋을 꺼 같다.

5 NasNet Large 적용 결과 확인

그래프의 등락이 너무 심함.  
- 런닝메이트 감소  
- 런닝메이트 플라토 메소드

6 모델 비교 및 선택

ResNext 모델의 val\_acc가 고정임.  
- 더미모델로 학습이 안된것 같음.  
- 파인튜닝 안하고 트랜스 러닝만 하고 학습이 안된거 같음.

steps\_per\_epoch 값에 따라 정확도가 차이가 많이남.  
- train 생성시 suffle이 true가 아님  
- steps\_per\_epoch 적절하게 주지않으면 일부분만 학습을할수 있음.  
- 이미지가 적으면 영향도가 큼  
- 전체학습데이터를 불러면 20이므로 steps\_per\_epoch 를 20 + suffle=True 수행하면 영향도가 적을것임.

## 20210826 강사님 말씀

steps\_per\_epoch 값에 따라 정확도가 차이가 많이남.

- train 생성시 shuffle이 true가 아님
- steps\_per\_epoch 적절하게 주지 않으면 일부분만 학습을할수 있음.
- 이미지가 적으면 영향도가 큼
- 전체학습데이터를 볼려면 20이므로 steps\_per\_epoch 를 20 + shuffle=True 수행하면 영향도가 적을것임.

```
train_generator = train_data.flow_from_directory(directory=trainindir,target_size=(331,331),class_mode='binary',batch_size=32)
```

## flow from directory

```
flow_from_directory(directory, target_size=(256, 256), color_mode='rgb', classes=None, class_mode='categorical')
```

디렉토리에의 경로를 전달받아 증강된 데이터의 배치를 생성합니다.

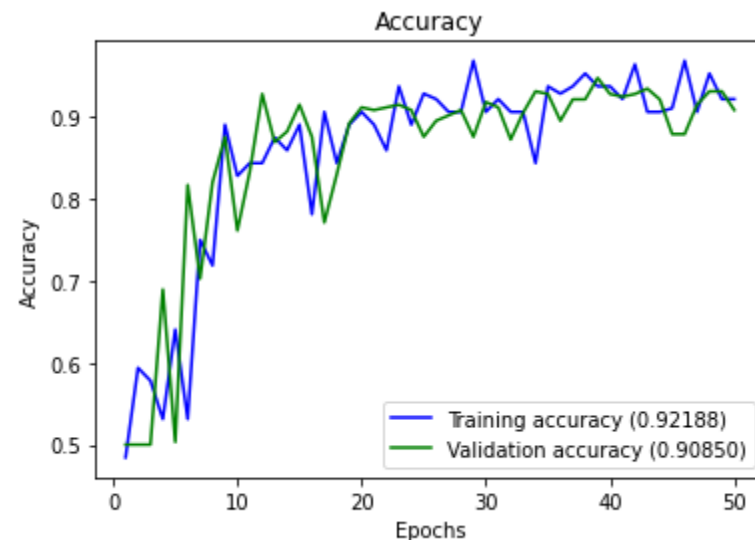
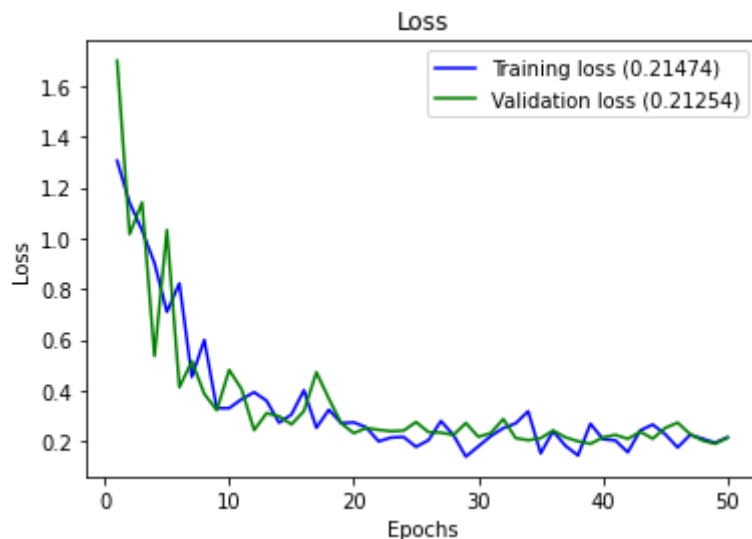
인수

- **directory**: string, 표적 디렉토리에의 경로. 반드시 한 클래스 당 하나의 하위 디렉토리가 있어야 합니다. 각 하위 디렉토리 내에 위치한 어떤 PNG, JPG, BMP, PPM 혹은 TIF 이미지도 생성자에 포함됩니다. 세부사항은 이 [스크립트](#) 를 참조하십시오.
- **target\_size**: 정수 튜플 (높이, 넓이), 디폴트 값: (256, 256). 모든 이미지의 크기를 재조정할 지 수.
- **color\_mode**: "grayscale", "rbg", "rgba" 중 하나. 디폴트 값: "rgb". 변환될 이미지가 1개, 3개, 혹은 4 개의 채널을 가질지 여부.
- **classes**: 클래스 하위 디렉토리의 선택적 리스트 (예. ['dogs', 'cats']). 디폴트 값: None. 특별히 값을 지정하지 않으면, 각 하위 디렉토리를 각기 다른 클래스로 대하는 방식으로 클래스의 리스트가 `directory` 내 하위 디렉토리의 이름/구조에서 자동으로 유추됩니다 (그리고 라벨 색인에 대응되는 클래스의 순서는 영숫자 순서를 따릅니다). `class_indices` 속성을 통해서 클래스 이름과 클래스 색인 간 매핑을 담은 딕셔너리를 얻을 수 있습니다.
- **class\_mode**: "categorical", "binary", "sparse", "input", 혹은 None 중 하나. 디폴트 값: "categorical". 반환될 라벨 배열의 종류를 결정합니다:
  - "categorical"은 2D형태의 원-핫 인코딩된 라벨입니다,
  - "binary"는 1D 형태의 이진 라벨입니다, "sparse"는 1D 형태의 정수 라벨입니다,
  - "input"은 인풋 이미지와 동일한 이미지입니다 (주로 자동 인코더와 함께 사용합니다).
  - None의 경우, 어떤 라벨도 반환되지 않습니다 (생성자가 이미지 데이터의 배치만 만들기 때문에, `model.predict_generator()`, `model.evaluate_generator()` 등과 함께 사용하는 것이 유용합니다). `class_mode`가 None일 경우, 제대로 작동하려면 데이터가 `directory` 내 하위 디렉토리에 위치해야 한다는 점을 유의하십시오.
- **batch\_size**: 데이터 배치의 크기 (디폴트 값: 32).
- **shuffle**: 데이터를 뒤섞을지 여부 (디폴트 값: 참)
- **seed**: 데이터 셔플링과 난수에 사용할 선택적 난수 시드.

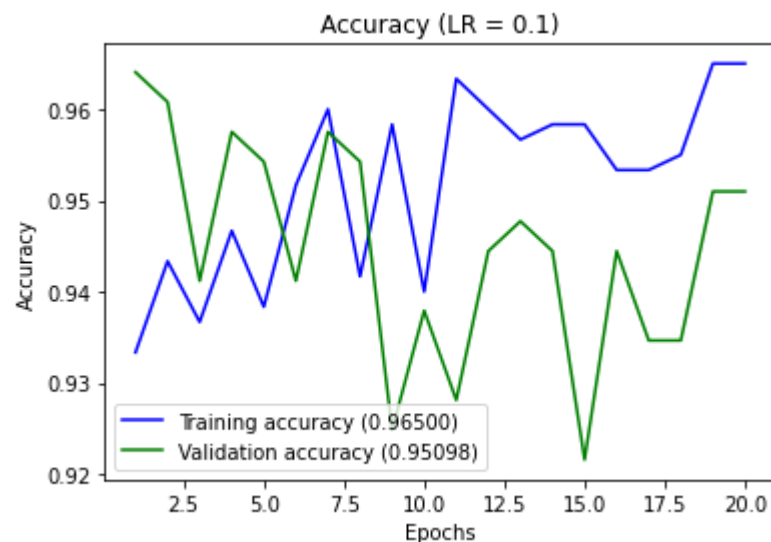
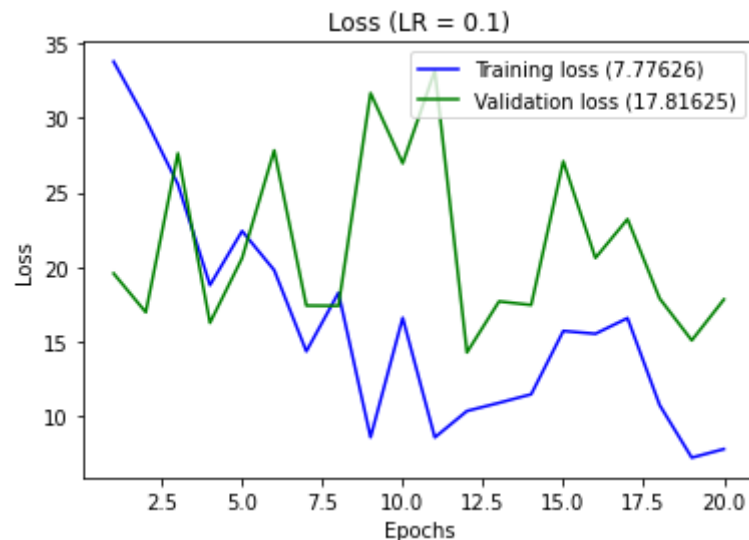
## 20210826 강사님 말씀

그래프의 등락이 너무 심함.- 런닝메이트 조절

데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
VGG19  
+  
기본 LR =  
0.001

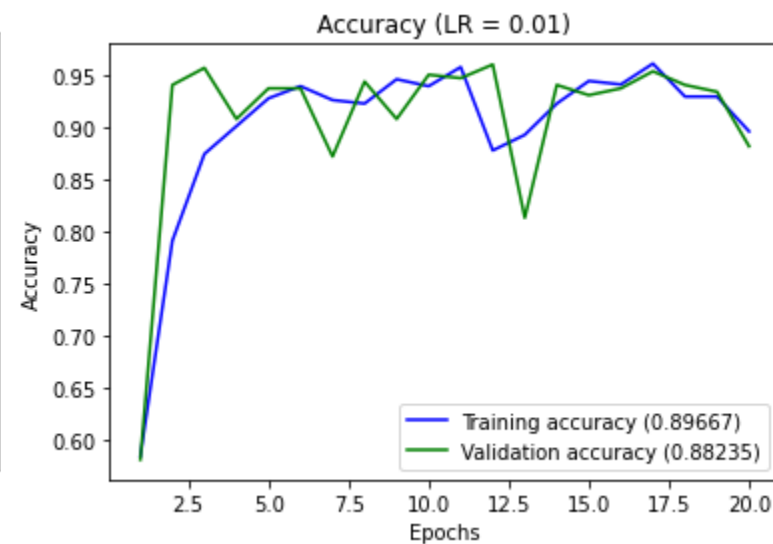
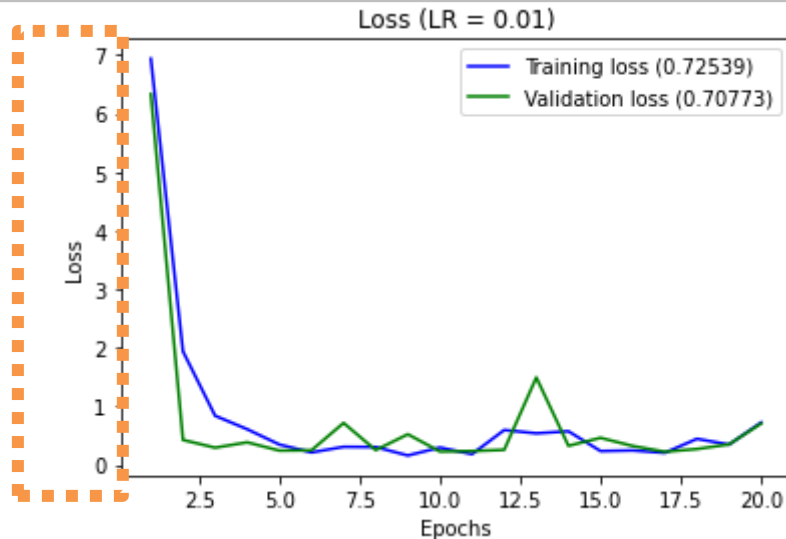


데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
VGG19  
+  
LR = 0.1

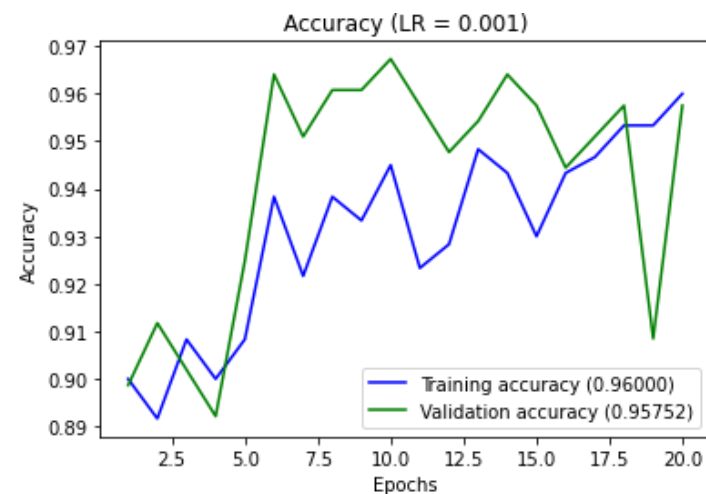
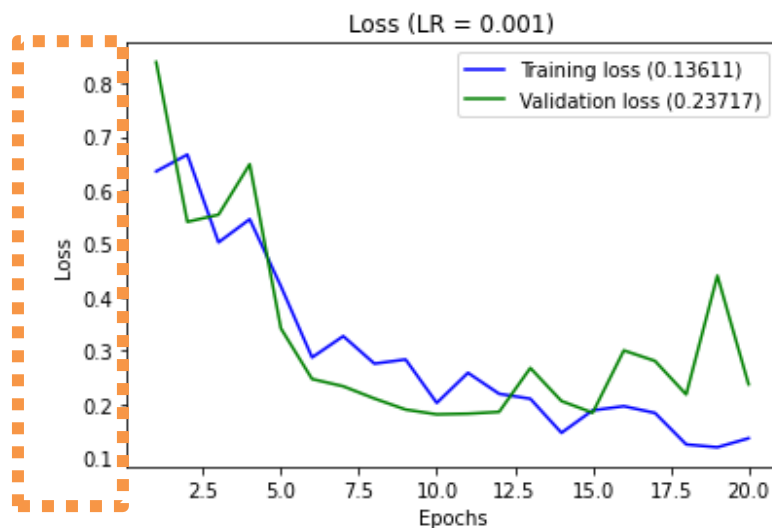


강사님말씀 : 런닝메이트 조절 결과 LR이 0.01일 때보다 0.001인 경우 Loss가 더 적게 나타나는데 보인다..

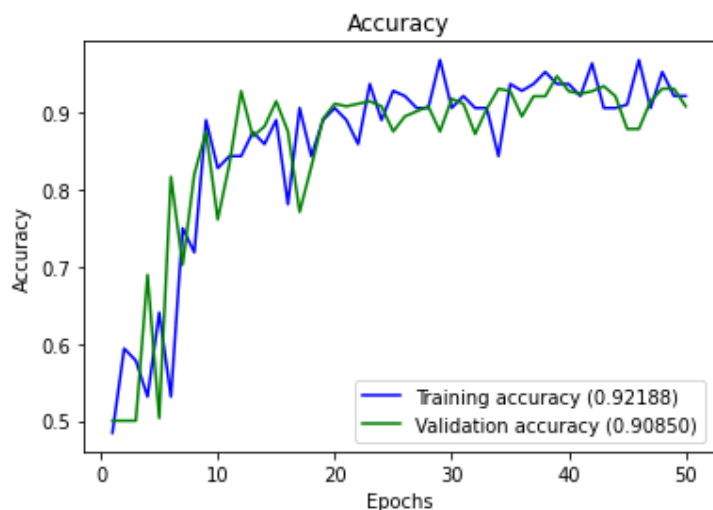
데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
VGG19  
+  
LR = 0.01



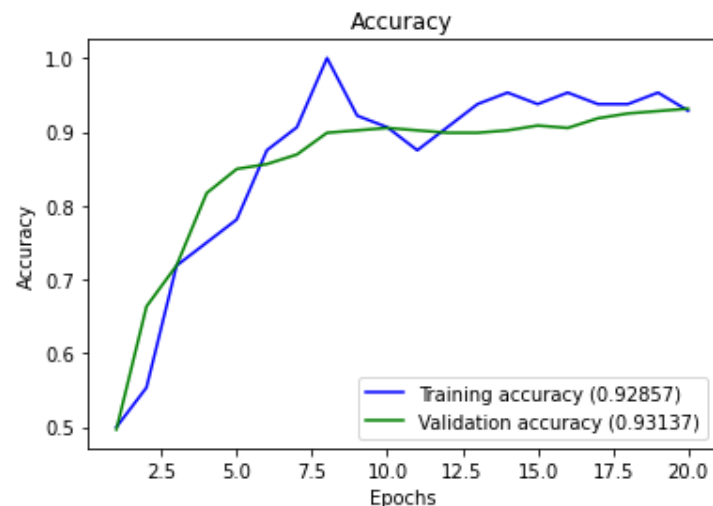
데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
VGG19  
+  
LR = 0.001



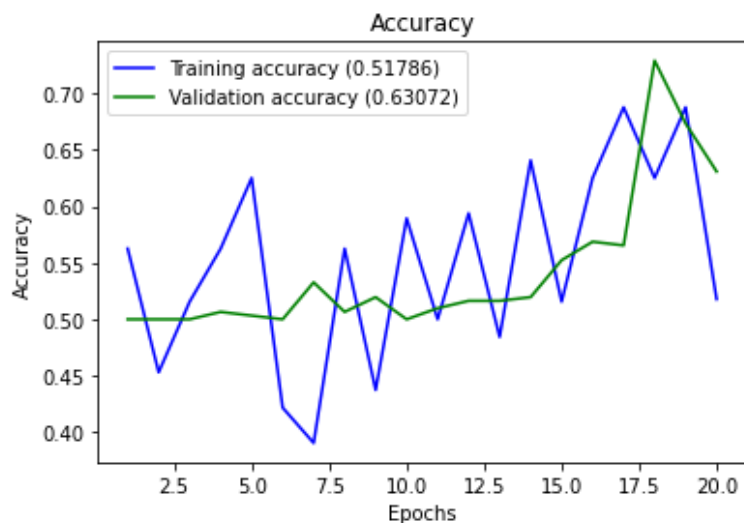
데이터증식+이미지(256\*256)+VGG19



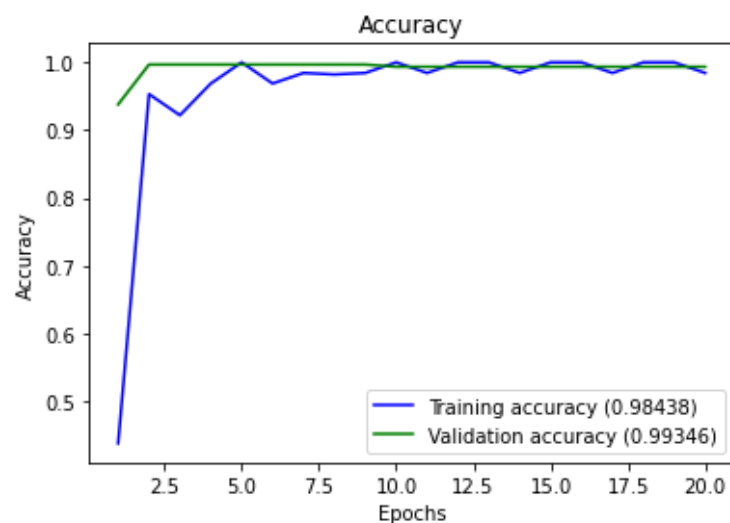
데이터증식+이미지(256\*256)+DenseNet(201)



데이터증식+이미지(256\*256)+ResNet(152)

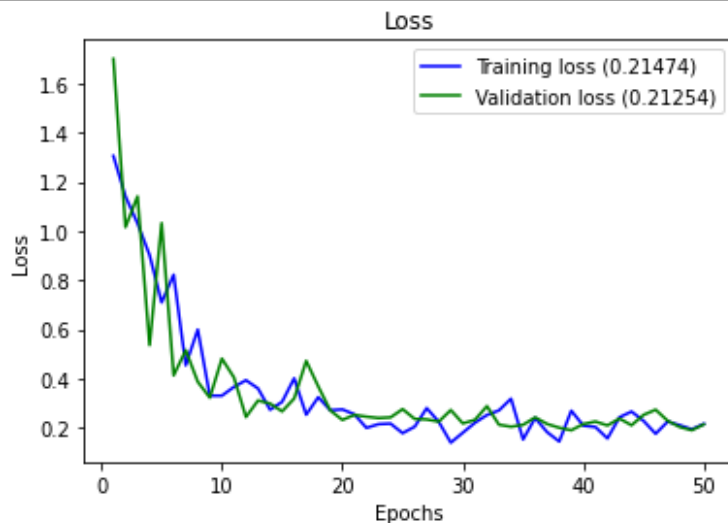


데이터증식+이미지(256\*256)+ResNetv2(152)

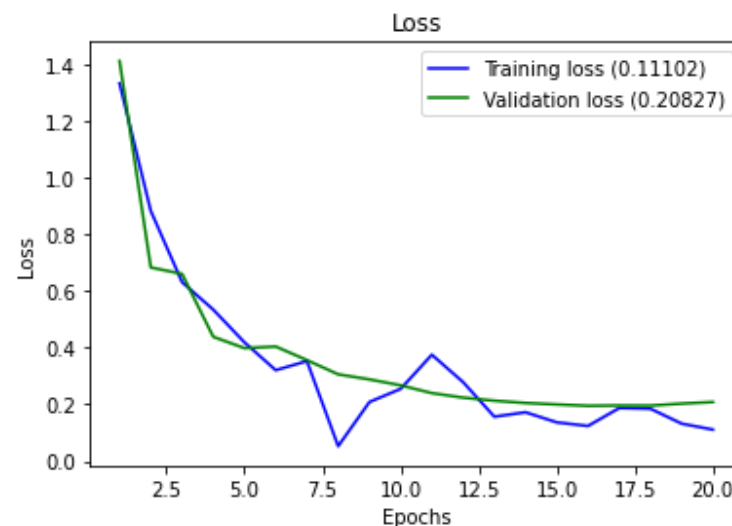




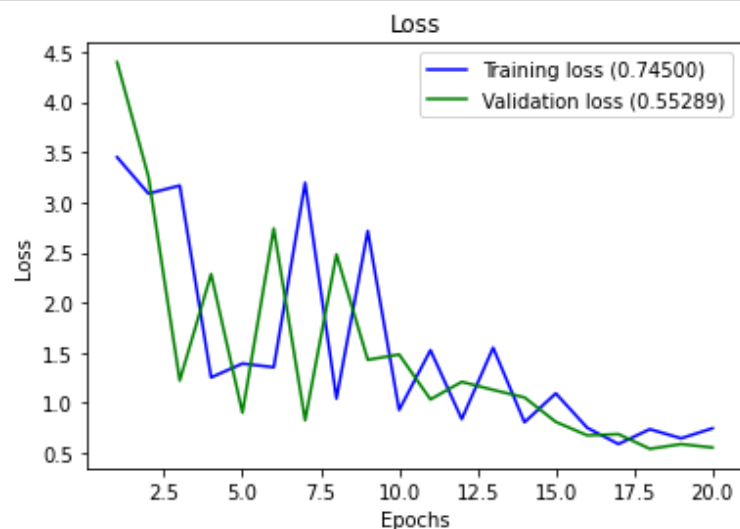
데이터증식+이미지(256\*256)+VGG19



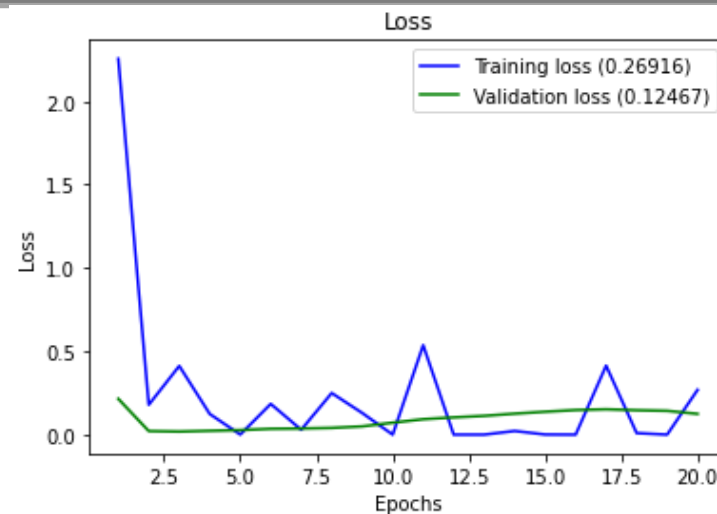
데이터증식+이미지(256\*256)+DenseNet(201)



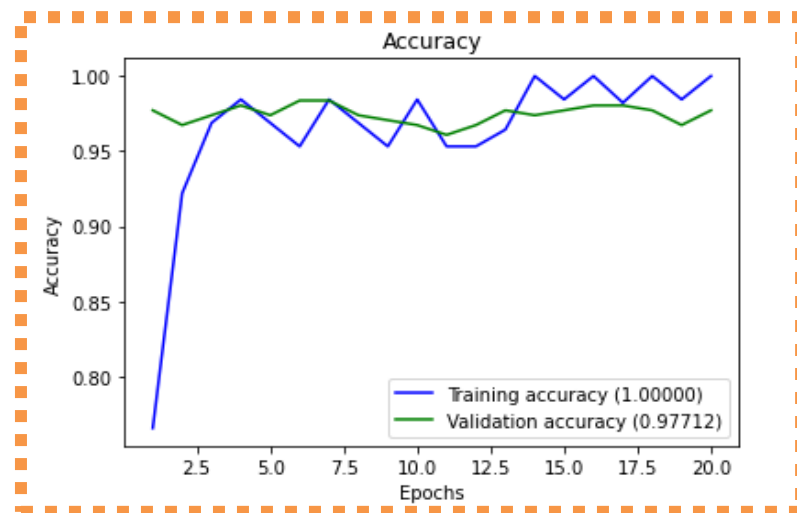
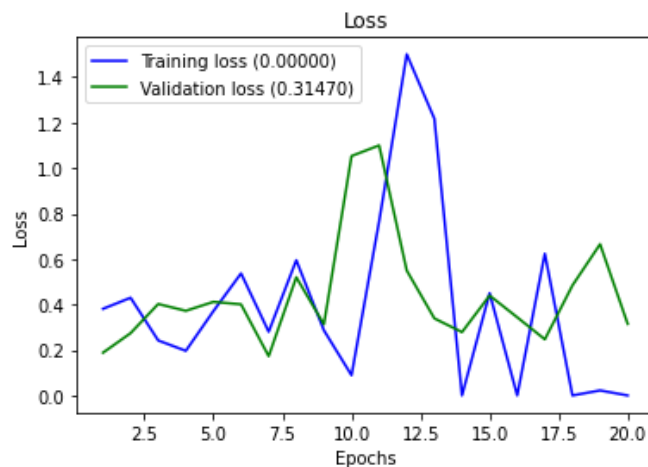
데이터증식+이미지(256\*256)+ResNet(152)



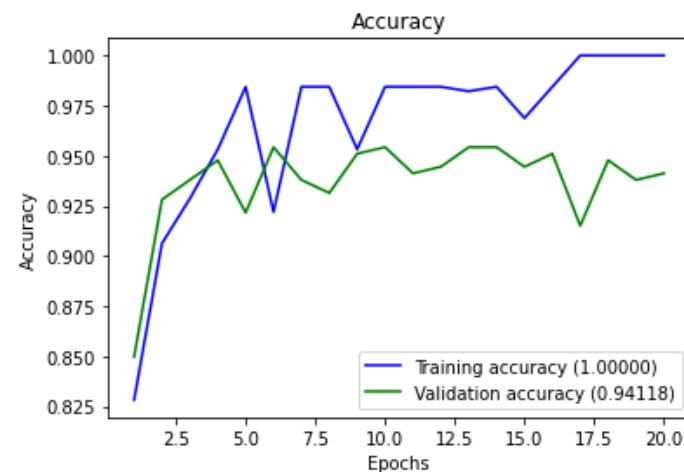
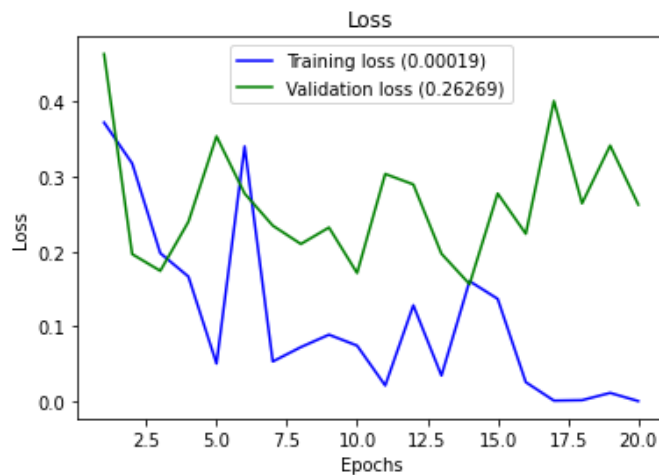
데이터증식+이미지(256\*256)+ResNetv2(152)



데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
**NasNet  
Large**



데이터  
증식  
+  
이미지  
(256\*256)  
+  
**NasNet  
Mobile**



강사님 말씀 : 표를 볼때 검증을 봐야하며  
Loss가 ResNet V2가 더 좋기 때문에 좋은 모델인  
거 같음

발표 연도	모델명	특 징	훈련		검증		선정 결과
			Loss	Acc	Loss	Acc	
2014	VGG19	- 3x3의 작은 필터만 사용함. - 19레이어의 깊은 레이어를 사용한다는점	0.184	0.906	0.203	0.937	
2015	ResNet(50)	- residual block + Skip Connection 사용 - 많은 수의 레이어 사용	0.739	0.642	0.407	0.826	
	ResNet(101)		2.705	0.390	0.602	0.722	
	ResNet(152)		0.736	0.625	0.540	0.728	
2016	ResNet V2(50)	-Inception V3모델 + ResNet 장점	0.535	0.968	0.255	0.986	
	ResNet V2(101)		0.231	0.984	0.332	0.993	
	ResNet V2(152)		0.130	0.984	0.049	0.996	✓
2017	DensNet(201)	- ResNet과 비슷 - ResNet은 feature map 더하기 - DensNet은 feature map간 Concatenation	0.489	0.998	1.70	0.996	
2017	ShuffleNet	- MobileNet의 개선버전 - Pointwise group Convolution/Channel Shuffle사용	미수행(시간문제)				
2018	ShuffleNet V2	- ShuffleNet 개선버전 (속도향상) - 모델경량화 지표 FLOP가 아닌 MAC을 개선한 모델					
2018	NasNet Large (이미지 사이즈 331, 331)	- 네트워크 구조를 사람이 디자인 해왔음 - Convolution Cell 단위 추정 후 전체 네트워크 구성	1.767 E-09	1.000	0.314	0.977	✓
2018	NasNet Mobile (이미지 사이즈 224, 224)	- NasNet 경량화 버전	1.912 E-04	1.000	0.262	0.941	

강사님 말씀 : 오버피팅 발생하므로 튜닝 필요

1

테스트 데이터 적용 결과 확인

2

3

4

5

6

## 20210827 강사님 말씀

런닝 메이트를 줄여서 LOSS가 줄어드는걸 확인해볼 수 있음

모델선정 시 검증(Validation)에 대한 부분을 보고 결정해야함.

NasNet Large 모델에서 훈련시 ACC가 1.0에 해당하며 오버핏(과대적합)이 발생한 것 같으므로 튜닝을 해볼 수 있음.

## 20210827 팀원 추가 수행 내용

1. 테스트 데이터 적중률 확인

2. NASNET 오버핏으로 인한 튜닝

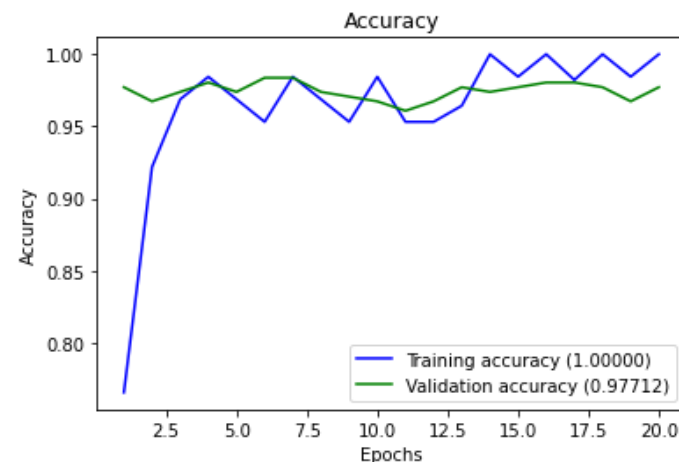
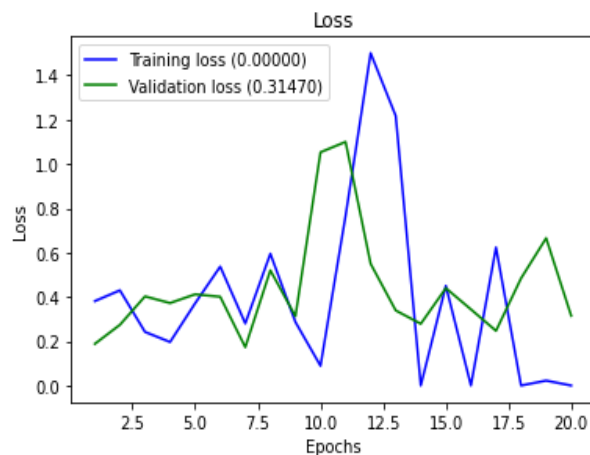
3. 개인적으로 앙상블 또는 스택킹 수행

발표 연도	모델명	특 징	Train		Validation		Test	선정 결과
			Loss	Acc	Loss	Acc	Acc	
2014	VGG19	- 3x3의 작은 필터만 사용함. - 19레이어의 깊은 레이어를 사용한다는점	0.184	0.906	0.203	0.937	0.88	
2015	ResNet(50)	- residual block + Skip Connection 사용 - 많은 수의 레이어 사용	0.739	0.642	0.407	0.826		
	ResNet(101)		2.705	0.390	0.602	0.722		
	ResNet(152)		0.736	0.625	0.540	0.728		
2016	ResNet V2(50)	-Inception V3모델 + ResNet 장점	0.535	0.968	0.255	0.986		
	ResNet V2(101)		0.231	0.984	0.332	0.993		
	ResNet V2(152)		0.130	0.984	0.049	0.996	0.99	√
2017	DensNet(201)	- ResNet과 비슷 - ResNet은 feature map 더하기 - DensNet은 feature map간 Concatenation	0.489	0.998	1.70	0.996		
2017	ShuffleNet	- MobileNet의 개선버전 - Pointwise group Convolution/Channel Shuffle사용	미수행(시간문제)					
2018	ShuffleNet V2	- ShuffleNet 개선버전 (속도 향상) - 모델경량화 지표 FLOP가 아닌 MAC을 개선한 모델						
2018	NasNet Large (이미지 사이즈 331, 331)	- 네트워크 구조를 사람이 디자인 해왔음 - Convolution Cell 단위 추정 후 전체 네트워크 구성	1.767 E-09	1.000	0.314	0.977	0.97	√
2018	NasNet Mobile (이미지 사이즈 224, 224)	- NasNet 경량화 버전	1.912 E-04	1.000	0.262	0.941	0.94	

▶ 모델명 : NasNet Large (이미지 사이즈 331, 331)

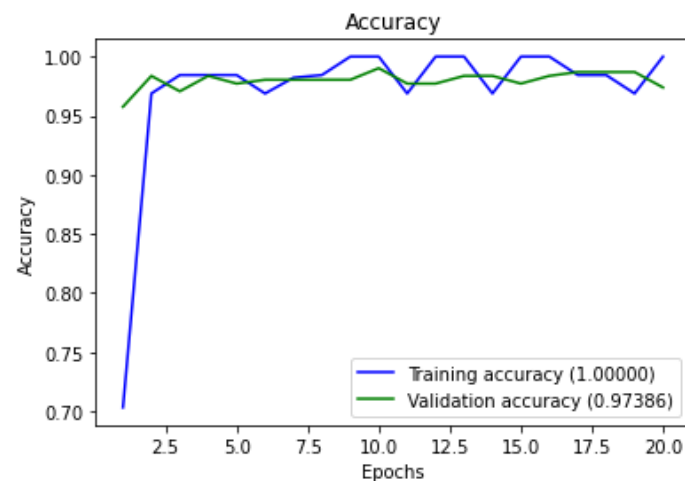
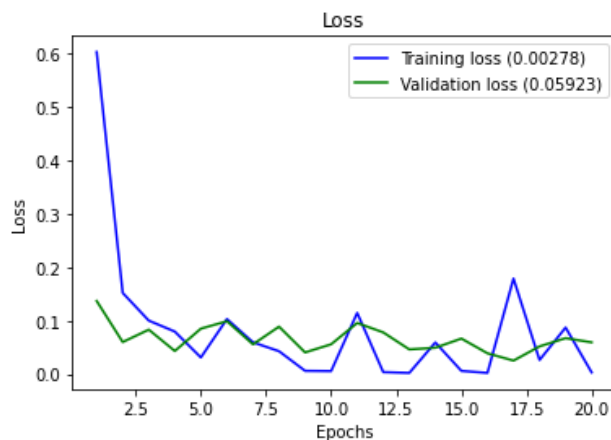
[illegible]

데이터 증식  
+  
이미지  
(331\*331)  
+  
NasNet Large  
+  
LR=0.001(기본)



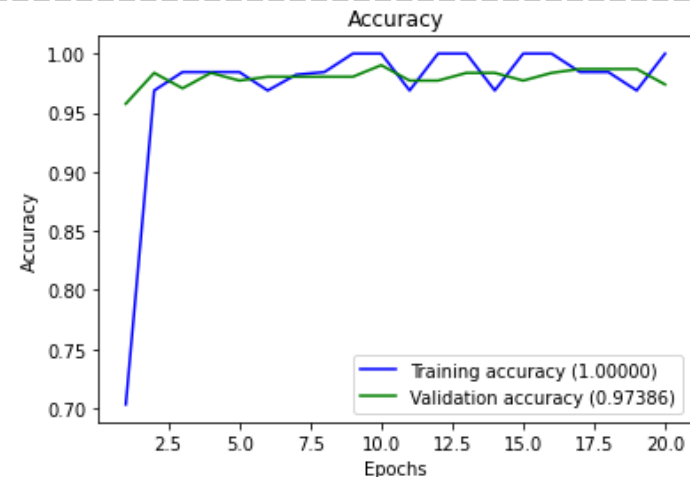
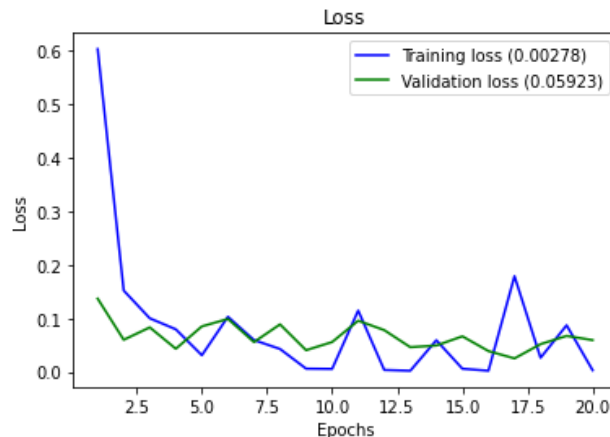
Test  
ACC  
(0.97)

데이터 증식  
+  
이미지  
(331\*331)  
+  
NasNet Large  
+  
LR=0.0001



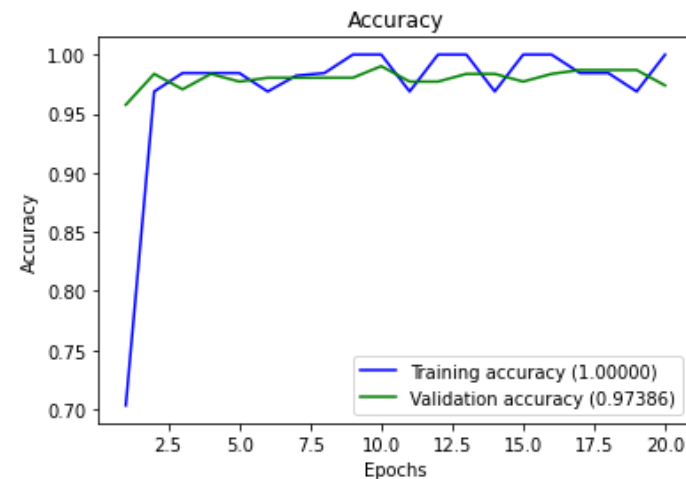
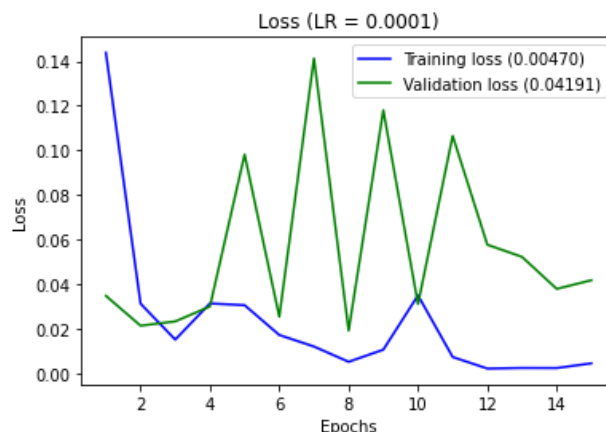
Test  
ACC  
(0.98)

데이터 증식  
+  
이미지  
(331\*331)  
+  
NasNet  
Large  
+  
LR=0.0001  
+  
에포크 :20



Test  
ACC  
(0.98)

데이터 증식  
+  
이미지  
(331\*331)  
+  
NasNet  
Large  
+  
LR=0.0001  
+  
에포크 : 15



Test  
ACC  
(0.99)

오버피팅을 제거하기 위해서 LR과 에포크를 줄임