

딥러닝 기초

고려대학교 석준희

*ChatGPT: Optimizing
Language Models
for Dialogue*

We've trained a model called ChatGPT which interacts in a conversational way. The dialogue format makes it possible to challenge incorrect premises, and request more information. ChatGPT is a sibling model to GPT-3, which follows an instruction-response format.



목차

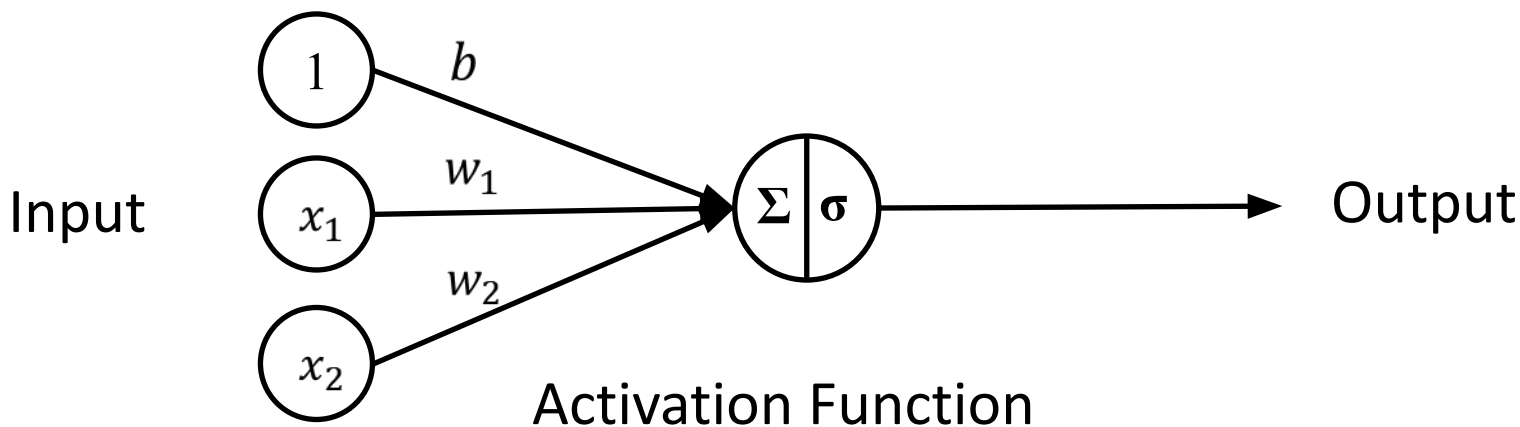
- 심층신경망과 딥러닝
- 심층신경망의 학습
- 다양한 학습 기법
- 프로그래밍 실습

딥러닝 기초

심층신경망과 딥러닝

퍼셉트론

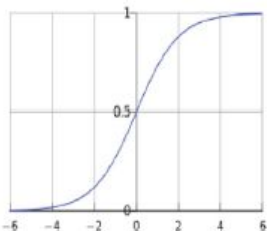
- 뉴런에 대한 수학적 모델: 선형 결합 + 비선형 활성화 함수



$$y = \sigma \left(\sum_j w_j x_j + b \right) = \sigma(\mathbf{w}^T \mathbf{x} + b)$$

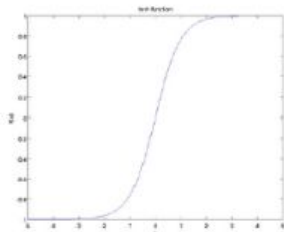
logistic ("sigmoid")

$$f(z) = \frac{1}{1 + \exp(-z)}$$



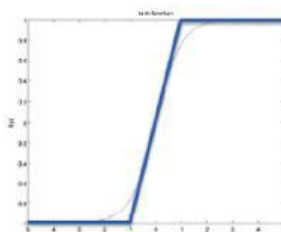
tanh

$$f(z) = \tanh(z) = \frac{e^z - e^{-z}}{e^z + e^{-z}}$$



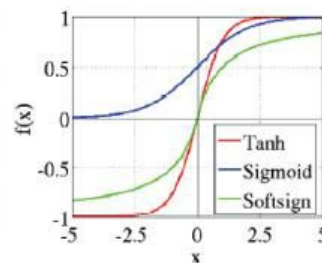
hard tanh

$$\text{HardTanh}(x) = \begin{cases} -1 & \text{if } x < -1 \\ x & \text{if } -1 \leq x \leq 1 \\ 1 & \text{if } x > 1 \end{cases}$$



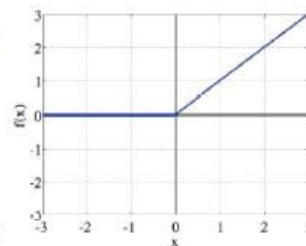
soft sign

$$\text{softsign}(z) = \frac{a}{1 + |a|}$$



rectifier

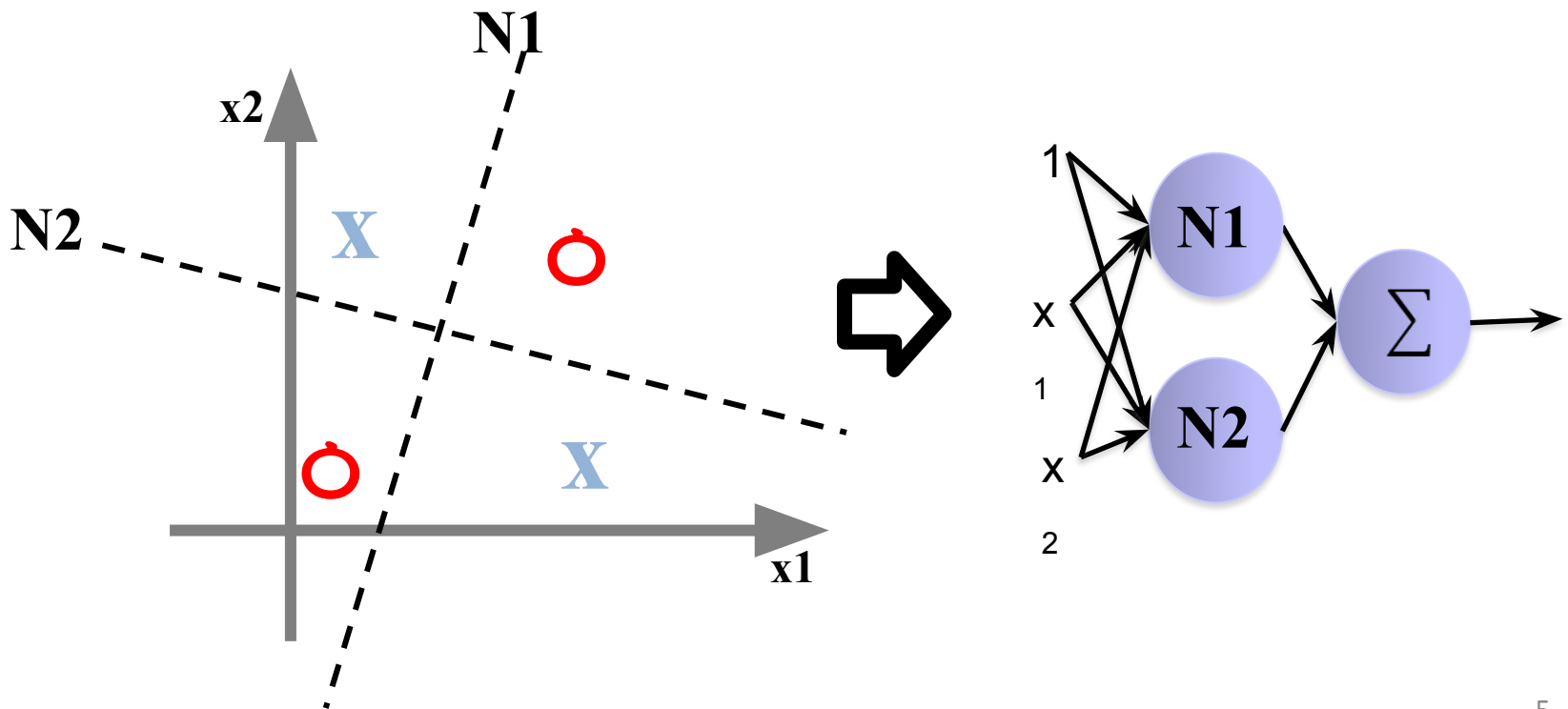
$$\text{rect}(z) = \max(z, 0)$$






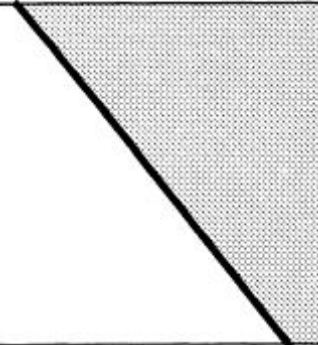
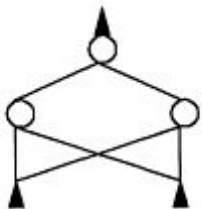
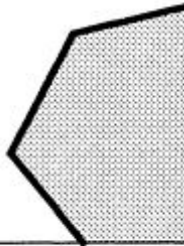
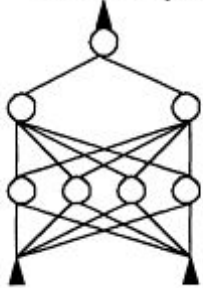
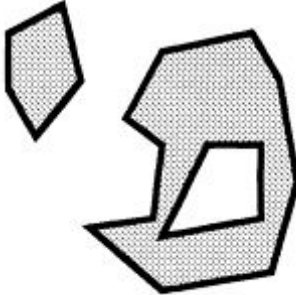
퍼셉트론의 비선형화

- 커널 퍼셉트론
 - 입력에 고차항을 추가 혹은 커널을 이용해 입력 공간을 변형
- 다계층 퍼셉트론 (MLP: Multilayer Perceptron)
 - 퍼셉트론을 쌓아 비선형성을 추가





심층 구조 (Deep Structure)

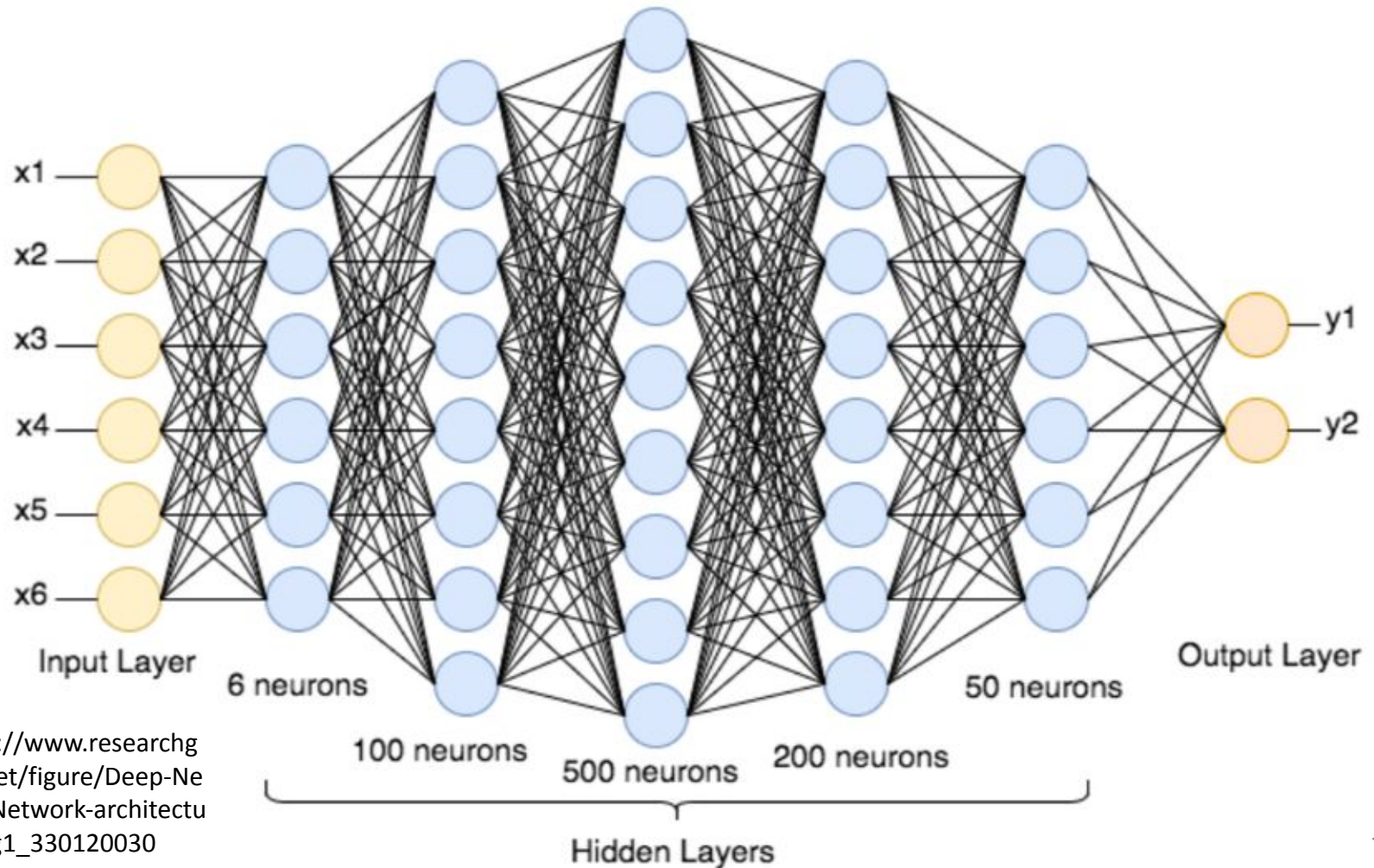
Structure	Types of Decision Regions	Most General Region Shapes
Single-Layer 	Half-Plane Bounded by A Hyper-Plane	
Two-Layer 	Convex Open, or Closed Regions	
Three-Layer 	Arbitrary (Complexity Limited by the Number of Nodes)	

- 더 많이 쌓을 수록 더 복잡한 판단의 경계를 형성

**More Layers
=
Deeper**

심층 신경망 (DNN: Deep Neural Network)

- 심층 신경망: 많은 잠재계층(2개 이상)을 갖는 신경망 구조
 - Shallow network: 0 혹은 1개의 잠재계층을 갖는 구조

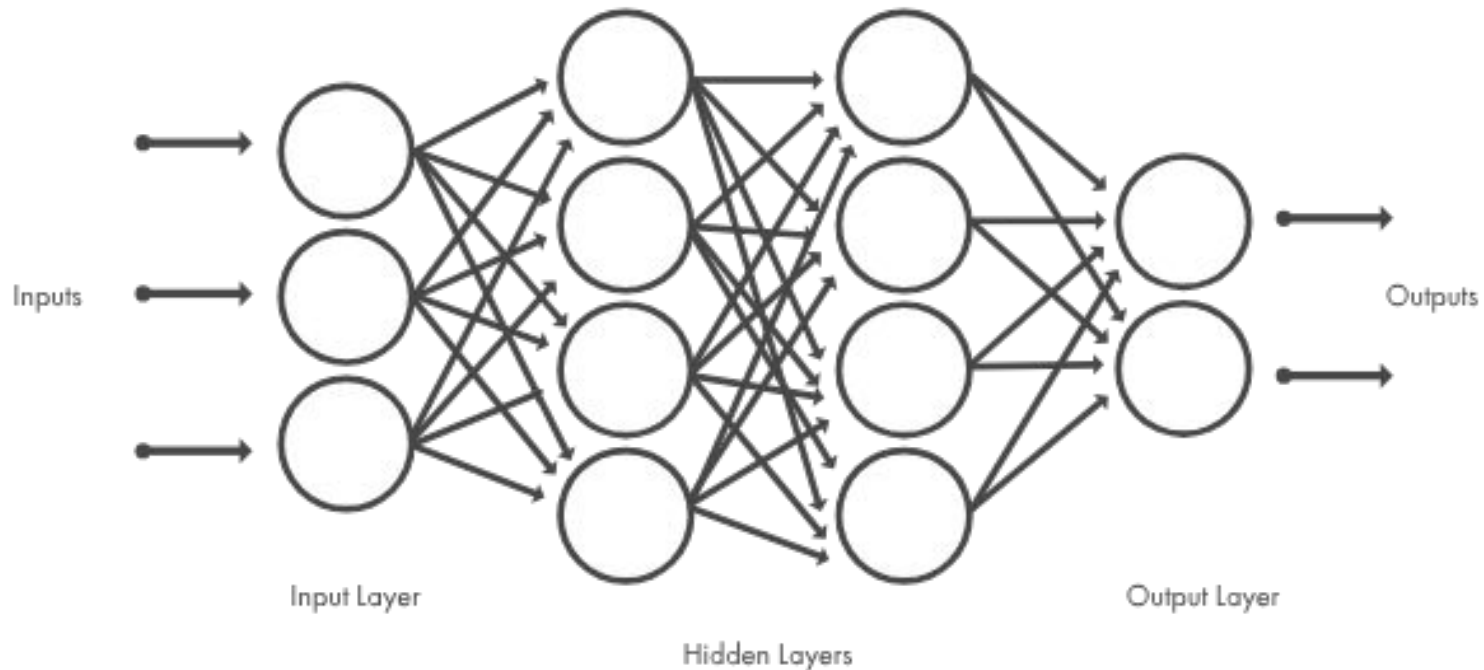


https://www.researchgate.net/figure/Deep-Neural-Network-architecture_fig1_330120030



딥러닝 (Deep Learning)

- 딥러닝
 - 외부로 나타나지 않고 숨겨진 계층(hidden layer)가 다수 존재하는 신경망 모델
 - 숨겨진 변수가 학습을 통해 필요한 정보(feature)를 추출하는 모델
- 전통적 접근 vs. 딥러닝 접근
 - 전통적 접근: 인간 전문가가 유용한 정보를 선정하고 이를 데이터에서 계산
 - 딥러닝 접근: 모델이 자동으로 유용한 정보를 추출하여 사용



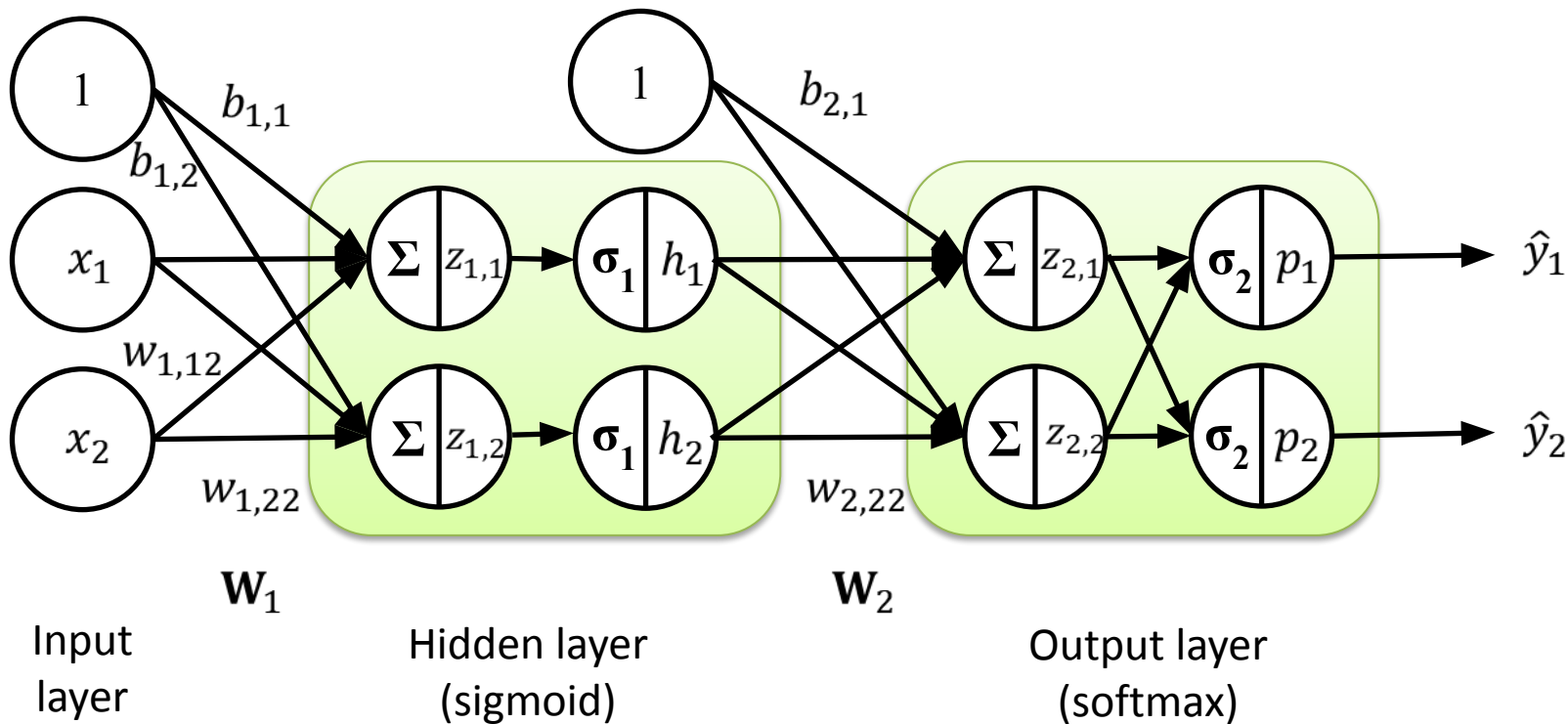
딥러닝 기초

심층신경망의 학습



다계층 퍼셉트론 (MLP: Multi-layer Perceptron)

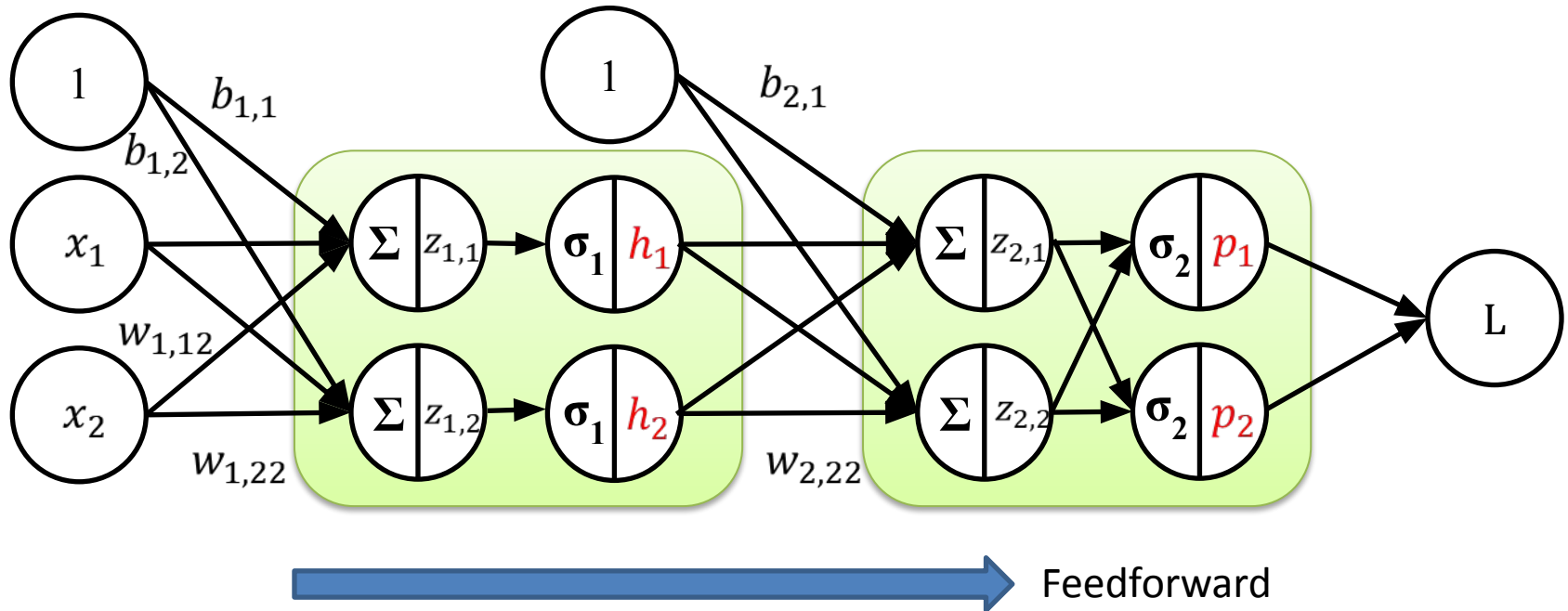
- 예제: sigmoid layer (2) + softmax layer (2), 이진 분류를 위한 크로스 엔트로피 손실 함수 사용
 - 12개의 파라미터가 존재:



$$L = y_1 \log p_1 + y_2 \log p_2$$

순방향 계산 (Feedforward Computation)

- 순방향 계산: 입력으로부터 파라미터를 통해 출력과 손실을 계산



$$h_1 = \sigma_1(w_{1,11}x_1 + w_{1,12}x_2 + b_{1,1})$$

$$h_2 = \sigma_1(w_{1,21}x_1 + w_{1,22}x_2 + b_{1,2})$$

$$L = y_1 \log p_1 + y_2 \log p_2$$

$$p_1 = \sigma_2(w_{2,11}h_1 + w_{2,12}h_2 + b_{2,1})$$

$$p_2 = \sigma_2(w_{2,21}h_1 + w_{2,22}h_2 + b_{2,2})$$



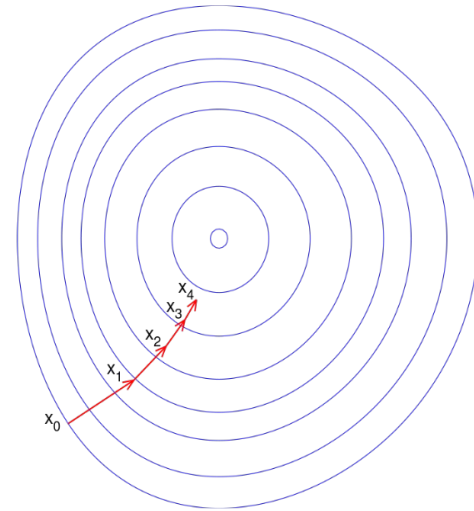
경사하강법을 이용한 손실 함수 최소화

- 손실 함수(loss function)의 최소화
 - 손실함수를 최소화하는 파라미터를 학습
 - 각 파라미터에 대한 손실함수의 미분값(경사도, gradient)를 0으로 하는 값
- 경사하강법 (gradient descent)

$\theta^{(0)}$: random position

$$\theta^{(i+1)} = \theta^{(i)} - \lambda \frac{\partial L(\theta^{(i)})}{\partial \theta}$$

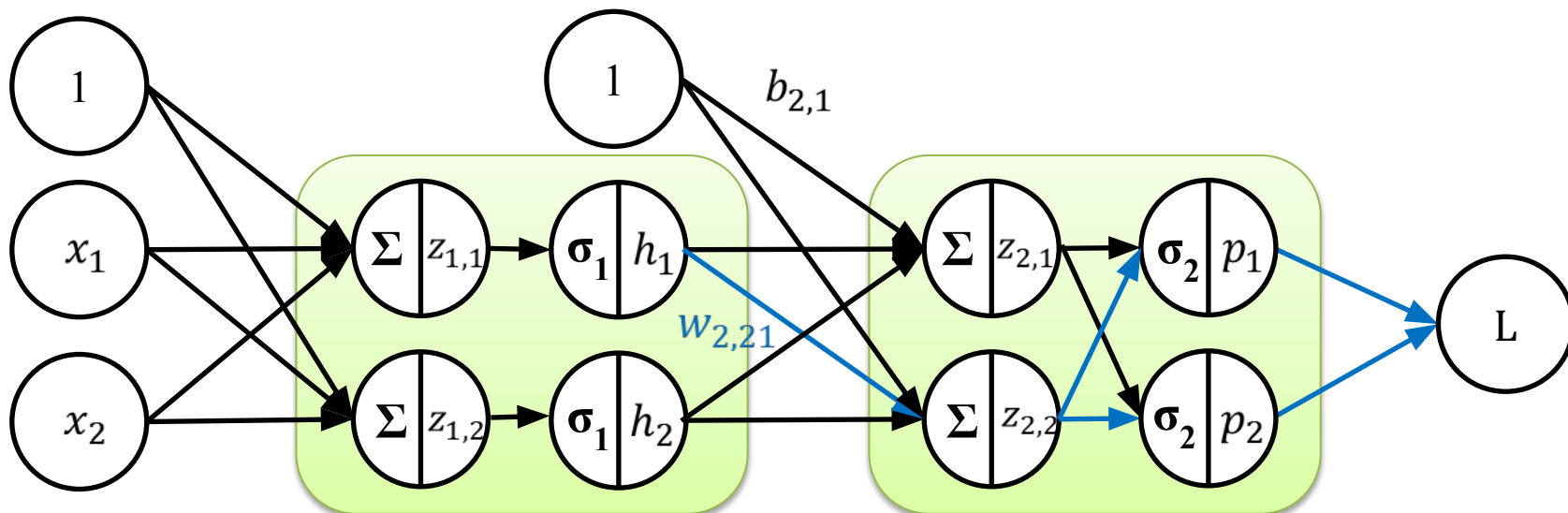
각 파라미터에 대한
경사도의 계산이 핵심!



https://en.wikipedia.org/wiki/Gradient_descent

경사도 계산

- $w_{2,21}$ 에 대한 경사도 계산



$$\frac{\partial L}{\partial w_{2,21}} = \frac{\partial L}{\partial p_1} \frac{\partial p_1}{\partial z_{2,2}} \frac{\partial z_{2,2}}{\partial w_{2,21}} + \frac{\partial L}{\partial p_2} \frac{\partial p_2}{\partial z_{2,2}} \frac{\partial z_{2,2}}{\partial w_{2,21}}$$

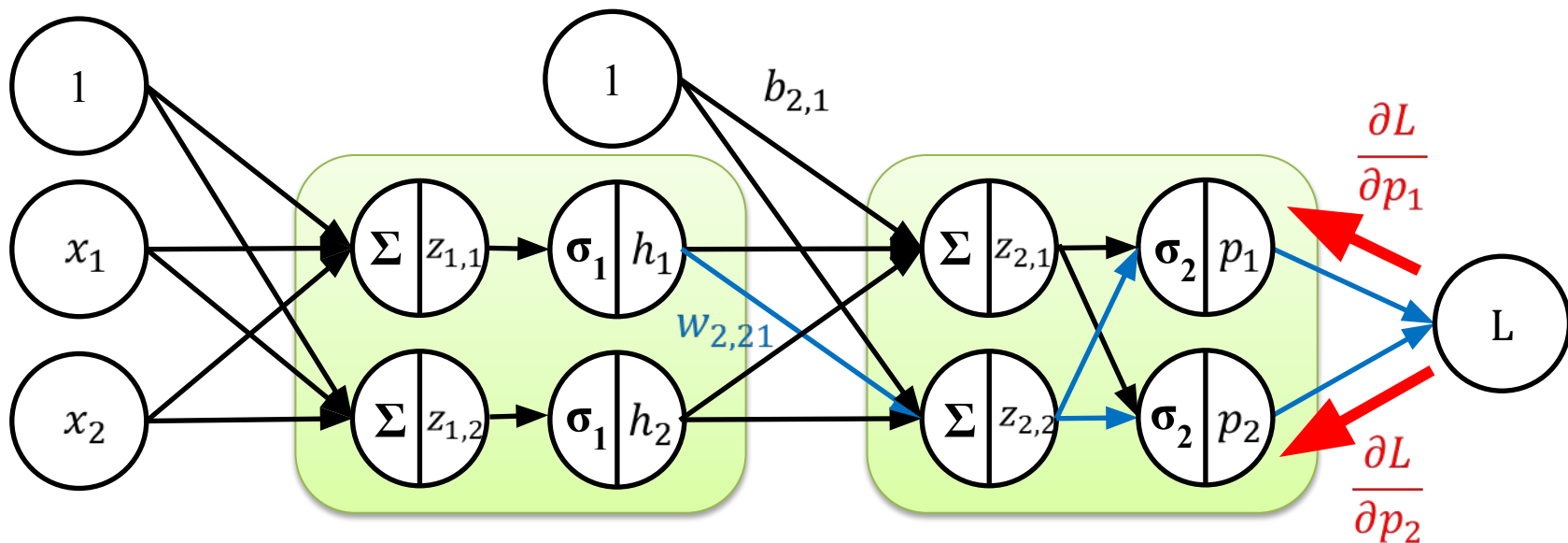
$$= \left(\frac{\partial L}{\partial p_1} \frac{\partial p_1}{\partial z_{2,2}} + \frac{\partial L}{\partial p_2} \frac{\partial p_2}{\partial z_{2,2}} \right) \frac{\partial z_{2,2}}{\partial w_{2,21}}$$

$$= \left(-\frac{y_1}{p_1} \cdot p_1(1-p_1) - \frac{y_2}{p_2} \cdot p_2(1-p_2) \right) \cdot h_1$$

순방향에서 계산된 값들

경사도 계산

- $w_{2,21}$ 에 대한 경사도 계산



$$\frac{\partial L}{\partial w_{2,21}} = \frac{\partial L}{\partial p_1} \frac{\partial p_1}{\partial z_{2,2}} \frac{\partial z_{2,2}}{\partial w_{2,21}} + \frac{\partial L}{\partial p_2} \frac{\partial p_2}{\partial z_{2,2}} \frac{\partial z_{2,2}}{\partial w_{2,21}}$$

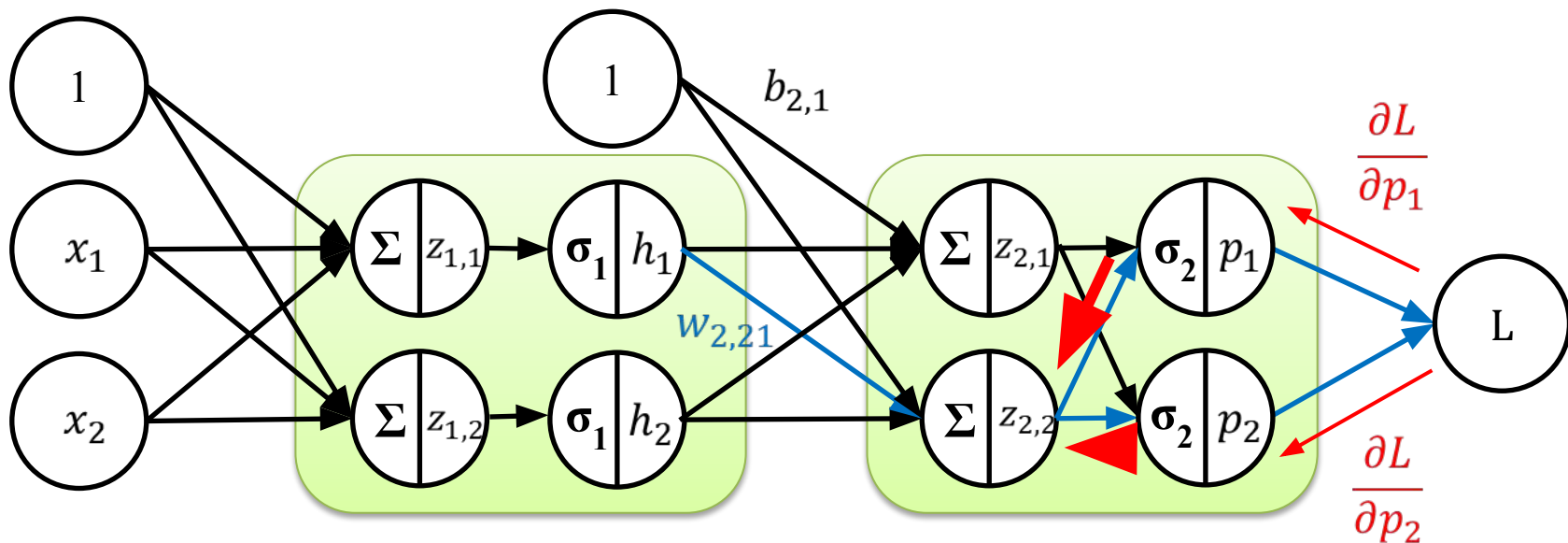
$$= \left(\frac{\partial L}{\partial p_1} \frac{\partial p_1}{\partial z_{2,2}} + \frac{\partial L}{\partial p_2} \frac{\partial p_2}{\partial z_{2,2}} \right) \frac{\partial z_{2,2}}{\partial w_{2,21}}$$

$$= \left(-\frac{y_1}{p_1} \cdot p_1(1-p_1) - \frac{y_2}{p_2} \cdot p_2(1-p_2) \right) \cdot h_1$$

순방향에서 계산된 값들

경사도 계산

- $w_{2,21}$ 에 대한 경사도 계산



$$\frac{\partial L}{\partial w_{2,21}} = \frac{\partial L}{\partial p_1} \frac{\partial p_1}{\partial z_{2,2}} \frac{\partial z_{2,2}}{\partial w_{2,21}} + \frac{\partial L}{\partial p_2} \frac{\partial p_2}{\partial z_{2,2}} \frac{\partial z_{2,2}}{\partial w_{2,21}}$$

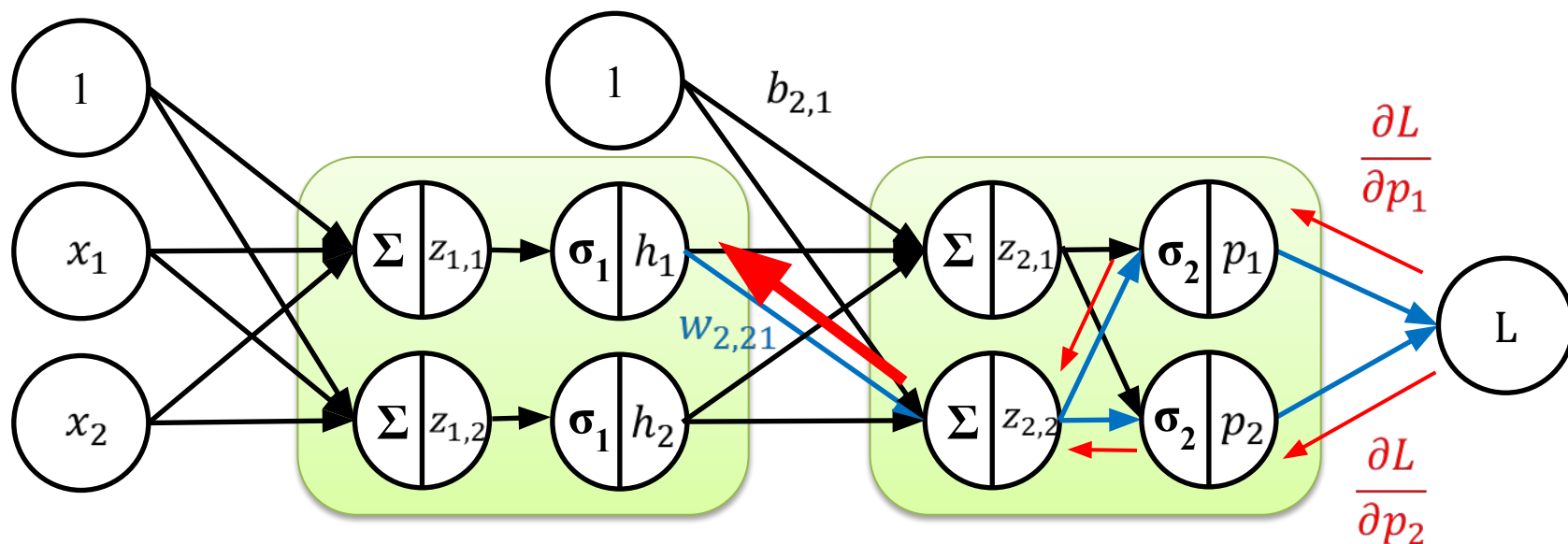
$$= \left(\frac{\partial L}{\partial p_1} \frac{\partial p_1}{\partial z_{2,2}} + \frac{\partial L}{\partial p_2} \frac{\partial p_2}{\partial z_{2,2}} \right) \frac{\partial z_{2,2}}{\partial w_{2,21}}$$

$$= \left(-\frac{y_1}{p_1} \cdot p_1(1-p_1) - \frac{y_2}{p_2} \cdot p_2(1-p_2) \right) \cdot h_1$$

순방향에서 계산된 값들

역방향 경사도 계산

- $w_{2,21}$ 에 대한 경사도 계산



$$\frac{\partial L}{\partial w_{2,21}} = \frac{\partial L}{\partial p_1} \frac{\partial p_1}{\partial z_{2,2}} \frac{\partial z_{2,2}}{\partial w_{2,21}} + \frac{\partial L}{\partial p_2} \frac{\partial p_2}{\partial z_{2,2}} \frac{\partial z_{2,2}}{\partial w_{2,21}}$$

$$= \left(\frac{\partial L}{\partial p_1} \frac{\partial p_1}{\partial z_{2,2}} + \frac{\partial L}{\partial p_2} \frac{\partial p_2}{\partial z_{2,2}} \right) \frac{\partial z_{2,2}}{\partial w_{2,21}}$$

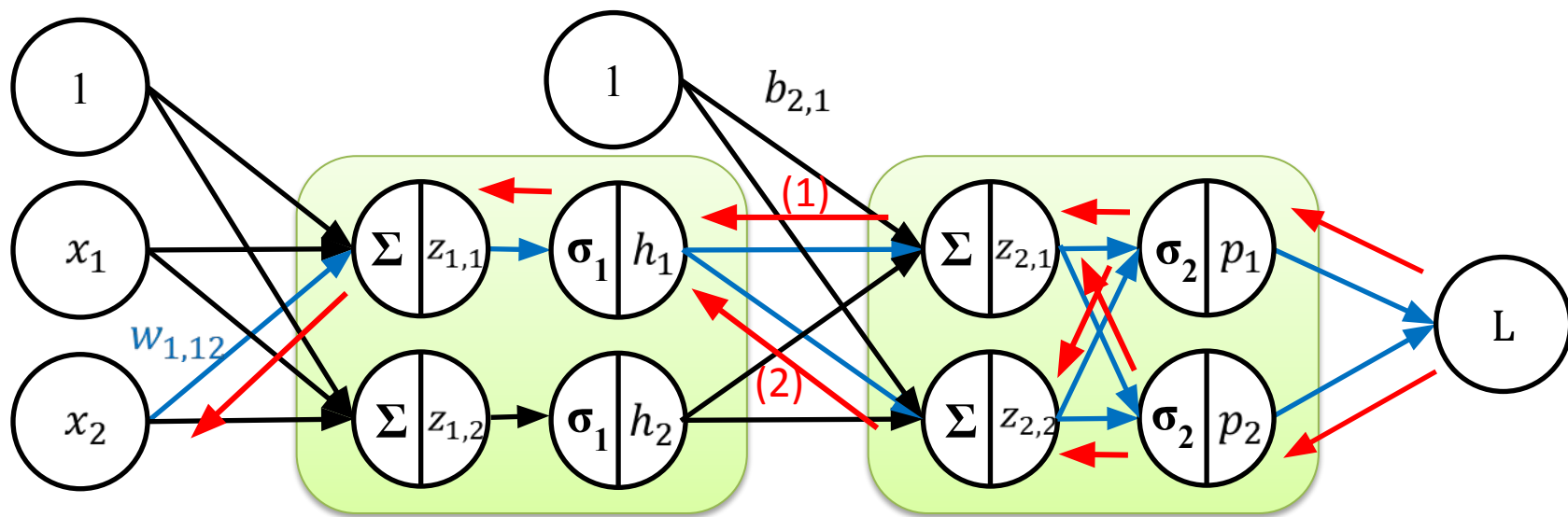
$$= \left(-\frac{y_1}{p_1} \cdot p_1(1 - p_1) - \frac{y_2}{p_2} \cdot p_2(1 - p_2) \right) \cdot h_1$$

순방향에서 계산된 값들



역방향 경사도 계산

- 또 다른 예제, $w_{1,12}$ 에 대한 경사도 계산



$$(1) = \left(\frac{\partial L}{\partial p_1} \frac{\partial p_1}{\partial z_{2,1}} + \frac{\partial L}{\partial p_2} \frac{\partial p_2}{\partial z_{2,1}} \right) \frac{\partial z_{2,1}}{\partial h_1}$$

$$(2) = \left(\frac{\partial L}{\partial p_1} \frac{\partial p_1}{\partial z_{2,2}} + \frac{\partial L}{\partial p_2} \frac{\partial p_2}{\partial z_{2,2}} \right) \frac{\partial z_{2,2}}{\partial h_1}$$

$$\frac{\partial L}{\partial w_{1,12}} = [(1) + (2)] \frac{\partial h_1}{\partial z_{1,1}} \frac{\partial z_{1,1}}{\partial w_{1,12}}$$



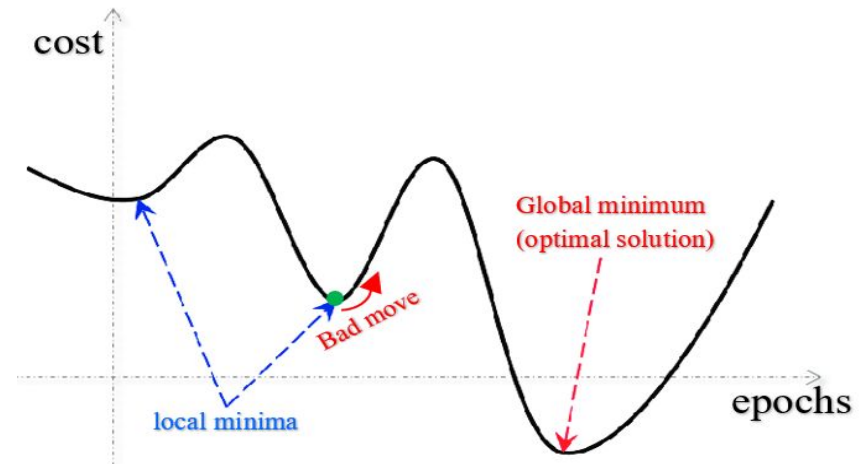
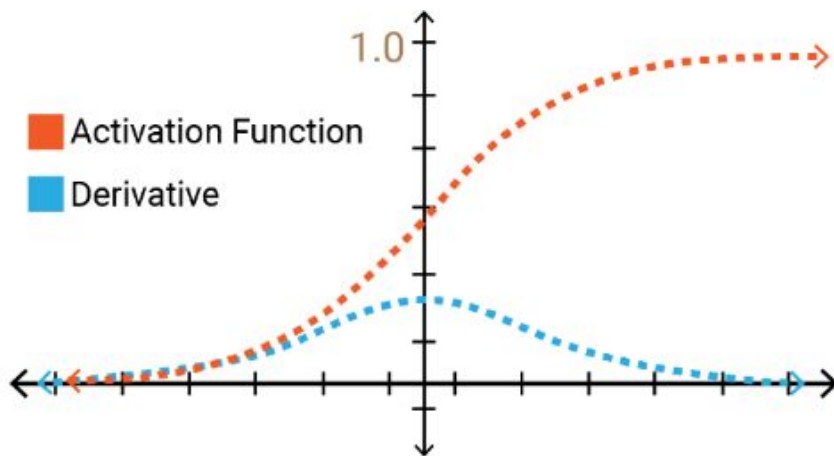
역전파 (Backpropagation)

- **역전파 알고리즘**은 신경망의 가중치를 학습하는 주요한 방법으로 순방향과 역방향 계산을 반복함으로써 수행됨
 - 오늘날 신경망 훈련에 가장 많이 사용되는 알고리즘
- 대략적 알고리즘
 - (1) 가중치의 초기화 (보통 랜덤한 값으로)
 - (2) 순방향 계산을 통해 출력과 손실을 계산
 - (3) 역방향 계산을 통해 경사치를 계산하고 파라미터를 업데이트
 - (4) 수렴할 때까지 (2)와 (3)을 반복
- 역전파 알고리즘은 생물학적 지식과 관련이 없음
 - 신경망은 생물학적 신경세포로부터 발전했지만, 생물학적으로 역전파와 같은 원리는 존재하지 않음
 - 역전파는 많은 양의 데이터가 필요한데 비해 생물학적 신경세포는 더 적은 데이터로부터 좀 더 천천히 학습함
 - 새로운 학습 방법이 존재할 가능성!!



심층 신경망 학습의 문제

- **경사도 소멸 (vanishing gradient):** 역전파에 따라 경사도가 점점 작아지고 결국 소멸하는 현상
 - 보통 활성화 함수의 미분값이 1보다 작기 때문에 발생하는 현상
 - 경사도 소멸은 심층 신경망의 훈련을 어렵게 하는 주된 요인
 - 이를 방지하기 위한 다양한 기법 (e.g. ReLU, LSTM, ResNet)이 고안됨
- **국소 최적화 (local minimum):** 손실함수가 충분히 최적화 되지 않았음에도 경사도가 0이 되는 문제
 - 경사하강법 류의 방법에서 공통적으로 발생하는 문제
 - 완전히 해결하는 것은 불가능하기 때문에 좋은 시작점을 반복적으로 찾고자 함



딥러닝 기초

다양한 학습 기법

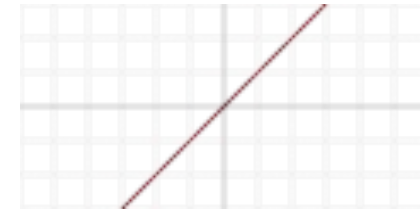


활성화 함수

- **Identity**

- 선형 활성화 함수

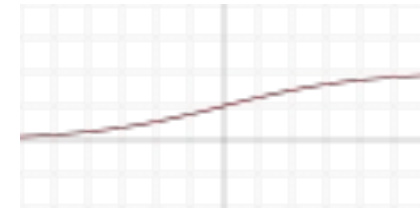
$$\sigma(z) = z$$
$$\sigma'(z) = 1$$



- **Sigmoid (Logistic)**

- 기본적인 활성화 함수
- 경사도 소멸의 문제가 발생
- 항상 양수만을 도출하여 편향이 발생

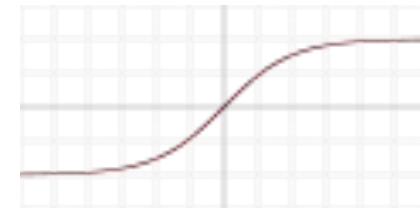
$$\sigma(z) = \frac{1}{1+e^{-z}}$$
$$\sigma'(z) = \sigma(z)(1 - \sigma(z))$$



- **Hyperbolic tangent**

- Sigmoid와 유사하나 0 중심
- 양수/음수 모두 도출되어 편향이 없음
- 경사도 소멸의 문제가 상대적으로 적지만 여전히 존재

$$\sigma(z) = \frac{e^z - e^{-z}}{e^z + e^{-z}}$$
$$\sigma'(z) = 1 - \sigma(z)^2$$



https://en.wikipedia.org/wiki/Activation_function

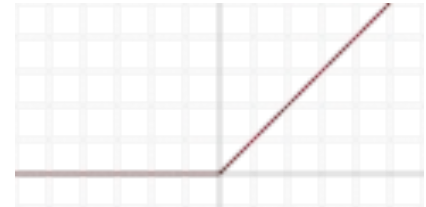


활성화 함수

- **ReLU (Rectifier Linear Unit)**

- 일반적으로 심층신경망에 가장 많이 사용되는 함수
- 장점: 희소 표현이 가능. 경사도 소멸이 적음, 계산이 효율적
- 단점: 양수만이 도출, 값의 제한이 없음, 모든 경사도가 0이 되는 현상이 발생

$$\sigma(z) = \max(0, z)$$
$$\sigma'(z) = 0 \text{ or } 1$$

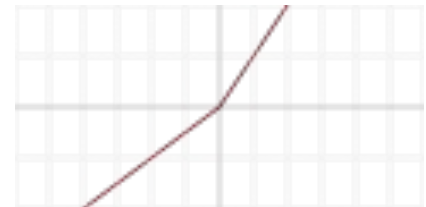


- **Leaky ReLU**

- ReLU을 보완하기 위한 변형
- 경사도가 0이 되는 현상을 방지
- GELU, ELU, SELU 등의 다양한 변형

$$\sigma(z) = \max(\alpha z, z)$$
$$\sigma'(z) = \alpha \text{ or } 1$$

보통 $\alpha = 0.01$



https://en.wikipedia.org/wiki/Activation_function



손실함수 최소화 기법

- 손실함수 최소화

- 딥러닝 모델 훈련의 핵심
- 손실함수를 최소화하는 파라미터를 찾고자 함

- 경사하강법 (gradient descent)

- 임의의 파라미터에서 시작하여 경사를 따라 파라미터의 변화가 0이 될 때까지 업데이트
- 배치 경사하강법: 모든 데이터를 이용
- 확률적 경사하강법: 하나의 샘플을 이용
- 미니배치 경사하강법: 소수의 샘플을 이용

- 경사하강법의 문제

- 학습률을 정하기가 어려움
- 너무 큰 학습률: 학습은 빠르지만 불안정
- 너무 작은 학습률: 안정적이지만 학습이 느림

$$\min_{\theta} L(\theta)$$

$\theta^{(0)}$: random position

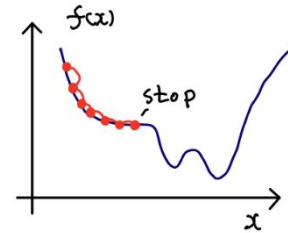
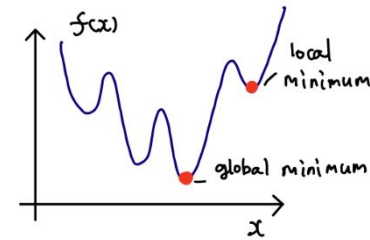
$$\theta^{(i+1)} = \theta^{(i)} - \lambda \nabla L(\theta^{(i)})$$



손실함수 최소화 기법

• 모멘텀 최적화 (Momentum Optimizer)

- 관성 계수를 추가하여 경사값을 업데이트
- 지역최저점이나 안장점(최저점이 아니지만 경사도가 0인 지점)의 문제를 해결
- 관성에 의해 더 빠른 학습이 가능



$$m^{(i)} = \beta_1 m^{(i-1)} + (1 - \beta_1) \nabla L(\theta^{(i)})$$

$$\theta^{(i+1)} = \theta^{(i)} - \lambda m^{(i)}$$

<https://icim.nims.re.kr/post/easyMath/428>

• Adaptive Gradient (Adagrad)

- 일반적인 GD는 모든 파라미터가 같은 학습률로 학습되어 비효율적
- 변화가 적은 파라미터는 더 큰 학습률을 변화가 많이 파라미터를 작은 학습률로 업데이트

k 번째 파라미터 θ_k 에 대한
변화량 제공의 합

$$g_k^{(i)} = g_k^{(i-1)} + \nabla_k L(\theta^{(i)})^2$$

$$\theta_k^{(i+1)} = \theta_k^{(i)} - \frac{\lambda}{\sqrt{g_k^{(i)} + \epsilon}} \nabla_k L(\theta^{(i)})$$



손실함수 최소화 기법

• RMSProp

- Adagrad는 점차 학습률이 너무 작아져 더 이상 학습이 진행되지 않는 문제가 발생
- $g_k^{(i)}$ 계산에 이동평균을 적용하여 0으로 빠르게 떨어지는 것을 방지

$$g_k^{(i)} = \beta g_k^{(i-1)} + (1 - \beta) \nabla_k L(\theta^{(i)})^2$$

$$\theta_k^{(i+1)} = \theta_k^{(i)} - \frac{\lambda}{\sqrt{g_k^{(i)} + \epsilon}} \nabla_k L(\theta^{(i)})$$

• Adam (Adaptive Momentum Estimation)

- Momentum + RMSProp
- Momentum을 이용한 빠르고 지속적인 업데이트
- RMSProp을 이용한 파라미터 별 차등적인 업데이트

$$m_k^{(i)} = \beta_1 m_k^{(i-1)} + (1 - \beta_1) \nabla_k L(\theta^{(i)})$$

$$g_k^{(i)} = \beta_2 g_k^{(i-1)} + (1 - \beta_2) \nabla_k L(\theta^{(i)})^2$$

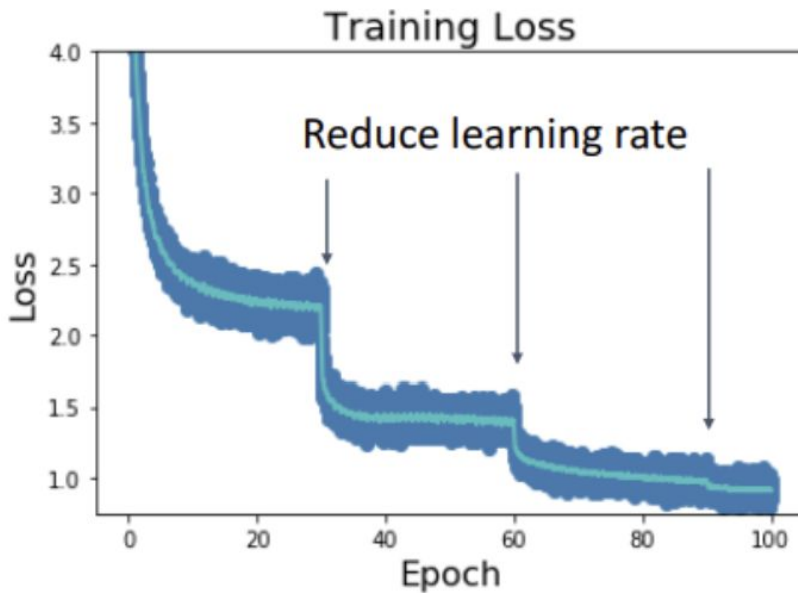
$$\theta_k^{(i+1)} = \theta_k^{(i)} - \frac{\lambda}{\sqrt{g_k^{(i)} + \epsilon}} m_k^{(i)}$$



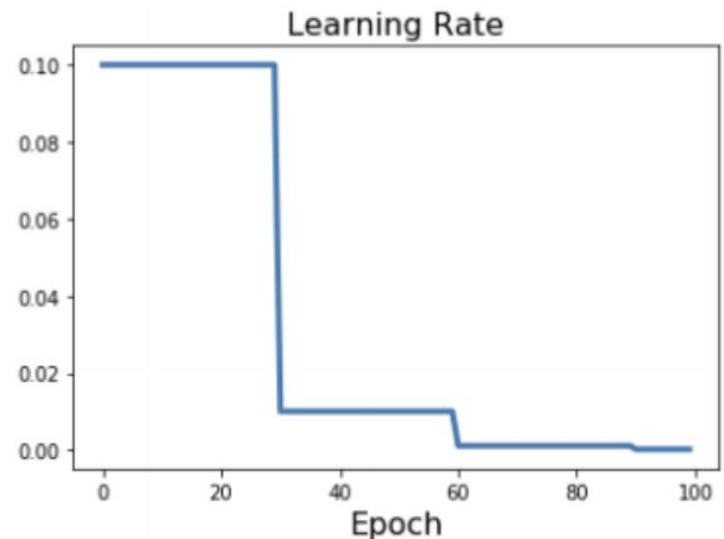
손실함수 최소화 기법

- **Learning Rate Decay**

- 여러가지 방식에도 불구하고 최적화가 진행될 수록 학습률은 작아져야함
- 학습에 따라 학습률을 줄여가는 방식



Step: Reduce learning rate at a few fixed points.
E.g. for ResNets, multiply LR by 0.1 after epochs 30, 60, and 90.



<http://cs231n.stanford.edu/>

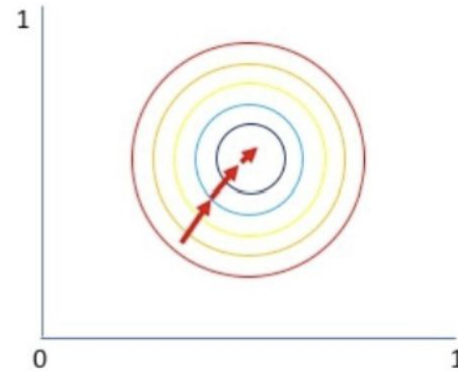
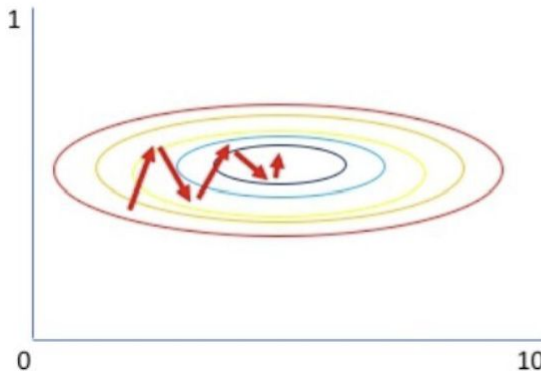


정규화 (Normalization)

- 정규화(Normalization)란?

- 신경망 계층의 입력으로 들어가는 데이터의 분포를 일정하게 맞추어 주는 과정
- 안정적이고 빠른 학습을 위해 주로 사용함

<https://medium.com/@limxiuxian98/batch-normalization-what-should-we-know-8c6f5d30d3ad>



- 데이터 정규화 (Data Normalization) or Data Scaling

- 입력 계층에 들어가는 주어진 데이터(x)를 정규화하는 과정
- 모델 훈련의 일부가 아니라 전처리의 일부
- Min-max normalization: 데이터를 0~1사이로 정규화
- Standardization: 데이터를 평균 0, 분산 1로 정규화

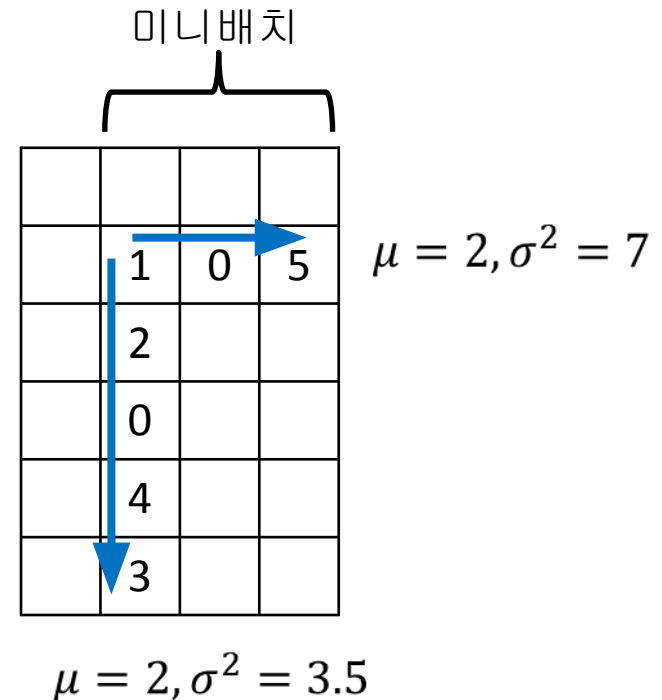


정규화 (Normalization)

- 계층내 정규화 (In-layer Normalization)
 - 신경망 내부에서 한 계층에서 다음 계층으로 전달되는 입력을 정규화
- 배치 정규화 (Batch Normalization)
 - 미니배치 내에서 각 변수가 같은 분포를 갖도록 정규화 (across-sample)
 - 주로 이미지 분석(CNN모델)에 사용
- 계층 정규화 (Layer Normalization)
 - 하나의 표본 내에서 변수들의 같은 분포를 갖도록 정규화 (across-variable)
 - 주로 텍스트 분석(RNN모델)에 사용
- 가중치 정규화 (Weight Normalization)
 - 데이터 대신에 모델의 가중치를 정규화

변수별로
학습되는
파라미터

$$x_n = \frac{x - \mu}{\sigma} \cdot \gamma + \beta$$





규제화 (Regularization)

- **규제화(Regularization)이란?**
 - 모델의 과대적합(overfitting)을 방지하기 위해 모델의 복잡성을 줄이는 방식
- **Weight Decay**
 - 학습 과정에서 큰 파라미터에 대해서는 큰 페널티를 부여하여 파라미터가 너무 커지는 것을 방지, 손실함수에 벌점항을 추가하여 구현
 - 근본적으로 “모델 선택과 확장”에서 다룬 규제화와 동일
 - 벌점은 $L_0, L_1, L_2, L_{\text{infinite}}$ 등이 가능

$$\text{Loss}(\theta, \lambda | X, Y) = \text{Error}(\theta | X, Y) + \lambda \text{Penalty}(\theta)$$

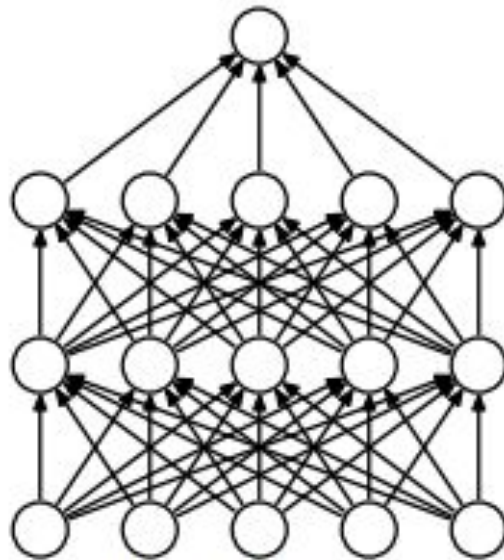
$$\text{Loss} = - \sum_i \left[y_i \log \left(\frac{e^{\beta_0 + \beta_1 x}}{1 + e^{\beta_0 + \beta_1 x}} \right) + (1 - y_i) \log \left(\frac{1}{1 + e^{\beta_0 + \beta_1 x}} \right) \right] + \lambda \beta_1^2$$



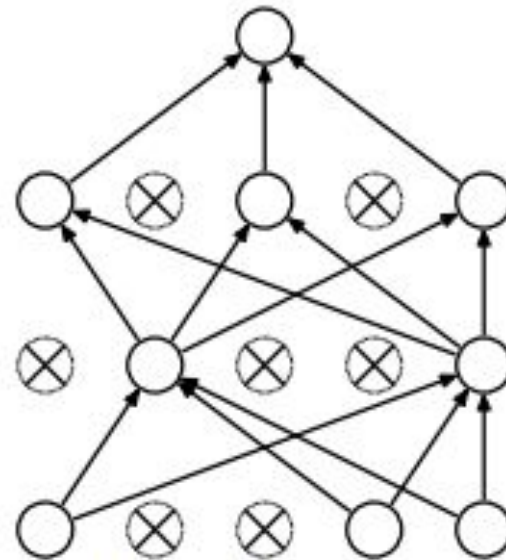
규제화 (Regularization)

• Dropout

- 훈련과정에서 노드를 임의로 삭제하여 출력이 일부 노드에만 의존하는 현상을 방지 → 좀 더 안정적인 예측이 가능
- 훈련 과정에서는 매 순방향 계산에서 p 의 비율로 노드를 삭제하고, 그 대신 각 출력을 $1/(1 - p)$ 만큼 스케일하여 계산
- 예측을 할 때는 모든 노드를 그대로 사용



(a) Standard Neural Net



(b) After applying dropout.

딥러닝 기초

프로그래밍 실습



라이브러리와 데이터

```
[ ] # 라이브러리
import numpy as np
import pandas as pd
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn.model_selection import train_test_split
```

```
[ ] # 데이터셋
from sklearn.datasets import load_diabetes
X, y_numeric = load_diabetes(return_X_y=True)
# numpy 형태로 y를 배열
y = np.array([ 0 if y_numeric[i]<140 else 1 for i in range(len(y_numeric)) ])
xtrain, xtest, ytrain, ytest = train_test_split(X,y,test_size=0.4,random_state=42)
```




Scikit-Learn을 이용한 신경망 모델

```
[ ] from sklearn.neural_network import MLPClassifier
    f = MLPClassifier(
        hidden_layer_sizes = (10,5),
        activation = 'logistic',
        solver = 'lbfgs', # for small data set, sgd/adam for large data set
        alpha = 0.01, # L2 regularization
        batch_size = 'auto',
        learning_rate = 'constant',
        learning_rate_init = 0.001,
        random_state = 0,
        max_iter = 10000)
```

```
[ ] f.fit(xtrain,ytrain)
    print( f.score(xtrain,ytrain), f.score(xtest,ytest) )
```

```
0.9962264150943396 0.711864406779661
```



Tensorflow를 이용한 신경망 모델

```
[ ] # 텐서플로우 라이브러리  
import tensorflow as tf
```

신경망 모델의 선언

```
[ ] # 인공신경망 모델  
model = tf.keras.models.Sequential()  
model.add( tf.keras.layers.Input(shape=(10,)) )      # 입력 변수의 수 10  
model.add( tf.keras.layers.Dense(10,activation='sigmoid') )  
model.add( tf.keras.layers.Dense(5,activation='sigmoid') )  
model.add( tf.keras.layers.Dense(2,activation='softmax'))
```

```
[ ] # 모델 컴파일  
model.compile(optimizer='adam',  
              loss='sparse_categorical_crossentropy',  
              metrics=['accuracy'])
```



Tensorflow를 이용한 신경망 모델

모델 훈련

```
[ ] model.fit(xtrain,ytrain,epochs=5) # 최초 5 번
```

```
Epoch 1/5  
9/9 [=====] - 2s 7ms/step - loss: 0.9480 - accuracy: 0.5094  
Epoch 2/5  
9/9 [=====] - 0s 5ms/step - loss: 0.9156 - accuracy: 0.5094  
Epoch 3/5  
9/9 [=====] - 0s 9ms/step - loss: 0.8833 - accuracy: 0.5094  
Epoch 4/5  
9/9 [=====] - 0s 12ms/step - loss: 0.8564 - accuracy: 0.5094  
Epoch 5/5  
9/9 [=====] - 0s 5ms/step - loss: 0.8289 - accuracy: 0.5094  
<keras.callbacks.History at 0x78d2020d5e10>
```

```
[ ] model.fit(xtrain,ytrain,epochs=1000) # 추가 1000 번
```

```
[ ] model.fit(xtrain,ytrain,epochs=5) # 추가 5 번
```

```
Epoch 1/5  
9/9 [=====] - 0s 3ms/step - loss: 0.5134 - accuracy: 0.7321  
Epoch 2/5  
9/9 [=====] - 0s 3ms/step - loss: 0.5129 - accuracy: 0.7321  
Epoch 3/5  
9/9 [=====] - 0s 4ms/step - loss: 0.5130 - accuracy: 0.7245  
Epoch 4/5  
9/9 [=====] - 0s 3ms/step - loss: 0.5133 - accuracy: 0.7245  
Epoch 5/5  
9/9 [=====] - 0s 4ms/step - loss: 0.5135 - accuracy: 0.7245  
<keras.callbacks.History at 0x78d1fe45b610>
```



Tensorflow를 이용한 신경망 모델

모델의 모습

```
[ ] model.summary()
```

```
Model: "sequential"
```

Layer (type)	Output Shape	Param #
dense (Dense)	(None, 10)	110
dense_1 (Dense)	(None, 5)	55
dense_2 (Dense)	(None, 2)	12

```
=====  
Total params: 177
```

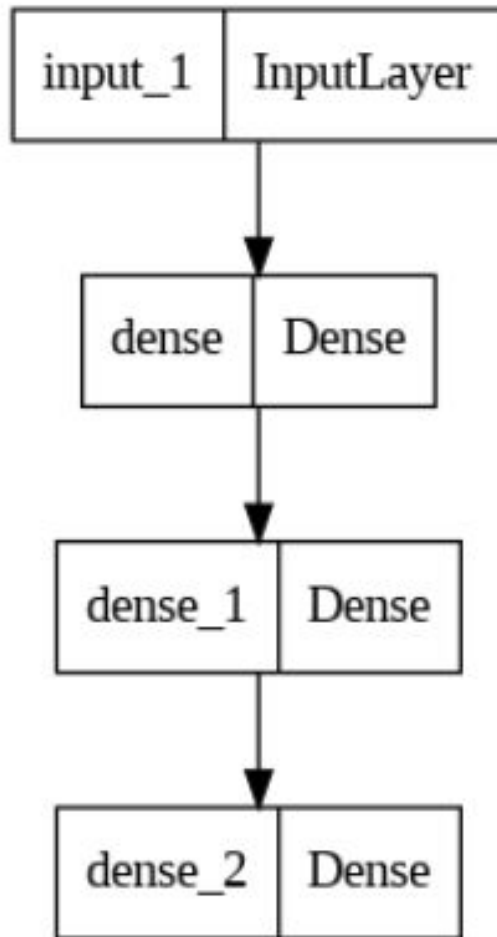
```
Trainable params: 177
```

```
Non-trainable params: 0  
=====
```



Tensorflow를 이용한 신경망 모델

```
[ ] tf.keras.utils.plot_model(model)
```





Tensorflow를 이용한 신경망 모델

모델을 이용한 예측

```
[ ] xtrain[0]
```

```
array([-0.01277963, -0.04464164,  0.06061839,  0.05285804,  0.04796534,  
       0.02937467, -0.01762938,  0.03430886,  0.07020738,  0.00720652])
```

```
[ ] model.predict(xtrain[[0]])
```

```
1/1 [=====] - 0s 117ms/step  
array([[0.08856107, 0.91143894]], dtype=float32)
```



Tensorflow를 이용한 신경망 모델

모델 평가

```
[ ] model.evaluate(xtrain,ytrain)
```

```
9/9 [=====] - 0s 3ms/step - loss: 0.5132 - accuracy: 0.7245  
[0.5132156014442444, 0.7245283126831055]
```

```
[ ] model.evaluate(xtest,ytest)
```

```
6/6 [=====] - 0s 3ms/step - loss: 0.4408 - accuracy: 0.7853  
[0.440816730260849, 0.7853107452392578]
```

감사합니다