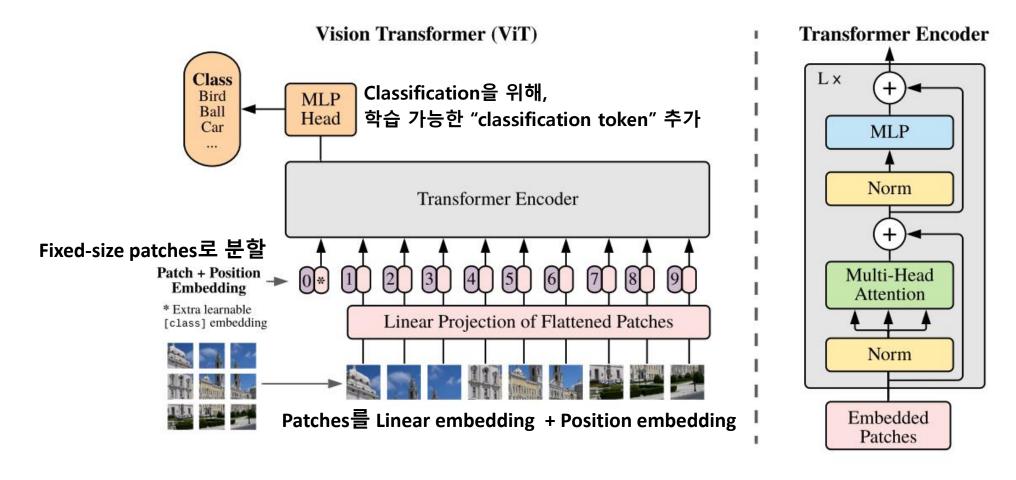
ICLR 2021 AN IMAGE IS WORTH 16X16 WORDS: TRANSFORMERS FOR IMAGE RECOGNITION AT SCALE

2022.08.03

논문 리뷰

배성훈

- Research Background:
 - 기존의 CV 연구에 NLP의 Transformer를 적용 (CNN 사용 X)
 - 그러나 Transformer가 translation equivariance 와 locality 같은 CNN 고유의 일부 inductive biases가 부족해 불충분한 양의 데이터를 학습할 때 쉽지 않은 일반화
 - 이를 large scale training이 해결 가능. 충분한 양의 사전 학습!



Method:

<Input>

- 일반적인 Transformer는 token embedding에 대한 1차원의 sequence를 입력으로 받음
- 2차원의 이미지를 다루기 위해 논문은 3차원 이미지를 flatten된 2차원 patch의 sequence로 변환

$$\mathbf{x} \in \mathbb{R}^{\mathbf{H} \times \mathbf{W} \times \mathbf{C}}_{3$$
차원 $\rightarrow \mathbf{x}_p \in \mathbb{R}^{\mathbf{N} \times (\mathbf{P}^2 \times \mathbf{C})}_{2$ 차원

(H, W) = original image resolution, C = number of channel (P, P) = image patch size N = number of patch = HW/P^2

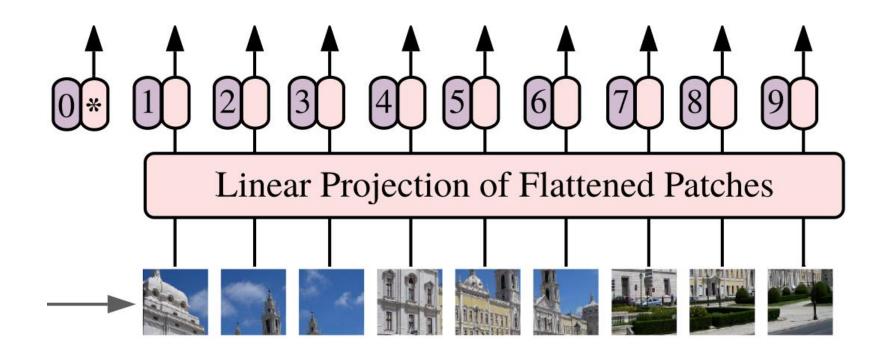
Patch + Position Embedding

* Extra learnable [class] embedding



Method:

- < Embedding Sequence Patch>
 - Transformer는 input으로 **1D sequence of token embeddings**를 가지기 때문에 image patch (2D images)를 Flatten한 후 학습 가능한 linear projection을 사용해 **D 차원에 mapping**



- Method:
 - < Embedding Sequence Patch>
 - BERT의 CLS token과 비슷하게, Transformer encoder (z_L^0) 의 output이 image representation $\frac{1}{2}$ 역할을 하도록 만듬

Embedding Sequence Patch

 $y = LN(z_L^0)$ Layernorm(LN)

$$\mathbf{z}_0 = [\mathbf{x}_{\text{class}}; \mathbf{x}_p^1 \mathbf{E}; \mathbf{x}_p^2 \mathbf{E}; \cdots; \mathbf{x}_p^N \mathbf{E}] + \mathbf{E}_{pos},$$

Trainable class token embedding 추가

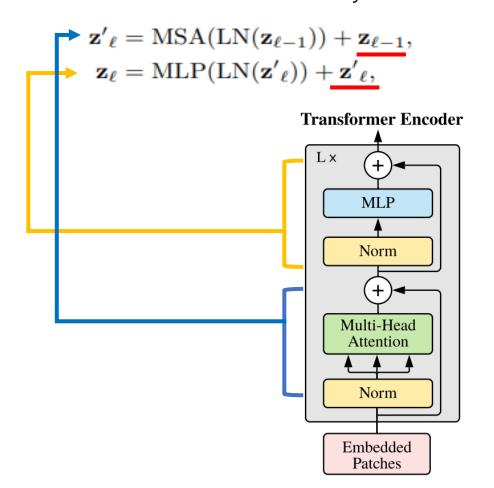
$$\mathbf{E} \in \mathbb{R}^{(P^2 \cdot C) \times D}, \ \mathbf{E}_{pos} \in \mathbb{R}^{(N+1) \times D}$$

Position embeddings-

각각의 **Patch embedding + Position embedding** 위치 정보를 활용 학습 가능한 1차원의 embedding을 사용

Method:

- <Transformer Encoder>
 - Multihead Self-Attention (MSA) + MLP
 - Layernorm(LN)은 모든 block 앞에 적용, 모든 block의 뒤에는 <u>Residual connection</u>이 추가
 - 여기서 MLP는 GELU 비선형성을 갖는 2개의 layer를 포함



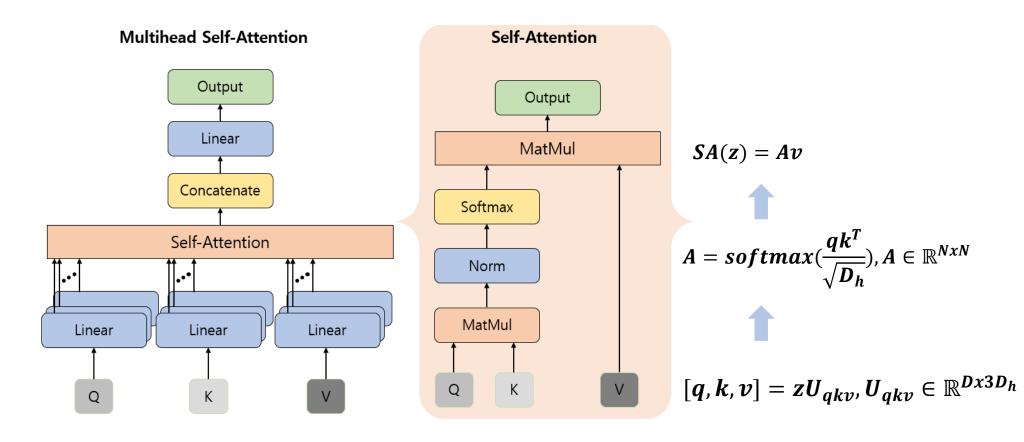
$$\ell = 1 \dots L$$

$$\ell = 1 \dots L$$

Method:

<Multihead Self-Attention>

Self-Attention 유닛을 Multihead 형태로 확장하기 위해 차원 변경 시 head dimension 반영 SA 유닛을 k개 concat

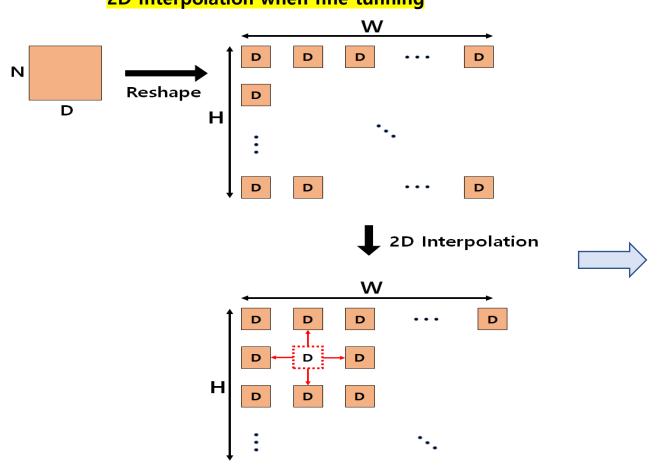


$$\mathsf{M}SA(z) = [SA_1(z); SA_2(z); ...; SA_k(z)]U_{msa}, U_{msa} \in \mathbb{R}^{DxD}$$

$$\mathbb{R}^{DxD} = \mathbb{R}^{k \cdot D_h xD}, \ D_h = \mathsf{D/k}$$

- Method: <Fine tunning and Higher resolution>
 - ViT는 대량의 데이터셋에 대해 사전 학습한 후 더 작은 downstream tasks에 fine-tunning을 하는 방법을 취함
 - Fine-Tunning 시 사전 학습된 prediction head를 제거하고, 0으로 초기화된 DxK FC layer를 부착 (K= Downstream class의 개수)

2D Interpolation when fine tunning

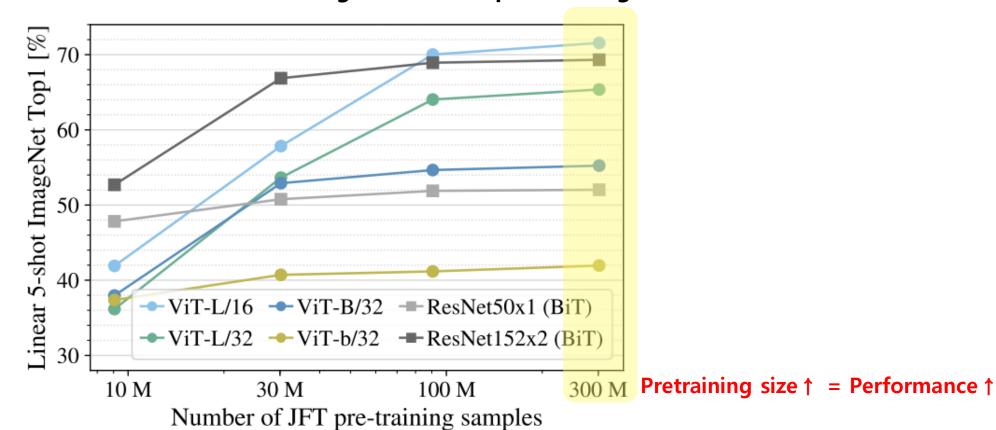


사전학습 시보다 **더 높은 해상도의 이미지**로 Fine-tunning하는 것이 더 **좋은 결과** 가져옴

Method: <Inductive bias>

- Self-attention으로 이루어진 ViT는 CNN에 비해 더 작은 image-specific **inductive bias**를 가짐
- ViT는 이를 해결하기 위해 **large datasets**(ex. 14M-300M images)로 **pretrained** 시켜 이를 사용해 specific task with fewer datapoints에 transfer learning을 함

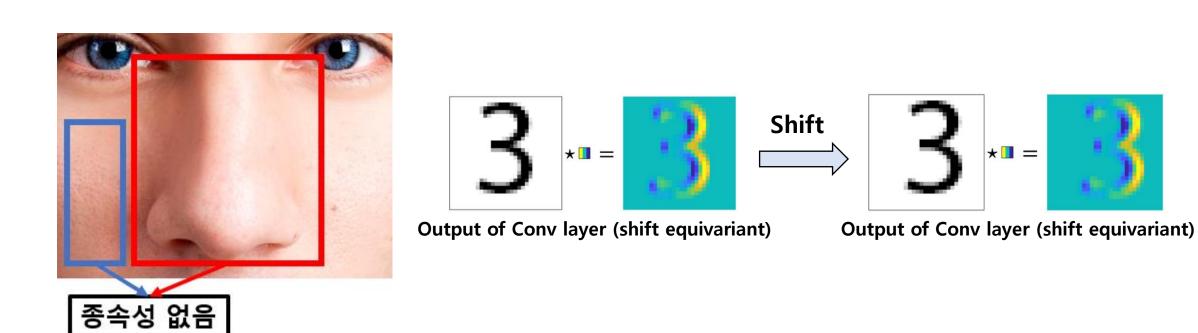
Linear few-shot evaluation on ImageNet versus pre-training size



- Method: <Inductive bias>
 - *대표적인 <u>Inductive bias</u>

Locality

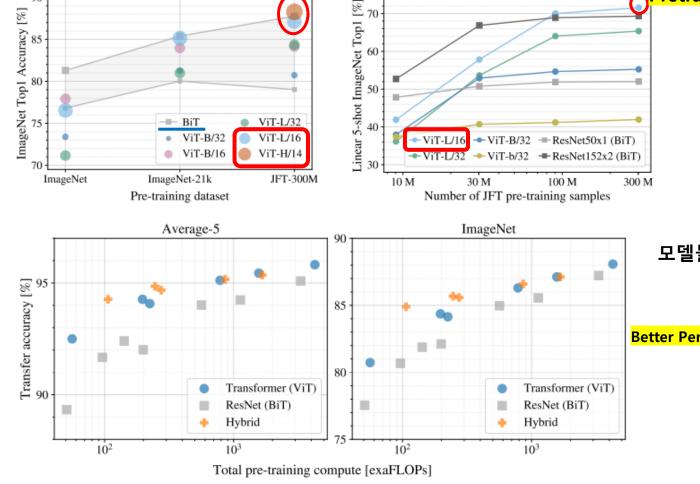
- 1. Locality (Neighborhood 픽셀이 가까울수록 영향도가 커짐)
- 2. **Translation Invariant** (object가 x, y축으로 이동하거나 회전해도 같은 object 인식)
- <u>적은 Inductive bias:</u> Optimal parameter를 찾기 위한 space가 커져 <u>데이터가 충분하지 않으면 학습이 잘 안됨</u>



Translation Invariant

• Experiment:

- 실험결과, 사전 학습된 데이터가 적을수록 성능이 안 좋아짐
- 즉, ViT는 사전 학습된 데이터가 많아야 좋은 성능을 보임 ViT를 pretraining할 때 사용하는 데이터 셋의 크기에 따른 결과 비교



Pretrained dataset ↑ => Performance ↑

모델들의 scale을 맞춘 후에 성능 비교 (Scale 지표: FLOPS)

ViT vs ResNet(BiT)

Better Performance/compute trade off

• Experiment:

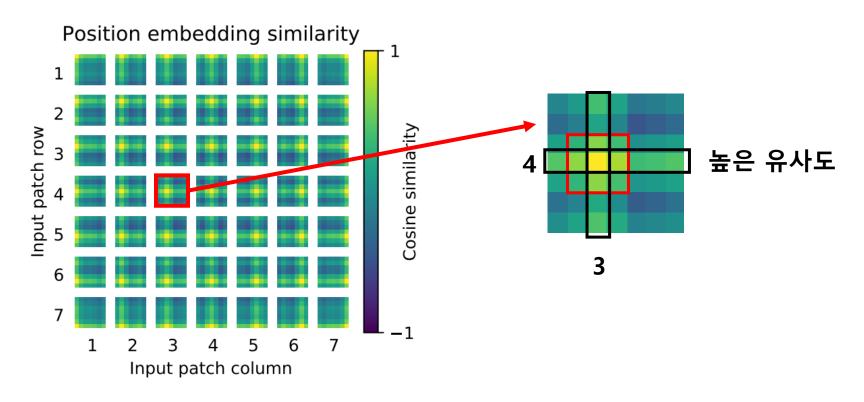
- 첫 번째 Linear Projection 부분에서 주요 요소 28개를 선정해 시각화
- Embedding filter를 시각화 했을 때 CNN filter 와 비슷한 기능을 보임 (많은 데이터를 사전학습한 경우)
- CNN과 같이 이미지 인식에 필수인 Edge, Color 등의 low-level feature들을 잘 포착

Embedding Projection

RGB embedding filters (first 28 principal components) 시각화 Linear Projection of Flattened Patches

- Experiment:
 - 가까운 거리, 같은 열 또는 행에 위치한 Patch는 비슷한 position embedding과 높은 유사도를 보임

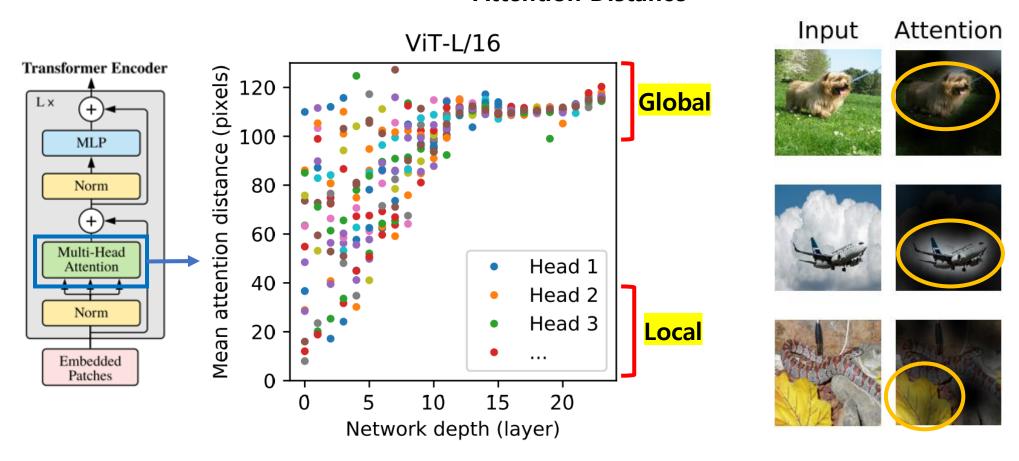
Position Embedding



• Experiment:

- Attention Distance는 CNN의 Receptive Field와 유사한 개념
- Self-Attention은 네트워크가 가장 첫 번째 layer에서도 이미지의 Global features 파악
- Attention Distance를 시각화한 결과 첫 번째 layer에서부터 Local, Global features 잘 포착

Attention Distance



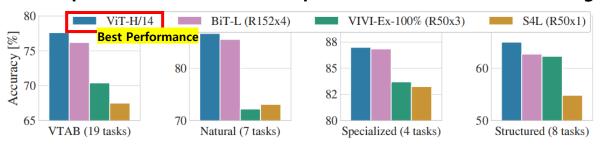
• Experiment:

• 전체적으로 다양한 benchmark dataset 에서 SOTA 달성.

Each Model size

Model	Layers	${\it Hidden \ size \ } D$	MLP size	Heads	Params
ViT-Base	12	768	3072	12	86M
ViT-Large	24	1024	4096	16	307M
ViT-Huge	32	1280	5120	16	632M

VTAB performance in Natural, Specialized, and Structured task groups



벤치마크된 lager 데이터셋으로 사전학습한 ViT와 SOTA 모델들의 데이터셋에 따른 성능 비교

	Ours-JFT ViT-H/14	Ours-JFT (ViT-L/16)	Ours-I21k (ViT-L/16)	BiT-L (ResNet152x4)	Noisy Student (EfficientNet-L2)
ImageNet	88.55 ± 0.04	87.76 ± 0.03	85.30 ± 0.02	87.54 ± 0.02	88.4/88.5*
ImageNet ReaL	90.72 ± 0.05	90.54 ± 0.03	88.62 ± 0.05	90.54	90.55
CIFAR-10	99.50 ± 0.06	99.42 ± 0.03	99.15 ± 0.03	99.37 ± 0.06	_
CIFAR-100	94.55 ± 0.04	93.90 ± 0.05	93.25 ± 0.05	93.51 ± 0.08	_
Oxford-IIIT Pets	97.56 ± 0.03	97.32 ± 0.11	94.67 ± 0.15	96.62 ± 0.23	_
Oxford Flowers-102	99.68 ± 0.02	99.74 ± 0.00	99.61 ± 0.02	99.63 ± 0.03	_
VTAB (19 tasks)	77.63 ± 0.23	76.28 ± 0.46	72.72 ± 0.21	76.29 ± 1.70	_
TPUv3-core-days	2.5k	0.68k	0.23k	9.9k	12.3k

한줄평: 개인적으로, 결국 많은 양의 데이터를 사용하지 않는 이상 좋은 성과를 볼 수 없고, 모델을 활용하는데 있어 Google research의 사전학습 데이터를 사용하는 것이 불가피하기 때문에 (Inductive bias 때문) 활용하기 힘든 단점을 가진 것 같다.