TAVE 서기



- Day1: The future of Al hardware
- Day1: AI/ML in materials research and the laboratory of the future
- Day1: Learning to see
- Day2: Interpretability for skeptical minds

13.1 데이터 API

- 전체적인 데이터 API의 중심에는 '데이터셋' 개념이 있음 => 연속된 데이터 샘플을 나타냄

```
import tensorflow as tf
X = tf.range(10) #0부터 9까지의 10개의 아이템을 가짐
dataset = tf.data.Dataset.from_tensor_slices(X)
dataset
```

- 데이터셋의 아이템을 순회할 수 있음

```
for item in dataset:
    print(item)

tf.Tensor(0, shape=(), dtype=int32)
tf.Tensor(1, shape=(), dtype=int32)
tf.Tensor(2, shape=(), dtype=int32)
tf.Tensor(3, shape=(), dtype=int32)
tf.Tensor(4, shape=(), dtype=int32)
tf.Tensor(5, shape=(), dtype=int32)
tf.Tensor(6, shape=(), dtype=int32)
tf.Tensor(7, shape=(), dtype=int32)
tf.Tensor(8, shape=(), dtype=int32)
tf.Tensor(9, shape=(), dtype=int32)
```

13.1.1 연쇄변환

- 데이터셋이 준비되면 변환된 메서드를 호출하여 여러 종류의 변환을 수행할 수 있음
- 각 메서드는 새로운 데이터셋을 반환하므로 다음과 가 x 이 변환 메서드를 연결할 수 있음
- batch() 메서드를 drop_remainder=True 로 호출하면 길이가 모자란 마지막 배치를 버리고 모든 배치를 동일한 크기로 맞춤

```
dataset = dataset.repeat(3). batch(7)
for item in dataset:
    print(item)

tf.Tensor([0 1 2 3 4 5 6], shape=(7,), dtype=int32)
    tf.Tensor([7 8 9 0 1 2 3], shape=(7,), dtype=int32)
    tf.Tensor([4 5 6 7 8 9 0], shape=(7,), dtype=int32)
    tf.Tensor([1 2 3 4 5 6 7], shape=(7,), dtype=int32)
    tf.Tensor([8 9], shape=(2,), dtype=int32)
- map() 메서드를 호출하여 아이템을 변환할 수 있음
dataset = dataset.map(lambda x:x*2) #아이템:[0,2,4,6,8,10,12]
```

- apply() 메서드를 호출하여 데이터셋 전체에 변환을 적용할 수 있음

dataset = dataset.apply(tf.data.experimental.unbatch())

- filter() 메서드를 사용하여 데이터셋을 필터링할 수도 있음 dataset = dataset.filter(**lambda** x: x<10)

- 데이터셋에 있는 몇 개의 아이템을 볼 때는 take() 메서드를 사용함

for item in dataset.take(3):
 print(item)

13.1.2 데이터 셔플링

- shuffle(): 버퍼 크기를 지정해주어야 함
 - 1. 원본 데이터셋의 처음 아이템을 buffer_size 개수만큼 추출하여 버퍼에 채움
 - 2. 새로운 아이템이 요청되면 이 버퍼에서 랜덤하게 하나를 꺼내 반환함
 - 3. 원본 데이터셋에서 새로운 아이템을 추출하여 비워진 버퍼를 채움
 - 4. 이를 원본 데이터셋의 모든 아이템이 사용될 때까지 반복
- 5. 버퍼가 비워질 때까지 계속하여 랜덤하게 아이템을 반환해당 메소드는 버퍼 크기를 충분히 크게 해주는 것이 중요함(셔플링효과가 감소될 수 있으므로, but 보유한 메모리 크기를 넘지 않아야함, 데이터셋 크기 초과하면 안 됨)

dataset = tf. data. Dataset. range(10).repeat(3)
dataset = dataset.shuffle(buffer_size=5, seed=42, reshuffle_each_iteration=Fals
e).batch(7)
for item in dataset:
 print(item)

- 메모리 용량보다 큰 대규모 데이터셋은 버퍼가 데이터셋에 비해 작기 때문에 간단한 셔플링 버퍼 방식으로 충분하지 않음 -> 원본 데이터 자체를 섞으면 됨(리눅스에서는 shuf 명령어)
- 원본 데이터가 섞여 있더라도 일반적으로 에포크마다 한 번 더섞음 why? 그렇지 않으면 에포크마다 동일한 순서가 반복되어 모델에 편향이 추가됨
- 샘플을 더 섞기 위해 많이 사용하는 방법은 원본 데이터를 여러 파일로 나눈 다음 훈련하는 동안 무작위로 읽는 것 but 동일한 파일에 있는 샘플은 여전히 함께 처리됨 -> 파일 여러 개를 무작위로 선택하고 파일에서 동시에 읽은 레코드를 돌아가면서 반환 후에 shuffle() 메서드를 사용해 그 위에 셔플링 버퍼를 추가할 수 있음

13.1.3 데이터 전처리

- 전처리를 수행하기 위한 간단한 함수 작성

```
X_mean, X_std = [0,1]
n_inputs = 8

def preprocess(line):
  defs =[0.] * n_inputs + [tf.constant([],dtype=tf.float32)]
  fields = tf.io.decode_csv(line,record_defaults=defs)
  x= tf.stack(fields[:-1])
  y= tf.stack(fields[-1:])
  return (x - X_mean) / X_std, y

  X_mean 과 X_std 는 1 개씩 8 개의 실수를 가진 1D 텐서
  파싱할 라인과 CSV 파일의 각 열에 대한 기본
  decode_csv() 스칼라 텐서 리스트 반환
  tf.stack 함수 (마지막 열 빼고) 스칼라 텐서 -> 하나의 값을 가진 1D 텐서
```

13.1.4 데이터 적재와 전처리를 합치기

- 재사용 가능한 코드를 만들기 위해 하나의 헬퍼 함수로 만듦

- CSV 파일에서 캘리포니아 주택 데이터셋 적재, 전처리, 셔플링, 반복. 배치를 적용한 데이터셋을 만들어 반환함

13.1.5 프리페치

- prefetch(1): 데이터셋은 항상 한 배치가 미리 준비되도록 최선을 다함
- 성능 향상: interleave()와 map() 메서드 호출할 때 num_parallel_calls 매개변수 지정
- CPU 와 GPU 를 동시에 사용: GPU 가 한 배치 처리할 때 CPU 가 그 다음 배치 준비 -> 훈련 속도가 더 빨라짐
- 자주 쓰는 데이터셋 메서드
 - concatenate()
 - zip()
 - window()
 - reduce()
 - shard()
 - flat_map()
 - padded_batch()

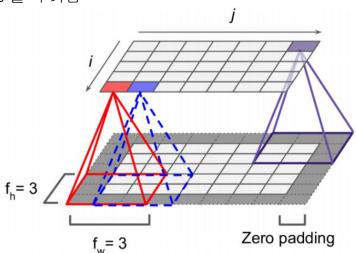
13.1.6 tf.keras 와 데이터셋 이용하기

- tf.keras 에서 반복을 처리하므로 반복을 지정할 필요가 없음

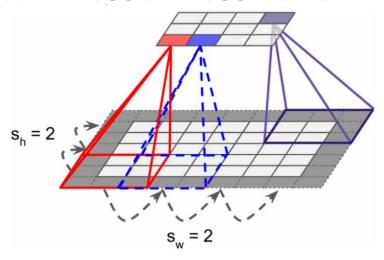
- 데이터셋(검증 세트, 테스트 세트) -> 케라스 모델 만들기 -> 훈련셋과 검증셋 전달

14.2 합성곱 층

- CNN 의 가장 중요한 구성요소
- 첫 번째 합성곱 층의 뉴런은 입력 이미지의 모든 픽셀에 연결되는 것이 아니라 합성곱 층 뉴런의 수용장 안에 있는 픽셀에만 연결됨
- 두 번째 합성곱 층에 있는 각 뉴런은 첫 번째 층의 작은 사각 영역 안에 위치한 뉴런에 연결됨
- => 네트워크가 첫 번째 은닉층에서는 작은 저수준 특성에 집중하고, 그다음 은닉층에서는 더 큰 고수준 특성으로 조합해나가도록 도와줌
- 제로 패딩 : 높이와 너비를 이전 층과 같게 하기 위해 입력의 주위에 0을 추가함



- 스트라이드 : 한 수용장과 다음 수용장 사이 간격



14.2.1 필터

- 하나의 필터는 하나의 특성 맵을 만듦 => 이 맵은 필터를 가장 크게 활성화 시키는 이미지의 영역을 강조, 훈련하는 동안 합성곱 층이 자동으로 해당 문제에 가장 유용한 필터를 찾고 상위 층을 이들을 연결하여 더 복잡한 패턴을 학습함

14.2.2 여러 가지 특성 맵 쌓기

- 하나의 합성곱 층이 입력에 여러 필터를 동시에 적용하여 입력에 있는 여러 특성을 감지할 수 있음
- 한 특성 맵에 있는 모든 뉴런이 같은 파라미터를 공유한다는 사실은 모델의 전체 파라미터 수를 급격하게 줄어줌
- CNN 이 한 지점에서 패턴을 인식하도록 학습되었따면 다른 어느위치에 있는 패턴도 인식할 수 있음. 반대로 일반적인 DNN 은 한지점에 있는 패턴을 인식하도록 학습되었다면 오직 패턴이 그위치에 있을 때만 감지할 수 있음

14.2.3 텐서플로 구현

- 입력 이미지는 보통 [높이, 너비, 채널] 형태의 3D 텐서로 표현
- 하나의 미니배치는 [미니배치 크기, 높이, 너비, 채널] 형태의 4D 텐서로 표현
- 합성곱 층의 가중치는 $[f_h,f_w,f_{n'},f_n]$ 형태의 4D 텐서로 표현
- 합성곱 층의 편향은 간단하게 $[f_n]$ 형태의 1D 텐서로 나타냄

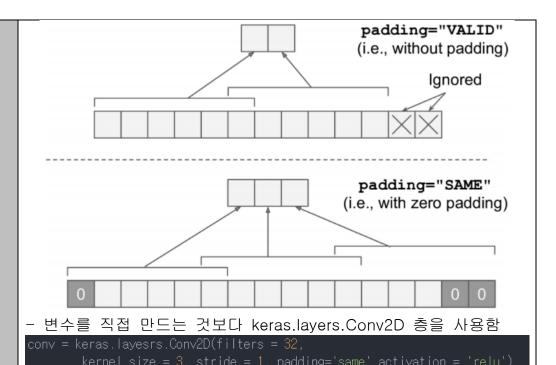
```
import numpy as np
from sklearn.datasets import load_sample_image

# 샌들 이미지를 로드합니다.
china = load_sample_image("china.jpg") / 255
flower = load_sample_image("flower.jpg") / 255
images = np.array([china, flower])
batch_size, helght, width, channels = images.shape

# 2개의 필터를 만듭니다.
filters = np.zeros(shape=(7, 7, channels, 2), dtype=np.float32)
filters[:, 3, :, 0] = 1 # 수직선
filters[3, :, :, 1] = 1 # 수평선

outputs = tf.nn.conv2d(images, filters, strides=1, padding="SAME")
plt.imshow(outputs[0, :, :, 1], cmap="gray") # 첫 번째 이미지의 두 번째 특성앱을 그립니다.
plt.axis("off") # 책에는 없습니다.
plt.show()
```

- 텐서플로 저수준 딥러닝 API 중 하나인 tf.nn.conv2d() 함수를 사용함
- padding 은 "VALID"와 "SAME" 중 하나를 지정 VALID를 지정하면 합성곱 층에 제로 패딩을 사용하지 않음



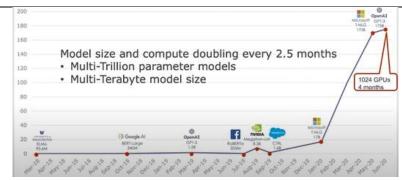
14.2.4 메모리 요구 사항

- CNN 에 관련된 문제중 하나는 많은 RAM을 필요로 함
- 훈련하는 동안에 역전파 알고리즘이 역방향 계산을 할 때 정방향에서 계산했던 모든 중간값을 필요로 하기 때문
- 추론을 할 때 하나의 층이 점유하고 있는 RAM은 다음 층의계산이 완료되자마자 해제될 수 있음. 따라서 연속된 두 개의층에서 필요로 하는 만큼의 RAM을 가지고 있으면 됨. But 훈련하는 동안에는 정방향에서 계산했던 모든 값이 역방향을 위해보존 되어야 함. 이에 각 층에서 필요한 RAM 양의 전체 합만큼필요함
- 메모리 부족으로 훈련이 실패?
 - 미니 배치크기를 줄여봄
 - 스트라이드를 사용해 차원을 줄이거나 몇 개 층의 제거할 수 있음.
 - 32 비트는 부동소수 대신 16 바트 부동소수를 사용
 - 여러 장치에 CNN을 분산시킬 수 있음

삼성 Al forum

Day1: The future of Al hardware

- 무어 법칙의 둔화, 데나드 스케일링의 종식 -> 머신러닝의 성공
- 머신러닝이 가져다 주는 막대한 규모의 영향력 ex) 자율 주행 자동차와 개인 맞춤 의료 실현
- 머신러닝 알고리즘을 위한 향상된 성능을 제공하는 것이 목표 -> 전력 효율과 와트당 성능을 향상 시킴
- 머신러닝의 출현과 발전은 연산 능력과 밀접한 연관이 있음
- 신경망의 발전 : 모델 복잡성, 규모의 증가, 데이터의 증가
- 머신러닝 모델의 동향



- 머신러닝 : 학습과 추론의 통합
- 다음 세대를 위한 머신러닝 하드웨어의 필요조건



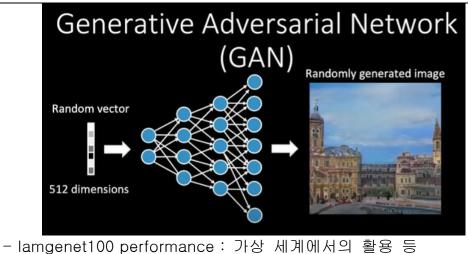
- RDU 인터페이스 : PCU 라고 부르는 연산 특화 장치가 있음
- RDU 장점 : 매우 큰 모델 학습 가능, 전체 이미지 분석 및 전체 이미지 병리학을 실현
- 인공지능 하드웨어의 미래는 SambaNava Systems 의 기본 SN10 가변 구조형 데이터 흐름 장치에서 찾을 수 있음

Day1: AI/ML in materials research and the laboratory of the future

- 많은 응용 분야에서 소재의 중요성에 대해 인지하고 있음
- 소재 프로젝트 예시
- 소재와 같은 분야는 데이터가 적음, 관리 힘듦 -> 기계학습이 힘든 분야임 but 성공
- 자연어 처리와 화학 : 단어연상

Day1: Learning to see

- GAN: 현실적으로 보여야 할 이미지를 재현하는 방법을 학습하면서 시각 세계에 대해 학습함 -> 식별 가능한 이미지를 생성하거나 이미지가 가짜인지 진짜인지를 판별할 수 있도록 시스템을 학습시킴



Day2: Interpretability for skeptical minds

- post-training interpretability methods : 누군가가 제공했거나 우리가 학습시킨 모델을 가지고 있는 것으로 이 모델을 변경하지 않을 것임
- 무작위 네트워크 등의 예제
- 어떻게 해야 사용자 중심적인 맥락 최적화를 통해 해석을 제공할 수 있을까?
- TCAV: Testing with Concept Activation Vectors
 - 얼룩말 분류를 네트워크 상에서? 임베딩 공간에서 벡터로 나타냄, 선형 분류기 학습, 민감도
 - 벡터가 유효하다는 사실을 알아내는 방법 중 하나는 양적 검증
- 세션 목표 : 회의적인 태도를 갖기 -> 더 조심스럽게 접하기

과제할	없음
당	
특이사	없음
특이사 항	
비고	없음