인 공 지 능

[심층학습 기초]

본 자료는 해당 수업의 교육 목적으로만 활용될 수 있음. 일부 내용은 다른 교재와 논문으로부터 인용되었으며, 모든 저작권은 원 교재와 논문에 있음.



미리보기

■ 심층학습deep learning

- 다층 퍼셉트론multilayer perceptron에 은닉층hidden layer을 여러 개 추가하면 깊은 신경망deep neural networks이 됨
- 심층학습은 깊은 신경망의 학습
- 심층학습은 새로운 응용을 창출하고 인공지능 제품의 성능을 획기적으로 향상
 - → 현대 기계학습을 주도



4.1 심층학습의 등장

- 4.1.1 심층학습의 성공 배경
- 4.1.2 특징 학습의 부각



4.1 심층학습의 등장

■ 배경

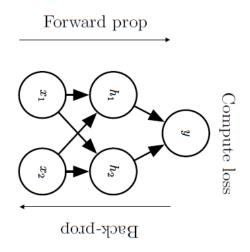
- 1980년대에 이미 깊은 신경망 아이디어 등장
- 하지만 실현 불가능 (당시, 깊은 신경망은 학습이 안 됨)
 - 경사 소멸vanishing gradient 문제
 - 작은 훈련집합
 - 과다한 연산과 시간 소요 (낮은 연산의 범용 컴퓨터, 값비싼 슈퍼컴퓨터)
- 일부 연구자들은 실망스러운 상황에서도 지속적인 연구
 - 학습률에 따른 성능 변화 양상
 - 모멘텀과 같은 최적 탐색 방법 모색
 - 은닉 노드 수에 따른 성능 변화
 - 데이터 전처리의 영향
 - 활성함수의 영향
 - 규제 기법의 영향 등



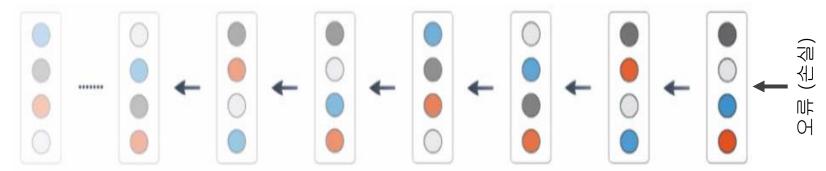
4.1 심층학습의 등장

■ 경사 소멸 문제gradient vanishing problem

Compute activations



Compute derivatives

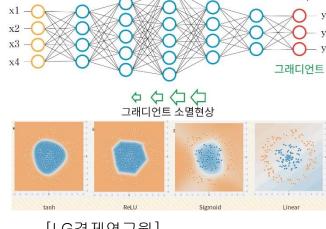




4.1.1 심층학습의 성공 배경

이유

- 혁신적 알고리즘 등장
 - 합성곱 신경망convolutional neural networks (CNN) 구조
 - 부분 연결과 가중치 공유를 통해서 효율적인 신경망 학습 구조 제공
 - 경사 소멸 문제 해결을 위한 ReLU 활성함수
 - 과잉적합을 방지하는데 효과적인 다양한 규제 기법
 - 층별 예비학습pretraining 기법 개발
- 값싼 GPGPU의 등장
- 학습 데이터 양과 질의 향상



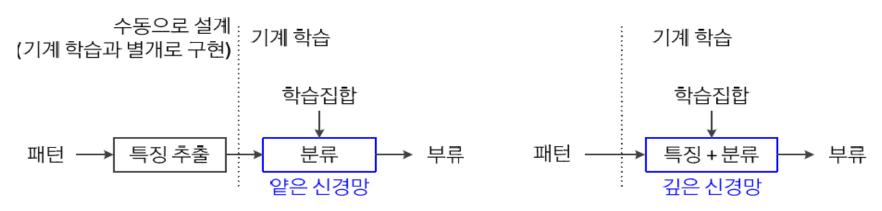
오차

[LG경제연구원]



4.1.2 표현 학습의 부각

- 기계학습의 새로운 전환
 - 전통적인 다층 퍼셉트론
 - 은닉층은 특징 추출기
 - 얕은 구조 (제한적 특징 추출)이므로 가공하지 않은 획득한 원래 패턴을 그대로 입력하면 낮은 성능
 - → 따라서 사람이 수작업 특징을 선택feature selection하거나 추출feature extraction하여 신경망에 입력함
 - 현대 기계학습 (심층학습)
 - 학습에 의해 자동적으로 데이터로부터 특징data-driven features 추출← 표현 학습representation learning
 - 특징 벡터를 신경망의 입력 ← 종단간 학습end-to-end learning



(a) 고전적 패러다임에서의 수작업 특징

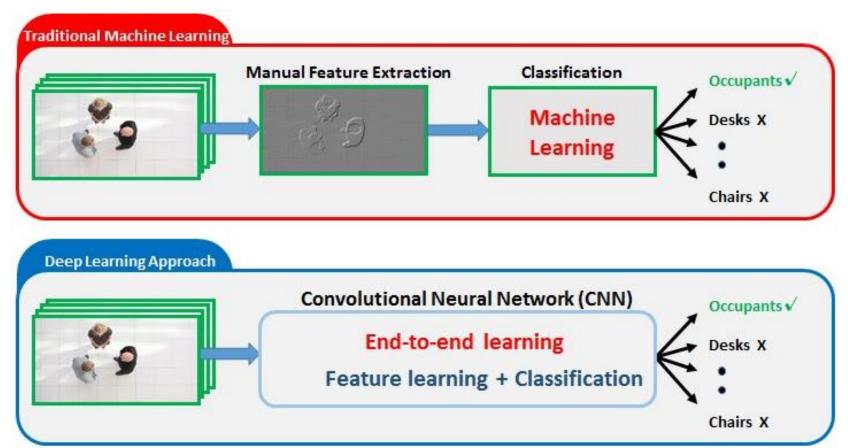
그림 4-1 기계 학습의 패러다임 변화



(b) 딥러닝에서의 특징 학습

4.1.2 표현 학습의 부각

■ 고전적인 기계학습과 심층학습 비교 예

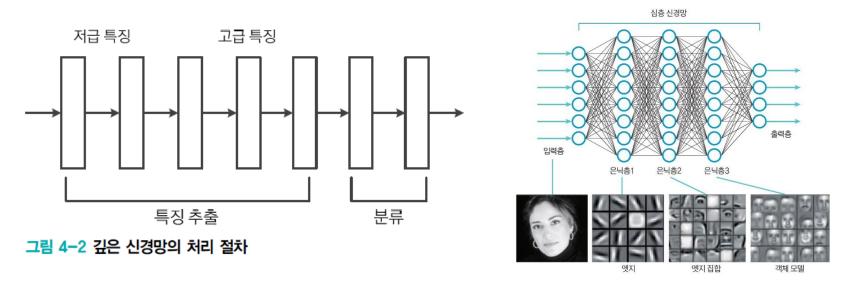


→ 깊은 신경망을 통한 계층적 표현 학습



4.1.2 표현 학습의 부각

- 깊은 신경망의 표현 학습representation learning (또는 특징 학습feature learning)
 - 낮은 단계 은닉층은 선이나 모서리와 같은 간단한 (저급) 특징 추출
 - 높은 단계 은닉층은 추상적인 형태abstractive representation의 복잡한 (고급) 특징을 추출



- → 표현 학습이 강력해짐에 따라 기존 응용에서 획기적인 성능 향상
 - 영상 인식, 음성 인식, 언어 번역 등
 - 새로운 응용 창출
 - 분류나 회귀 뿐 아니라 생성 모델이나 화소pixel 수준의 영상 분할segmentation
 - CNN과 LSTM의 혼합 학습 모델 (예, 자연 영상에 주석 달기 응용) 등이 가능해짐



4.2 깊은 다층 퍼셉트론 (깊은 신경망)

- 4.2.1 구조와 동작
- 4.2.2 학습



4.2.1 구조와 동작

- 깊은 다층 퍼셉트론DMLP 혹은 deep MLP의 구조
 - <mark>입력 (d+1</mark>차원의 특징벡터)과 <mark>출력 (c</mark>개 분류)
 - L-1개의 <mark>은닉층</mark> (입력층은 0번째 은닉층, 출력층은 L번째 은닉층으로 간주)
 - l번째 은닉층의 노드 수를 n_l 로 표기

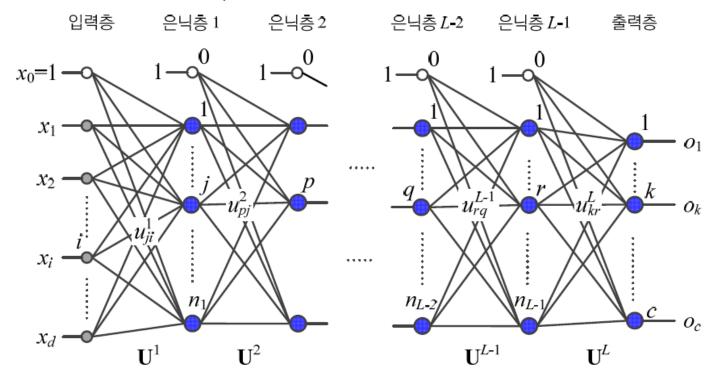


그림 4-3 깊은 MLP(DMLP)의 구조



4.2.1 구조와 동작

■ DMLP의 가중치 행렬

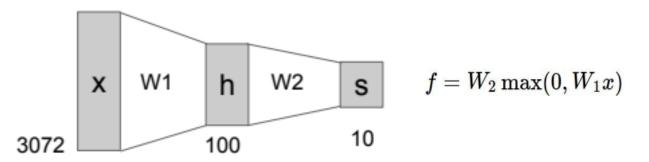
- $lacktriangledown u^l_{ji}$ 은 l-1번째 층의 i번째 노드와 l번째 층의 j번째 노드를 연결하는 가중치
- l-1번째 층과 l번째 층을 연결하는 가중치는 총 $(n_{l-1}+1)n_l$ 개

가중치 행렬:
$$\mathbf{U}^l = \begin{pmatrix} u^l_{10} & u^l_{11} & \cdots & u^l_{1n_{l-1}} \\ u^l_{20} & u^l_{21} & \cdots & u^l_{2n_{l-1}} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ u^l_{n_l0} & u^l_{n_l1} & \cdots & u^l_{n_ln_{l-1}} \end{pmatrix}, l = 1, 2, \cdots, L$$
 (4.1)

■ DMLP의 동작

■ MLP의 동작을 나타내는 식을 보다 많은 단계로 확장한 것

$$\mathbf{o} = \mathbf{f}(\mathbf{x}) = \mathbf{f}_L \left(\cdots \mathbf{f}_2 \left(\mathbf{f}_1(\mathbf{x}) \right) \right) \tag{4.2}$$



4.2.1 구조와 동작

- 동작(전방 계산forward pass)을 구체적으로 쓰면,
 - 입력층의 특징 벡터를 내부 표현으로 바꾸어 쓰면,

$$\mathbf{z}^{0} = (z_{0}, z_{1}, z_{2}, \cdots, z_{n_{0}})^{\mathrm{T}} = (1, x_{1}, x_{2}, \cdots, x_{d})^{\mathrm{T}}$$
(4.3)

■ *l*번째 층의 *j*번째 노드가 수행하는 연산

$$l$$
번째 은닉층의 j 번째 노드의 연산:
$$z_j^l = \tau_l(s_j^l)$$
이때 $s_j^l = \mathbf{u}_j^l \mathbf{z}^{l-1}$ 이고,
$$\mathbf{z}^{l-1} = (1, z_1^{l-1}, z_2^{l-1}, \cdots, z_{n-1}^{l-1})^{\mathrm{T}}, \ \mathbf{u}_i^l = (u_{i0}^l, u_{i1}^l \cdots, u_{in-1}^l)$$

 $(4\ 4)$

■ 행렬 표기를 이용하여 <mark>/번째 층의 연산</mark> 전체를 쓰면,

$$l$$
번째 층의 연산: $\mathbf{z}^{l} = \tau_{l}(\mathbf{U}^{l}\mathbf{z}^{l-1}), \ 1 \le l \le L$ (4.5)



4.2.2 학습

- DMLP 학습은 기존 MLP 학습과 유사
 - DMLP는 경사도 계산과 가중치 갱신을 더 많은 단계(층)에 걸쳐 수행

■ 오류 역전파 알고리즘

■ L번째 층(출력층)의 경사도 계산

$$\delta_k^L = \tau_L'(s_k^L)(y_k - o_k), \qquad 1 \le k \le c$$
 (4.6)

$$\frac{\partial J}{\partial u_{kr}^L} = -\delta_k^L z_r^{L-1}, \qquad 0 \le r \le n_{L-1}, \ 1 \le k \le c$$
 (4.7)

■ l+1번째 층의 정보를 이용하여 l번째 층의 경사도 계산(l=L-1,L-2,...,1)

$$\delta_j^l = \tau_l'(s_j^l) \sum_{p=1}^{n_{l+1}} \delta_p^{l+1} u_{pj}^{l+1}, \qquad 1 \le j \le n_l$$
 (4.8)

$$\frac{\partial J}{\partial u_{ii}^l} = -\delta_j^l z_i^{l-1}, \qquad 0 \le i \le n_{l-1}, 1 \le j \le n_l \tag{4.9}$$



4.2.2 학습

■ 식 (4.6)~식 (4.9)의 오류 역전파 공식을 이용한 학습 알고리즘

알고리즘 4-1 DMLP를 위한 미니배치 스토캐스틱 경사 하강법

```
입력: 훈련집합 X와 Y. 학습률 \rho. 미니배치 크기 t
출력: 가중치 행렬 \mathbf{U}^{l}, l=1,2,\cdots,L
     \mathbf{U}^{l}, l = 1, 2, \cdots, L을 초기화한다.
     repeat
        \mathbb{X}와 \mathbb{Y}에서 t개의 샘플을 무작위로 뽑아 미니배치 \mathbb{X}'와 \mathbb{Y}'를 만든다.
       for (I=1 \text{ to } L) \Delta \mathbf{U}^l = \mathbf{0}
        for (X'의 샘플 각각에 대해)
              현재 처리하는 샘플을 \mathbf{x} = (x_0, x_1, x_2, \dots, x_d)^T, \mathbf{v} = (y_1, y_2, \dots, y_c)^T라 표기한다.
             x_0, z_0^1, z_0^2, \cdots, z_0^L을 1로 설정한다.
                 // 전방 계산
             x를 z<sup>0</sup>에 대입한다. // 식(4.3)
8
             for (I=1 \text{ to } L) // 왼쪽 층에서 오른쪽 층으로 진행하면서 전방 계산
                for (j=1 \text{ to } n_i) // 각 노드에 대해
                    s_i^l = \mathbf{u}_i^l \mathbf{z}^{l-1} // 4 (4.4)
11
                    z_i^l = \tau_l(s_i^l) // 4 (4.4)
12
                 // 오류 역전파의 단계 1: 그레이디언트 계산
13
             for (k=1 \text{ to } c) \delta_k^L = \tau_L'(s_k^L)(y_k - o_k) // 4(4.6)
             for (k=1 \text{ to } c) for (r=0 \text{ to } n_{k-1}) \Delta u_{kr}^L = \Delta u_{kr}^L + (-\delta_k^L z_r^{L-1})
15
             for (I=L-1 to 1) // 오른쪽 층에서 왼쪽 층으로 진행하면서 오류 역전파
                for (j=1 \text{ to } n_l) \delta_i^l = \tau_l'(s_i^l) \sum_{n=1}^{n_{l+1}} \delta_p^{l+1} u_{p,i}^{l+1} // 4(4.8)
                for (j=1 \text{ to } n_l) for (j=0 \text{ to } n_{l-1}) \Delta u_{ji}^l = \Delta u_{ji}^l + \left(-\delta_j^l z_i^{l-1}\right)
            // 오류 역전파의 단계 2: 가중치 갱신
        for (I=L \text{ to } 1)
19
             for (j=1 \text{ to } n_l) for (j=0 \text{ to } n_{l-1}) u^l_{ji} = u^l_{ji} - \rho\left(\frac{1}{\epsilon}\right)\Delta u^l_{ji}
   until (멈춤 조건)
```

4.2.2 학습

■ 역사적 고찰

■ 주요 알고리즘의 개선

퍼셉트론 ── 다층 퍼셉트론 ── 깊은 다층 퍼셉트론

활성함수: 계단함수 시그모이드함수 ReLU와 변형들 목적함수: 평균제곱 오차 평균제곱 오차 교차 엔트로피 또는 로그우도

그림 4-4 다층 퍼셉트론의 역사적 발전 양상

- 합성곱 신경망convolutional neural networks(CNNs)의 부상
 - 예) MNIST 인식 경쟁
 - 2010년 784-2500-2000-1500-1000-500-10 구조의 DMLP: 0.35% 오류율
 - 2011년 CNN: 0.35% 오류율
 - 2012년 35개 CNN을 이용한 앙상블 모델: 0.23% 오류율
 - 예) ILSVRC 사진 인식 경쟁: CNN이 DMLP보다 확연히 우월



- 종단간end-to-end 최적화된 학습 가능
 - 고전적인 방법에서는
 - [그림 4-37]처럼 분할, 특징 추출, 분류를 따로 구현한 다음 이어 붙임
 - 사람의 직관에 따르므로 성능 한계
 - 인식 대상이 달라지면 새로 설계해야 함

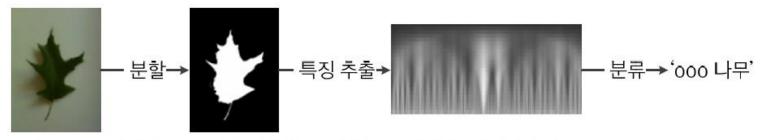


그림 4-37 여러 단계를 따로 설계 구현하는 고전적인 접근방식(나뭇잎 인식 사례)

■ 심층학습은 전체 깊은 신경망을 동시에 최적화 (종단간 학습이라 부름)

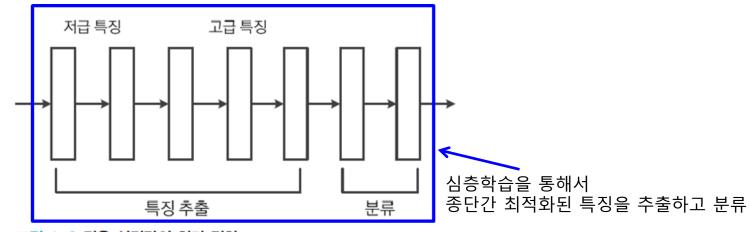
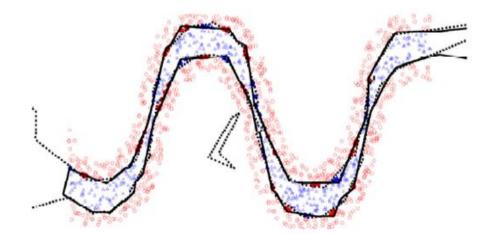


그림 4-2 깊은 신경망의 처리 절차

■ 깊이^{depth}의 중요성

- 점선은 20개 노드를 가진 은닉층 하나 짜리 신경망 → 더 정교한 분할 → 과대적합 문제
- 실선은 각각 10개 노드를 가진 은닉층 두 개 짜리 신경망



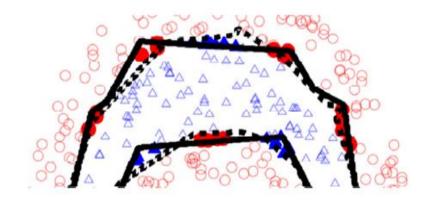


그림 4-38 은닉층의 개수가 늘어남에 따른 표현력 증가



- 계층적 특징hierarchical features
 - [그림 4-40]은 ImageNet으로 학습한 특징 맵feature map → 추출된 특징 표현
 - 깊은 신경망에서는 층의 역할이 잘 구분됨
 - 반면 얕은 신경망은 하나 또는 두 개의 은닉층이 여러 형태의 특징을 모두 담당 ^{1본신경망} 생충신경망

