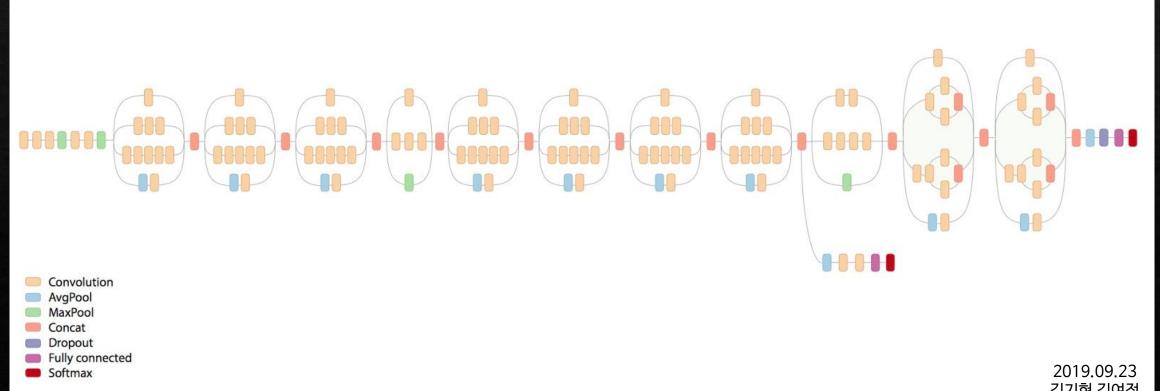
# Inception-v4, Inception-ResNet

and the Impact of Residual Connections on Learning

Christian Szegedy, Sergey Ioffe, Vincent Vanhoucke, Alexander A. Alemi Google Inc. 1600 Amphitheatre Parkway Mountain View, CA



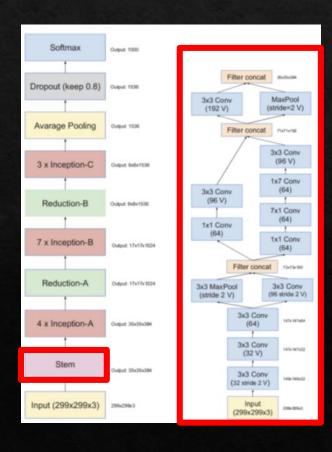
### 목차

- 1.인셉션 모델 소개 논문 리뷰, 발전, 특징, 아키텍쳐
- 2. 코드 전처리, 모델 추가, 실패요소들
- 3. 결과 accuracy/loss 그래프, 하이퍼파라미터, 클래스별 오류율

## Inception

### 왜 이름이 Inception일까? NIN!





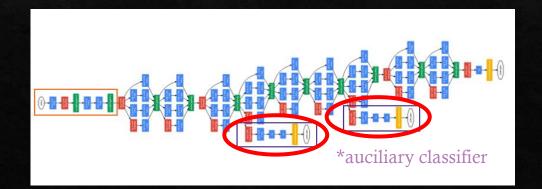
### Inception v1 == GoogLeNet

#### Problem

깊은 네트워크의 과적합 문제, Gradient Vanishing문제, 비싼 계산 비용.

#### Solution

- 깊은 → 더 넓은 네트워크 만들기(같은 layer의 다른 크기의 filter 적용 -> 여러 scale의 feature)
- Auxiliary classifiers로 gradient vanishing 문제를 해결.
- 1x1 conv를 이용해 차원을 줄여 연산량을 줄임.



```
total_loss = real_loss + 0.3 * aux_loss_1 + 0.3 * aux_loss_2
```

### Inception-v2

#### Problem

계산 복잡성 문제

#### Solution

#### smart factorization method:

- 5x5 컨볼루션을 두 개의 3x3 컨볼루션 연산으로 분해 하여 계산 속도 향상.
- \*5x5 컨볼루션은 3x3 컨볼루션보다 2.78 배 더 비쌈.
- nxn의 컨벌루션을 1xn 및 nx1 컨벌루션 조합으로 인수분해.
- 예를 들어, 3x3 컨볼루션은 1x3 컨볼루션을 수행 한 다음 출력에서 3x1 컨볼루션을 수행하는 것과 같음.
- \*단일 3x3 컨볼 루션보다 33 % 더 저렴한 계산비용.
- \*n의 크기가 클 수록 절감효과가 상승.

### Inception-module

type	patch size/stride or remarks	input size
conv	$3\times3/2$	$299 \times 299 \times 3$
conv	$3\times3/1$	$149 \times 149 \times 32$
conv padded	$3\times3/1$	$147 \times 147 \times 32$
pool	$3\times3/2$	$147 \times 147 \times 64$
conv	$3\times3/1$	$73 \times 73 \times 64$
conv	$3\times3/2$	$71 \times 71 \times 80$
conv	$3\times3/1$	$35 \times 35 \times 192$
3×Inception	As in figure 5	$35 \times 35 \times 288$
5×Inception	As in figure 6	$17 \times 17 \times 768$
2×Inception	As in figure 7	8×8×1280
pool	8 × 8	$8 \times 8 \times 2048$
linear	logits	$1 \times 1 \times 2048$
softmax	classifier	$1 \times 1 \times 1000$

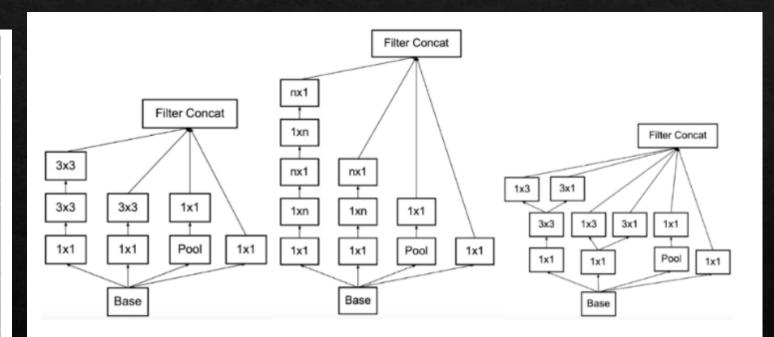


Fig. 5. 3 x Inception-A Fig. 6. 5 x Inception-B Fig. 7. 2 x Inception-C

### Inception-v3

#### Problem

정확도가 끝까지 다다를 때 쯤 auxiliary classifiers가 제 역할을 못함.

#### Solution

- RMSProp Optimizer 변경.
- 7x7 컨벌루션 인수 분해(3x3 연산을 세 번 하는 것으로 대체).
- 보조 분류기(auxiliary classifiers)의 BatchNorm.
- 라벨 스무딩 (Label Smoothing): loss function에 추가 된 정규화 컴포넌트, 네트워크가 이 클래스가 맞다고 확신하는 것을 줄여줌(과적합 방지).

### Inception 모델 소개 - 논문 간단 리뷰

Residual connections (He et al. 2015) 과 최신 Inception아키텍쳐(Szegedy et al. 2015b)를 결합이 논문에서는 3가지 모델을 소개함.

#### Inception-v4

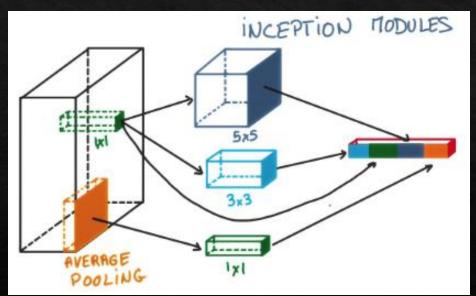
잔류 연결(residual connection)을 사용하지 않고 필터 연결을 사용하는 심층 회선 네트워크

InceptionResNet-v1, Inception-ResNet-v2

필터 연결 대신 residual connection을 사용하는 Inception 스타일 네트워크.

Inception-v3에 resnet을 접목한 것이 InceptionResNet-v1.

Inception-v3에 resnet을 접목한 것이 InceptionResNet-v2.



### Inception 모델 소개 - 논문 간단 리뷰

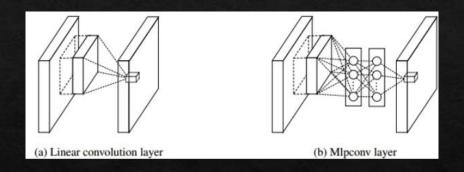
Residual connections은 깊은 CNN에 필수적이라고 여겨졌으나 해당 연구 결과 없어도 트레이닝이 가능하다고 판단. 그러나 트레이닝 속도를 크게 향상시키기 때문에 사용됨.

이미지넷 데이터로 검증했을 때, Inception-ResNet-v2가 제일 좋은 성능을 보임.

## Inception 모델 소개 - 논문 간단 리뷰 전에 알고 갈 것.

### MLPconv layer (Multi layer perceptron convolution layer)

한 층에 컨볼루션을 한 번 한 것 보다, 한 층에 컨볼루션 연산에 연결된 mlp layer를 넣어 비선형적 관계를 더 잘 표현함.



#### 1x1 convolution

1x1 Conv는 채널(차원) 단위에서 Pooling하기 때문에 1x1 Conv 필터 개수를 입력채널보다 작게 하면 dimension reduction, 차원 축소가 가능.

## Inception 모델 소개 - 논문 간단 리뷰 전에 알고 갈 것.

#### residual connections, skip conection

ResNet의 기본 개념. 기존에는 25개 이상의 레이어를 사용하면 gradient vanishing 문제로 정확도가 떨어지는데 이를 해결하기 위해 레이어1의

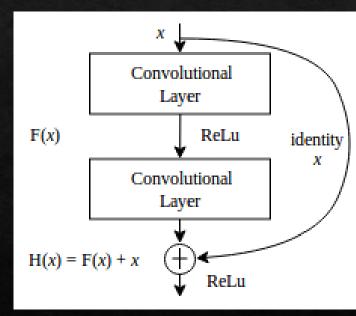
출력을 레이어2의 입력으로도 사용하면서 레이어 2의 출력과 연결함.

기존 y = f(x) 이지만, residual network는 H(x) = f(x) + x 덧셈 연산의 추가 만으로 스킵 연결 구현 가능.

backpropgation시 미분값이 사라지는 현상을 줄이고 곱 형태보다 연산이 단순해짐.

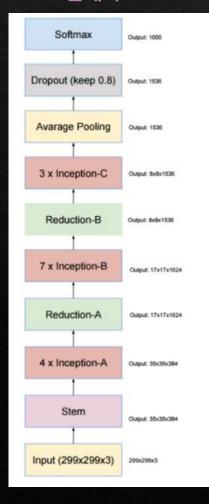
F(x)=H(x)-x로 나타낼 수 있고 F(x)를 0으로 만드는 방향 →H(x)를 입력이랑 같게 만드는 방향으로 학습함.

(다르게 말해보면 Identity가 short connection을 통해 출력값으로 넘어오기 때문에 Residual만 0이 되도록 하는 weight를 오류역전파에 의해 구하기가 쉬워짐.)

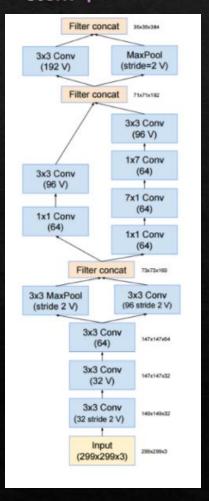


## Inception-V4

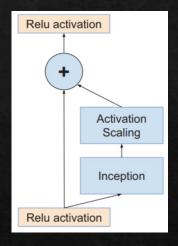
#### 전체 구조



#### stem 구조

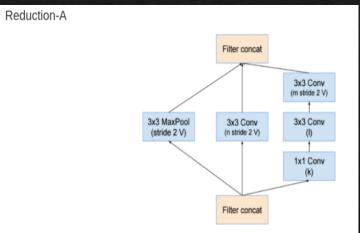


#### Residuals 스케일링

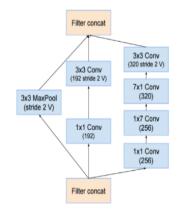


inception module :차원을 줄이면서 발생하는 정보 손실을 막기위한 방법으로 같은 입력값에 대하여 다양한 연산. 입출력 크기가 똑같음. 입출력 크기가 다른것은 Reduction module이라고 부름.

#### Reduction 모듈







### Inception-resnet v1, v2

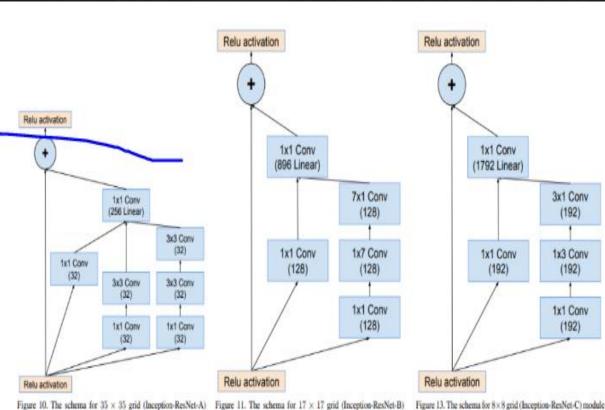
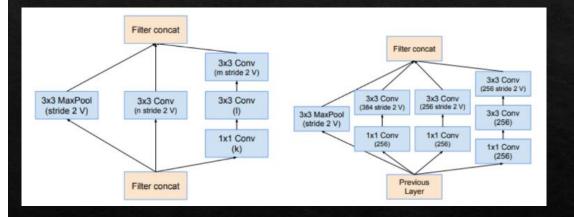


Figure 10. The schema for 35 × 35 grid (Inception-ResNetmodule of Inception-ResNet-v1 network.

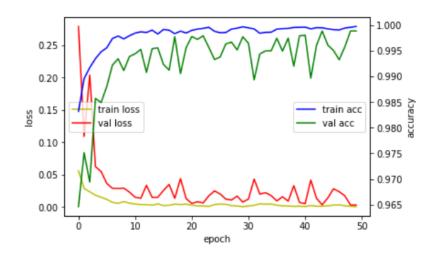
Figure 11. The schema for 17 × 17 grid (Inception-ResNet module of Inception-ResNet-v1 network.

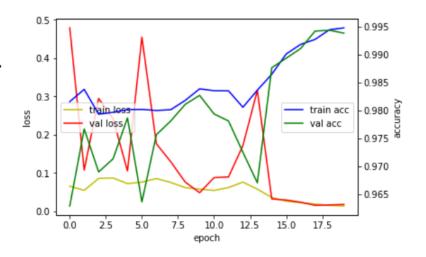
Figure 13. The schema for 8×8 grid (Inception-ResNet-C) module of Inception-ResNet-v1 network.



## Inception-resnet-v2를 이용한 실제 모델 시행

- 사용 프레임 워크 : Keras
- 이미지는 원본에서 bounding-box부분을 crop한 것을 씀.
- Cv2와 os, scikit-learn 모듈을 이용한 이미지 불러오기 및 전처리.
  - 75x75로 input 이미지 resize.
  - Label은 임의로 폴더명을 사용. (one-hot encoding)
- Numpy배열에 위의 전처리한 데이터를 넣어 .npy로 저장한 후, np.load로 불러옴.
- Batch: 64, epochs: 50(위) 20(아래).
- 모델
  - pretrained Inception-resnet-v2(ImageNet) 사용.
  - Fully connected 이전 부분의 가중치만 사용, softmax를 이용해 51 classes로 분류.
  - Optimizer: Adam
  - Learning rate: 0.001
  - Loss: binary\_crossentropy



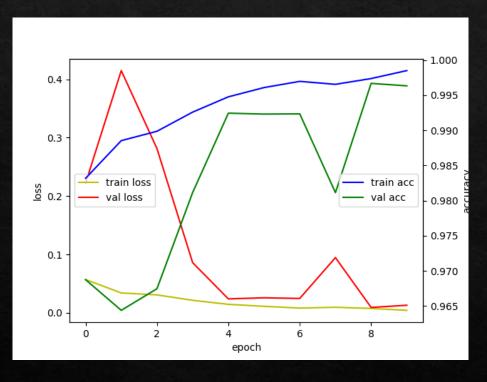


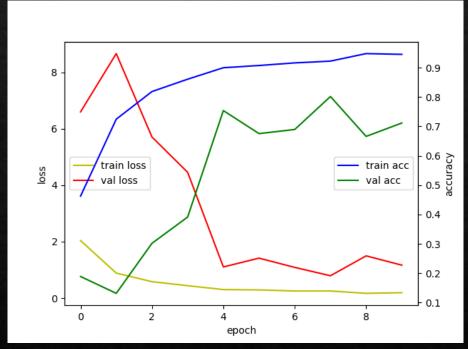
### Inception-resnet-v2를 이용한 실제 모델 시행

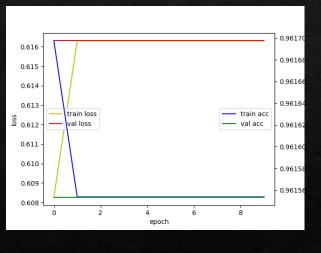
#### - 특이점.

- Resnet에 비해서 높은 정확도를 보여줌.
- Image Augmentation한 것과 하지 않은 것에 대한 차이가 별로 없음.
- Imagenet에서 weight를 가져오는 것과 그렇지 않은 것에 대한 차이가 별로 없다.
- Loss function을 categorical\_crossentropy로 하는 것보다 binary\_crossentropy로 하는 것이 수렴 속도가 매우 빠름.

## Inception-resnet-v2를 이용한 실제 모델 시행







<Inception with binary loss>

<Inception with categorical loss>

<Resnet50>