# FC 과제

- STL10 데이터셋을 이용하여 MLP로 이미지 클래스 분류 모델 구축하기

MI LAB

한승민 김준서

## 어떤 관점으로 접근했는가?

- hyperparameter를 구하기 위해 한 것들
- 학습과 모델의 성능에 영향을 주는 Activation Function / learning rate / Loss function 값들을 각각 지정해봄
- 학습시키고, evaluation을 하면서 Loss를 찍어봄.
- loss가 낮아지는 추세가 계속 될 때까지 학습
- loss가 낮아지다가 다시 올라가는 구간에서 다른 parameter설정과의 비교 및 원인 분석
- 다른 parameter설정과의 비교

## • # 1차 버젼 및 1차 버젼에서 반영한 피드백

Train Loss가 점점 줄어들었지만, val loss는 늘어났음. STL에서 validation 데이터를 제공하지 않아서 학습이 잘 진행되고 있는지 확인하기 위해서 각 epoch마다 train loss, validation loss를 찍어보았음.

epoch가 반복함에 따라 모델이 학습되지 않은 데이터를 평가할 때는 loss가 올라가고 있는 것을 알 수 있었음. Train\_loss가 떨어지길래 성능이 마냥 좋아지는 중이라고 생각하였으나, 조우성님이 오해하고 있는 부분을 정정해주었음. Train\_loss는 학습한 데이터에 대하여 예측 오차이기 때문에 학습을 지속할수록 무조건 내려갈 거라고 하였음. 맞는 말인게, 우리가 실제로 사용하고자 하는 것은 학습하지 않았던 새로운 데이터에 대한 성능 평가였기에, val\_loss가 낮아져야했음. 이를 통해 Train\_data의 일부에서 validation 데이터셋을 따로 두어(split) 학습하면 val\_loss를 줄일 수 있을 거라생각하였음.

그래서 train 데이터 중 일부를 validation데이터로 분리(데이터 비중은 최소 0.1~ 최대 0.2)하고 각각의 학습마다 validation 거쳐서 오버피팅 막아보고자 했음.(비중에 따른 cross validation을 적용하여 각각의 값을 비교하고 우수한 것을 고르는 비교하여 최적의 k값을 고를 수 있겠는데 이 과정은 하더라도 다음 step에서 진행하는 게 맞지 않을까라는 생각을 했음. 다른 파라미터에 비해 우선순위가 밀려날 거라고 생각했고, 실험 초기에서는 영향력의 비중이 그만큼 적다고 생각했음)

우선 위 과정만 해도 val\_loss에서 오버피팅은 줄어들 것 같았음

Accuracy: about 36%

- # 2차 버젼 및 2차 버젼에서 반영한 피드백
- 1. 데이터 수의 증가를 위하여 이미지를 가로로 뒤집거나 회전시킴 transforms.RandomHorizontalFlip(), # 50% 확률로 가로 뒤집기 transforms.RandomRotation(10), # ±10도 회전
- 2. 섣부른 일반화 및 오버피팅 방지를 위해 노드 dropout 적용해봄(0.3)

```
# Hidden layers 생성
for hidden_size in hidden_sizes:
layers.append(nn.Linear(previous_size, hidden_size)) # Linear layer
layers.append(nn.BatchNormld(hidden_size)) # 배치 정규화
layers.append(activation_function()) # Activation function
layers.append(nn.Dropout(0.3)) # 드립아웃
previous_size = hidden_size
```

- 3. 이전의 방법에서 validation\_loss가 점점 증가하던 것을 막고자 training data의 일부(0.1~0.2)를 validation data로 사용하였음.
- 4. (몇번 학습해보니 loss가 감소하는 추세를 보이길래)hidden\_unit의 수를 늘렸음 / hidden\_layer의 수를 4개로 늘렸음

설정 값: hidden\_size = 256 / hidden layer = 4 / lr = 0.0005 / 100 epoch

Accuracy: 36% → 43.01%로 향상

### • # 3차 버젼 및 3차 버젼에서 반영한 피드백

- 1. hidden layer 3으로 조정 Hidden unit : 256 --> 128 / lr = 0.001
- 2. 학습 중 Learning Rate Scheduler를 사용해 점진적으로 감소시킴
- 3. Activation function을 ReLU말고 leakyReLU를 사용해 봄. ReLU에 비해 음수의 값도 반영하는 특성이, 오버피팅을 방지해주지 않을까?라는 단순한 접근에서 출발하여 시도해보았고, accuracy가 올랐음.
- 4. train loss는 에포크 늘어나면 무조건 줄으니까 train loss가 줄어든다고 해서 좋은 게 아니고 val loss를 잘 보자. 그리고 early stopping 추가하여 이상한 길로 가는 것 같으면 학습을 중단하자.
- 5. 우성님 지원님 피드백

파라미터가 너무 적음 27,648(96x96x3)에서 256(hiddenUnit 설정 값)로 추출하고 있는데, 이는 시작부터 고된 추출일수도 있음을 인지하기. 그래서 모델의 파라미터 규모를 키우는 방법도 생각해 보라고 함.

#### 설정 값 :

```
hidden_size = 256 / hidden layer = 3 / lr = 0.001 / 100 epoch / Act functino : LeakyReLU / Dropout : 0.3 / scheduler = StepLR(optimizer, step_size=20, gamma=0.5) Accuracy: 43.01% → 48.89% 향상
```

### • # 4차 버젼 및 4차 버젼에서 반영한 피드백

- 1. Hidden unit : 2048 -> 512 -> 256(hidden layer == 3) (우성님 피드백 반영)
  hidden\_sizes = [2048, 512, 256] # 점진적으로 크기 줄이도록 수정 / hidden layer의 개수는 | hiddensize.length와 같음
- 2. Val\_loss가 지그재그로 형태로, 수렴하지 않는 것을 보고 Ir를 낮춰보는 것 시도
- 3. Color Jitter, Random Crop 추가하여 데이터 증강 (우성님 피드백 반영)
  transforms.ColorJitter(brightness=0.2, contrast=0.2, saturation=0.2, hue=0.1), # 밝기, 대비, 채도, 색조 +- 20%로 조정
- 4. LeakyReLU → ReLU 변경(변경 이유는 설명 못 하겠음. 그냥 시도해봄.....)
- 5. Grid Search 방법으로 구간 내에서 여러 조합 중 가장 높은 accuracy를 보이는 최적의 조합을 고르는 방법을 적용해볼 수 있을 것 같긴 함.('시도 가능성'이라는 뉘앙스로 말하는 이유는 과제 기한과 모델 학습 소요시간으로 인해 trial이 즉각즉각 나오지 않기 때문에 피드백 또한 늦어졌다는 것임)
- 6. 48.89% -> 41.76%로 감소함. 최적의 결과가 나오진 않았음(과제 제출 시점까지 원인 규명을 하지 못 함)
  - 1 # 모델 평가
    2 accuracy = evaluate\_model(model, test\_loader)
  - → Accuracy: 41.76%

## 최적의 성능을 기록한 결과의 셋팅값 및 결과

버젼:3

### 셋팅 값

- 데이터 증강
  - 50% 확률로 가로 뒤집기
  - 플마 10도 회전
- Training data의 0.2 비중을 Validation Set으로 나누어 모델 성능을 지속적으로 평가
- hidden size = 256
- $n_{ayers} = 3$
- Ir = 0.001 매 20 에포크마다 학습률을 반으로 줄임
- Loss Function: Cross Entropy
- Optimizer = Adam

```
Epoch [1/100], Train Loss: 1.7892, Val Loss: 1.7173
Epoch [2/100], Train Loss: 1.7106, Val Loss: 1.6819
Epoch [3/100], Train Loss: 1.6651, Val Loss: 1.6801
Epoch [4/100], Train Loss: 1.6203, Val Loss: 1.6594
Epoch [5/100], Train Loss: 1.5772, Val Loss: 1.6559
Epoch [6/100], Train Loss: 1.5592, Val Loss: 1.6596
Epoch [7/100], Train Loss: 1.5455, Val Loss: 1.6197
Epoch [8/100], Train Loss: 1.4927, Val Loss: 1.5988
Epoch [9/100], Train Loss: 1.4681, Val Loss: 1.5952
Epoch [10/100], Train Loss: 1.4493, Val Loss: 1.5816
Epoch [40/100], Train Loss: 1.0146, Val Loss: 1.5172
Epoch [41/100], Train Loss: 0.9620, Val Loss: 1.5493
Epoch [42/100], Train Loss: 0.9529, Val Loss: 1.5786
Epoch [43/100], Train Loss: 0.9278, Val Loss: 1.5909
Epoch [44/100], Train Loss: 0.9121, Val Loss: 1.5595
Epoch [45/100], Train Loss: 0.9215, Val Loss: 1.5751
Epoch [46/100], Train Loss: 0.9029, Val Loss: 1.5931
Epoch [47/100], Train Loss: 0.9142, Val Loss: 1.5945
Epoch [48/100], Train Loss: 0.9132, Val Loss: 1.5539
Epoch [49/100], Train Loss: 0.8919, Val Loss: 1.5958
Epoch [50/100], Train Loss: 0.8889, Val Loss: 1.5792
Epoch [90/100], Train Loss: 0.7147, Val Loss: 1.6714
Epoch [91/100], Train Loss: 0.7352, Val Loss: 1.6740
Epoch [92/100], Train Loss: 0.7110, Val Loss: 1.6892
Epoch [93/100], Train Loss: 0.6957, Val Loss: 1.6910
Epoch [94/100], Train Loss: 0.7100, Val Loss: 1.6760
Epoch [95/100], Train Loss: 0.6853, Val Loss: 1.7078
Epoch [96/100], Train Loss: 0.7025, Val Loss: 1.6840
Epoch [97/100], Train Loss: 0.7022, Val Loss: 1.7023
Epoch [98/100], Train Loss: 0.7206, Val Loss: 1.6722
Epoch [99/100], Train Loss: 0.7012, Val Loss: 1.6817
Epoch [100/100], Train Loss: 0.7084, Val Loss: 1.6786
[] 1 # 모델 평가
     2 accuracy = evaluate model(model, test loader)
```

→ Accuracy: 48.89%

## 느낀점

- 성능이 좋아졌다 한들 왜 / 어떻게 좋아졌는지 설명하기가 참 어려웠다.(그저 설정값의 변화만 나열할 수 있을 뿐..)
- 모델 학습에 관한 내부 동작의 이해가 중요하다는 것을 느꼈다.
  - 아무리 블랙박스의 방식이라해도 Val\_loss가 올라가는 것을 보고 학습 과정에서 오버피팅이 계속 되고 있다는 것은 알 수 있었으나, 무엇때문인지, 코드 어디에서 발생하는 건지 모르니 참 답답했다.
- 학습이 지속되는 것을 방지하기 위하여 Early Stopping은 참 효율적인 것 같다.
- N-fold cross validation과 같은 방법을 배운 적이 있으나 막상 적용에 시도하려고 하니 쉽지 않았다.
- Colab 한 계정에서 여러 세션으로 GPU를 사용하고 싶었다.
- 실험에서 좋은 성과를 내기엔 아직은 이른 것 같다. 개념에 대한 이해가 매우 절실했다.