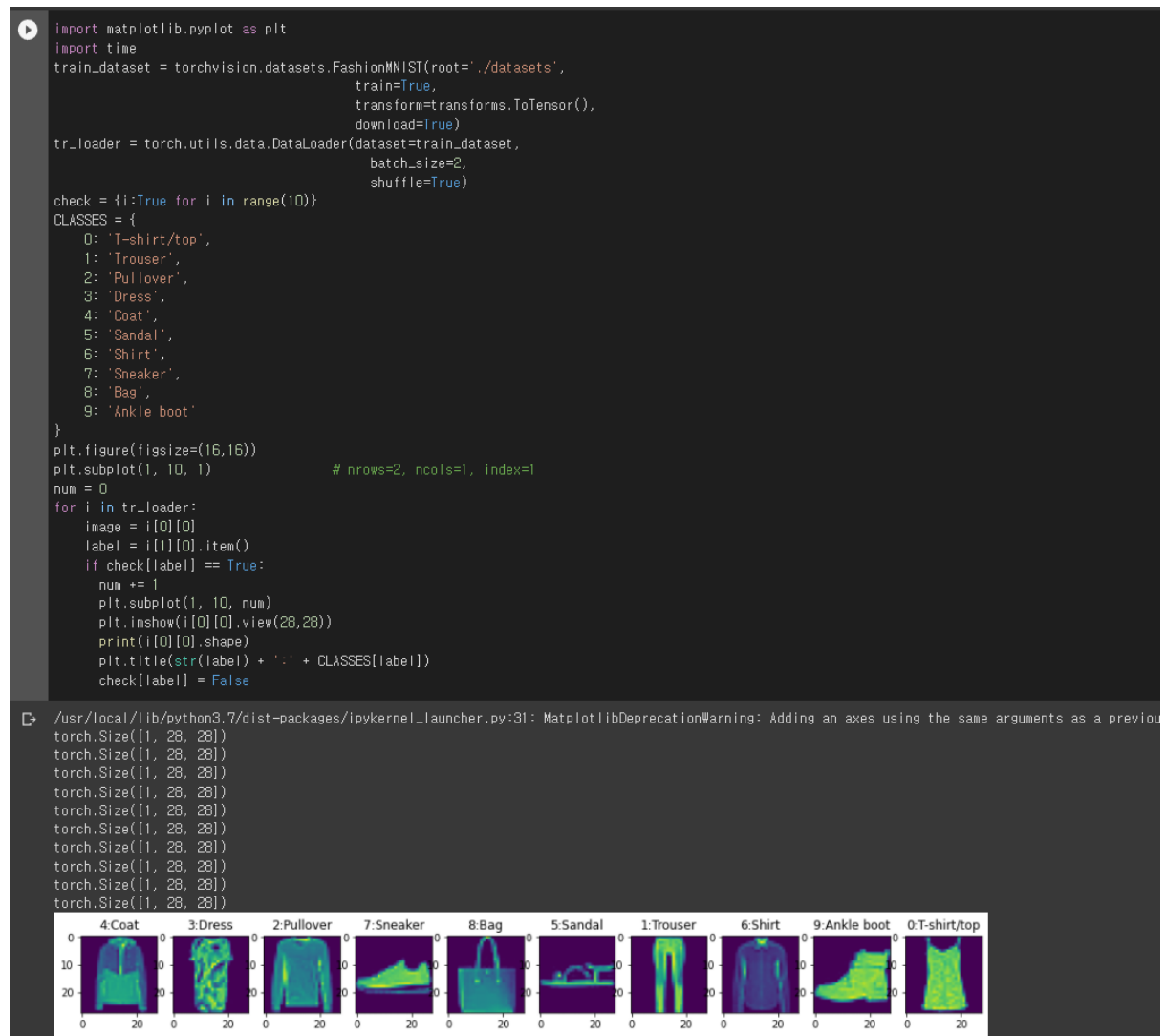
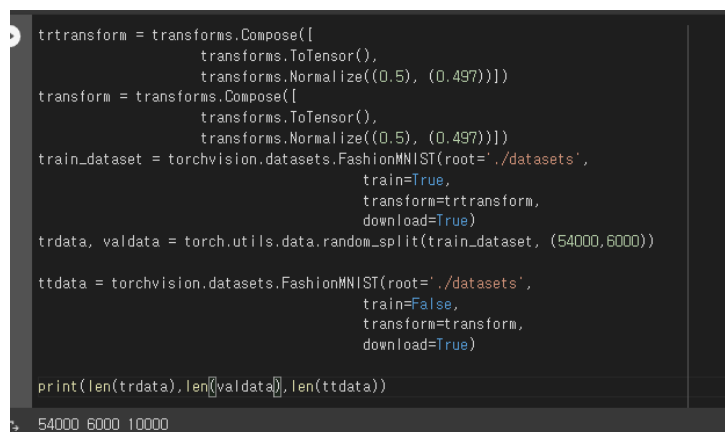


- 데이터 탐색



- valid, train, test data 개수(valid 0.1)



- 모델 설명

1. normalize 적용

```
trtransform = transforms.Compose([
    transforms.ToTensor(),
    transforms.Normalize((0.5), (0.497))])
transform = transforms.Compose([
    transforms.ToTensor(),
    transforms.Normalize((0.5), (0.497))])
train_dataset = torchvision.datasets.FashionMNIST(root# './datasets',
                                                  train=True,
                                                  transform=trtransform,
                                                  download=True)
trdata, valdata = torch.utils.data.random_split(train_dataset, (54000,6000))

ttdata = torchvision.datasets.FashionMNIST(root# './datasets',
                                            train=False,
                                            transform=transform,
                                            download=True)
```

2. 모델 detail - rnn

```
class MV_RNN(nn.Module):
    def __init__(self, input_size, hidden_size, num_layers, num_classes=10, bi=True):
        super(MV_RNN, self).__init__()
        self.hidden_size = hidden_size
        self.num_layers = num_layers
        self.bi = bi
        self.rnn = nn.RNN(input_size, hidden_size, num_layers, batch_first=True, bidirectional=True) #1, 28, 28, 50을 원하지 않음
        if bi == True:
            self.fc = nn.Linear(2*sequence_length+hidden_size, 512)
        else:
            self.fc = nn.Linear(sequence_length+hidden_size, 512)
        self.dropout = nn.Dropout(0.2)
        self.fc2 = nn.Linear(512, num_classes)
    def forward(self, x):
        out, _ = self.rnn(x) # output: tensor [batch_size, seq_length, hidden_size]
        if self.bi:
            out = out.reshape(-1, 2*sequence_length+self.hidden_size)
        else:
            out = out.reshape(-1, sequence_length+self.hidden_size)
            out = F.relu(self.dropout(self.fc(out)))
            out = self.fc2(out)
        return out

input_size = 28
num_layers = 1
hidden_dim = 128

model = MV_RNN(input_size, hidden_dim, num_layers, 10).to(device)
criterion = nn.CrossEntropyLoss()
optimizer = torch.optim.Adam(model.parameters(), lr=0.001)
```

: rnn layer 1개, hidden_dim 128, lr=0.001, sequence_length = 28, classes = 10, bidirectional add

: 2 fully connected layer with 1 dropout

: input -> bidirectional rnn -> fc -> dropout -> Relu -> fc2 -> 결과

3. 모델 detail - gru

```
class MV_GRU(nn.Module):
    def __init__(self, input_size, hidden_size, num_layers, num_classes=10):
        super(MV_GRU, self).__init__()
        self.hidden_size = hidden_size
        self.num_layers = num_layers
        self.gru = nn.GRU(input_size, hidden_size, num_layers, batch_first=True) #1, 28, 28, 50을 원하지 않음
        self.fc = nn.Linear(2*sequence_length+hidden_size, 512)
        self.fc2 = nn.Linear(hidden_size, 10)
        self.dropout = nn.Dropout(0.1)
        self.fc3 = nn.Linear(512, 10)
    def forward(self, x):
        out, _ = self.gru(x) # output: tensor [batch_size, seq_length, hidden_size]
        out = out[:, -1, :]
        # out = out.reshape(-1, 2*sequence_length+self.hidden_size)
        # out = F.relu(self.dropout(self.fc(out)))
        # out = self.fc2(out)
        # out = self.fc3(out)
        return self.fc(out)

    def init_weights(self, init_gain=0.02):
        def init_func(m):
            classname = m.__class__.__name__
            if hasattr(m, 'weight') and (classname.find('Conv') != -1 or classname.find('Linear') != -1):
                nn.init.xavier_normal_(m.weight.data, gain=init_gain)
            self.apply(init_func)

num_layers = 2
hidden_dim = 128
model2 = MV_GRU(input_size, hidden_dim, num_layers, 10).to(device)
criterion2 = nn.CrossEntropyLoss()
optimizer2 = torch.optim.Adam(model2.parameters(), lr=0.001)
```

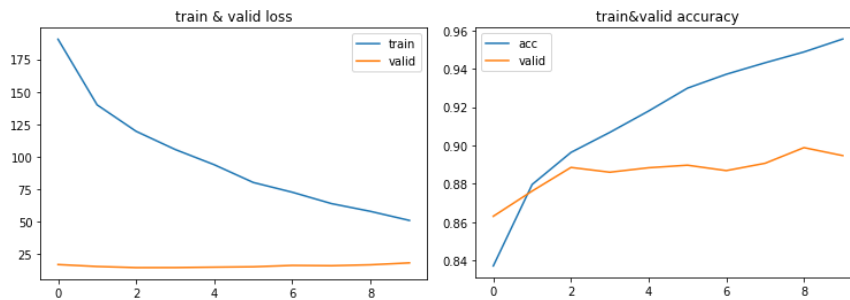
: layer 2개, hidden_dim 128, lr=0.001, sequence_length = 28, classes = 10

: 1 fully connected layer with 1 dropout

: input -> gru -> gru -> fc -> 결과

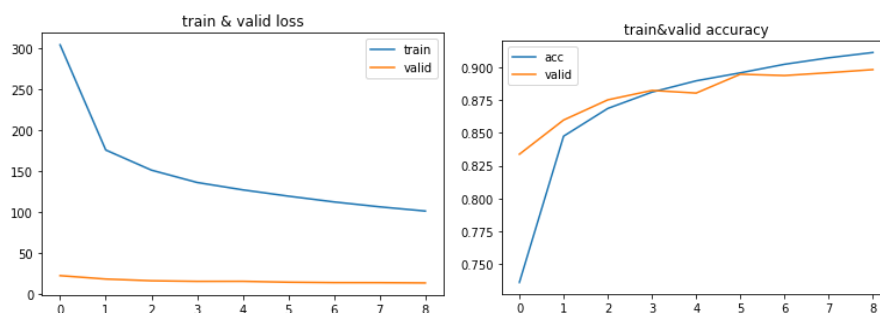
- 2개 모델의 learning curve(결과)

Rnn(with epoch 10)



: rnn은 train loss 및 accuracy는 지속적으로 변하지만, valid loss 및 accuracy는 4 epoch부터 같은 수준에 머무르고 loss는 오히려 증가한다. Acc의 경우 8 epoch에서 잠시 커졌다가 이후에 다시 떨어져서, loss를 기준으로 학습 중단 시점을 채택했다. 따라서 overfitting을 방지하기 위해서 epoch 4에서 early stopping을 했다.

Gru(with epoch 10)



: gru는 rnn에 비해 수렴속도가 느렸으며, epoch가 9 이후로 실험했을 때 loss는 더 줄지 않았고, 성능은 90%를 넘지 않았다. 따라서 overfitting을 방지하기 위해 9까지 학습을 진행하였다.

- 결과

1. rnn -> 88% on test dataset

```
model.load_state_dict(torch.load('./rnn_epoch_4.pth'))
rnn_loss, rnn_acc, _ = rnn_valid(model, tt_loader, criterion)
print("\n rnn's fashion Accuracy:{:.2f}% (Loss:{:.4f})".format(rnn_acc, rnn_loss))
```

rnn's fashion Accuracy:0.88% (Loss:27.2451)

2. gru -> 90% on test set

```
model2.load_state_dict(torch.load('./gru_20140269.pth'))
rnn_loss, rnn_acc, _ = rnn_valid(model2, tt_loader, criterion2)
print("#n gru's fashion Accuracy:{:.2f}% (Loss:{:.4f})".format(rnn_acc, rnn_loss))

gru's fashion Accuracy:0.90% (Loss:21.8582)
```

3. 교훈

: rnn,gru의 경우 layer를 무작정 늘린다고 성능이 좋아지는 것이 아니었다. 오히려 layer를 줄여야 overfitting이 방지되고, 성능도 개선되는 것을 알 수 있다. 특히 rnn의 경우 layer 및 hidden 노드가 늘면 아무리 weight init을 잘하고 dropout을 넣어도 성능이 매우 안 좋았다. Gru의 경우 비교적 gradient vanishing이 덜했지만, 마찬가지로 layer를 늘릴수록 overfitting 현상만 일어났다. 따라서 rnn,gru는 처음에는 적게 layer로 시작해서 점진적으로 늘리면서 data에 맞는 모델 채택이 중요함을 깨달았다.