

보고서

- MLP / CNN 모델 구현 -

과목명 | 인공지능

담당교수 | 박병준

제출일 | 2019년 12월 8일

소속 | 소프트웨어학부

학번 | 2015202065

이름 | 윤홍찬



광운대학교
KwangWoon University

< 목 차 >

| | |
|--|---|
| I. 코드 구동 환경 및 개발 환경 세팅 | 1 |
| II. MNIST 데이터 셋 | 3 |
| III. 다층 퍼셉트론 (MLP) | 4 |
| - 기본 모델 구현 | |
| - 개선 모델 구현 | |
| - 실험 결과 분석 | |
| IV. Convolution Neural Network (CNN) | 9 |
| - 기본 모델 구현 | |
| - 개선 모델 구현 | |
| - 실험 결과 분석 | |

1. 코드 구동 환경 및 개발 환경 세팅

OS : macOS 10.15

IDE : Google Colab

Python Version : 3.6.9

TensorFlow Version : 2.0.0

Keras Version : 2.2.4

개발 환경을 구축하면서 **Google Colab** 을 사용하였다. Colab 은 제한적이지만 무료로 GPU 와 TPU 를 제공해 딥러닝 응용프로그램을 실행시킬 수 있는 IDE 이다. 또한 Colab 은 딥러닝 라이브러리(Keras, Tensorflow, Pytorch)가 기본으로 설치되어있어, 이번 과제를 수행하기 위한 환경을 설정하기 편하겠다고 생각하여 IDE 로 선택하였다.

Colab 에서 사용한 클라우드 서버의 사양을 확인하기 위해 다음과 같은 명령어를 사용해 메모리, CPU, GPU 정보를 확인하였다.

```
[4] !cat /proc/meminfo
```

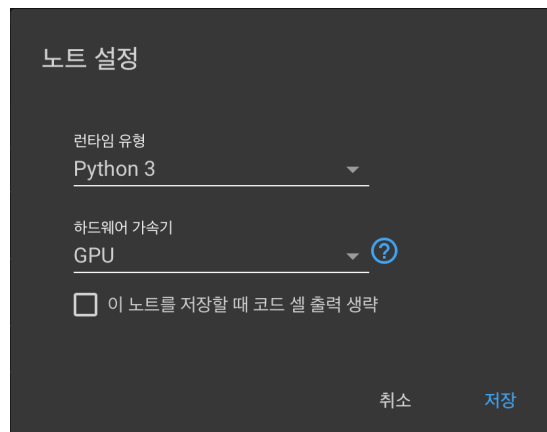
| | |
|---------------|-------------|
| MemTotal: | 13335188 kB |
| MemFree: | 10274584 kB |
| MemAvailable: | 12248400 kB |
| Buffers: | 72068 kB |
| Cached: | 2019644 kB |

'!cat /proc/meminfo' 명령어를 입력해 메모리 정보를 확인하였다. 총 **13GB** 의 메모리를 사용하고 있는 것을 알 수 있다.

```
[5] !cat /proc/cpuinfo
```

| | |
|------------|----------------------------------|
| processor | : 0 |
| vendor_id | : GenuineIntel |
| cpu family | : 6 |
| model | : 79 |
| model name | : Intel(R) Xeon(R) CPU @ 2.20GHz |
| stepping | : 0 |
| microcode | : 0x1 |
| cpu MHz | : 2200.000 |
| cache size | : 56320 KB |

'!cat /proc/cpuinfo' 명령어를 입력해 CPU 정보를 확인해보았다. **Intel(R) Xeon(R) CPU @ 2.20GHz** 듀얼코어를 사용하는 것을 확인하였다.



Colab 은 제한적이지만 무료로 GPU 와 TPU 를 제공한다. 이번 과제를 수행하면서, 위의 사진과 같이 GPU 를 추가적으로 사용하였다.

```
[6] !nvidia-smi
```

```

Fri Dec  6 13:04:37 2019
+-----+
| NVIDIA-SMI 440.33.01    Driver Version: 418.67    CUDA Version: 10.1    |
+-----+
| GPU   Name                Persistence-M| Bus-Id        Disp.A | Volatile Uncorr. ECC |
| Fan  Temp  Perf    Pwr:Usage/Cap|      Memory-Usage | GPU-Util  Compute M. |
+-----+
|  0 Tesla P100-PCIE...    Off          | 00000000:00:04.0 Off |             0         |
| N/A   39C   P0      32W / 250W | 265MiB / 16280MiB |           0%      Default |
+-----+

+-----+
| Processes:                                                       GPU Memory |
|  GPU       PID    Type    Process name                     Usage      |
+-----+

```

' !nvidia-smi ' 명령어를 입력해 현재 그래픽 카드에 대한 정보를 확인하였다. 고성능 인 Tesla P100 그래픽 카드를 사용하는 것을 알 수 있다.

Google Colab 은 딥러닝 모델을 개발하기 위한 여러 라이브러리 들을 포함하고 있다. 이에 대해 사용하려는 라이브러리들을 import 하고, 버전들을 확인하였다.

```
[1] try:
    %tensorflow_version 2.x
except Exception:
    pass
```

```

TensorFlow 2.x selected.
```

Google Colab 은 아직 default 로 1.x 버전의 tensorflow 를 지원한다. 이에 위와 같은 코드를 입력해 2.x 버전을 사용하도록 하였다.

```
[2] from __future__ import absolute_import, division, print_function, unicode_literals, unicode_literals

import tensorflow as tf
from tensorflow import keras

import numpy as np
import sys

print('TensorFlow version : ', tf.__version__)
print('Keras version : ', keras.__version__)
print('Python version: ', sys.version)

[3] TensorFlow version : 2.0.0
Keras version : 2.2.4-tf
Python version: 3.6.9 (default, Nov 7 2019, 10:44:02)
[GCC 8.3.0]
```

tensorflow, keras 를 import 하였다. keras 는 tensorflow 와 같은 여러 딥러닝 툴을 더 쉽게 사용하도록 지원하는 High level API 이다. 따라서 이번 과제에서 Keras 를 사용하였다. 이후 각 버전을 확인해보았으며, 각 버전은 위의 사진과 같다.

2. MNIST 데이터 셋

데이터 셋으로는 기본적으로 제공하는 MNIST 데이터 셋을 이용했다. MNIST 데이터 셋은 손 글씨 숫자의 이미지로 이루어져 있으며, 각 이미지는 28 x 28 로 낮은 해상도를 가지고 있다.

```
[3] (train_images, train_labels), (test_images, test_labels) = keras.datasets.mnist.load_data()
```

위와 같이 load_data()를 호출하면, 4 개의 NumPy 배열이 반환된다. (train_images 와 train_labels)는 학습 데이터로 사용하였고, (test_images 와 test_labels)는 테스트 데이터로 사용하였다. 이제, 다음과 같이 데이터셋 구조를 살펴보았다.

```
[4] train_images.shape
```

```
[3] (60000, 28, 28)
```

학습 이미지 데이터의 구조이다. 60000 개의 데이터가 있으며 28 x 28 픽셀로 표현되는 것을 알 수 있다.

```
[6] test_images.shape
```

```
[3] (10000, 28, 28)
```

테스트 이미지 데이터의 구조이다. 10000 개의 데이터로 테스트를 진행하며 학습 이미지 데이터와 같이 28 x 28 픽셀로 표현되는 것을 확인하였다.

```
[5] train_labels
[> array([5, 0, 4, ..., 5, 6, 8], dtype=uint8)
```

학습 데이터의 Class(부류) 값을 확인해보았다. 0~9 숫자 이미지와 대응되어 0 ~ 9 까지 10 개의 Class 를 가지고 있다.

```
[7] train_images = train_images / 255.0
    test_images = test_images / 255.0
```

마지막으로, 신경망 모델의 입력 데이터로 사용하기 위해 데이터 전처리 과정을 거쳤다. 각 픽셀 값의 범위는 0 ~ 255 이며, 이 값의 범위를 0 ~ 1 사이로 조정하기 위해서 학습 데이터와 테스트 데이터를 255 로 나누었다.

3. 다층 퍼셉트론 (MLP)

1) 기본 모델 구현

기본 모델을 구현하는데, 인터넷에 있는 오픈소스를 활용하지 않고 TensorFlow, Keras 튜토리얼과 개발 문서를 참고하였다. 작성한 코드 설명을 시작으로, 로그 캡처를 살펴보고, 보고서 맨 마지막에 TensorBoard 출력물을 살펴보겠다.

```
[4] # First Model

model1 = keras.Sequential([
    keras.layers.Flatten(input_shape=(28, 28)),
    keras.layers.Dense(64, activation='sigmoid'),
    keras.layers.Dense(10, activation='softmax')
])

model1.compile(optimizer='sgd',
               loss='sparse_categorical_crossentropy',
               metrics=['accuracy'])

model1.summary()
```

위와 같이 3 개의 층을 가진 매우 간단한 다층 퍼셉트론 모델을 구현해보았다. 첫 번째 층은 **Flatten** 으로, 인자로 입력 데이터의 shape 를 받는다. 이는 28 x 28 픽셀인 2 차원 배열의 이미지 형식을 784(28 x 28) 픽셀의 1 차원 배열로 변환한다. 즉, 이미지에 있는 픽셀의 행을 일렬로 늘린다.

두 번째, 세 번째 층은 Dense 층으로 FC(완전 연결)층이다. 두 번째 Dense 층은 64 개의 노드를 가지도록 했다. 또한 활성화 함수로 **sigmoid** 함수를 사용하도록 하였다.

세 번째 Dense 층은 분류를 위해 10 개의 노드를 가진(Class 수와 같음) **Softmax 층**으로 설정했다. Softmax 층 각 노드의 출력 값은 0 보다 크며, 총 합은 1 이 된다. 그리고 각 노드는 현재 이미지가 10 개의 Class 중 해당 Class 에 속할 확률이 된다.

이렇게 모델을 생성한 후에 모델을 훈련하기 전 필요한 몇 가지 설정이 Compile 단계에서 추가된다. 첫 번째, 매개변수로 전달한 **Optimizer** 는 데이터와 Loss Function(두 번째 매개변수)을 바탕으로 모델의 업데이트 방법을 결정한다. 이 모델에서는 경사하강법을 약간 개선한 **SGD(Stochastic Gradient Descent) 방법**을 사용하였다. 이는 기본 경사하강법(GD)과는 달리 모든 데이터 마다 업데이트를 하는 것이 아니라 Mini batch 크기 만큼 업데이트를 진행한다. 따라서 일반적인 경사하강법보다 아주 정확하지는 않지만, 빠르게 동작하게 된다. 두 번째, 매개변수로 전달한 **loss** 는 위에서 언급한 Loss Function 이며, **cross entropy** 를 사용한다. 모델의 학습이 올바른 방향으로 가기 위해 이 함수를 최소화 하도록 가중치를 업데이트 하는 것이 목표이다. 마지막 세 번째 인자 **Metrics** 는 훈련 단계와 테스트 단계를 모니터링하기 위해 사용하며, **정확도**를 측도로 사용하였다.

```

[ ] Model: "sequential"

```

| Layer (type) | Output Shape | Param # |
|--------------------------|--------------|---------|
| flatten (Flatten) | (None, 784) | 0 |
| dense (Dense) | (None, 64) | 50240 |
| dense_1 (Dense) | (None, 10) | 650 |
| Total params: 50,890 | | |
| Trainable params: 50,890 | | |
| Non-trainable params: 0 | | |

모델을 설정하고, summary() 함수를 호출한 결과이다. 위와 같이 각 층에 대한 정보를 시각화하여, 모델의 각 층을 보기 편하게 확인 할 수 있다.

```

[ ] # Tensor Board Code
%reload_ext tensorboard
logdir1 = './logs/1'
logdir2 = './logs/2'

tbCallBack1 = keras.callbacks.TensorBoard(logdir1,
                                           histogram_freq=1,
                                           write_graph=True,
                                           write_images=True)

```

위의 코드는 Colab 에서 **TensorBoard** 를 사용하기 위한 코드이다. Keras 에서는 비교적 쉽게 TensorBoard 를 이용할 수 있다. 첫 번째 줄에서 텐서 보드를 사용하기 위해 로드를 하고, 로그를 저장할 위치를 지정하였다.(logs/1 에는 첫 번째 모델이, logs/2 에는 개

선된 두 번째 모델 저장) 그리고 로그 위치 등을 인자로 전달해 TensorBoard 콜백 함수를 만들었다.

```
[ ] model1.fit(train_images, train_labels, epochs=20, callbacks=[tbCallBack1])

☞ Train on 60000 samples
Epoch 1/20
60000/60000 [=====] - 5s 88us/sample - loss: 1.5139 - accuracy: 0.6847
Epoch 2/20
60000/60000 [=====] - 4s 65us/sample - loss: 0.7669 - accuracy: 0.8437
Epoch 3/20
60000/60000 [=====] - 4s 66us/sample - loss: 0.5612 - accuracy: 0.8684
Epoch 4/20
60000/60000 [=====] - 4s 67us/sample - loss: 0.4724 - accuracy: 0.8813
```

이제 모델을 학습시키기 위해, 학습 데이터(train_images, train_labels)를 인자로 fit 함수를 호출하였다. 이때, 두 번째 인자인 **epochs** 값은 해당 학습 데이터로 n 번 학습을 진행하는 것이며, TensorBoard로 시각화하여 표현하기 위해, 위해서 설정한 TensorBoard 콜백 함수를 인자로 전달하였다.

```
[ ] test_loss1, test_acc1 = model1.evaluate(test_images, test_labels, verbose=2)

print('\n첫 번째 모델 테스트 정확도:', test_acc1)

☞ 10000/1 - 1s - loss: 0.2007 - accuracy: 0.9297

첫 번째 모델 테스트 정확도: 0.9297
```

이후 테스트 데이터(test_images, test_labels)를 인자로 전달하여 evaluate 함수를 호출해, 학습한 모델을 평가하였다. 첫 번째 모델의 정확도는 약 92%가 나왔다.

2) 개선 모델 구현

기본 모델에서 두 가지 개선할 점을 발견하여, 개선 모델을 개발하였다. 이는 **활성화 함수와 최적화 기법**이다.

첫 번째로, 기본 모델에서는 활성화 함수로 **Sigmoid 함수**를 사용하였다. 하지만 이 함수는 입력 값이 조금만 커지거나 작아져도 곡선이 평평해져서 기울기가 0 에 가까워지는 기울기 소멸 문제가 발생하게 된다. 따라서 여러 층이 있는 딥러닝에서는 잘 쓰이지 않는다. 따라서 이를 개선하기 위해 **ReLU 함수**를 활성화 함수로 사용하였다. 이 함수는 입력 값이 0 보다 크면 그대로, 0 보다 작으면 0 을 내보내는 형태로, 기울기 소멸 문제를 완화할 수 있다.

두 번째로, 기본 모델에서는 최적화 기법으로 경사하강법을 약간 개선한 **SGD(Stochastic Gradient Descent) 방법**을 사용하였다. 하지만 이 방법을 개선한 여러 가지 최적화 기법이 존재하였다. 대표적으로 **Adam** 을 사용하는데, 이는 또 다른 개선된

기법인 RMSprop 에 모멘텀의 개념을 도입한 최적화 기법이다. 따라서 Adam 방식을 적용하여 모델을 개선해보았다.

```
[ ] # Second Model

model2 = keras.Sequential([
    keras.layers.Flatten(input_shape=(28, 28)),
    keras.layers.Dense(64, activation='relu'),
    keras.layers.Dense(10, activation='softmax')
])

model2.compile(optimizer='adam',
               loss='sparse_categorical_crossentropy',
               metrics=['accuracy'])

model2.summary()
```

모델을 개선한 소스코드이다. 두 번째 Dense 층에서, **활성화 함수로 ReLU 함수를 사용**한 것을 볼 수 있으며, compile 단계에서 최적화 기법으로 **Adam 방식을 적용**하였다.

```
☐> Model: "sequential_1"

Layer (type)                 Output Shape              Param #
=====
flatten_1 (Flatten)          (None, 784)               0
dense_2 (Dense)               (None, 64)               50240
dense_3 (Dense)               (None, 10)               650
=====
Total params: 50,890
Trainable params: 50,890
Non-trainable params: 0
```

summary() 함수를 호출한 결과이다. 전체적인 층의 구조를 바꾸지는 않았기 때문에, 큰 차이는 없어 보인다.

```
[ ] test_loss2, test_acc2 = model2.evaluate(test_images, test_labels, verbose=2)

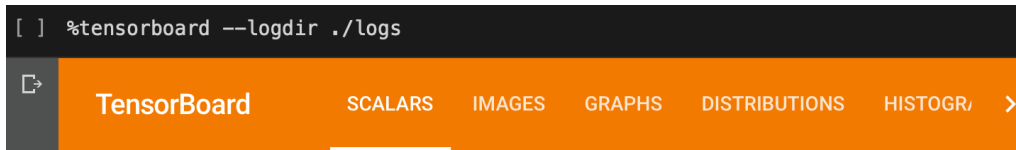
print('\n개선된 모델 테스트 정확도:', test_acc2)

☐> 10000/1 - 1s - loss: 0.0550 - accuracy: 0.9751

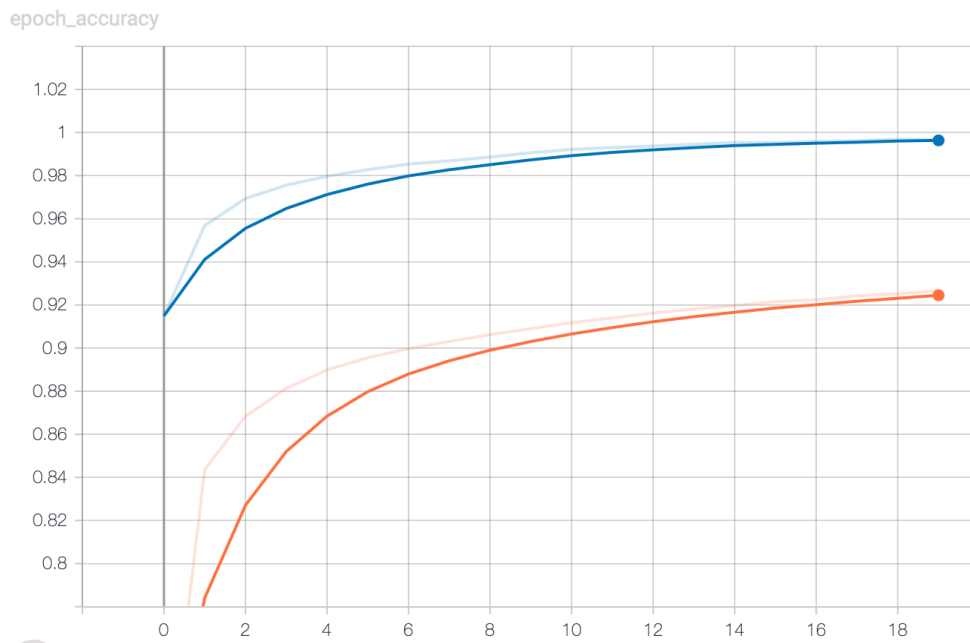
개선된 모델 테스트 정확도: 0.9751
```

이후, 기본 모델과 같이 학습 단계를 거쳐 테스트 데이터로 평가해보았다. 개선된 두 번째 모델의 **정확도는 약 97%**가 나왔다.

3) 실험 결과 분석 (로그 캡처, TensorBoard 출력)



위와 같은 코드를 입력해 Colab 에서 편하게 TensorBoard 를 확인할 수 있다.



[TensorBoard 로 학습 과정을 시각화]

위의 사진은 학습 과정을 TensorBoard 로 시각화 한 것이다. x 축은 Epoch 횟수를 나타내며, y 축은 정확도를 나타낸다. 또한, 주황색 곡선은 첫 번째 기본 모델이고 파란색 곡선은 개선한 두 번째 모델을 표현한다.

위의 사진에서 보듯이 개선된 두 번째 모델이 기본 모델에 비해 첫 학습 주기부터 높은 정확도를 보이며, 꾸준히 정확도가 증가한다. 이에 비해, 첫 번째 기본 모델은 비교적 낮은 정확도에서 시작해 큰 폭으로 정확도가 증가한다.

| | Name | Smoothed Value | Value | Step | Time | Relative |
|---|---------|----------------|--------|------|---------------------|----------|
| ● | 1/train | 0.9245 | 0.9266 | 19 | Sat Dec 7, 21:09:02 | 1m 15s |
| ● | 2/train | 0.9964 | 0.9968 | 19 | Sat Dec 7, 21:10:26 | 1m 19s |

최종적으로 두 모델은 학습하는데 1 분을 약간 넘긴 시간이 소요되었으며, 기본 모델은 약 92%의 정확도로 학습을 마치고, 개선된 모델은 약 99%의 정확도로 학습을 마친다.

```
[ ] test_loss1, test_acc1 = model1.evaluate(test_images, test_labels, verbose=2)

print('\n첫 번째 모델 테스트 정확도:', test_acc1)

10000/1 - 1s - loss: 0.2007 - accuracy: 0.9297

첫 번째 모델 테스트 정확도: 0.9297
```

[첫 번째 모델의 정확도]

```
[ ] test_loss2, test_acc2 = model2.evaluate(test_images, test_labels, verbose=2)

print('\n개선된 모델 테스트 정확도:', test_acc2)

10000/1 - 1s - loss: 0.0550 - accuracy: 0.9751

개선된 모델 테스트 정확도: 0.9751
```

[두 번째 모델의 정확도]

위에서 각 모델 구현 마지막에 제시한 테스트 데이터를 이용한 정확도 로그이다. 첫 번째 모델은 약 92%의 정확도를 보이고, 두 번째 모델은 이보다 높은 약 97%의 정확도를 보인다. 따라서 개선된 모델이 첫 번째 모델보다 더 정확하게 이미지를 분류하는 것을 알 수 있다.

3. Convolution Neural Network (CNN)

1) 기본 모델 구현

CNN 기본 모델을 구현하는데, MLP와 마찬가지로 인터넷에 있는 오픈소스를 활용하지 않고 TensorFlow, Keras 튜토리얼과 개발 문서를 참고하였다. 작성한 코드 설명을 시작으로, 로그 캡처를 살펴보고, 보고서 맨 마지막에 TensorBoard 출력물을 살펴보겠다.

```
[5] from tensorflow.keras.models import Sequential
from tensorflow.keras import optimizers
from tensorflow.keras.layers import Dense, Activation, Flatten, Conv2D, MaxPooling2D
from tensorflow.keras.layers import BatchNormalization, Dropout
```

먼저, 다음과 같이 필요한 모듈들을 import 하였다.

```
[6] # First Model

model1 = Sequential()
model1.add(Conv2D(input_shape = (train_images.shape[1], train_images.shape[2], train_images.shape[3]),
                    filters = 30, kernel_size = (3,3), strides = (1,1), padding = 'same'))
model1.add(Activation('relu'))
model1.add(Conv2D(filters = 30, kernel_size = (3,3), strides = (1,1), padding = 'same'))
model1.add(Activation('relu'))
model1.add(MaxPooling2D(pool_size = (2,2)))
model1.add(Flatten())
model1.add(Dense(64, activation = 'relu'))
model1.add(Dense(10, activation = 'softmax'))

adam = optimizers.Adam(lr = 0.001)
model1.compile(loss = 'categorical_crossentropy', optimizer = adam, metrics = ['accuracy'])
model1.summary()
```

위와 같이 8 개의 층을 가진 CNN 구조 치고는 간단한 CNN 모델을 구현해보았다. 첫 번째 층은 **Conv2D 층으로, 컨볼루션 연산을 한다.** **input_shape** 는 입력 데이터의 형태를 인자로 전달하였다. 두 번째로, **filters** 인자는 **필터의 개수를 의미하며**, 필터의 개수는 다음 레이어의 깊이를 결정하게 된다. 세 번째 인자는 **kernel_size** 로, 합성곱 연산을 진행할 **필터의 사이즈를 의미한다.** 네 번째 인자인 **strides** 는 합성곱 연산을 수행할 때, **한 번에 움직이는 정도를 의미한다.** 마지막 인자인 **padding** 은 주위에 0 으로 이루어진 패딩을 추가해 **차원을 유지할 수 있는데**, 값으로 **same** 을 전달하여, **출력의 크기가 입력의 크기와 같도록 설정하였다.**

두 번째 층은 MLP 의 개선한 모델에서 사용한 활성화 함수인 **ReLU** 를 사용하였다. 세 번째 층, 네 번째 층은 다시 첫 번째 층과 동일하게 컨볼루션 연산을 수행하고, 다시 활성화 함수를 사용하였다.

다섯 번째 층에서는 **최대 값 풀링을 진행하였다.** 이는 2x2 영역에서 해당 영역을 묘사하는 최대 값을 뽑아 데이터의 크기를 줄여주는 역할을 한다.

여섯 번째 층에서 FC 층으로 연결하기 전에 3 차원의 데이터 차원을 줄이기 위해 **Flatten 층을 추가하였다.**

일곱 번째, 여덟 번째 층에서는 **Dense** 층으로, 위의 MLP 모델과 동일한 코드를 넣었다. 즉, 마지막 층은 분류를 하기 위해 **softmax 층으로 구성하였다.**

이렇게 모델을 생성한 후에 모델을 훈련하기 전 필요한 몇 가지 설정이 Compile 단계에서 추가된다. 이 과정은 개선된 MLP 모델과 동일하게 적용하였으므로, 설명을 생략하겠다.

```

Model: "sequential"

```

| Layer (type) | Output Shape | Param # |
|------------------------------|--------------------|---------|
| conv2d (Conv2D) | (None, 28, 28, 30) | 300 |
| activation (Activation) | (None, 28, 28, 30) | 0 |
| conv2d_1 (Conv2D) | (None, 28, 28, 30) | 8130 |
| activation_1 (Activation) | (None, 28, 28, 30) | 0 |
| max_pooling2d (MaxPooling2D) | (None, 14, 14, 30) | 0 |
| flatten (Flatten) | (None, 5880) | 0 |
| dense (Dense) | (None, 64) | 376384 |
| dense_1 (Dense) | (None, 10) | 650 |

```

Total params: 385,464
Trainable params: 385,464
Non-trainable params: 0

```

모델을 설정하고, `summary()` 함수를 호출한 결과이다. 위와 같이 각 층에 대한 정보를 볼 수 있는데, MLP 보다 조금 더 복잡해 진 것을 알 수 있다.

```
[9] model1.fit(train_images, train_labels, epochs = 10, callbacks=[tbCallBack1])

Train on 60000 samples
Epoch 1/10
60000/60000 [=====] - 18s 308us/sample - loss: 0.2743 - accuracy: 0.9464
Epoch 2/10
60000/60000 [=====] - 15s 242us/sample - loss: 0.0667 - accuracy: 0.9801
Epoch 3/10
60000/60000 [=====] - 15s 246us/sample - loss: 0.0466 - accuracy: 0.9853
```

이제 모델을 학습시키기 위해, 학습 데이터(train_images, train_labels)를 인자로 fit 함수를 호출하였다. 이것 또한 MLP에서 설명했으므로, 자세한 설명은 생략한다.

```
[12] test_loss1, test_acc1 = model1.evaluate(test_images, test_labels, verbose=2)

print('\n첫 번째 모델 테스트 정확도:', test_acc1)

10000/1 - 1s - loss: 0.0661 - accuracy: 0.9802

첫 번째 모델 테스트 정확도: 0.9802
```

이후 테스트 데이터(test_images, test_labels)를 인자로 전달하여 evaluate 함수를 호출해, 학습한 모델을 평가하였다. 첫 번째 모델의 정확도는 약 98%가 나왔다.

2) 개선 모델 구현

기본 모델에서 두 가지 개선할 점을 발견하여, 개선 모델을 개발하였다. 이는 **가중치 초기화 와 Dropout** 이다.

신경망 학습은 가중치를 학습 해나간다. 이때, 가중치를 어떻게 초기화 하느냐에 따라 모델의 성능이 달라지게 된다. 가중치 초기화 방법을 따로 설정해 주지 않으면 기본적으로 Keras 는 일정 구간 내에서 랜덤하게 선택하는 random_uniform 방식을 사용한다. 따라서 가중치를 초기화 하는 여러 방법들이 있는데, 이번 모델에서는 대표적으로 사용되는 **He 초기화** 방법을 사용하였다

두 번째로, MLP와 같이 간단한 모델은 드랍아웃이 의미가 없을 수 있지만, CNN과 같이 복잡한 모델을 만들 때 드랍아웃은 유용하다. 따라서 모델의 과적합을 방지하기 위해 **드랍아웃 기법**을 사용하였다.

추가적으로, 동일한 컨볼루션-ReLU-컨볼루션-ReLU-Pool 층을 FC 층 전에 추가하였다.

```
[7] # Second Model

model2 = Sequential()
model2.add(Conv2D(input_shape = (train_images.shape[1], train_images.shape[2], train_images.shape[3]),
                    filters = 30, kernel_size = (3,3), strides = (1,1), padding = 'same', kernel_initializer='he_normal'))
model2.add(Activation('relu'))
model2.add(Conv2D(filters = 30, kernel_size = (3,3), strides = (1,1), padding = 'same', kernel_initializer='he_normal'))
model2.add(Activation('relu'))
model2.add(MaxPooling2D(pool_size = (2,2)))
model2.add(Conv2D(filters = 30, kernel_size = (3,3), strides = (1,1), padding = 'same', kernel_initializer='he_normal'))
model2.add(Activation('relu'))
model2.add(Conv2D(filters = 30, kernel_size = (3,3), strides = (1,1), padding = 'same', kernel_initializer='he_normal'))
model2.add(Activation('relu'))
model2.add(MaxPooling2D(pool_size = (2,2)))
model2.add(Flatten())
model2.add(Dense(64, activation = 'relu'))
model2.add(Dropout(0.3))
model2.add(Dense(10, activation = 'softmax'))

adam = optimizers.Adam(lr = 0.001)
model2.compile(loss = 'categorical_crossentropy', optimizer = adam, metrics = ['accuracy'])
model2.summary()
```

모델을 개선한 소스코드이다. 각 컨볼루션 층에서 **kernel_initializer** 인자 값으로 **he_normal** 을 전달 해 He 초기화 방법을 사용하고, 맨 마지막 Softmax 층 이전에 **Dropout** 을 적용한 것을 볼 수 있다. 또한 추가적으로 동일한 층을 늘린 것을 알 수 있다.

```
Model: "sequential_1"

Layer (type)                 Output Shape              Param #
=====
conv2d_2 (Conv2D)            (None, 28, 28, 30)       300
activation_2 (Activation)     (None, 28, 28, 30)       0
conv2d_3 (Conv2D)            (None, 28, 28, 30)       8130
activation_3 (Activation)     (None, 28, 28, 30)       0
max_pooling2d_1 (MaxPooling2 (None, 14, 14, 30)       0
conv2d_4 (Conv2D)            (None, 14, 14, 30)       8130
activation_4 (Activation)     (None, 14, 14, 30)       0
conv2d_5 (Conv2D)            (None, 14, 14, 30)       8130
activation_5 (Activation)     (None, 14, 14, 30)       0
max_pooling2d_2 (MaxPooling2 (None, 7, 7, 30)       0
flatten_1 (Flatten)          (None, 1470)             0
dense_2 (Dense)              (None, 64)               94144
dropout (Dropout)            (None, 64)               0
dense_3 (Dense)              (None, 10)               650
=====
Total params: 119,484
Trainable params: 119,484
Non-trainable params: 0
```

summary() 함수를 호출한 결과이다. 전체적인 층의 구조가 바뀌었기 때문에 조금 더 복잡한 CNN 모델이 완성되었다.

```
[13] test_loss2, test_acc2 = model2.evaluate(test_images, test_labels, verbose=2)

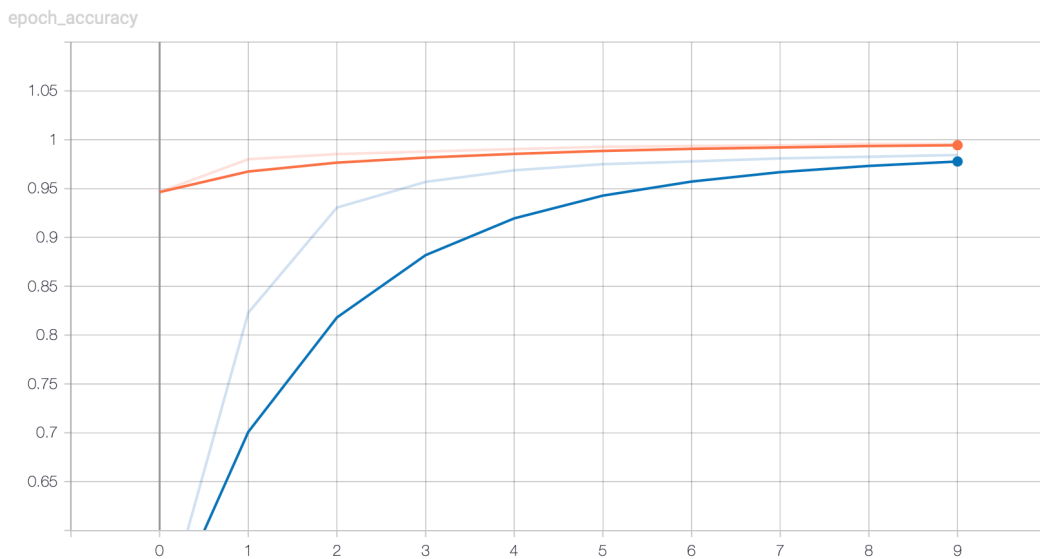
print('\n개선된 모델 테스트 정확도:', test_acc2)

10000/1 - 2s - loss: 0.0243 - accuracy: 0.9892

개선된 모델 테스트 정확도: 0.9892
```

이후, 기본 모델과 같이 학습 단계를 거쳐 테스트 데이터로 평가해보았다. 개선된 두 번째 모델의 **정확도는 약 99%**가 나왔다.

3) 실험 결과 분석 (로그 캡처, TensorBoard 출력)



[TensorBoard 로 학습 과정을 시각화]

위의 사진은 학습 과정을 TensorBoard 로 시각화 한 것이다. MLP 와 마찬가지로 x 축은 Epoch 횟수를 나타내며, y 축은 정확도를 나타낸다. 또한, 주황색 곡선은 첫 번째 기본 모델이고 파란색 곡선은 개선한 두 번째 모델을 표현한다.

위의 사진에서 보듯이 첫 번째 모델은 처음부터 개선된 모델에 비해 첫 학습 주기부터 **높은 정확도**를 보이며, **꾸준히 정확도가 증가**한다. 이에 비해, 두 번째 개선된 모델은 비교적 **낮은 정확도**에서 시작해 **큰 폭으로 정확도가 증가**하다가, **최종 학습 주기에 첫 번째 모델과 비슷한 정확도(약 99%)**를 보여준다. 이는 **두 번째 모델에 Dropout 을 적용**하여 이렇게 결과가 나타난 것이다. 이렇게 두 번째 모델은 초기에 학습에서는 정확도가 좋지 않다가 학습을 진행할 수록 큰 폭으로 정확도가 좋아지게 된다.

| | Name | Smoothed | Value | Step | Time | Relative |
|---|---------|----------|--------|------|---------------------|----------|
| ● | 1/train | 0.9944 | 0.9956 | 9 | Sun Dec 8, 01:21:58 | 2m 11s |
| ● | 2/train | 0.9777 | 0.9844 | 9 | Sun Dec 8, 01:24:57 | 2m 40s |

최종적으로 첫 번째 모델은 학습하는데 **2 분 11 초**가, 두 번째 개선된 모델은 **2 분 40 초**가 소요되었다. 기본적으로 두 모델은 MLP 모델보다 복잡해 학습 시간이 오래 걸렸으며, 두 번째 모델은 층을 추가적으로 추가했음에도 불구하고 큰 폭으로 시간이 늘어나지 않았는데, 이 또한 **Dropdout**을 적용해 학습 시간이 단축되었음을 알 수 있다.

```
[12] test_loss1, test_acc1 = model1.evaluate(test_images, test_labels, verbose=2)

print('\n첫 번째 모델 테스트 정확도:', test_acc1)

10000/1 - 1s - loss: 0.0661 - accuracy: 0.9802
첫 번째 모델 테스트 정확도: 0.9802
```

[첫 번째 모델의 정확도]

```
[13] test_loss2, test_acc2 = model2.evaluate(test_images, test_labels, verbose=2)

print('\n개선된 모델 테스트 정확도:', test_acc2)

10000/1 - 2s - loss: 0.0243 - accuracy: 0.9892
개선된 모델 테스트 정확도: 0.9892
```

[두 번째 모델의 정확도]

위에서 각 모델 구현 마지막에 제시한 테스트 데이터를 이용한 정확도 로그이다. 첫 번째 모델은 약 98%의 정확도를 보이고, 두 번째 모델은 이보다 약간 높은 약 99%의 정확도를 보인다. 따라서 개선된 모델이 첫 번째 모델보다 더 정확하게 이미지를 분류하는 것을 알 수 있으며, 모델 개선이 성공적으로 이루어졌음을 알 수 있다.