# Deep Learning with Python

Chapter 1 DNN 01

## ■ 목차

#### 1. Deep Neural Network 기초

- a. 인공신경망(ANN)의 구조
- b. 심충신경망(DNN)의 특징

#### 2. Tensorflow를 이용한 DNN 구현

- a. DNN으로 XOR문제 해결하기
- b. Tensorflow를 이용한 DNN 구현

#### 3. DNN 성능 높이기

- a. ReLU
- b. Weight Initialization
- c. Dropout

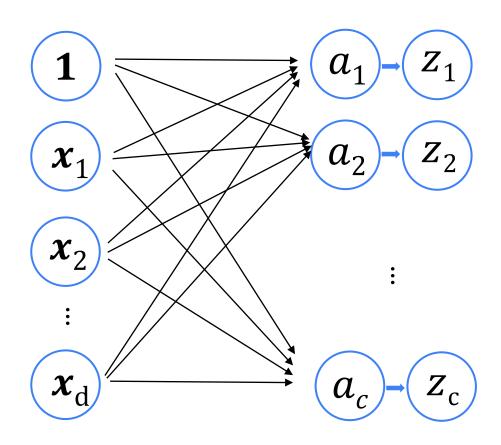
#### 4. Hyperparameter 최적화

- a. Learning rate
- b. Epoch, Batch size, Iteration

# ■ 학습목표

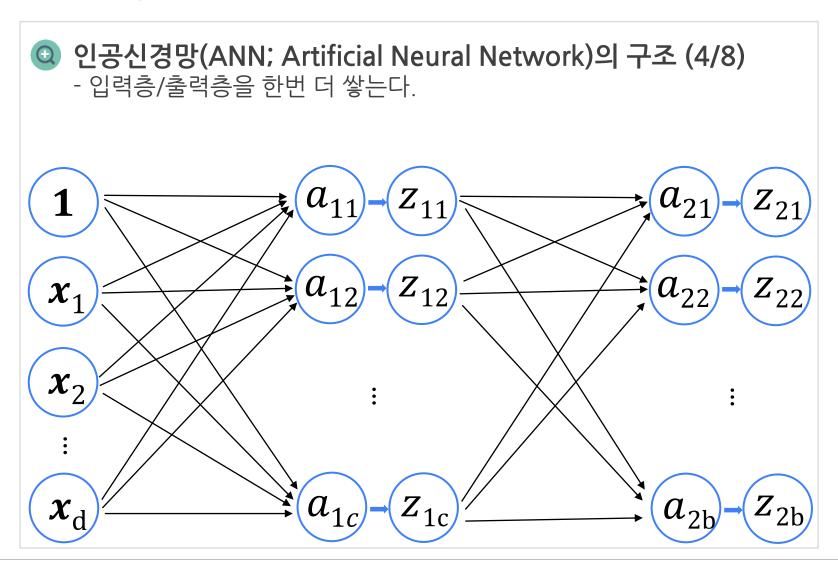
- 1. 심층신경망(DNN)의 구조와 특징을 이해하고 Tensorflow를 이용하여 XOR 문제를 해결한다.
- 2. 신경망의 레이어가 많아 질수록 발생하는 문제점을 이해하고 DNN의 성능을 높이는 방법을 배운다.

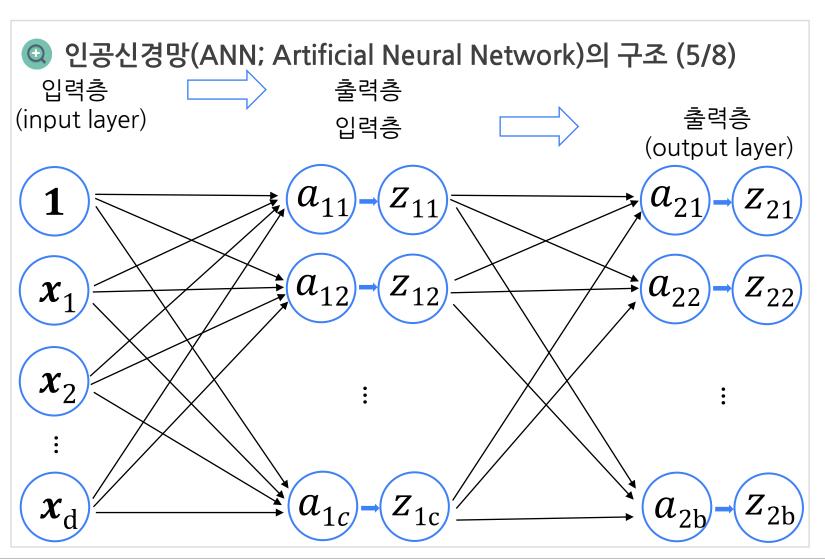
② 인공신경망(ANN; Artificial Neural Network)의 구조 (1/8)- 간단한 퍼셉트론을 생각해보자.

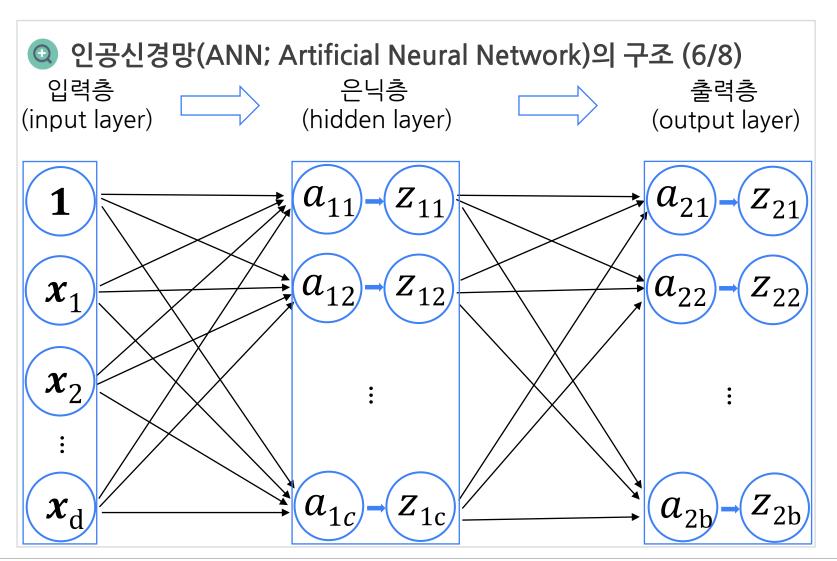


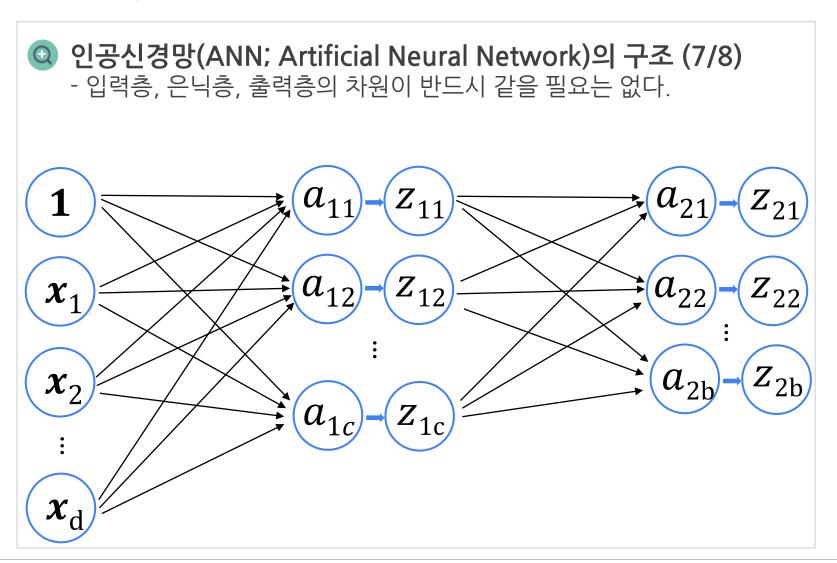
인공신경망(ANN; Artificial Neural Network)의 구조 (2/8) -  $a_1$ 은 입력 노드들의 선형 결합,  $z_1$ 은 활성화 함수를 통해 나온 결과 입력층 출력층 (input layer) (output layer)  $\boldsymbol{Z}_2$  $\boldsymbol{x}_1$  $\boldsymbol{x}_2$  $\boldsymbol{x}_{\mathrm{d}}$ 

② 인공신경망(ANN; Artificial Neural Network)의 구조 (3/8) - 인공신경망은 출력층을 일종의 입력층으로 보는 것에서 시작한다. 출력층 (output layer)  $\boldsymbol{Z}_2$  $\boldsymbol{x}_1$  $\boldsymbol{x}_2$  $\boldsymbol{x}_{\mathrm{d}}$ 



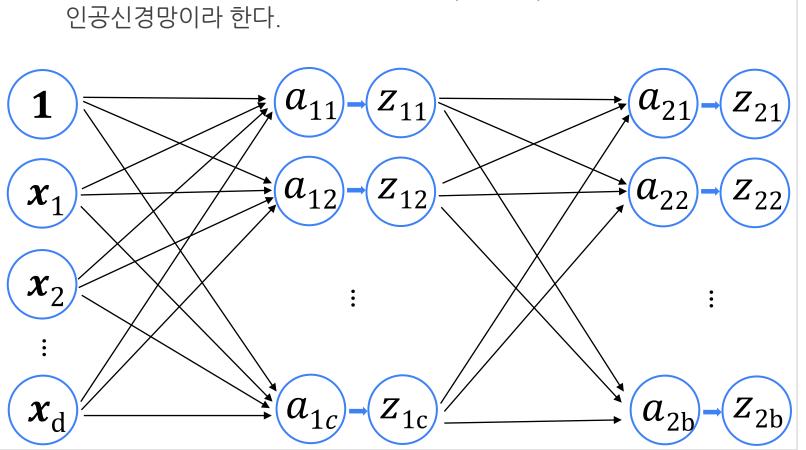






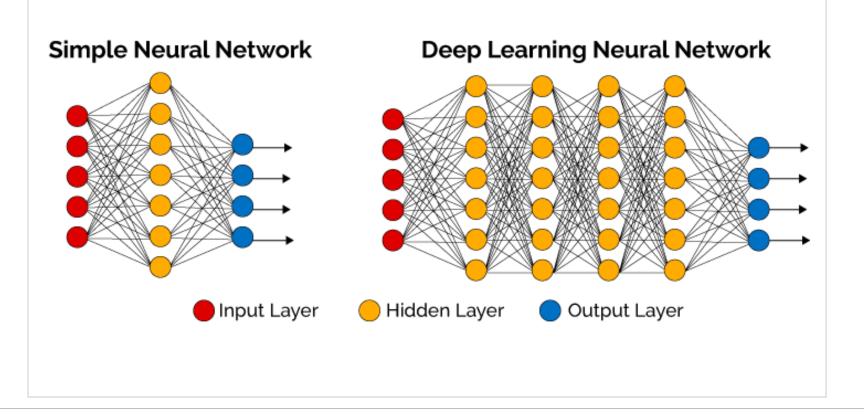
② 인공신경망(ANN; Artificial Neural Network)의 구조 (8/8)

- 이와 같이 퍼셉트론을 확장하여 입력층, 은닉층, 출력층이 있는 것을 인공신경망이라 한다.



● 심층신경망(DNN; Deep Neural Network)의 개념

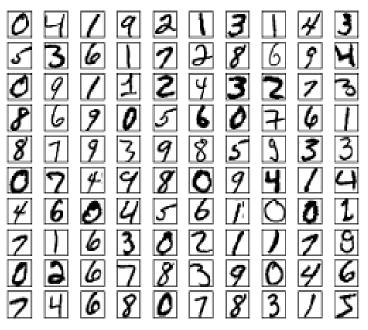
- 은닉층의 개수가 2개 이상인 것을 DNN이라 하며, DNN을 학습하는 방법을 Deep Learning이라 한다.



심층신경망(DNN; Deep Neural Network)의 목적

- 이미지 학습이나 문자 인식과 같은 분야에서 유용하게 쓰이고 있다.

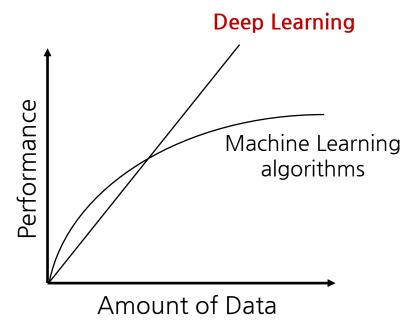


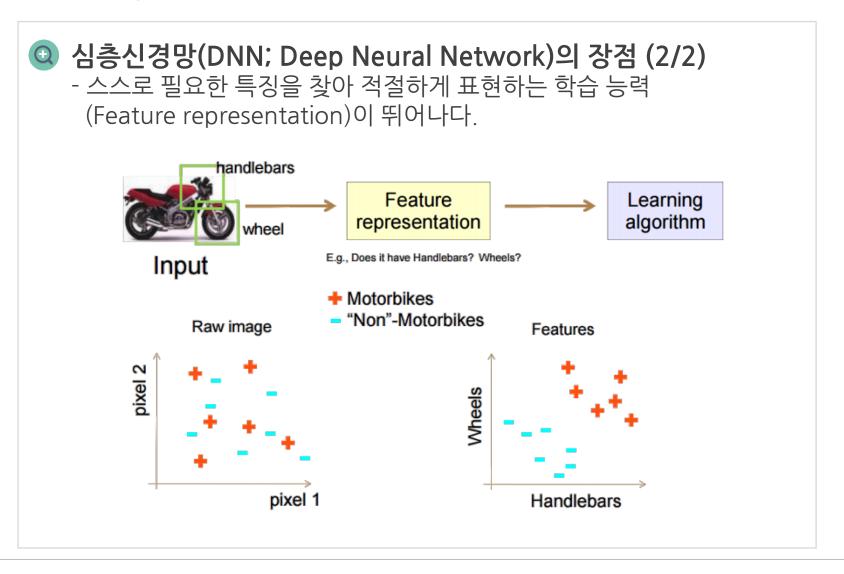


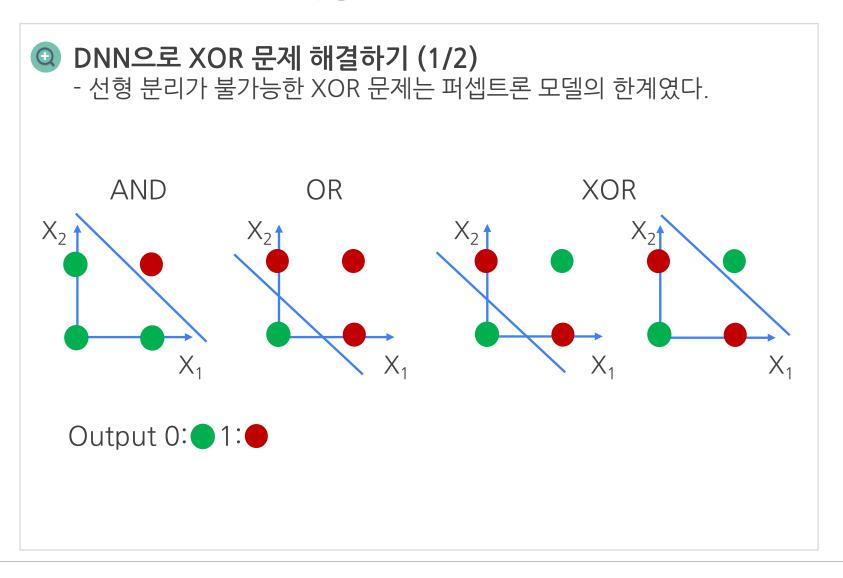


#### 심층신경망(DNN; Deep Neural Network)의 장점 (1/2)

- 기존의 알고리즘들은 데이터의 양이 많아질수록 성능 향상에 한계가 있었지만 딥러닝은 기존 알고리즘들의 성능 한계를 뛰어넘었다.







- ② DNN으로 XOR 문제 해결하기 (2/2)
  - XOR 데이터 셋을 표로 나타내면 다음과 같다.
  - Feature는 X<sub>1</sub>, X<sub>2</sub>이며 결과값은 Y이다.
  - X<sub>1</sub>, X<sub>2</sub>의 값이 같으면 0 다르면 1의 결과값이다

	XOR
X <sub>2</sub>	
•	X <sub>1</sub>
Outpu	t 0: 1:

X <sub>1</sub>	X <sub>2</sub>	Υ
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

#### ◎ 전체 코드 (1/3)

```
import tensorflow as tf
import numpy as np
tf.reset_default_graph()
tf.set random seed(777)
learning rate = 0.1
training_cnt = 10000
train_X = np.array([[0, 0], [0, 1], [1, 0], [1, 1]])
train_Y = np.array([[0], [1], [1], [0]])
X = tf.placeholder(tf.float32, [None, 2])
Y = tf.placeholder(tf.float32, [None, 1])
```

#### ◎ 전체 코드 (2/3)

```
# Layer 1
W1 = tf.Variable(tf.random normal([2, 2]), name='weight1')
b1 = tf.Variable(tf.random normal([2]), name='bias1')
L1 = tf.sigmoid(tf.matmul(X, W1) + b1)
# Layer 2
W2 = tf.Variable(tf.random normal([2, 1]), name='weight2')
b2 = tf.Variable(tf.random normal([1]), name='bias2')
pred = tf.sigmoid(tf.matmul(L1, W2) + b2)
cost = -tf.reduce mean(Y * tf.log(pred) + (1 - Y) * tf.log(1 - pred))
optimizer = tf.train.GradientDescentOptimizer(learning_rate)
op train = optimizer.minimize(cost)
predicted = tf.cast(pred > 0.5, dtype=tf.float32)
accuracy = tf.reduce mean(tf.cast(tf.equal(predicted, Y),
dtype=tf.float32))
```

#### ◎ 전체 코드 (3/3)

```
sess = tf.Session()
init = tf.global variables initializer()
sess.run(init)
for step in range(training_cnt):
    sess.run(op_train, feed_dict={X: train_X, Y: train_Y})
    if step % 1000 == 0:
        print(step, sess.run(cost, feed_dict={X: train_X, Y:
train_Y}), sess.run([W1, W2]))
p, c, a = sess.run([pred, predicted, accuracy], feed_dict={X:
train X, Y: train Y})
print("\nPred: ", p, "\Predicted: ", c, "\nAccuracy: ", a)
```

- 모델 구축(Build graph) (1/6)
  - ★ tf.set\_random\_seed
    - 랜덤하게 생성되는 숫자들을 동일하게 생성하기 위한 것으로 실습 결과 비교를 위해 실행한다. 재실행 시 그래프 리셋이 필요하다.

```
tf.reset_default_graph()
tf.set_random_seed(777)
```

#### ☑ 파라메터 값 설정

- 학습을 위한 기초 파라메터
- learning\_rate : 값이 너무 적으면 Train 되지 않을 수 있고 값이 너무 크면 overshooting이 발생할 수 있다.
- training\_cnt : data set에 대한 training 반복 횟수

```
learning_rate = 0.1
training_cnt = 10000
```

#### 모델 구축(Build graph) (2/6)

#### ☑ 트레이닝 데이터 변수 선언

- 입력으로 들어가는 train\_X(input 2개), train\_Y(output 1개) 설정
- numpy array를 사용

```
train_X = np.array([[0, 0], [0, 1], [1, 0], [1, 1]])
train_Y = np.array([[0], [1], [1], [0]])
```

#### ★ If graph input

- X : 들어오는 row는 정해진 게 없고, column 은 2개, 즉 입력 변수 2개
- Y : 들어오는 row는 정해진 게 없고, column 은 1개 ,즉 output 1개
- matrix를 사용 하기 때문에 입력 변수를 담는 placeholder는 1개로 된다.

```
X = tf.placeholder(tf.float32, [None, 2])
Y = tf.placeholder(tf.float32, [None, 1])
```

- 모델 구축(Build graph) (3/6)
  - ★ tf.random\_normal
    - bias, weight의 초기값을 난수로 생성

```
# Layer 1
W1 = tf.Variable(tf.random_normal([2, 2]), name='weight1')
b1 = tf.Variable(tf.random_normal([2]), name='bias1')
```

#### sigmoid 함수 사용

- Y값이 0 또는 1의 binary 값을 갖기 때문에 logistic regression을 활용하고 sigmoid 함수를 사용한다.

```
L1 = tf.sigmoid(tf.matmul(X, W1) + b1)
```

- 모델 구축(Build graph) (4/6)
  - ☑ 은닉층(hidden layer) 만들기
    - "Layer 2"에선 첫번째 레이어의 출력값인 "L1"이 입력값이 된다.
    - 마지막 레이어에선 Weight와 bias값이 1개가 되도록 설정하고 sigmoid 함수를 사용하여 모델을 정의한다.

```
# Layer 2
W2 = tf.Variable(tf.random_normal([2, 1]), name='weight2')
b2 = tf.Variable(tf.random_normal([1]), name='bias2')
pred = tf.sigmoid(tf.matmul(L1, W2) + b2)
```

#### 모델 구축(Build graph) (5/6)

#### ★ cost/loss function 구현

- 0~1사이의 값을 근사화 하기 위해서 log함수를 사용

$$C(H(x), y) = \frac{1}{m} \sum_{x} (-y \log(H(x)) - (1 - y) \log(1 - H(x))$$

#### ☑ 학습 방법 → cost를 최소화

- GradientDescent 함수 사용 (경사하강법)

```
optimizer = tf.train.GradientDescentOptimizer(learning_rate)
op_train = optimizer.minimize(cost)
```

- 모델 구축(Build graph) (6/6)
  - ☑ 학습된 예측값을 0과 1로 변환
    - 0~1사이로 학습된 예측값을 0과 1로 나누어 분류

```
predicted = tf.cast(pred > 0.5, dtype=tf.float32)
```

#### ☑ 정확도

- accuracy를 계산하여 분류가 정확한지 확인
- 예측값과 실제 데이터의 일치 여부 계산
- 아래 코드는 평균을 이용한 정확도 계산

```
accuracy = tf.reduce_mean(tf.cast(tf.equal(predicted, Y),
dtype=tf.float32))
```

#### 모델 실행(run/update) (1/3)

- pred은 sigmoid 함수를 통해 0~1사이의 값으로 나온다
- predicted는 pred에서 나온 값을 0과 1로 변환 시킨 값이다
- accuracy는 '예측한 Y값이 실제 Y값과 얼마나 일치하는가'이다.

```
sess = tf.Session()
init = tf.global_variables_initializer()
sess.run(init)

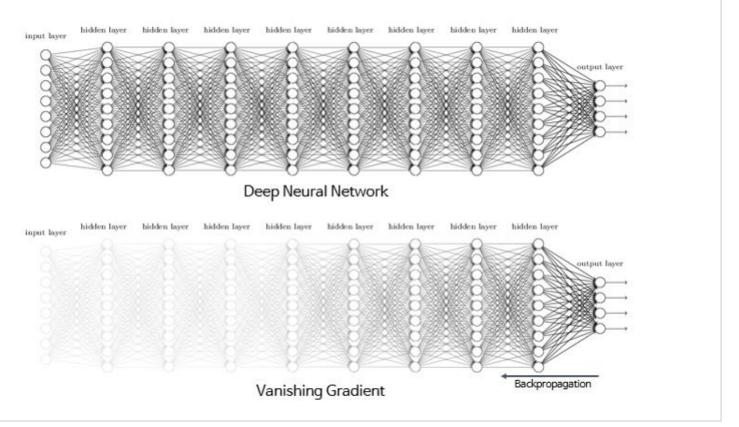
for step in range(training_cnt):
    sess.run(op_train, feed_dict={X: train_X, Y: train_Y})
    if step % 1000 == 0:
        print(step, sess.run(cost, feed_dict={X: train_X, Y: train_Y}), sess.run([W1, W2]))

p, c, a = sess.run([pred, predicted, accuracy], feed_dict={X: train_X, Y: train_Y})
print("\nPred: ", p, "\nPredicted: ", c, "\nAccuracy: ", a)
```

```
모델 실행(run/update) (2/3)
 0 0.7539022 [array([[ 0.7988674 , 0.6801188 ],
        [-1.2198634 , -0.30361032]], dtype=float32), array([[ 1.3752297 ],
       [-0.78823847]], dtype=float32)]
 1000 0.67122906 [array([[ 1.1574563 , 0.70470023],
        [-1.8544798 , -0.15281102]], dtype=float32), array([[ 1.3886284],
       [-0.8744256]], dtype=float32)]
 2000 0.53393596 [array([[ 3.053097 , 1.3885086],
       [-3.4558659, -0.6531137]], dtype=float32), array([[ 3.2834744],
       [-1.5618594]], dtype=float32)]
 3000 0.19786675 [array([[ 4.6234245, 3.502949 ],
        [-4.752163 , -3.0361452]], dtype=float32), array([[ 5.564906],
        [-4.344725]], dtvpe=float32)]
 4000 0.07765331 [array([[ 5.282392 , 4.63241 ],
       [-5.363648 , -4.2742133]], dtype=float32), array([[ 7.0586023],
       [-6.2991076]], dtype=float32)]
 5000 0.04536082 [array([[ 5.610321 , 5.1595116],
  Cost [-5.695793 , -4.8254967]], dtype=float32), array([[ 7.971818 ],
      \[-7.3488626]], dtype=float32)]
6000 0.031536568 [array([5.819358], 5.4801764], W1값
       [-8.044239]], dtype=float32)]
```

```
모델 실행(run/update) (3/3)
  7000 0.02401754 [array([[ 5.970447 , 5.7047625],
         [-6.074383 , -5.3883605]], dtype=float32), array([[ 9.097483],
          [-8.560672]], dtype=float32)]
  8000 0.019331548 [array([[ 6.087807 , 5.8752766],
         [-6.199533 , -5.5634637]], dtype=float32), array([[ 9.490048 ],
         [-8.9703865]], dtype=float32)]
  9000 0.016145576 [array([[ 6.183277 , 6.0115905],
         [-6.3016844, -5.7032 ]], dtype=float32), array([[ 9.818282],
         [-9.309538]], dtype=float32)]
  10000 0.013844791 [array([[ 6.263471 , 6.1245112],
         [-6.3876433, -5.818806]], dtype=float32), array([[10.100041],
         [-9.598662]], dtype=float32)]
  Pred: [[0.01338218]
   [0.98166394]
   [0.98809403]
   [0.01135799]]
  Predicted: [[0.]
   [1.]
    [1.]
    [0.]]
  Accuracy: 1.0
```

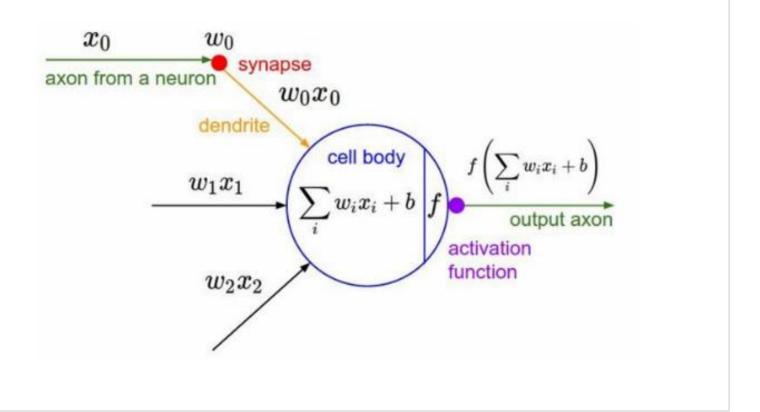
- DNN 학습 시 문제 1
  - \* 기울기 소실(Vanishing Gradient) 또는 폭주(Exploding) 발생가능성
  - \* 모델이 복잡하고 커질수록 학습시간이 증가한다.



#### 0

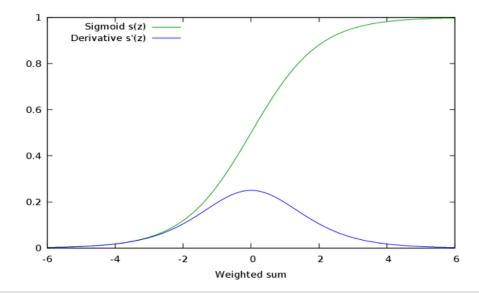
#### **Activation Function**

- 입력 신호의 총합( $\sum_i w_i x_i + b$ )을 출력 신호로 변환하는 함수(f)를 활성화 함수(Activation function)이라 한다.



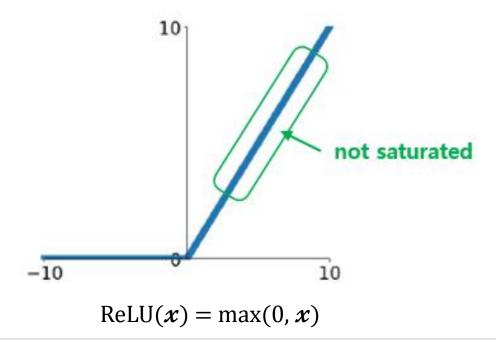
#### Sigmoid 함수의 문제점

- Sigmoid 함수를 미분하면 0~0.25 사이의 값을 가진다
- Backpropagation 수행 시 hidden layer수에 비례하여 미분 값이 곱해지며 앞으로 전달된다
- 0~0.25 사이의 값이 계속 곱해지며 앞 layer로 갈 수록 기울기 (gradient)가 0에 수렴한다 결국 기울기 소실(Gradient Vanishing) 문제가 발생한다.



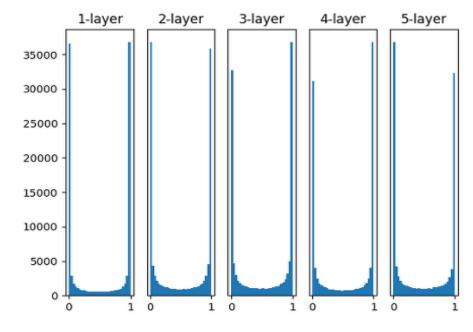
#### ReLU(Rectified Linear Unit) 함수

- ReLU함수는 입력이 0보다 크면 입력을 그대로 출력, 0이하면 0을 출력하므로 0보다 큰 곳에서 수렴하는 구간이 없다.(not saturated)
- \* 입력값을 그대로 출력으로 내보내기 때문에 시그모이드 함수에 비해 계산 속도가 빠르다.

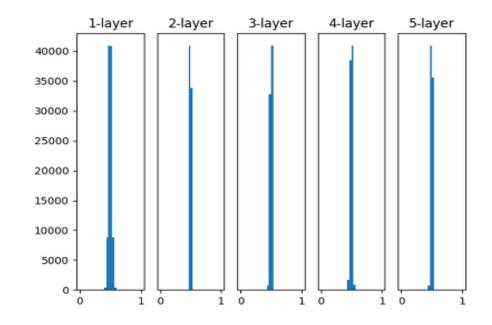


# ② Weight Initialization의 중요성 (1/2)

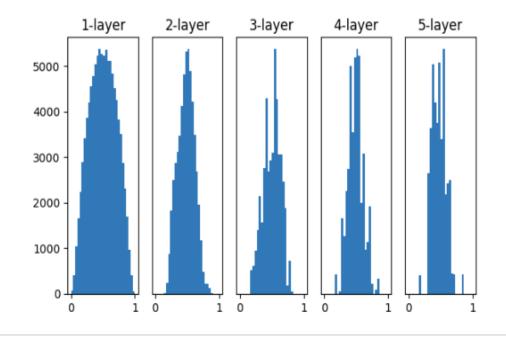
- 깊은 신경망 학습에선 가중치 초기화를 어떻게 하느냐에 따라 학습 성능이 달라질 수 있다.
- 가중치를 표준편차가 1인 정규분포로 초기화한 경우 Sigmoid 함수의 활성화 값 분포는 아래 그림처럼 0과 1에 치우친다.
- 이 경우 Gradient Vanishing(기울기 소실)문제가 발생한다.



- Weight Initialization의 중요성 (2/2)
  - 가중치를 표준편차가 0.01인 정규분포로 초기화한 경우 sigmoid 함수의 활성화 값은 0.5 주변에 밀집하게 된다.
  - 이 경우 Gradient Vanishing(기울기 소실)은 발생하지 않지만 뉴런이다양한 값을 표현하지 못하게 된다.
  - 뉴런의 수가 많은 DNN에선 활성화 값이 넓게 분포되어야 성능이 좋다.

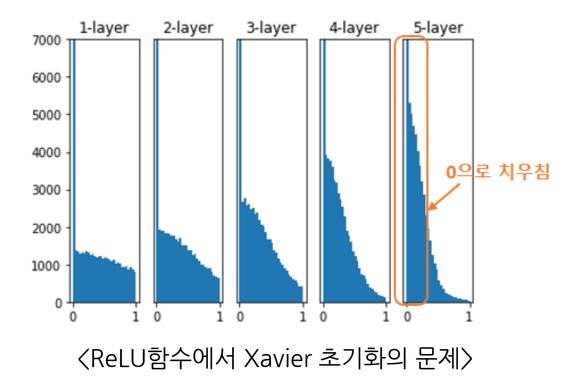


- Xavier Initializer (1/2)
  - sigmoid처럼 중앙부분이 선형 모양인 함수에는 Xavier 초기화를 사용 Xavier 초기화는 가중치를 표준편차가 <sup>1</sup>√n인 정규분포로 초기화한다. (n은 입력층의 노드 수)
  - 이 경우 Sigmoid 활성화 값이 넓게 분포되어 DNN의 성능이 좋아진다.



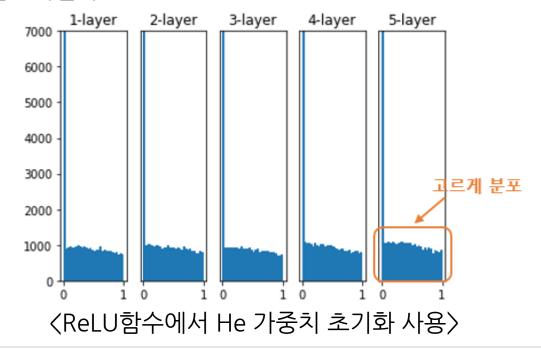
#### Xavier Initializer (2/2)

- Xavier 가중치 초기화는 ReLU활성화 함수를 사용했을 때 레이어가 깊어질 수록 출력값이 0으로 치우치는 문제가 발생한다.



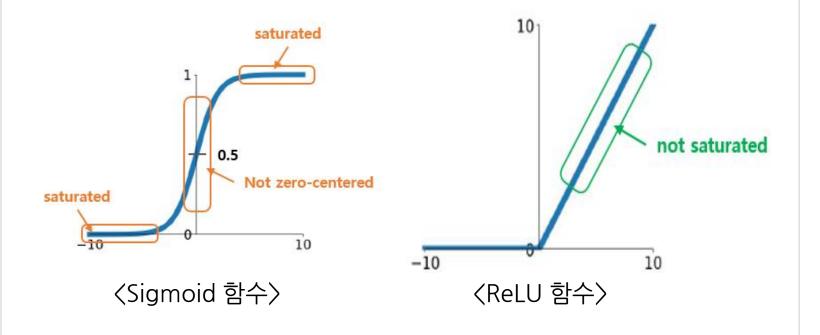
#### He Initializer

- He 초기화는 Xavier 초기화에  $\sqrt{2}$ 를 곱해준 것이다. 즉 표준편차가  $\frac{2}{\sqrt{n}}$ 인 정규분포로 초기화한다. (n은 입력층의 노드수)
- ReLU는 입력이 음수일 때 출력이 모두 0이기 때문에 √2를 곱함으로써 더 넓게 분포시킨다.



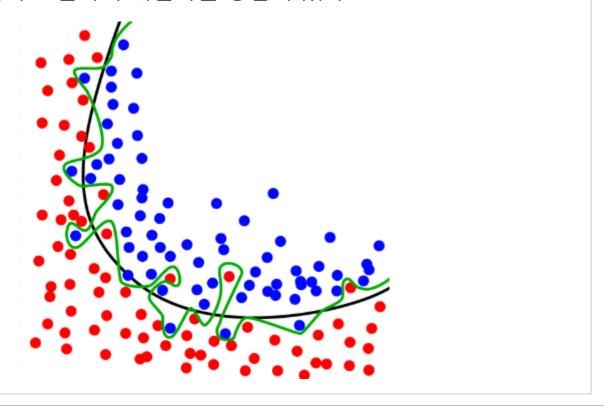
#### Weight Initialization 정리

- \* Xavier Initializer는 Sigmoid, Tanh 함수처럼 가운데 부분이 선형이며 수렴하는 활성화 함수에 사용한다.
- \* He Initializer는 ReLU 함수처럼 수렴하지 않는 활성화 함수에 사용한다.



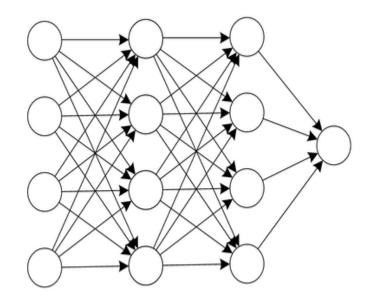
#### DNN 학습 시 문제 2

- Overfitting은 학습을 지나치게 많이 하면 오히려 학습의 정확성이 떨어지는 문제이다.
- 학습량을 적절히 조절하여 해결하는 방법이 있다.

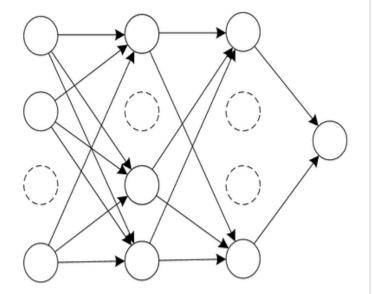


#### ② Dropout 기법

- Dropout은 Overfitting이 일어나지 않도록 중간 중간 무작위로 뉴런을 비활성화하여 학습 효율을 향상 시키는 방법이다.



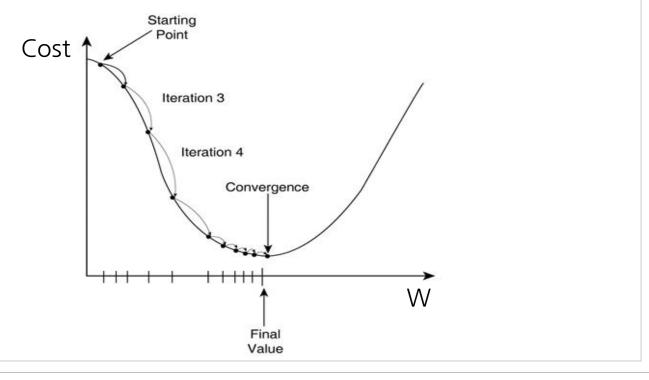
(a) Standard Neural Network



(b) Network after Dropout

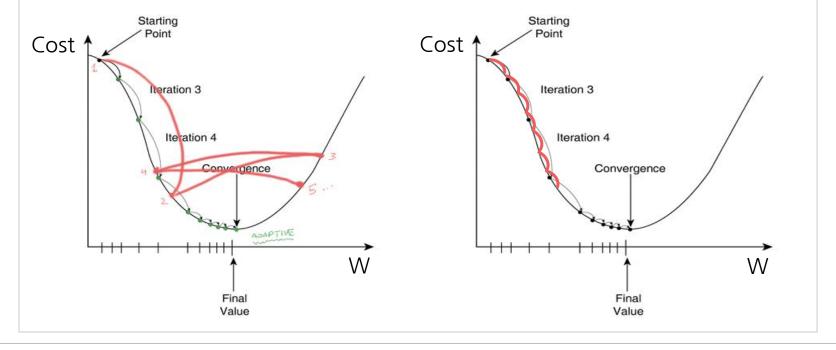
#### Learning rate

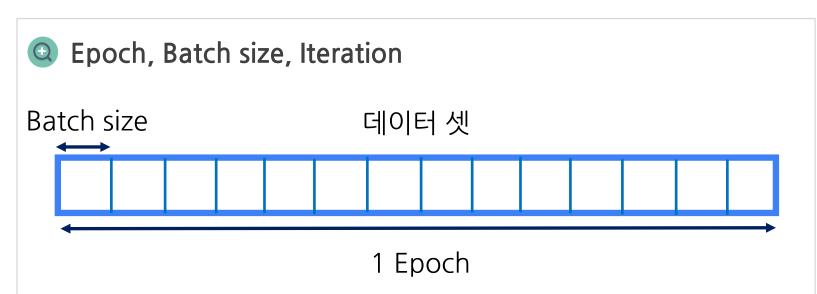
- 머신러닝에서는 학습 모델을 통해서 예측한 값과 실제 값 사이에서 비용을 산출하여 비용이 최소화되는 방향으로 학습을 전개한다.
- 학습을 수행할 때마다 다음 point의 보폭을 결정하는 것을 Learning rate라고 한다.



## Q Learning rate 설정 시 주의할 점

- 1) Learning rate가 너무 클 때 최솟값을 제대로 찿지못하고 아예 밖으로 나가버릴 수도 있다. 이러한 현상을 'Overshooting'이라 한다.
- 2) Learning rate가 너무 작을 때 최솟값까지 가는데 너무 오랜 시간이 걸리며, local minimum에 빠질 수 도 있다.
- 3) 적절한 Learning rate를 설정하기 위해선 경험이 중요하다.





위 그림을 전체 데이터 셋이라고 하면 각 의미는 다음과 같다.

1 Epoch: 전체 데이터 셋을 한 번 학습하는 것 Batch size: 1회 학습 시 사용되는 데이터의 수

Iteration : 정해진 Batch size를 이용하여 학습을 반복하는 횟수

예를 들어 전체 데이터 셋이 1000개, Batch size가 20개라고 하면 1 Epoch = 50 Iteration

# 감사합니다.

# 참고자료(Reference)

- 1. "모두를 위한 딥러닝 강좌 시즌 1", 김성훈
- 2. DNN 이미지

https://cdn-images-1.medium.com/max/1600/1\*r0fxAZRpRGapPnC4bniDiQ.png

3. DNN 특징

https://blog.naver.com/wjddudwo209/220634377686

4. 이미지 넷

http://www.image-net.org/

5. DNN MNIST 데이터 셋

http://goodtogreate.tistory.com/480

6. 과적합 이미지

https://qph.fs.quoracdn.net/main-gimg-5c2456c21e58cf206a451ea7ca01750e

7. 가중치 초기화 개념 및 이미지

http://excelsior-cjh.tistory.com/177

https://t1.daumcdn.net/cfile/tistory/994C2F3C5AB623C526

https://t1.daumcdn.net/cfile/tistory/993C01365AB6262903

 $\frac{http://img1.daumcdn.net/thumb/R1920x0/?fname=http\%3A\%2F\%2Fcfile5.uf.tistory.com\%2Fimage\%2F99585}{B445BB6EC2513865F}$ 

# 참고자료(Reference)

#### 8. Gradient Vanishing 이미지

http://img1.daumcdn.net/thumb/R1920x0/?fname=http%3A%2F%2Fcfile2.uf.tistory.com%2Fimage%2F997E1B4C5BB6EAF239A91B

9. 활성화 함수 이미지

http://img1.daumcdn.net/thumb/R1920x0/?fname=http%3A%2F%2Fcfile10.uf.tistory.com%2Fimage%2F99FC1C425BB6EB150A6F6E

10. Dropout 이미지

https://www.researchgate.net/profile/Amine\_Ben\_khalifa/publication/309206911/figure/fig3/AS:418379505651712@1476760855735/Dropout-neural-network-model-a-is-a-standard-neural-network-b-is-the-same-network.png

11. Learning rate 이미지

http://www.yaldex.com/game-development/1592730043\_ch18lev1sec4.html