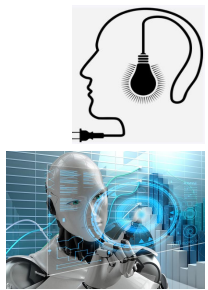


In the future, an AI agent will know that you are at work and have ten minutes free, and then help you accomplish something that is high on your to-do list.

# 딥러닝 알아보기



# PART1. CNN 대한 이해

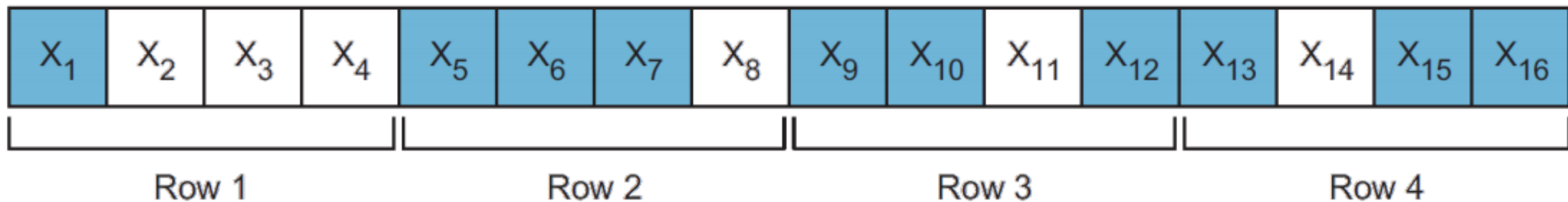
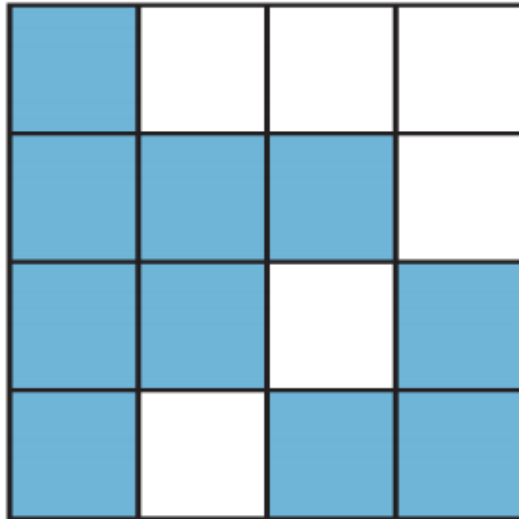
Tensorflow-keras 로 CNN 알고리즘 구현하기

Enjoy your possibility

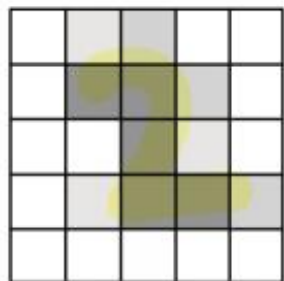


# 왜 CNN인가?

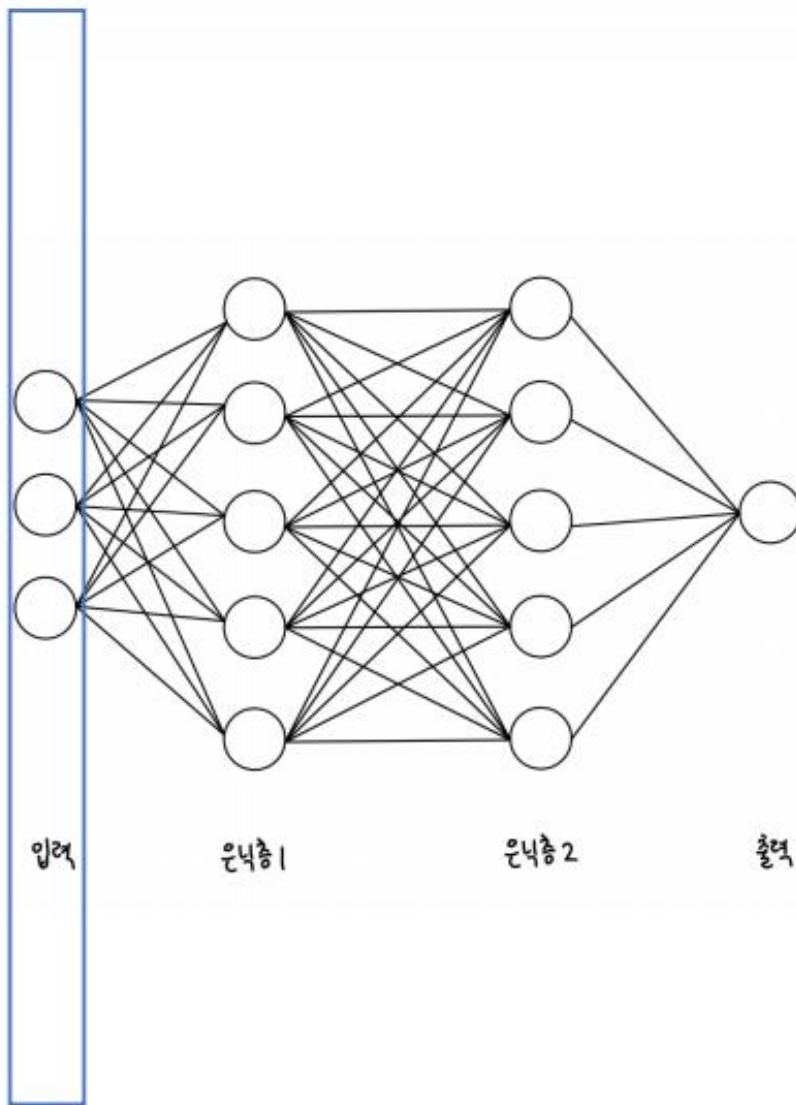
- 이미지를 1D 벡터 입력으로 평면화하면 2D 이미지의 공간적 특징이 손실됨



# 왜 CNN인가?

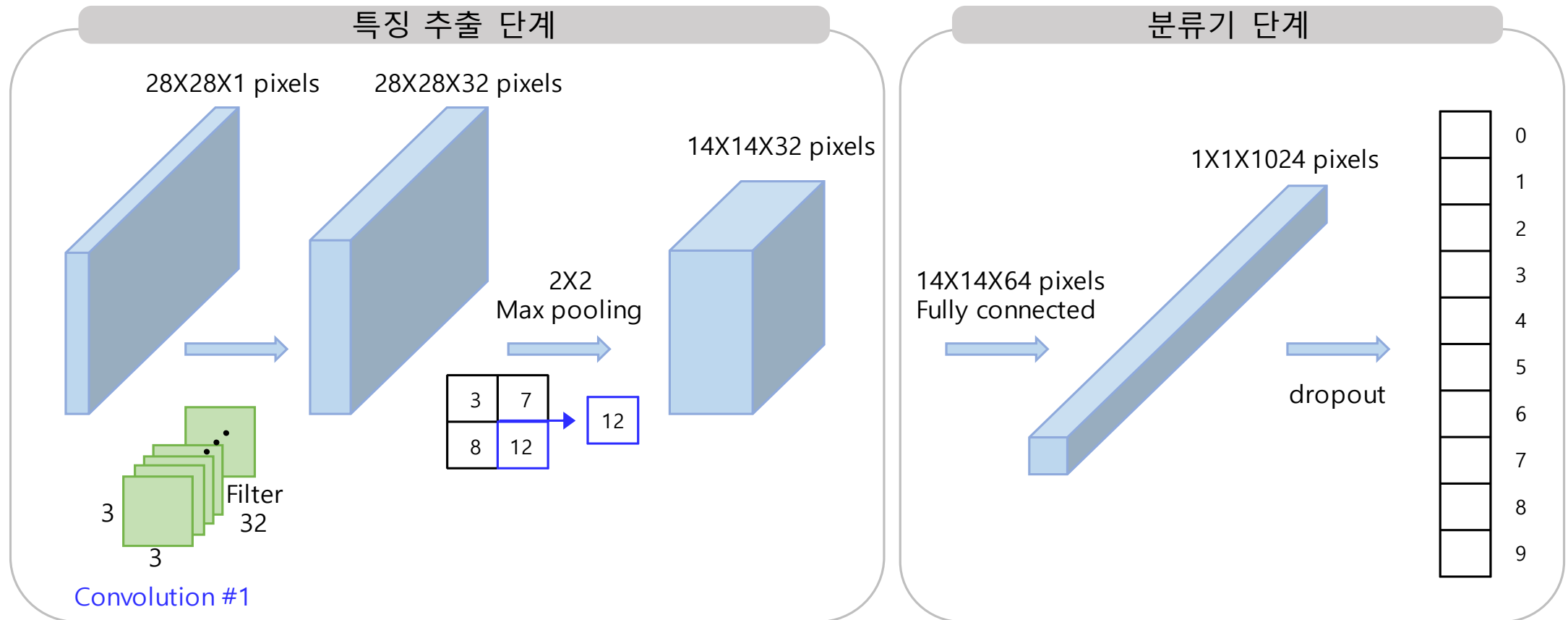


지역적 위치 정보 사라짐



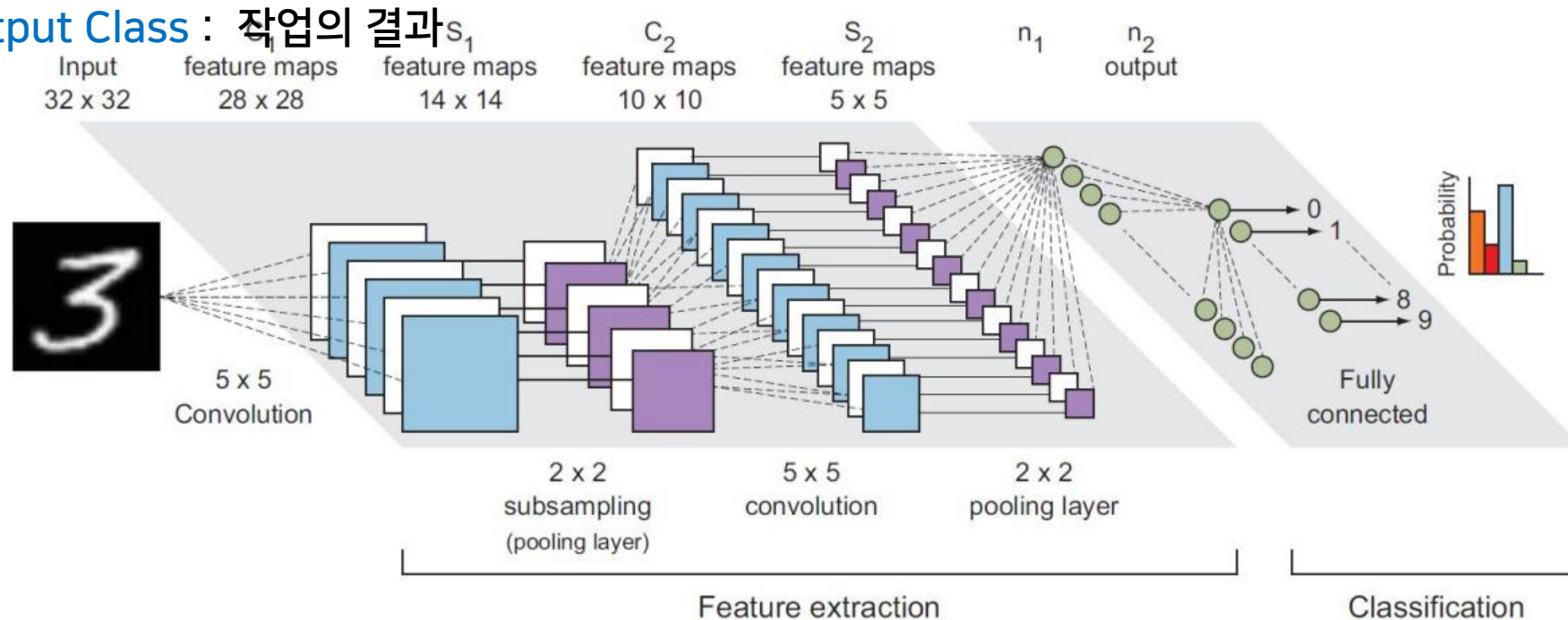
# CNN(Convolution Neural Network, 합성곱신경망)

- CNN 구조



# CNN 개요

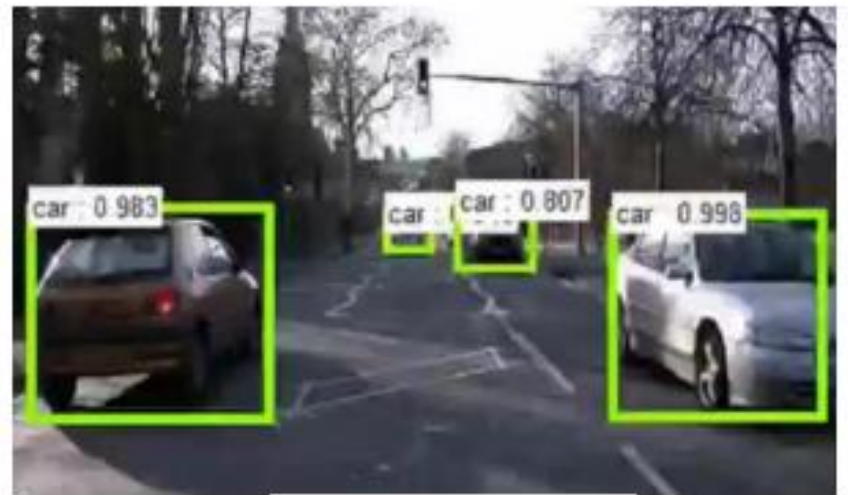
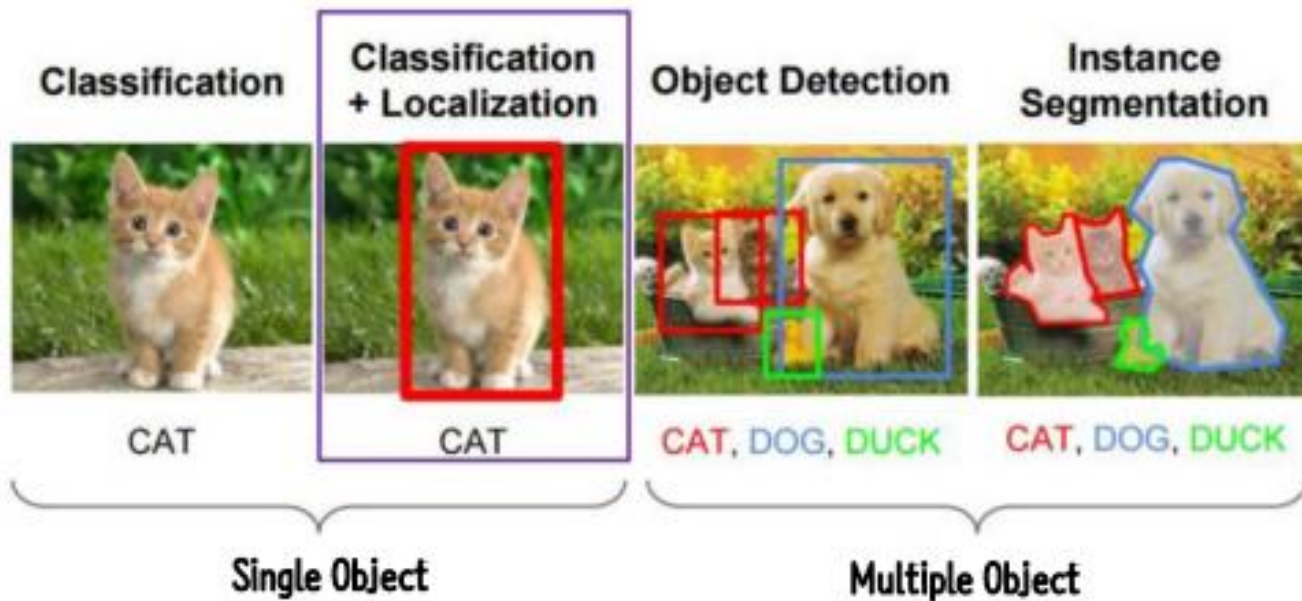
- **Input Image** : 이미지를 하나의 입력으로 취함
- **Convolution Layers** : Feature Extraction을 수행하는 Layer
  - ✓ Convolution Layer + ReLU : Feature 추출, 의미 없는 특징을 zero화
  - ✓ Pooling Layer : Feature 개수 축소, 중요한 Feature 만 유지 (선택적 작업)
- **Fully-Connected Layer** : 비선형 조합 학습 및 분류 작업 수행하는 Layer
- **Output Class** : 작업의 결과





# CNN 활용분야

- 분류(Classification)
- 지역화(Localization)
- 이미지 세분화(Image Segmentation)
- 물체 감지(Object Detection)



Object Detection

# CNN 이해 - 필터 커널(Filter Kernel)

- **Filter(Convolution Kernel Matrix)**를 적용하여 입력에 대해 특정 성분에 대해서만 뽑아내는 작업
  - ✓ 예) 사선 정보, 직선 정보, 동그란 정보, 각진 정보...
  - ✓ 알고 싶은 특정 성분에 따라 Filter 의 모양이 다름
  - ✓ CNN은 Filter를 갱신하면서 학습하는 것임
- Image에 특정 Filter를 Convolution한 결과를 **Feature Map** 이라고 함
  - ✓ Feature Map 은 Image에 적용된 Filter 개수 만큼의 Channel을 갖게 됨
  - ✓ n개의 Filter 가 적용된 경우 n개 Channel
- **Stride**: Filter를 순회하는 간격, Stride가 2로 설정되면 2칸씩 이동하면서 convolution 하게됨





# CNN 이해 - 필터 커널(Filter Kernel)

- <https://setosa.io/ev/image-kernels/>

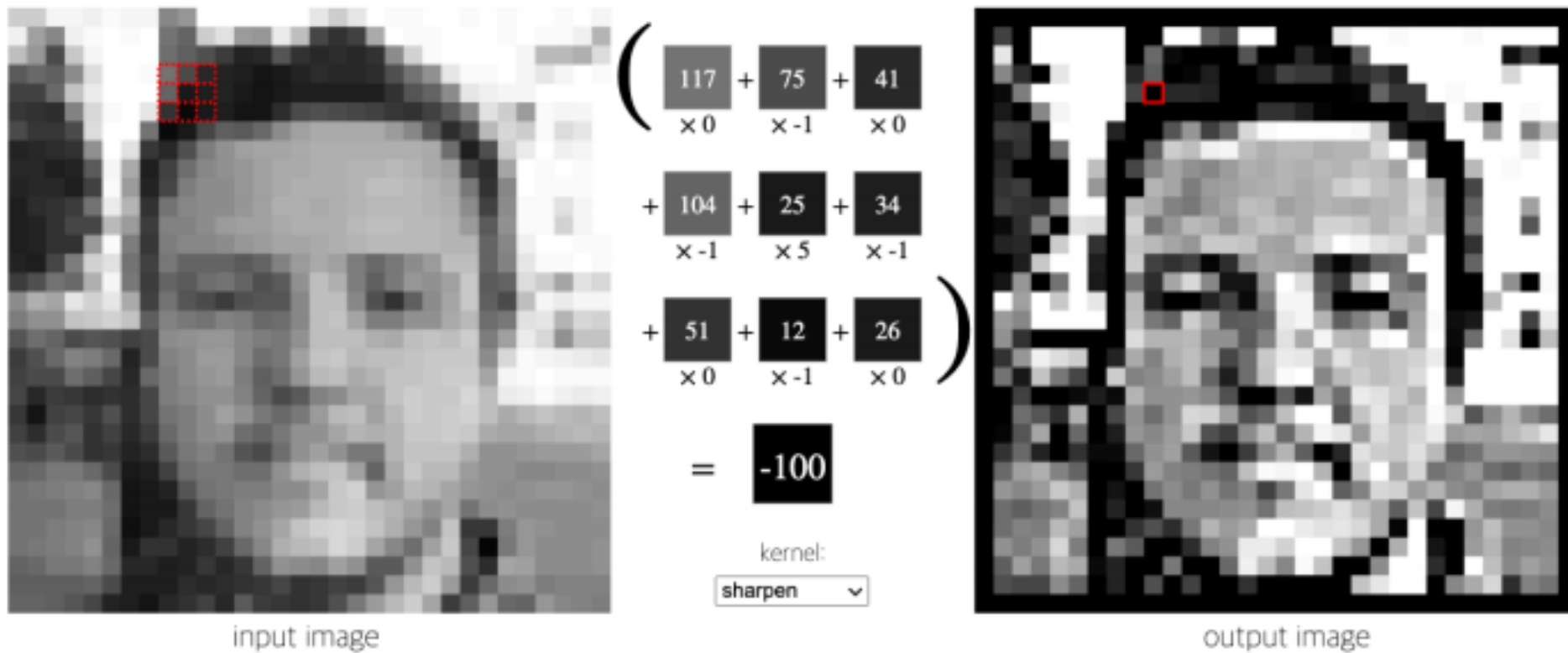
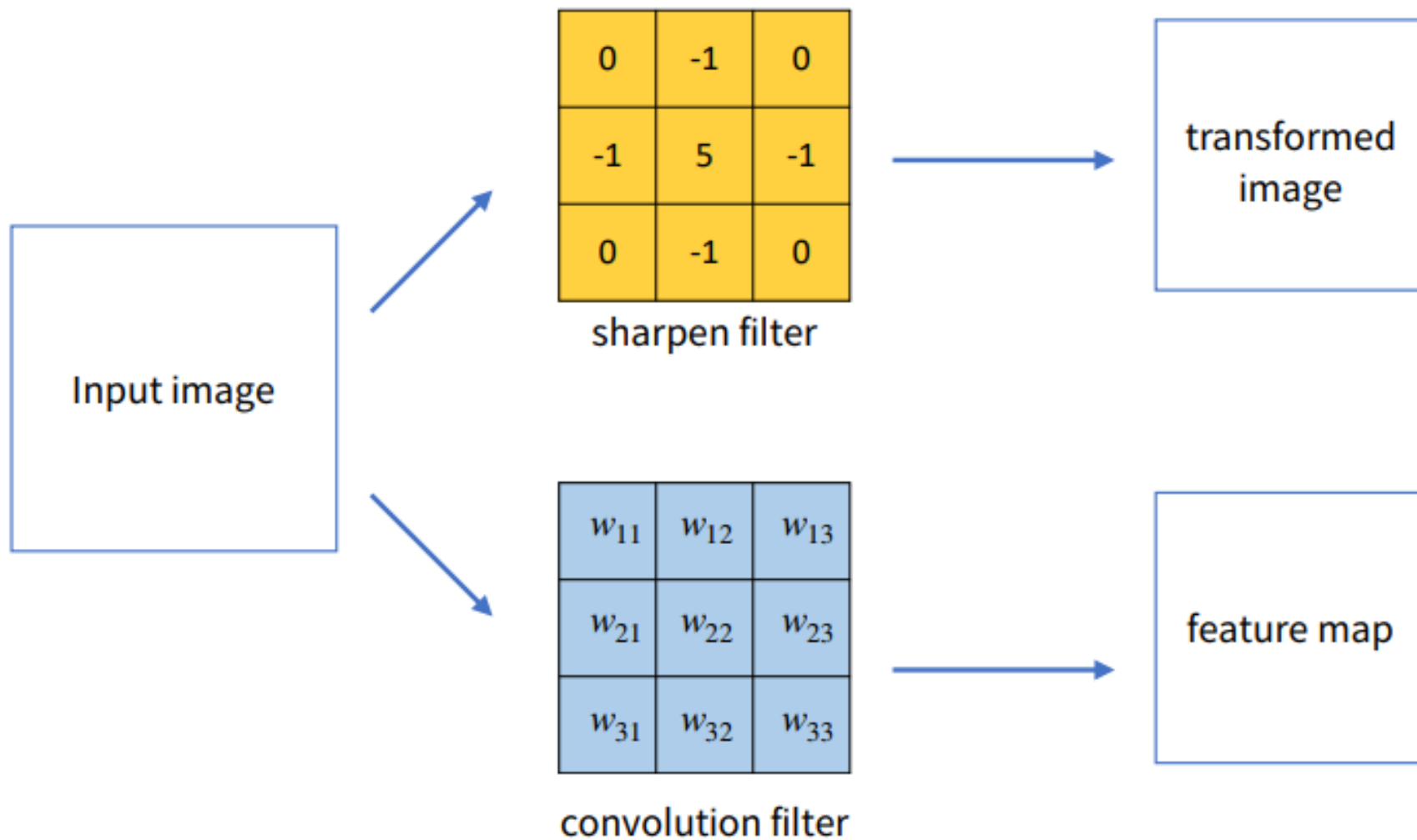


Image Kernels Explained Visually (By Victor Powell)

# CNN 이해 - 필터 커널(Filter Kernel)



# CNN 이해 - 필터 커널(Filter Kernel)

- 원본 이미지에 특수한 행렬로 컨볼루션을 취함
- 행렬의 특성에 따라 원본 이미지로부터 특성이 강조된 이미지를 얻을 수 있음

①

|   |   |   |   |   |   |
|---|---|---|---|---|---|
| 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 |
| 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 |
| 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 |
| 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 |



필터 1

|    |   |   |
|----|---|---|
| -1 | 0 | 1 |
| -1 | 0 | 1 |
| -1 | 0 | 1 |

필터 2

|    |    |    |
|----|----|----|
| -1 | -1 | -1 |
| 0  | 0  | 0  |
| 1  | 1  | 1  |



②

|   |   |   |   |
|---|---|---|---|
| 1 | 1 | 1 | 1 |
| 1 | 1 | 1 | 1 |
| 1 | 1 | 1 | 1 |
| 2 | 2 | 2 | 2 |
| 2 | 2 | 2 | 2 |
| 2 | 2 | 2 | 2 |



필터 1

|    |   |   |
|----|---|---|
| -1 | 0 | 1 |
| -1 | 0 | 1 |
| -1 | 0 | 1 |

필터 2

|    |    |    |
|----|----|----|
| -1 | -1 | -1 |
| 0  | 0  | 0  |
| 1  | 1  | 1  |



# CNN 이해 - 필터 커널(Filter Kernel)



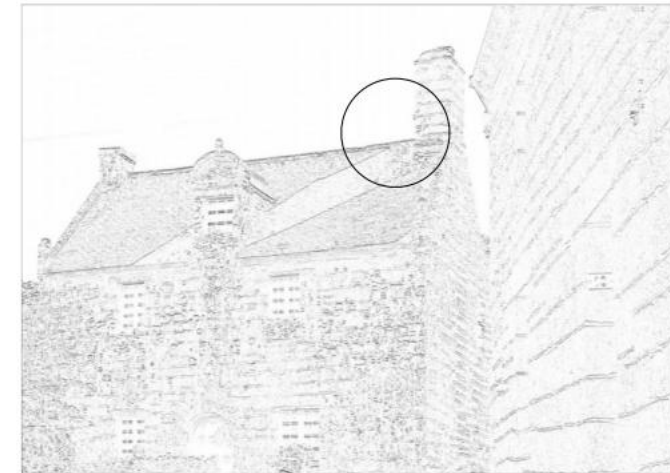
필터 1

|    |   |   |
|----|---|---|
| -1 | 0 | 1 |
| -1 | 0 | 1 |
| -1 | 0 | 1 |

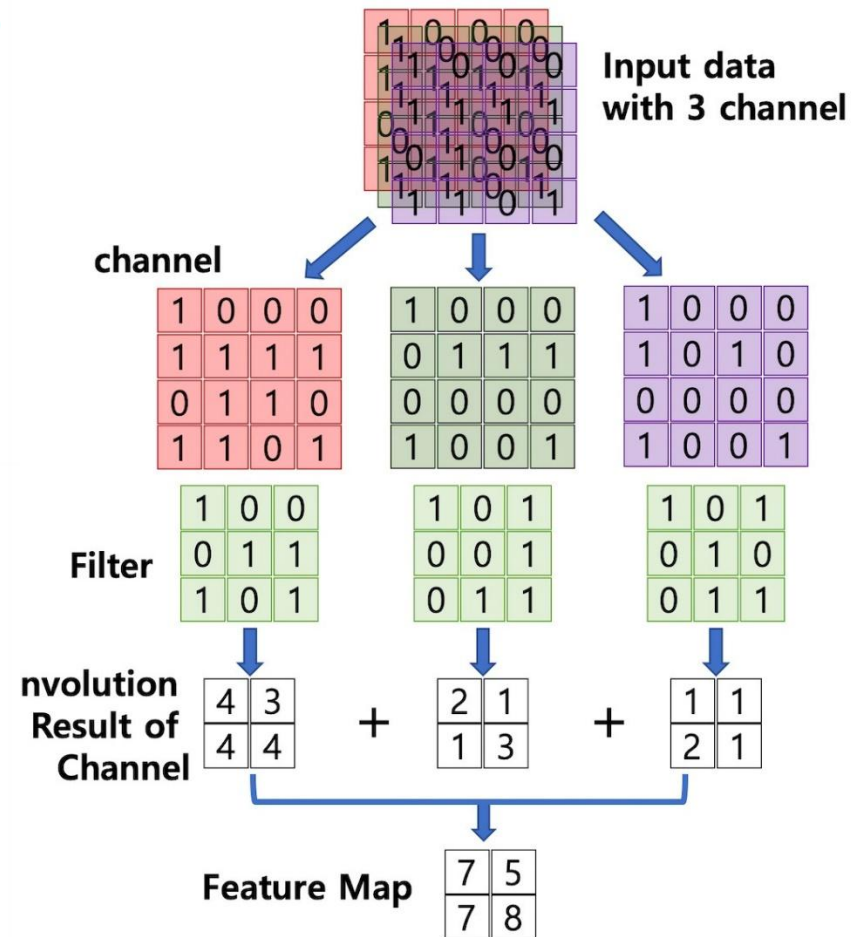
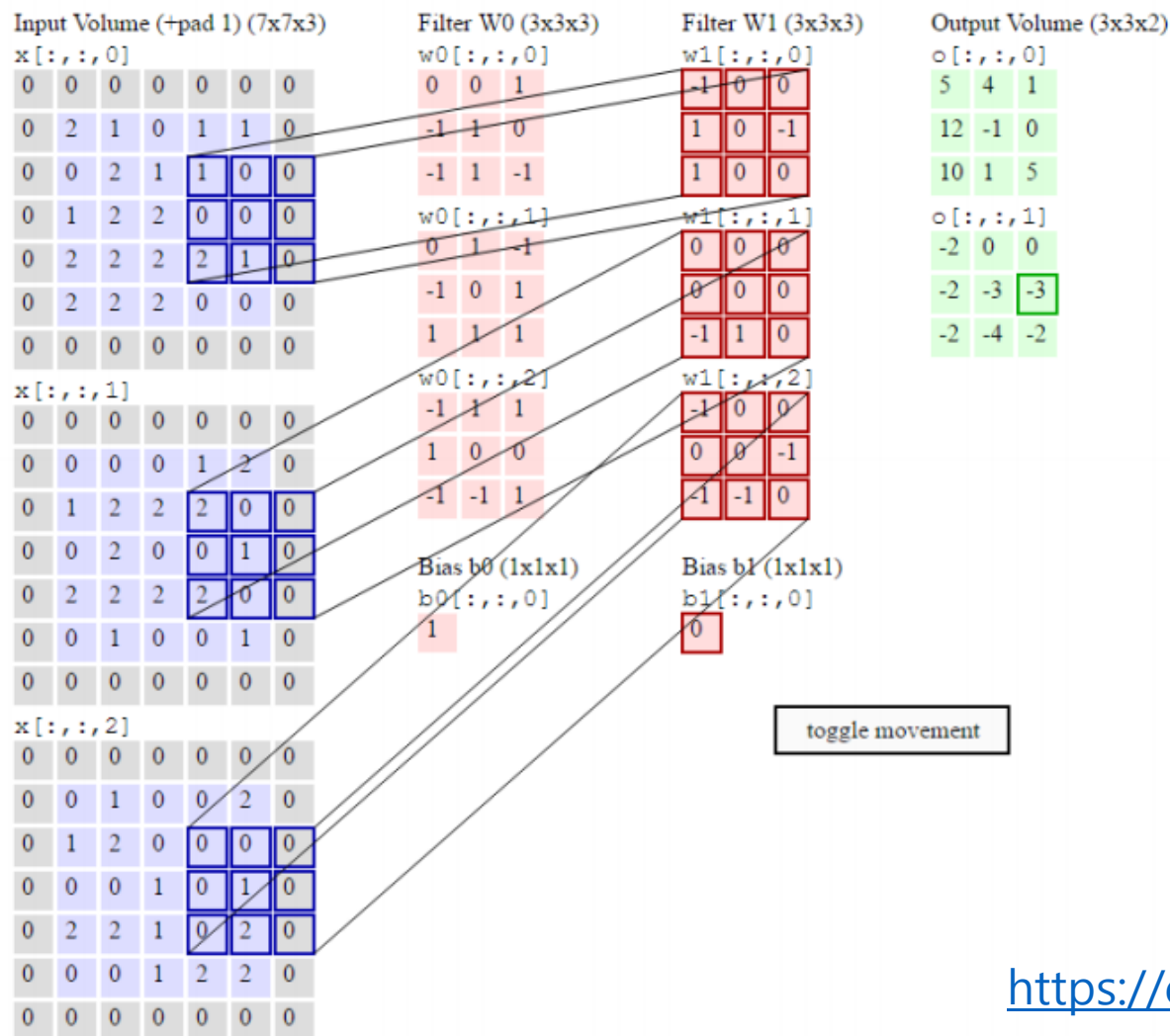


필터 2

|    |    |    |
|----|----|----|
| -1 | -1 | -1 |
| 0  | 0  | 0  |
| 1  | 1  | 1  |



# CNN 이해- 필터 커널(Filter Kernel)

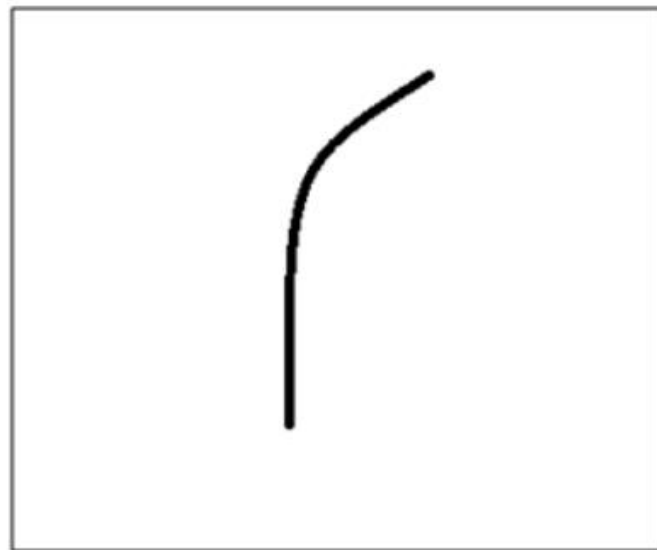




# CNN 이해 - 필터 커널(Filter Kernel)

|   |   |   |    |    |    |   |
|---|---|---|----|----|----|---|
| 0 | 0 | 0 | 0  | 0  | 30 | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 0  | 30 | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 0  | 0  | 0  | 0 |

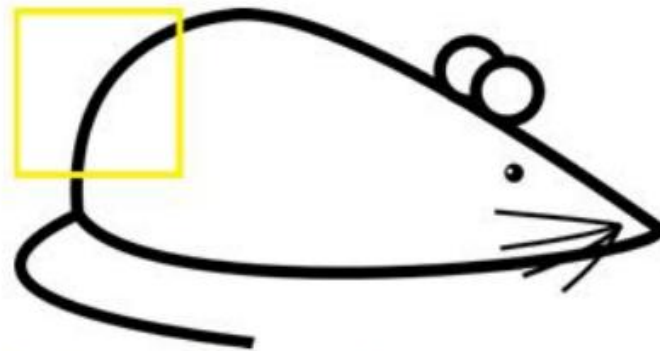
Pixel representation of filter



Visualization of a curve detector filter



Original image



Visualization of the filter on the image

# CNN 이해 - 필터 커널(Filter Kernel)



Visualization of the  
receptive field

|   |   |   |    |    |    |    |
|---|---|---|----|----|----|----|
| 0 | 0 | 0 | 0  | 0  | 0  | 30 |
| 0 | 0 | 0 | 0  | 50 | 50 | 50 |
| 0 | 0 | 0 | 20 | 50 | 0  | 0  |
| 0 | 0 | 0 | 50 | 50 | 0  | 0  |
| 0 | 0 | 0 | 50 | 50 | 0  | 0  |
| 0 | 0 | 0 | 50 | 50 | 0  | 0  |
| 0 | 0 | 0 | 50 | 50 | 0  | 0  |

Pixel representation of the receptive  
field

\*

|   |   |   |    |    |    |   |
|---|---|---|----|----|----|---|
| 0 | 0 | 0 | 0  | 0  | 30 | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 0  | 30 | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |

Pixel representation of filter

Multiplication and Summation =  $(50*30)+(50*30)+(50*30)+(20*30)+(50*30) = 6600$  (A large number!)



Visualization of the filter on the image

|    |    |    |    |   |   |   |
|----|----|----|----|---|---|---|
| 0  | 0  | 0  | 0  | 0 | 0 | 0 |
| 0  | 40 | 0  | 0  | 0 | 0 | 0 |
| 40 | 0  | 40 | 0  | 0 | 0 | 0 |
| 40 | 20 | 0  | 0  | 0 | 0 | 0 |
| 0  | 50 | 0  | 0  | 0 | 0 | 0 |
| 0  | 0  | 50 | 0  | 0 | 0 | 0 |
| 25 | 25 | 0  | 50 | 0 | 0 | 0 |

Pixel representation of receptive field

\*

|   |   |   |    |    |    |   |
|---|---|---|----|----|----|---|
| 0 | 0 | 0 | 0  | 0  | 30 | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 0  | 30 | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 30 | 0  | 0  | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 0  | 0  | 0  | 0 |

Pixel representation of filter

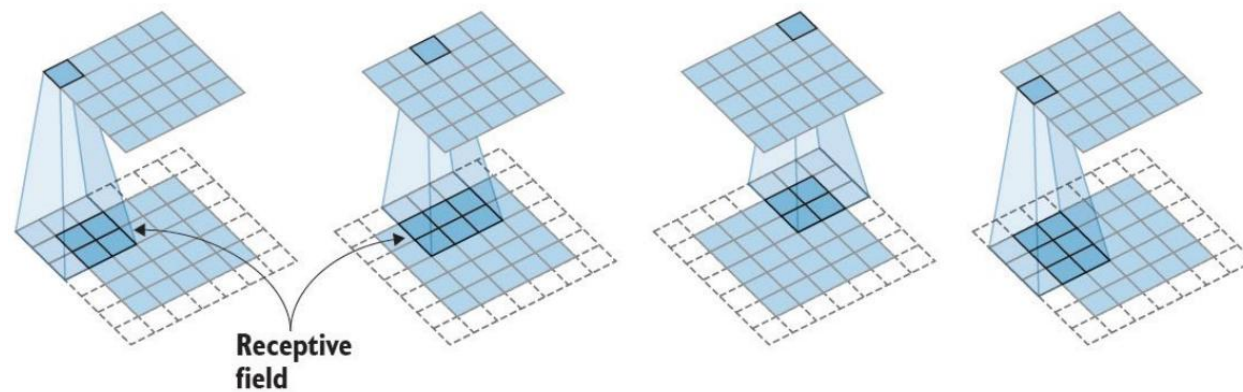
Multiplication and Summation = 0

# CNN 이해

|   |   |   |   |   |
|---|---|---|---|---|
| 1 |   | 1 | 0 | 0 |
|   | 1 |   | 0 | 0 |
| 1 |   | 1 | 0 | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |

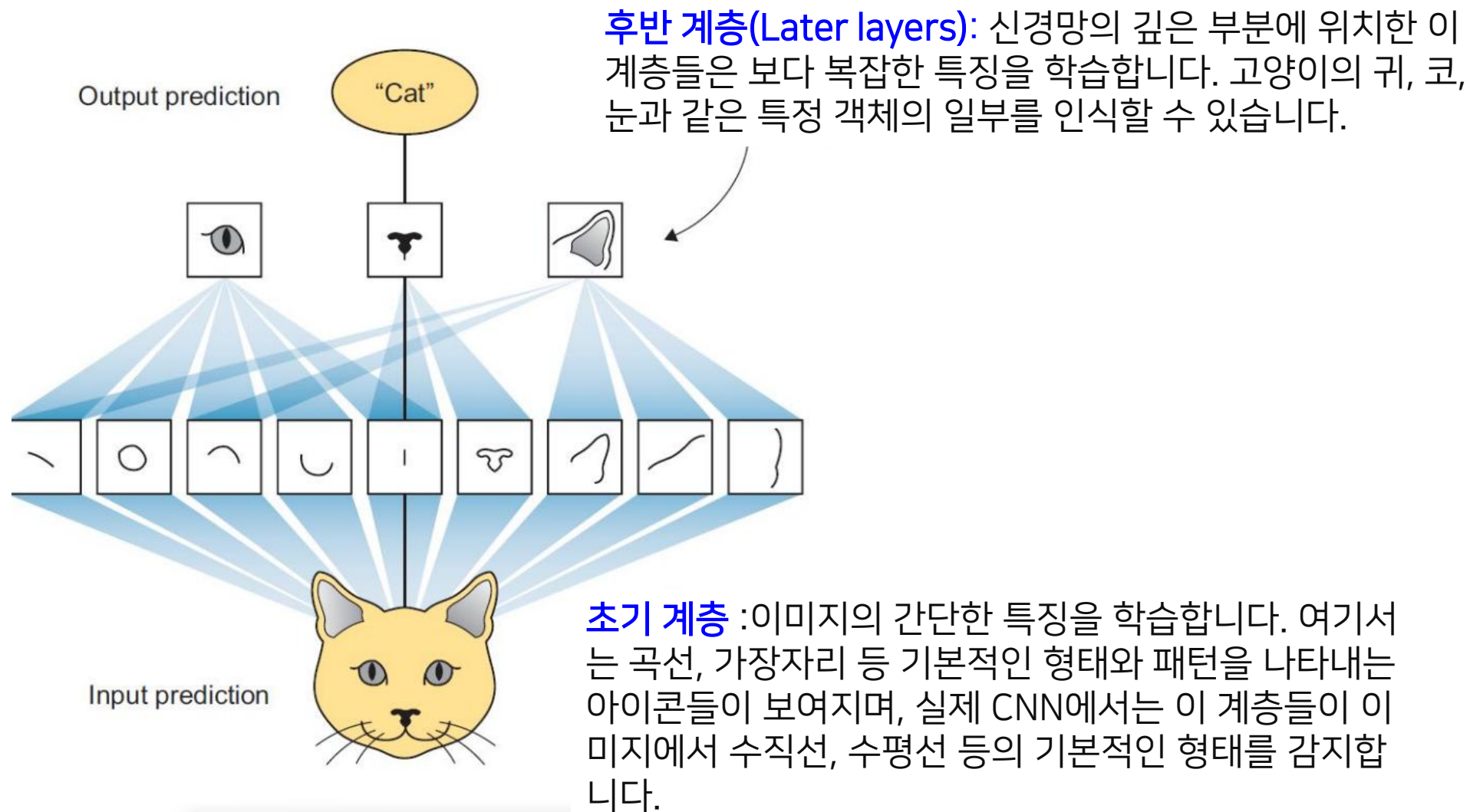
|   |   |   |   |
|---|---|---|---|
| 0 | 0 | 0 | 0 |
| 0 |   | 1 | 0 |
| 1 |   |   | 1 |
| 0 | 0 | 0 | 0 |

|   |   |   |   |
|---|---|---|---|
| 0 | 0 | 0 | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 0 |
| 0 | 0 | 1 | 1 |
| 0 | 0 | 1 | 1 |



**Preserves locality**

# CNN 이해

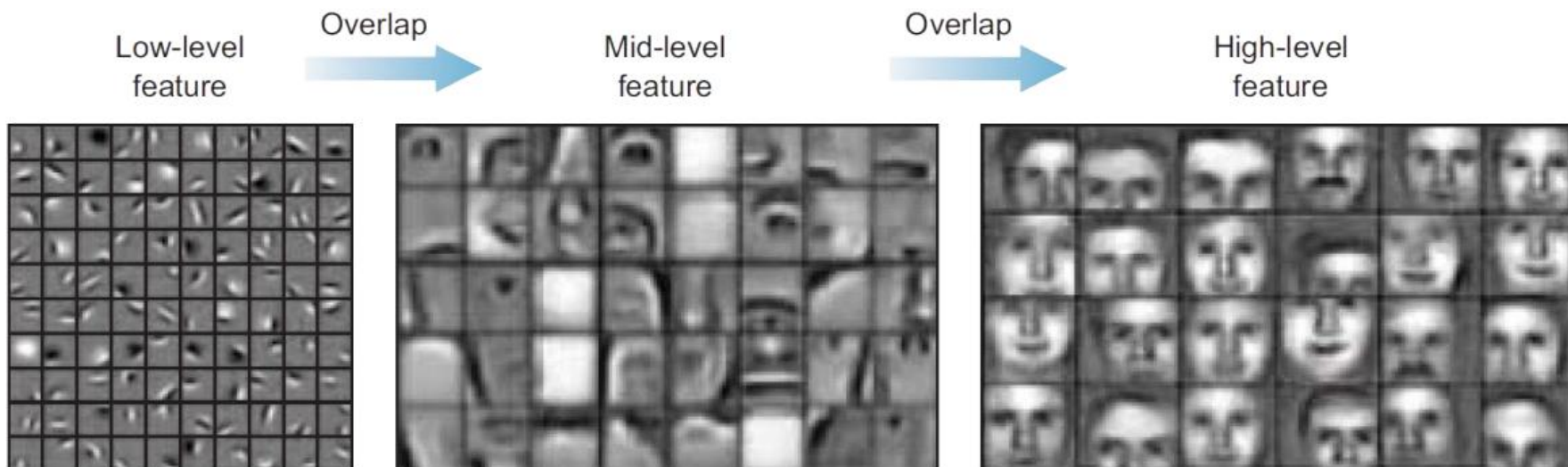


# CNN 이해

신경망의 높은 계층이 낮은 계층의 출력에 기반한 가중치가 적용된 합으로 형성됨

각 높은 계층의 뉴런은 낮은 계층의 특징들을 받아 이들의 가중합을 계산하고, 이를 바탕으로 더 복잡한 특징을 인식

- Transfer Learning : 이미 대규모 데이터셋에서 사전 훈련된 모델의 지식을 새로운 문제에 적용하는 방법론으로 이때 낮은 계층의 일반적인 특징은 유지되고, 높은 계층의 특징은 새로운 문제에 맞게 조정
- Capsule Network : 개별 뉴런 대신 "캡슐"이라 불리는 뉴런의 그룹을 사용하여 이미지 내 객체의 다양한 속성과 공간적인 관계를 보다 효과적으로 인식하는 신경망 구조





# CNN 이해 - Padding

- Convolution Layer에서 Filter를 사용하여 Feature Map을 생성할 때, 이미지 크기가 작아지는 것을 막기 위해 테두리에 Filter 크기를 고려하여 특정 값(일반적으로 0)으로 채우는 작업
- 5X5 이미지에서 3X3 Filter를 사용하면 3X3 크기의 Feature Map이 만들어짐  
즉, 5X5 이미지의 둘레에 0을 채워 7X7의 이미지로 만들어서 3X3 Filter를 적용해 5X5 의 Feature Map을 얻음
- Padding 작업을 통해 인공신경망 이미지 외곽을 인식하도록 하는 효과도 있음 (필수 작업은 아님)

|   |   |                 |                 |                 |
|---|---|-----------------|-----------------|-----------------|
| 1 | 1 | 1               | 0               | 0               |
| 0 | 1 | 1               | 1               | 0               |
| 0 | 0 | 1 <sub>x1</sub> | 1 <sub>x1</sub> | 1 <sub>x1</sub> |
| 0 | 0 | 1 <sub>x0</sub> | 1 <sub>x1</sub> | 0 <sub>x0</sub> |
| 0 | 1 | 1 <sub>x1</sub> | 0 <sub>x0</sub> | 0 <sub>x1</sub> |

Image

|   |   |   |
|---|---|---|
| 4 | 3 | 4 |
| 2 | 4 | 3 |
| 2 | 3 | 4 |

Convolved  
Feature

padding 없음

|   |   |   |   |   |   |   |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 |
| 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 |
| 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |

|   |   |   |   |   |
|---|---|---|---|---|
| 2 | 2 | 2 | 1 | 1 |
| 1 | 4 | 3 | 4 | 1 |
| 1 | 2 | 4 | 3 | 3 |
| 1 | 2 | 3 | 4 | 1 |
| 0 | 2 | 2 | 1 | 1 |

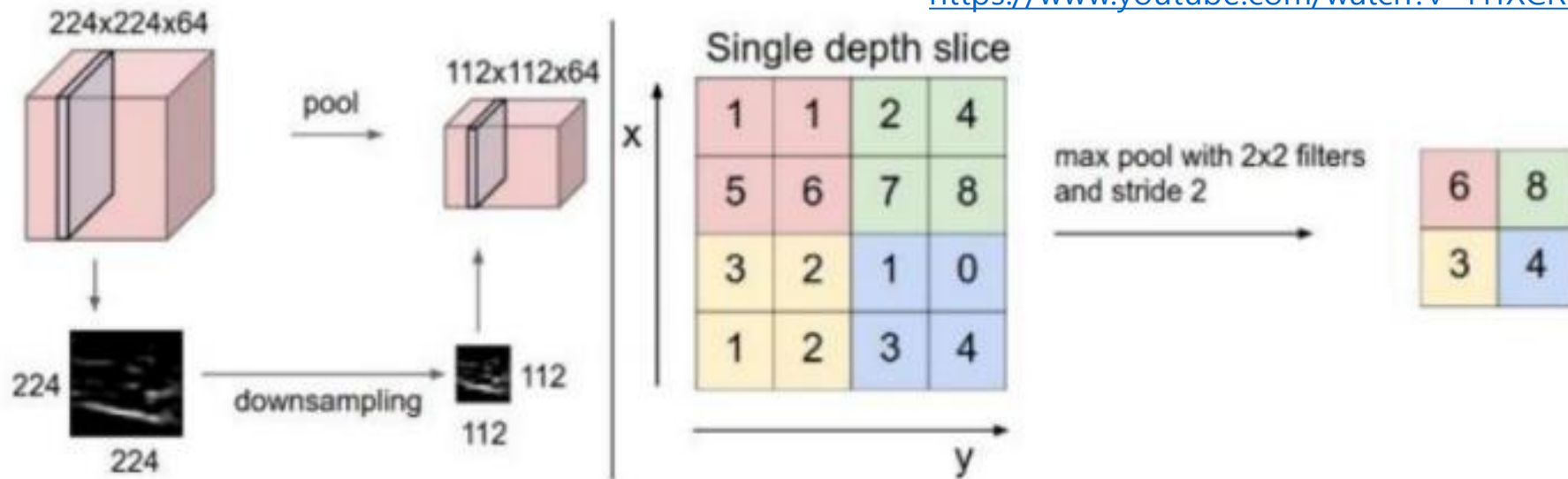
padding 부여

# CNN 이해 - Pooling

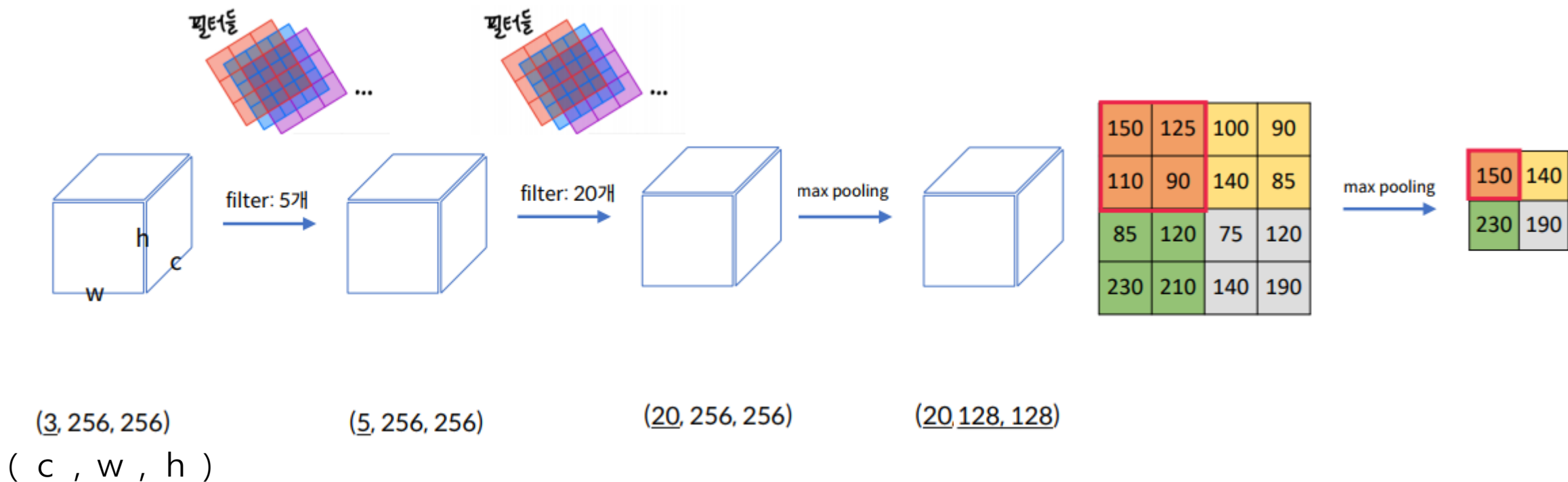
- Convolution Layer의 Output을 Input으로 받아 Feature Map의 크기를 줄이거나 특정 데이터를 강조하는 용도로 사용
- Max Pooling, Min Pooling, Average Pooling 등의 종류가 있음
- Pooling Size를 Stride로 지정하며, 이 크기에 따라 줄어드는 양이 줄어듦
- 입력 데이터의 행, 열 크기는 Pooling 사이즈의 배수(나누어 떨어지는 수) 이어야 함

<https://www.youtube.com/watch?v=U1KiC0AXhHg>

<https://www.youtube.com/watch?v=f1fXCRtSUWU>

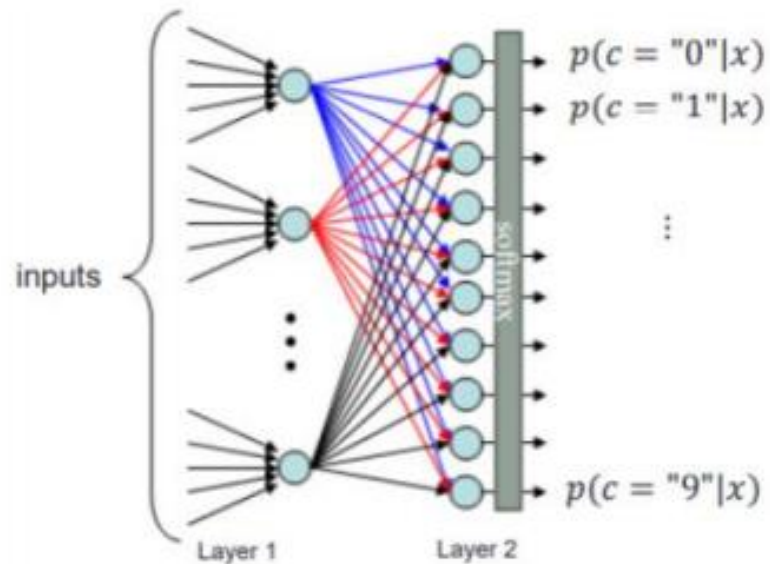


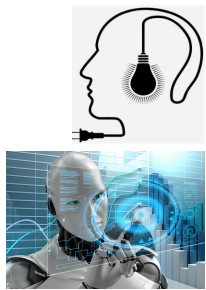
# CNN 이해 – Filter & Pooling



# CNN 이해 - Fully Connected Layer

- Flatten Layer : CNN의 데이터를 Fully Connected Neural Network의 형태로 변경하는 Layer
  - 입력 데이터의 Shape 변경만 수행
  - 입력 Shape이 (8, 8, 10)이면 Flatten이 적용된 Shape 은 (640, 1)이 됨
- Softmax Layer : Flatten Layer의 출력을 입력으로 사용하며, 분류 클래스에 매칭 시키는 Layer
  - 분류 작업을 실행해 결과를 얻게됨
  - 입력 Shape이 (640, 1)이고 분류 클래스가 10인 경우 Softmax가 적용된 출력 Shape은 (10,1)이 됨. 이때 weight의 shape은 (10, 640)이며 Softmax Layer의 paramete가 6,400개임





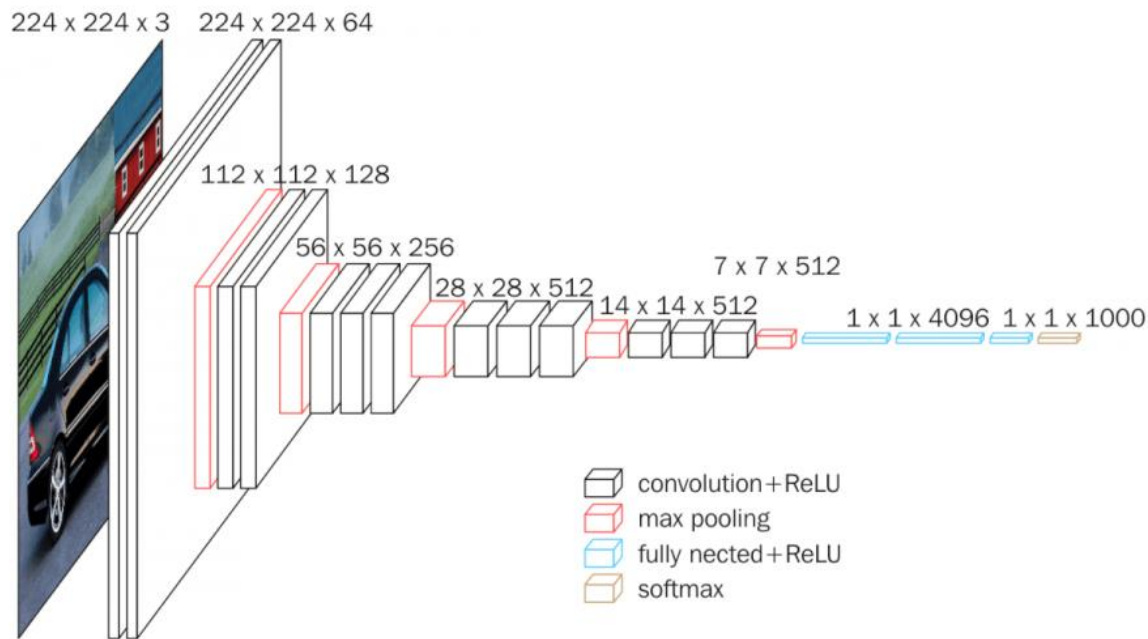
## PART2. 전이학습



다양한 CNN 네트워크 알아보기

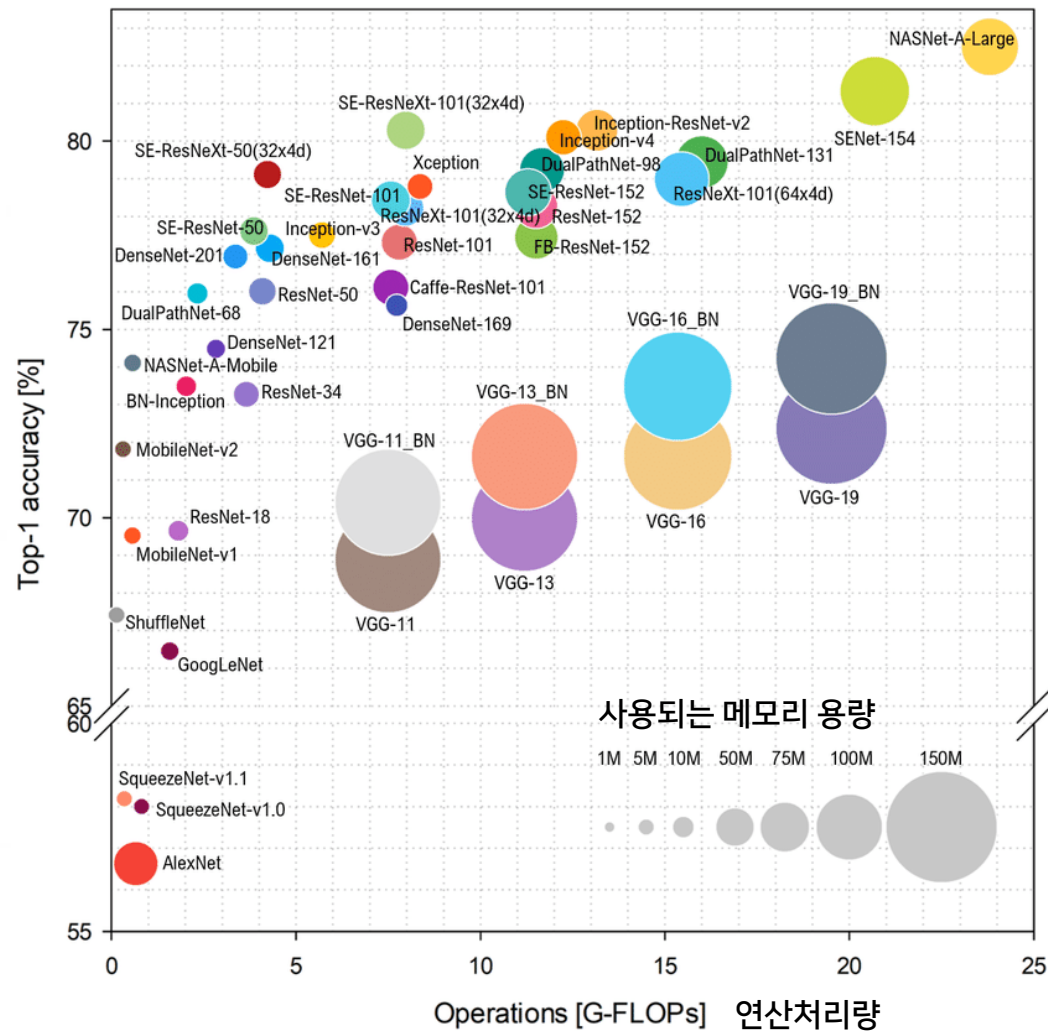


# 다양한 CNN 네트워크



VGG16 Architecture

출처 : <https://neurohive.io/en/popular-networks/vgg16/>



# 전이학습의 필요성

- 딥러닝 모델 학습의 계산 자원과 시간
  - MNIST 흑백 이미지 인식 모델 → 최소 3개의 convolution layer + 1개의 fully connected layer 필요
  - CPU 환경에 따라 수 분~수십 분 소요됨
  - CIFAR-10 고해상도 컬러 이미지 → 최소 5개의 convolution layer + 2개의 fully connected layer 필요
  - 일반 CPU에서 수 시간~수십 시간 소요됨
  - 최신 대규모 CNN 아키텍처(ResNet-152, EfficientNet-B7 등) → 수백 GPU 시간 + 대량의 데이터 필요함
- 전이학습의 해결책
  - Pre-trained CNN 모델 활용 → 분석 데이터에 맞게 Fine-tuning
  - 학습 시간 획기적 단축됨
  - 데이터 부족 상황에서도 우수한 성능 확보 가능함

# 동작 원리

- 다른 도메인 간의 전이
  - 동물 사진으로 학습한 모델 → 자동차/오토바이 분류에 활용 가능함
  - 도메인 간 거리가 멀수록 효과는 감소함
  - Fine-tuning 통해 우수한 성능 확보 가능함
- 딥러닝 모델의 층별 특성
  - 초기 층 → "일반적인(general)" 특징 추출함 (에지, 색상, 텍스처 등)
  - 마지막 층 → "구체적인(specific)" 특징 추출함 (얼굴 특징, 특정 객체 부분 등)
- 시각적 특징 추출 과정
  - 초기 층 → 수평선, 수직선, 에지, 단순 텍스처 감지함
  - 중간 층 → 복잡한 패턴, 질감, 단순 형태 감지함
  - 마지막 층 → 고수준 특징(얼굴, 바퀴, 눈 등) 식별함
- 재사용 가능성
  - 초기 층 → 다른 데이터셋에도 재사용 가능함
  - 마지막 층 → 새로운 문제마다 새로 학습 필요함

# 전이학습 방법론

- 전이학습의 기본 단계
  - 사전 훈련된(Pre-trained) 모델 가져옴
  - 분류 헤드(Classification Head) 제거함
  - 새로운 분류 헤드 추가함
  - 사전 훈련된 모델 가중치 동결(freeze)하고 새 층만 학습시킴
  - 필요시 모델 상위 몇 개 층 함께 미세 조정(fine-tuning)함
- 적용 방식
  - 특징 추출(Feature Extraction) → 사전 훈련 모델 완전 동결 + 새 분류 헤드만 학습함
  - 미세 조정(Fine-tuning) → 사전 훈련 모델 일부(주로 상위 층) + 새 분류 헤드 함께 학습함

# 전이학습의 개념과 중요성

- 전이학습 정의
  - 한 도메인 데이터로 학습한 모델 → 다른 도메인에 적용하여 성능 향상시키는 방법임
- 핵심 개념
  - 대규모 데이터셋 훈련된 사전 훈련 모델 활용함
  - 새 작업에 필요한 데이터셋 크기와 훈련 시간 대폭 감소시킴
  - 라벨링된 데이터 획득 어려운 경우 특히 유용함
- 중요성
  - 적은 양의 데이터로도 우수한 성능 달성 가능함
  - 모델 훈련 시간 단축 + 컴퓨팅 자원 절약됨
  - 다양한 작업/도메인에 유연하게 적용 가능함
- 산업 적용 사례
  - 의료 영상 분석 → 제한적 의료 영상 데이터에 ImageNet 사전 훈련 모델 적용함 (X-ray, MRI 진단)
  - 자율주행 차량 → 객체 인식 + 도로 상황 분석에 활용함
  - 자연어 처리 → BERT, GPT 등 사전 훈련 모델을 특정 도메인에 맞게 조정함



# 사전 훈련된 모델을 사용한 전이 학습 방법

- 전이 학습 방법
  - 특징 추출(Feature Extraction)
    - 사전 훈련 모델의 마지막 분류 계층 제외한 네트워크 재사용함
    - 새 데이터셋에 대한 특징 추출에 활용함
    - 작은 데이터셋(< 1,000 샘플)에 적합함
    - 새 작업이 원본 작업과 유사할 때 효과적임
  - 미세 조정(Fine-tuning)
    - 네트워크의 상위 계층 일부를 새 데이터셋에 맞게 재훈련함
    - 더 큰 데이터셋(> 1,000 샘플)에 적합함
    - 새 작업이 원본 작업과 다소 다를 때 유용함
    - 더 맞춤형된 특징 학습 가능함

## • 사전 훈련된 모델 유형

| 모델           | 발표 연도 | 깊이      | 파라미터 수   | 특징                    |
|--------------|-------|---------|----------|-----------------------|
| VGG16/19     | 2014  | 16-19층  | 138-144M | 간단한 구조, 메모리 요구량 높음    |
| ResNet       | 2015  | 18-152층 | 11-60M   | 잔차 연결, 깊은 네트워크 훈련 가능  |
| MobileNet    | 2017  | 28층     | 4.2M     | 경량화, 모바일 기기에 적합       |
| EfficientNet | 2019  | 다양함     | 5-66M    | 효율적인 확장 방법, 성능/효율성 균형 |

# 전이학습을 활용한 이미지 분류 실습

- 구현 단계
  - 사전 훈련된 모델 로드함
  - 기존 분류 헤드 제거 + 새 레이어 추가함
  - 기본 모델 동결함
  - 모델 컴파일 + 훈련함
  - 필요시 미세 조정 진행함
- 데이터셋 크기에 따른 전략
  - 작은 데이터셋(<1,000 샘플) → 특징 추출만 사용함
  - 중간 크기 데이터셋(1,000-10,000 샘플) → 상위 몇 개 층만 미세 조정함
  - 큰 데이터셋(>10,000 샘플) → 더 많은 층 미세 조정 또는 처음부터 훈련 고려함

# 전이학습의 한계와 주의사항

- 도메인 차이
  - 소스 도메인과 타겟 도메인 간 차이 클수록 전이 효과 감소함
  - 필요시 도메인 적응(Domain Adaptation) 기법 고려해야 함
- 과적합(Overfitting) 위험
  - 작은 데이터셋에서 미세 조정 시 과적합 가능성 증가함
  - 드롭아웃, 배치 정규화, 데이터 증강 등으로 방지해야 함
- 계산 리소스
  - 대규모 모델 사용 시 메모리 요구사항 증가함
  - 모바일/임베디드 환경에서는 경량화된 모델(MobileNet 등) 고려해야 함