TensorFlow

오비컨(OBCon)

2023.07.11 ~ 2023.07.19

Date	Writer	Version	Description
2022.07.11	김계현	0.01	■ Model 정리
2022.07.12	김계현	0.02	■ 강화학습 등 추가 정리
2022.07.13	김계현	0.03	■ RNN 등 추가 정리
2022.07.14	김계현	0.04	■ AutoML 등 추가 정리
2022.07.19	김계현	0.05	■ DCNN 추가 정리

목 차

- I. Neural Networks
- II. CNN (Convolutional Neural Networks)
- III. GAN (Generative Adversarial Networks)
- IV. Word Embedding
- V. RNN (Recurrent Neural Networks)
- VI. AutoEncoders
- VII. 비지도학습
- VIII. RL (Reinforcement Learning)
- IX. Deep Learning 활용

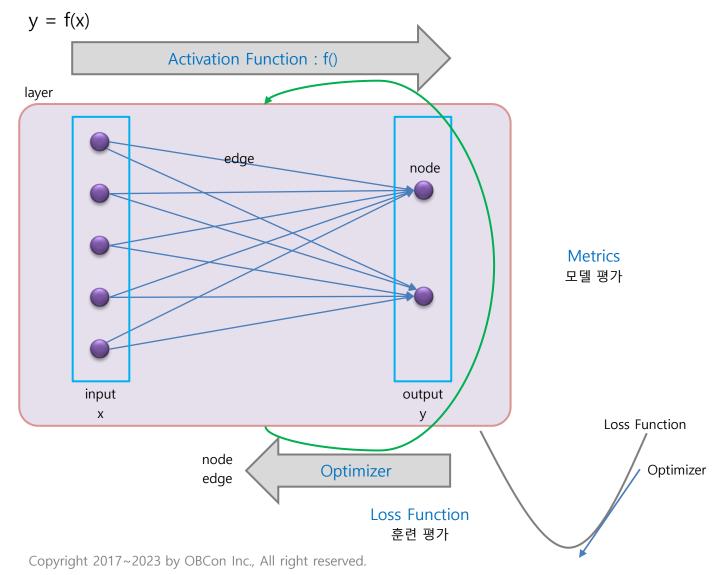
load_data

- 데이터 가공
 - Nomalization
- 훈련 데이터 : train
 - 훈련용 : train : 80% 검증용 : validation : 20%

평가 데이터: test

- ephochs 훈련 집합 횟수
- batch_size
 - 훈련 집합당 훈련 횟수

build_model



- Parameter
 - edge, node
 - x * y + y
- DROPOUT : 샘플링
- Predict : 예측
- 작업량
 - Optimizer
 - Loss Function
 - Activation Function

build_model

- Activation Functions (활성화 함수)
 - Sigmoid ([0, 1])
 - TanH ([-1, 1])
 - ReLU ([0, x])
 - ELU (TanH + ReLU)
 - LeakyReLu
- Loss Functions (손실 함수)
 - categorical_crossentropy
 - MSE
 - binary_crossentropy
- Optimizers (최적화)
 - SGD (Stochastic Gradient Descent, 확률적 그래디언트 하강)
- Metrics (척도)
 - Accuracy
 - Precision
 - Recall

- Models
 - Sequential (순차)
 - Functional (함수)
 - Model Subclassing → Dense

process_model

- 학습
- 평가
- 예측

최적화

Optimizer

: 방식, 매개변수 변동폭

- epochs * batch_size
- hidden 개수
- model

- 모델 선택 기준
 - Parameter 개수 최소화

- AutoML
 - HyperParameter
 - 좌측 항목 등
 - Loss Function

Regression

- Activation Functions
 - Y = A * W + b

: 수식. X = A

- Loss Functions
 - Least squares : 오차 제곱합
- Optimizers
 - 미분을 사용하여 W와 b를 추정
- Metrics

CNN (Convolutional Neural Networks)

CNN

CNN (Convolutional Neural Networks, 합성곱 신경망, 컨볼루션 신경망)

- CNN (Convolutional Neural Networks)
 - DCNN (Deep CNN, 심층 합성곱 신경망)

▪ Convolution : 관계 정보를 활용하는 방법

■ Dense : 선형

Convolution

■ 인접한 입력 뉴런의 부분 행렬을 다음 계층에 있는 한 개의 뉴런으로 연결

■ 행열에 Convolution을 적용하여 특징맵을 생성

■ 2차원: 이미지, 오디오, 텍스트

■ 3차원 : 비디오

Convolution
4 filters
width * height

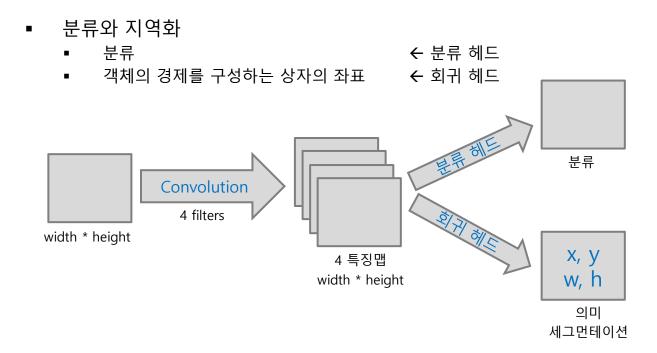
4 특징맵
width * height

- Pooling
 - n차원 부분 행열을 사용하여 특징맵을 요약

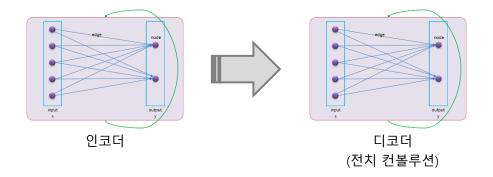
■ 데이터 변환 계층

- Receptive field (로컬 수용 필드)
- 가중치 공유
- 편향

CNN

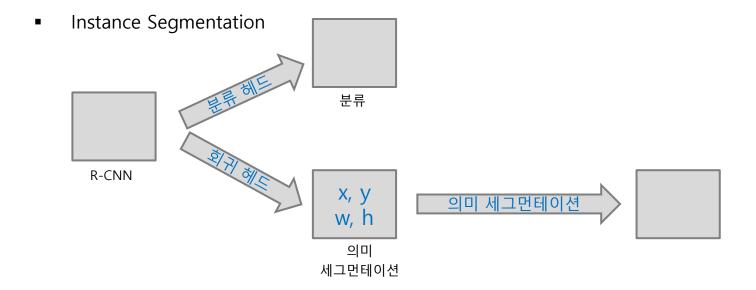


- 의미 세그먼테이션
 - CNN Encoder-Decoder
 - 전치 컨볼루션



CNN

- R-CNN (Region Proposals-CNN, 영역제안망) : Object detection (객체 탐지)
 - 영역제안 : 전통적인 컴퓨터 비전 기법을 사용하여 탐색
 - 분류와 지역화



CNN

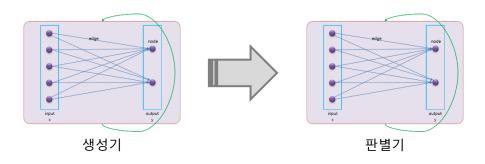
- 전이학습
 - 사전 학습된 CNN을 재사용
 - 모델과 가중치
 - 새로운 작업에 대한 학습 (미세조정)
 - 모델과 가중치 미세 조정
- Style transfer
 - 이미지_A + 이미지_B (스타일) → 이미지_C (이미지_A + 스타일)
- 활용
 - 이미지, 동영상
 - 오디오, 음악
 - 텍스트

GAN (Generative Adversarial Networks)

GAN

GAN (Generative Adversarial Networks, 생성적 적대 신경망)

- Generator (생성기)
 - 예) 노이즈 입력을 받아 원하는 이미지 생성
 - 예) 전치 컨볼루션을 사용하여 이미지 생성
 - 예) 특정 이미지를 받아 다른 이미지 생성
- Discriminator (판별기)
- DCGAN (Deep Convolution GAN)
- 활용
 - GAN의 생성기로 산술 연산 가능
 - CycleGAN : 이미지 변환



■ y = f(x) 에서 y에 대한 판단 을 판별기로 대체한다.

Word Embedding

Word Embedding

Word Embedding

- Word Embedding
 - 어휘의 word나 phrase가 실수의 벡터로 매핑되는 NLP (Natural Language Processing, 자연어 처리)

■ 데이터 변환 계층

- 정적 임베딩
 - One-hot encoding : 선형. 관계가 반영되지 않음
 - TF-IDF (Term Frequency-Inverse Document Frequency, 용어 빈도- 역문서 빈도)
 - LSA (Latent Semantic Analysis)
- 동적 임베딩
 - 문맥에 따라 단어 임베딩
- 활용
 - 신경망 임베딩
 - 문자 임베딩, 부분 단어 임베딩
 - 언어 모델 기반 임베딩

RNN (Recurrent Neural Networks)

RNN

RNN (Recurrent Neural Networks, 순환 신경망)

- SimpleRNN
 - BPTT (Back Propagation Through Time, 시간에 따른 역전파)
- LSTM (Long Short-Term Memory)
 - 장기 종속성을 학습
- GRU (Gated Recurrent Unit)
- RNN 위상
 - 인코더-디코더 아키텍처
 - 변환기 아키텍처
- 활용
 - 음성 인식, 언어 모델링, 기계 번역
 - 감정 분석, 이미지 캡션

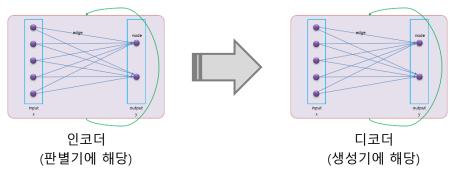
ppp

AutoEncoders

AutoEncoders

AutoEncoders

- Vanilla AutoEncoders (바닐라 오토인코더)
- VAE (Variation AutoEncoders, 가변 오토인코더)
- Sparse AutoEncoders (희소 오토인코더)
- Denosing AutoEncoders (디노이징 오토인코더)
 - 손상된 이미지를 재구성
- Convolution AutoEncoders
- 활용
 - 이미지 재구성, 군집화, 기계 번역



■ 역전파 활용

비지도학습

비지도학습

비지도학습

■ PCA (Prinicipal Component Analysis, 주성분분석)

bbb

- SOM (Self-Organized Maps, 자체 구성 맵)
- RBM
 - 이미지 재구성
- VAE (Variation AutoEncoders, 가변 오토인코더)

RL (Reinforcement Learning)

RL (Reinforcement Learning, 강화학습)

■ Environment Model (환경 모델)

ppp

■ State (상태) : S

■ Action (행동) : A

■ Reward (보상) : R(S, A, S')

■ Policy (정책) : π(S)

■ Policy-based 기법

■ Value-based 기법

■ Return : G, : 미래 보상을 평가

■ 향후 가능한 모든 보상의 할인 총합

■ Discont factor (할인 인수, γ) : 0 ~ 1 사이의 값

■ Value function (가치 함수) : V(S) : 상태를 평가

State-Value function : $V^{\pi}(S)$ Action-Value function : $Q^{\pi}(S, A)$

활용

- 게임, 로봇 공학
- DQN (Deep Q-Networks): Q 함수 (가치 상태 함수)

AutoML

AutoML

AutoML

- 데이터 준비
 - Cleansing (데이터 정리)
 - Synthesis (데이터 합성)
- Feature Engineering
 - Feature selection (특징 선택)
 - Feature construction (특징 구성)
 - Feature extraction (특징 추출)
- 모델 생성
 - Model Generation (모델 생성)

← 초매개 변수

NAS (Neural Architecture Search)

ppp

Deep Learning 활용

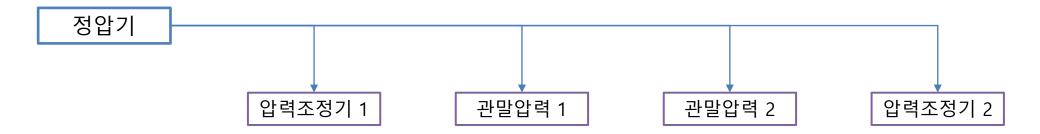
- 1. IoT
- 2. Stock

Deep Learning 활용

IoT

■ RL (Reinforcement Learning, 강화학습)

ppp



Deep Learning 활용

Stock

ppp

ppp

감사 합니다

Q & A

오픈소스 비즈니스 컨설팅