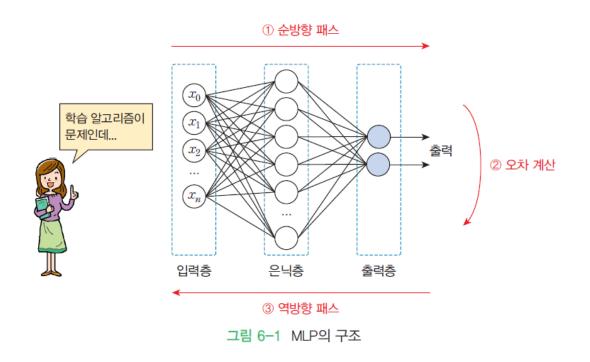
6장 MLP(다층 퍼셉트론)



- 퍼셉트론: 하나의 뉴런만을 사용, 하나의 레이어로만 구성. XOR 처럼 선형분리 불가능한 문제를 해결 못함
 - -> 입력층과 출력층 사이에 은닉층(hidden layer)을 가지는 퍼셉트론으로 해결 : 다층 퍼셉트론(multilayer perceptron: MLP)





- 활성화 함수(activation function): 입력의 총합을 받아서 출력값을 계산하는 함수
 - 퍼셉트론 : 계단함수(step function) 사용
 - MLP: 다양한 활성화 함수(Sigmoid, TanH, ReLU)를 사용

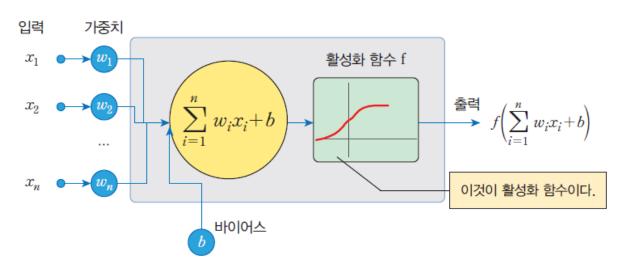


그림 6-2 활성화 함수

많이 사용되는 활성화 함수

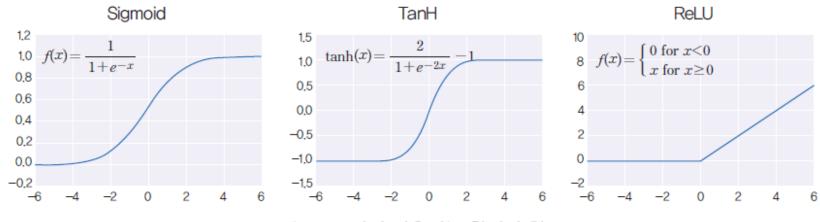


그림 6-3 많이 사용되는 활성화 함수

선형 레이어는 많아도 쓸모가 없다.

- MLP의 활성화 함수는 비선형 함수
- 은닉층을 아무리 많이 두어도 활성화 함수로 선형 함수를 사용하면 성능에 전혀 향상되지 않는다. 여러 개의 선형 함수를 결합해도 결국 은 선형 함수 하나와 같이 때문.

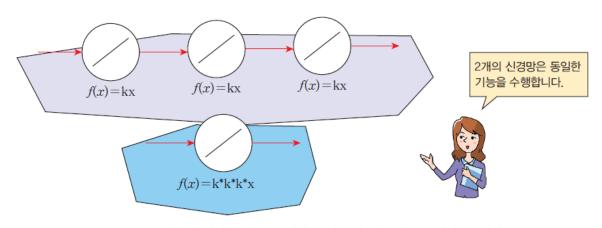
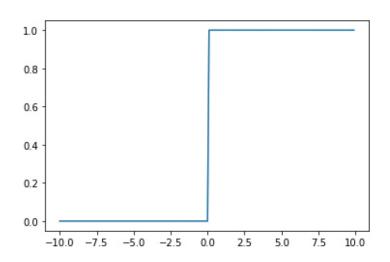


그림 6-4 선형 레이어는 아무리 많아도 하나의 레이어로 대치될 수 있다.

계단 함수(step function)

- 입력 신호의 총합이 0을 넘으면 1을 출력하고, 그렇지 않으면 0을 출력
- x=0에서 급격히 변화.

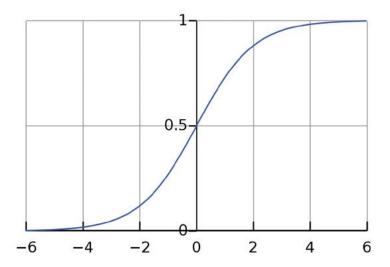
$$f(x) = \begin{cases} 1 & x > 0 \\ 0 & x \le 0 \end{cases}$$



기고모이트 함수(sigmoid function)

- 1980년대부터 사용돼온 전통적인 활성화 함수
- S자 형태. 0.0에서 1.0까지의 연속적인 실수 출력
- 미끄럽게 변화하기 때문에 경사하강법에 필요한 미분이 가능

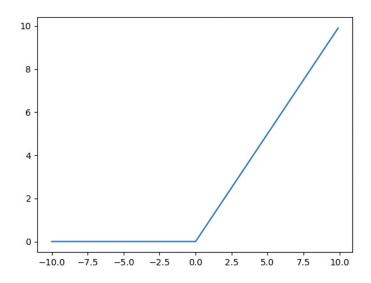
$$f(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$$



ReLU *: (Rectified Linear Unit function)

- 최근에 가장 인기 있는 활성화 함수
- 입력이 0을 넘으면 그대로 출력하고, 입력이 0보다 적으면 0을 출력
- 미분도 가능하고 그래디언트 감쇠가 일어나지 않아 많이 사용

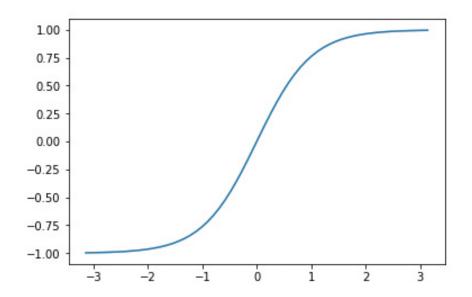
$$f(x) = \begin{cases} x & x > 0 \\ 0 & x \le 0 \end{cases} = \text{np.maximum}(x, 0)$$





- 넘파이에서 제공. 순환신경망(RNN)에서 많이 사용
- 시그모이드 함수와 비슷하지만 출력값이 -1에서 1까지.

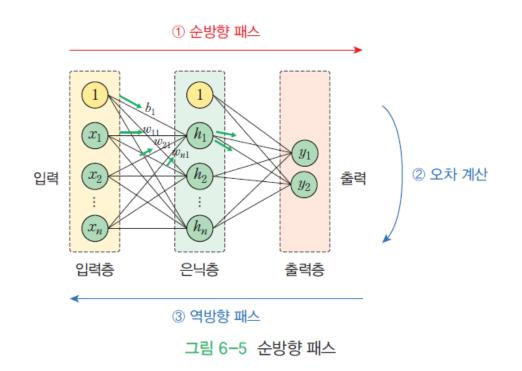
$$f(x) = \frac{e^x - e^{-x}}{e^x + e^{-x}} = \frac{2}{1 + e^{-2x}} - 1$$





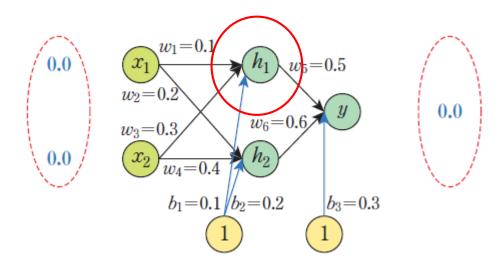
MLP의 순방향 패스

- MLP = 순방향 패스 + 오차 계산 + 역방향 패스
- 순방향 패스 : 입력 신호가 입력층 유닛에 가해지고 이들 입력 신호가 은닉층을 통하여 출력층으로 전파되는 과정





H₁의 출력값 계산

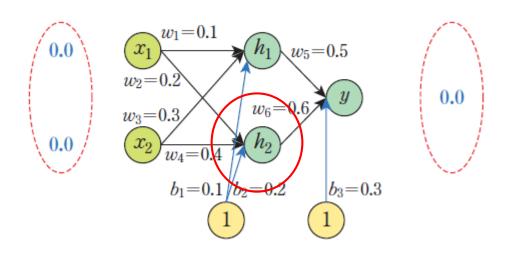


$$z_1 = w_1 * x_1 + w_3 * x_2 + b_1 = 0.1 * 0.0 + 0.3 * 0.0 + 0.1 = 0.1$$

$$a_1 = \frac{1}{1 + e^{-z_1}} = \frac{1}{1 + e^{-0.1}} = 0.524979$$



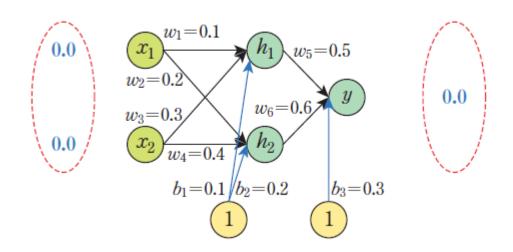
H₂의 출력값 계산



$$a_2 = 0.549834$$

소으로 계산해보자

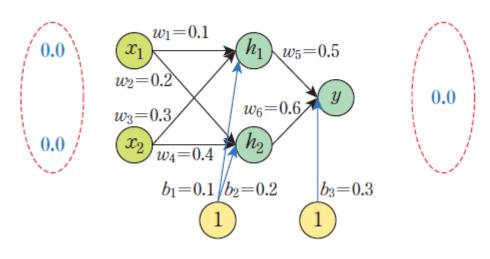
• y의 출력값 계산



$$\begin{split} z_y &= w_5 * a_1 + w_6 * a_2 + b_3 \\ &= 0.5 * 0.524979 + 0.6 * 0.549834 + 0.3 = 0.892389 \\ a_y &= \frac{1}{1 + e^{-z_y}} = \frac{1}{1 + e^{-0.892389}} = 0.709383 \end{split}$$

정답은 0이지만 신경망의 출력은 0.71 정도이다. 오차가 상당함을 알 수 있다.

행렬로 표시해보자



$$z_1 = w_1 * x_1 + w_3 * x_2 + b_1$$

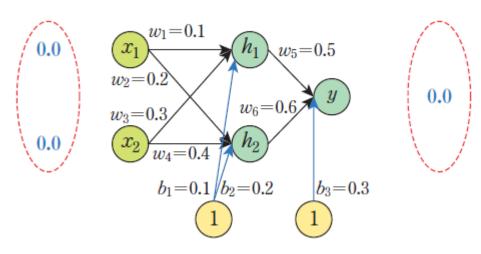
$$z_2 = w_2 * x_1 + w_4 * x_2 + b_2$$



$$Z_1 = XW_1 + B_1$$

행렬로 표시할 수 있다.

행렬로 표시해보자

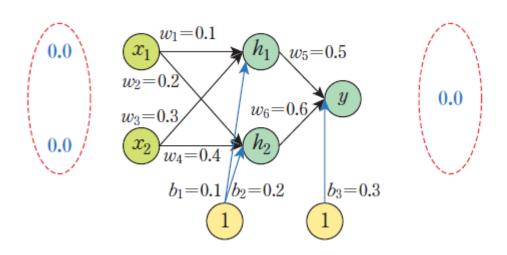


$$\begin{split} X &= [x_1 \quad x_2], \quad B_1 = [b_1 \quad b_2], \quad Z_1 = [z_1 \quad z_2] \\ W_1 &= \begin{bmatrix} w_1 & w_2 \\ w_3 & w_4 \end{bmatrix} \end{split}$$



$$Z_1 = [z_1 \ z_2] = XW_1 + B_1 = [x_1 \ x_2] \begin{bmatrix} w_1 \ w_2 \\ w_3 \ w_4 \end{bmatrix} + [b_1 \ b_2]$$

행렬로 표시해보자



$$\begin{aligned} W_2 &= \begin{bmatrix} w_5 \\ w_6 \end{bmatrix} \\ Z_2 &= A_1 W_2 + B_2 = \begin{bmatrix} a_1 & a_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_5 \\ w_6 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_3 \end{bmatrix} \\ A_2 &= \begin{bmatrix} y \end{bmatrix} = f(Z_2) \end{aligned}$$



수학 복습 행렬의 곱셈

행렬의 곱셈은 다음과 같다. 첫 번째 행렬의 행과 두 번째 행렬의 열이 곱해져서 결과 행렬의 한 요소가 된다. 행과 열은 내적 계산과 동일하게 곱해진다.

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 7 & 8 \\ 9 & 10 \\ 11 & 12 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 58 \\ \end{bmatrix}$$
2×3
2×2

행렬의 곱셈에서 항상 주의할 점은 첫 번째 행렬의 열의 개수와 두 번째 행렬의 행의 개수가 일치해야 한다는 점이다.

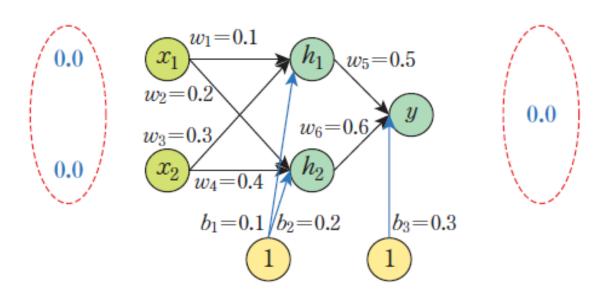
수학 복습 WX+B 또는 XW+B?

입력 행렬과 가중치 행렬을 나타내는 방법은 책마다 조금씩 달라진다. 입력들이 행 벡터 형태로 행렬 X에 쌓여 있다고 생각하면 XW+B와 같은 형태가 된다. 반대로 입력들이 열 벡터 형식으로 행렬 X에 쌓여 있다고 생각하면 WX+B가 된다. 또 W와 X의 형태에 따라서 WX^T 로 표기해야 되는 경우도 있다. 본 책에서는 XW+B의 형태를 사용한다.

$$XW+B = [x_1 \ x_2] \begin{bmatrix} w_1 \ w_2 \\ w_3 \ w_4 \end{bmatrix} + [b_1 \ b_2]$$

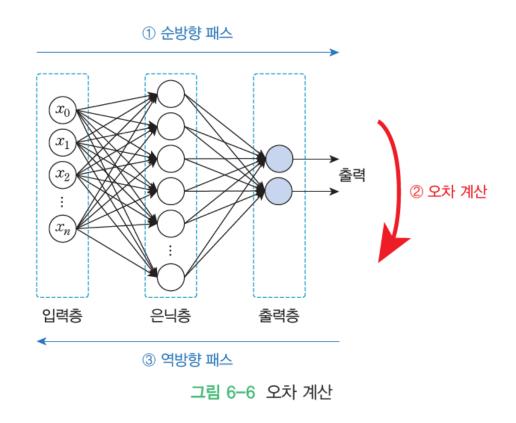
$$WX+B = \begin{bmatrix} w_1 \ w_3 \\ w_2 \ w_4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix}$$

Lab: MLP 255 TIA



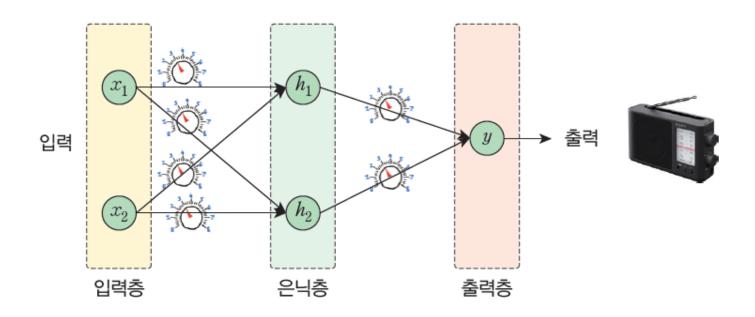
소실 함수 계산

 출력값이 올바르지 않으면 오차를 계산해서 오차를 줄이는 방향으로 가중치를 변경해야 한다.



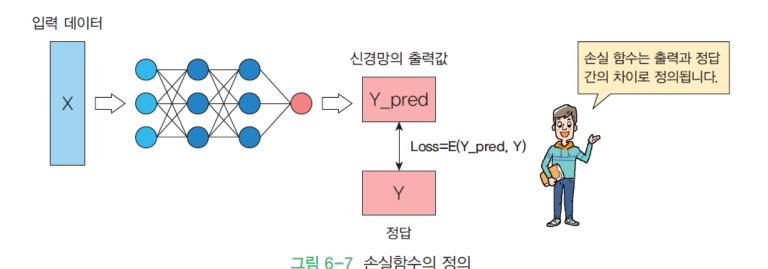


• 오차를 줄이는 방향으로 가중치를 조절한다.



소일 함수(loss function)

- 신경망 학습의 성과를 나타내는 지표
- 정답과 출력값 사이의 오차
- 평균제곱오차(MSE: Mean Squared Error)가 많이 사용되었지만 최 근에는 교차 엔트로피 함수가 인기가 있다.



명균 제곱 ^{오차} (MSE)

예측값(y_i)과 정답(t_i) 간의 평균 제곱 오차

$$E(w) = \frac{1}{2} \sum_{i} (y_i - t_i)^2$$



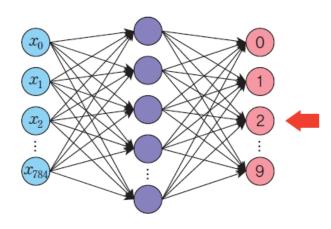


그림 6-8 MNIST 숫자 이미지를 분류하는 신경망

- 제곱하는 이유?
 - ① 오차를 양수화
 - ② 가중치를 조금만 변경하더라도 큰 오차변화를 확인할 수 있어 가 중치의 미세조정에 효과적

```
>>> y = np.array([ 0.0, 0.0, <u>0.8, 0.1</u>, 0.0, 0.0, 0.0, <u>0.1</u>, 0.0, 0.0 ])
>>> target = np.array([ 0.0, 0.0, <u>1.0,</u> 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0 ])

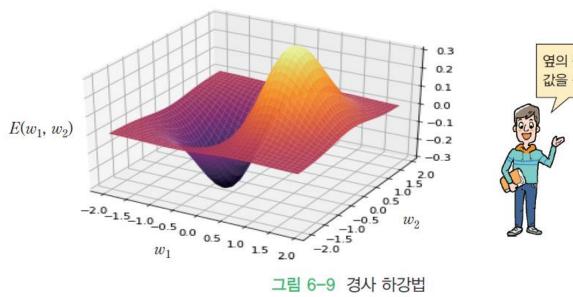
>>> def MSE(target, y):
    return 0.5 * np.sum((y-target)**2)

>>> MSE(target, y)
0.03
```



• 학습이란 손실함수를 최소로 만드는 가중치를 찾는 것

$$W' = \underset{W}{\operatorname{argmin}} E(W)$$





경사하 강법의 재소개

- 경사하강법(gradient-descent method): 함수의 1차 미분값(그라디언트)를 사용하는 반복적인 최적화 알고리즘
- 손실함수를 감소시키려면 미분값의 반대방향으로 가면 된다.

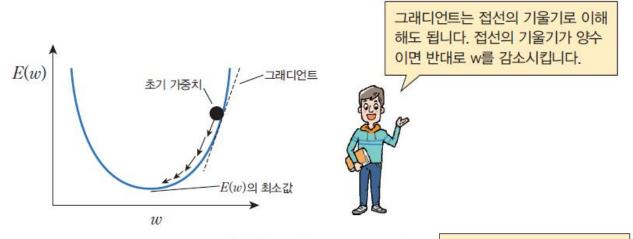


그림 6-11 경사 하강법

손실함수를 가중치로 미분한 값이 양수이면

-

가중치를 감소시킨다.

손실함수를 가중치로 미분한 값이 음수이면



가중치를 증가시킨다.

Lab: 경사하 강법의 실습

- 손실 함수가 $y = (x-3)^2 + 10$ 일 때
- → 그래디언트 y' = 2x-6
- x = x 학습률 * y' : 그라디언트와 반대방향으로 가면서 x를 구하기 위해 음수 곱셈

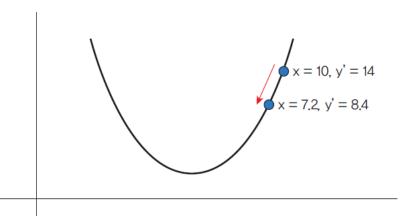


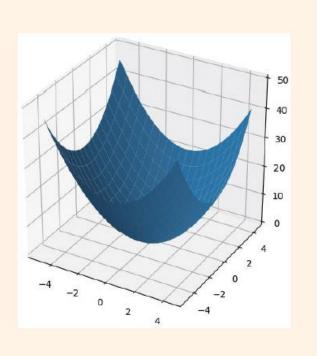
그림 6-12 그래디언트의 계산



Lab: 2차원 그래디언트 시각화

- 손실 함수가 f(x,y) = x2 + y2라고 가정하자. 실제로는 이와 같이 여러 개의 입력(변수)에 의해 구성된다. 비선형 구조이므로 편미분이 필요.
- 그래디언트를 계산하면 = (2x, 2y)

```
from mpl toolkits.mplot3d import axes3d
import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np
x = np.arange(-5, 5, 0.5)
y = np.arange(-5, 5, 0.5)
X, Y = np.meshgrid(x, y) # 참고 박스
Z = X**2 +Y**2 # 넘파이 연산
fig = plt.figure(figsize=(6,6))
ax = fig.add subplot(111, projection='3d')
# 3차원 그래프를 그린다.
ax.plot surface(X, Y, Z)
plt.show()
```



Lab: 2차원 그래디언트 시각화

```
그래디언트를 계산하면 ..... = (2x, 2y). 편미분 필요
                                                               화살표가 최소값을 가리키
                                                                 고 있음을 알 수 있다.
import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np
x = np.arange(-5,5,0.5)
y = np.arange(-5,5,0.5)
X, Y = np.meshgrid(x,y)
U = -2*X
V = -2*Y
                그래디언트의 음수
plt.figure()
Q = plt.quiver(X, Y, U, V, units='width')
plt.show()
```

 어떤 위치에서든지 그라디언트의 역방향으로 가면 최저값에 도달할 수 있음을 알 수 있다.

역전파 학습 알고리즘

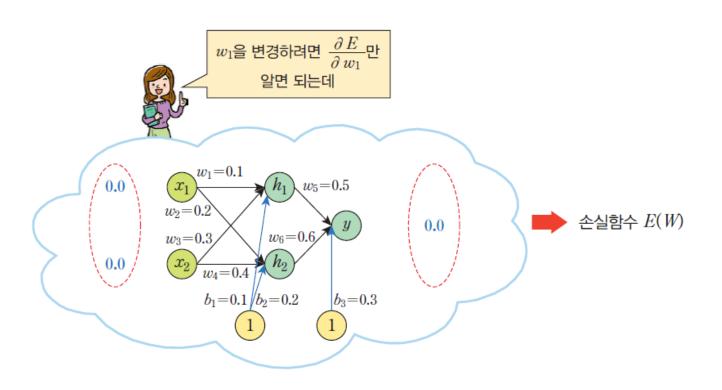
입력이 주어지면 순방향으로 계산하여 출력을 계산한 후에 실제 출력과 우리가 원하는 출력 간의 오차를 계산한다. 이 오차를 역방향으로 전파하면서 오차를 줄이는 방향으로 가중치를 변경한다.

$$w(t+1) = w(t) - \eta \frac{\partial E}{\partial w}$$

- ① 가중치와 바이어스를 0부터 1 사이의 난수로 초기화한다.
- ② 수렴할 때까지 모든 가중치에 대하여 다음을 반복한다.
- ③ 손실함수 E의 그래디언트 $\partial E/\partial w$ 을 계산한다.

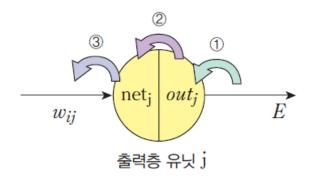


• 체인물을 이용하여 유도가 가능하다.





$$\frac{\partial E}{\partial w_{ij}} = \frac{\partial E}{\partial out_j} \frac{\partial out_j}{\partial net_j} \frac{\partial net_j}{\partial w_{ij}}$$
① ② ③



$$\frac{\partial out_j}{\partial \text{net}_j} = \frac{\partial f(\text{net}_j)}{\partial \text{net}_j} = f'(\text{net}_j)$$

③
$$\frac{\partial \operatorname{net}_{j}}{\partial w_{ij}} = \frac{\partial}{\partial w_{ij}} \left(\sum_{k=0}^{n} w_{kj} out_{k} \right) = \frac{\partial}{\partial w_{ij}} w_{ij} out_{i} = out_{i}$$
 할수있다.

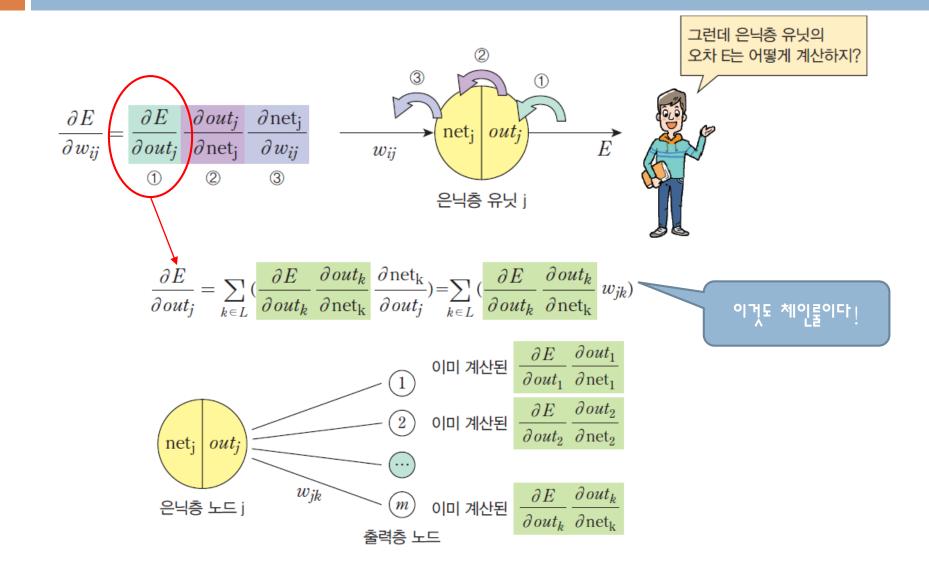
유닛의 출력값 변환에 따른 오차의 변화율이다.

입력합의 변화에 따른 유닛 j의 출력 변화율이다. 활성화 함수의 미분값이다.

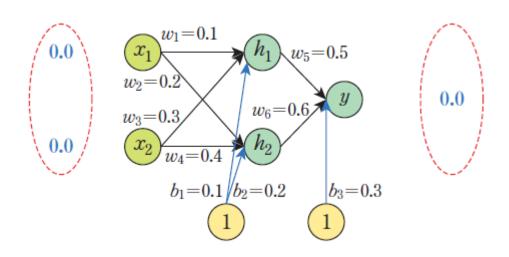
가중치의 변화에 따른 net_j 의 변화율이라고 할 수 있다.

$$\therefore \frac{\partial E}{\partial w_{ij}} = 0 \times 2 \times 3 = (out_j - target_j) \times f'(\text{net}_j) \times \text{out}_i$$

역전파 알고리즘



역전파 알고리즘을 손으로 계산해보자



• 순방향 패스

$$net_y = w_5 * out_{h1} + w_6 * out_{h2} + b_3
= 0.5*0.524979 + 0.6*0.549834 + 0.3 = 0.89239
out_y = \frac{1}{1 + e^{-net_y}} = \frac{1}{1 + e^{-0.89239}} = 0.709383$$

역전파 알고리즘을 손으로 계산해보자

• 총오차 계산

$$E = \frac{1}{2}(t \, arg \, et_y - out_y)^2 = \frac{1}{2}(0.00 - 0.709383)^2 = 0.251612$$

• $\frac{\partial E}{\partial w_5}$ 만 계산해보자.

$$\frac{\partial \operatorname{net_y}}{\partial w_5} * \frac{\partial \operatorname{out_y}}{\partial \operatorname{net_y}} * \frac{\partial E}{\partial \operatorname{out_y}} = \frac{\partial E}{\partial w_5}$$

$$h_1 \operatorname{LEO} \mathring{\mathtt{S}} \overset{\circ}{=} \frac{1}{2} (\operatorname{target_y} - \operatorname{out_y})^2$$

$$h_2 \operatorname{LEO} \overset{\circ}{=} \frac{1}{2} (\operatorname{target_y} - \operatorname{out_y})^2$$

경사하 강법 적용

• 1
$$\frac{\partial E}{\partial out_y} = 2 * \frac{1}{2} (target_y - out_y)^{2-1} * (-1) = (out_y - target_y)$$

= $(0.709383 - 0.00) = 0.709383$

• ②
$$\frac{\partial out_y}{\partial \text{net}_y} = f'(out_y) = out_y * (1 - out_y) = 0.709383 * (1 - 0.709383) = 0.206158$$

• 3
$$net_y = w_5 * out_{h1} + w_6 * out_{h2} + b_3 * 1$$

 $\frac{\partial net_y}{\partial w_5} = 1 * out_{h1} + 0 + 0 = 0.524979$



$$\frac{\partial E}{\partial w_5} = \frac{\partial E}{\partial out_y} \frac{\partial out_y}{\partial net_y} \frac{\partial net_y}{\partial w_5}$$
$$= 0.709383^*0.206158^*0.524979 = 0.076775$$

$$w_5(t+1) = w_5(t) + \eta * \frac{\partial E}{\partial w_5} = 0.5 - 0.2*0.076775 = 0.484645$$

은니층—>출력층의 가중치와 바이어스

$$w_{\scriptscriptstyle 5}(t+1) = w_{\scriptscriptstyle 5}(t) + \eta * \frac{\partial E}{\partial w_{\scriptscriptstyle 5}} = 0.5 - 0.2^*0.076775 = 0.484645$$

$$w_6(t+1) = 0.583918$$

$$b_3(t+1) = 0.270750$$

가중치도 낮아지게 된다. . 현재 우리가 원하는 출력값은 ○ 의기 때문이다_.

바이어스는 기존 값 보다 낮아지게 된다. 따라서 다음 번에 는 유닛의 출력을 더 낮게 만들 것이다. 현재 우리가 원하는 출력값은 ○이기 때문이다.

입력층—>은닉층의 가중치와 바이어스

$$w_1(t+1) = w_1(t) + \eta * \frac{\partial E}{\partial w_1} = 0.10 - 0.2 * 0.0 = 0.10$$

$$w_2(t+1)=0.2$$
, $w_3(t+1)=0.3$, $w_4(t+1)=0.4$

입력값이 ○이어서 가중치는 변경되지 않았다(이점은 퍼셉트 론과 유사하다. 입력이 ○이면 가중 치를 아무리 바꿔도 무슨 소용인가?).

$$b_1(t+1) = 0.096352, b_2(t+1) = 0.195656$$

이런 경우에는 바이어스가 큰 역할을 한다(이래서 바이어스는 이러 있어야 한다) **바이어스는 기존 값 보다 낮아지게 된다.** 따라서 다음 번에는 유닛의 출력을 더 낮게 만들 것이다. 현재 우리가 원하는 출력값은 ○이기 때문이다.



$$E = \frac{1}{2}(t \operatorname{arget} - \operatorname{out}_y)^2 = \frac{1}{2}(0.00 - 0.709383)^2 = 0.251612$$



$$E = \frac{1}{2}(target - out_y)^2 = \frac{1}{2}(0.00 - 0.699553)^2 = 0.244687$$



$$E = \frac{1}{2}(target - out_y)^2 = \frac{1}{2}(0.00 - 0.005770)^2 = 0.000016$$

오차가 크게 줄었다.



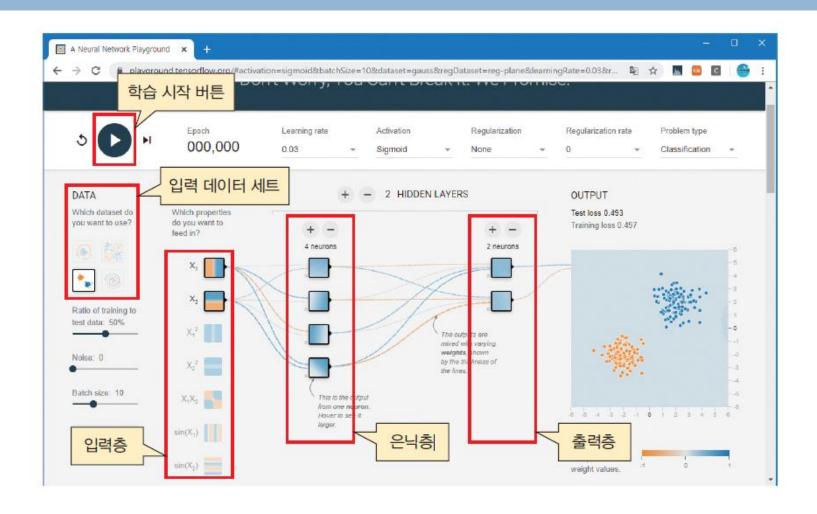


• 이런 복잡한 코딩을 해결하기 위해 TF, Keras가 등장(p.258)

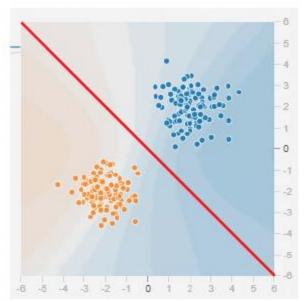
구글의 플레이그라운드를 이용한 실습

- 어려운 수학없이 신경망의 아이디어를 파악하는데 도움이 되는 도구
- 자바 스크립트로 작성된 웹 애플리케이션으로 웹 브라우저에서 실행
- 사용자가 딥러닝 모델을 구성하고 여러 가지 매개 변수를 조정하면 서 실험할 수 있는 기능을 제공

구글의 플레이그라운드

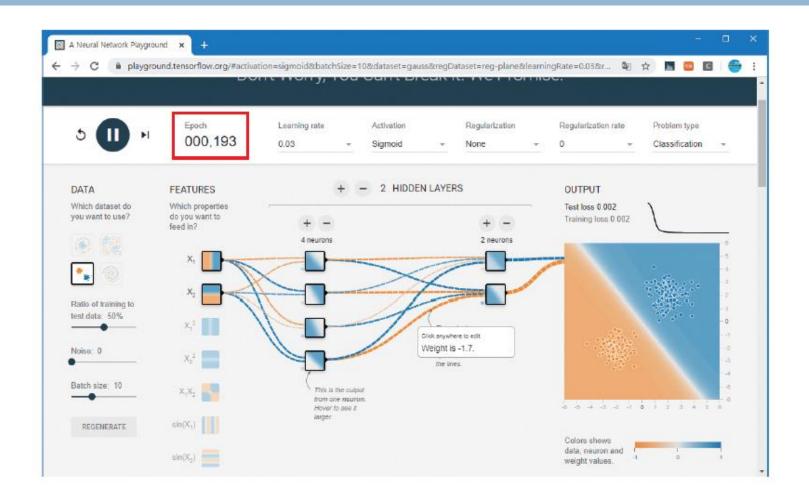


선형 분리 가능한 입력 데이터

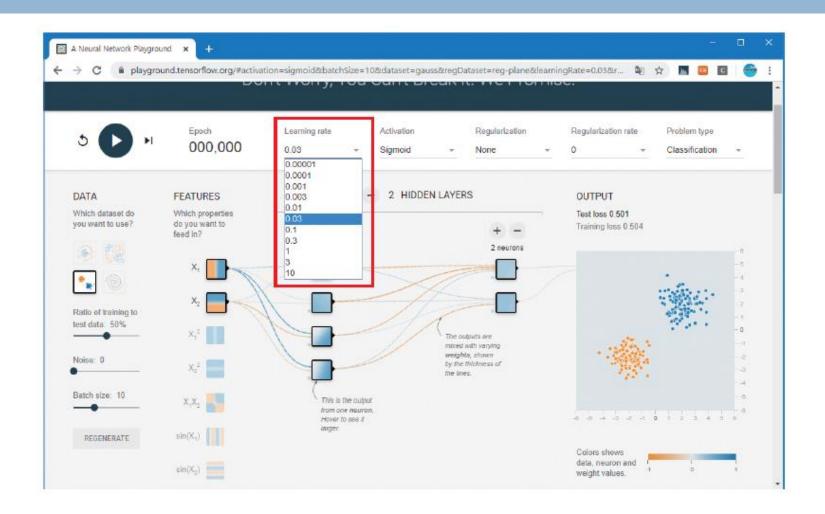


$$w_1x_1 + w_2x_2 + b = 0$$

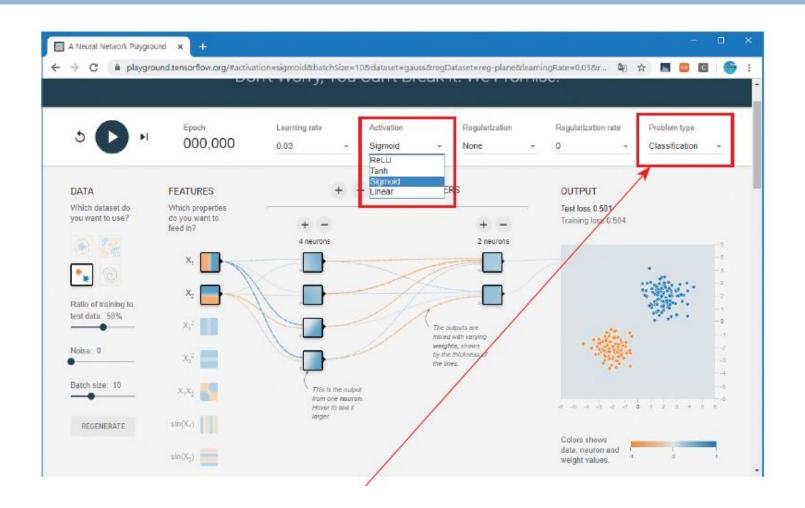






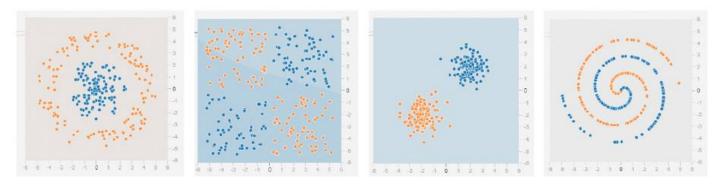


할성화 함수 선택

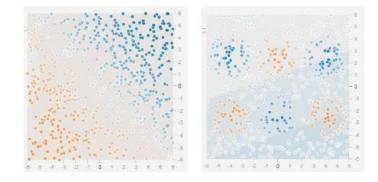




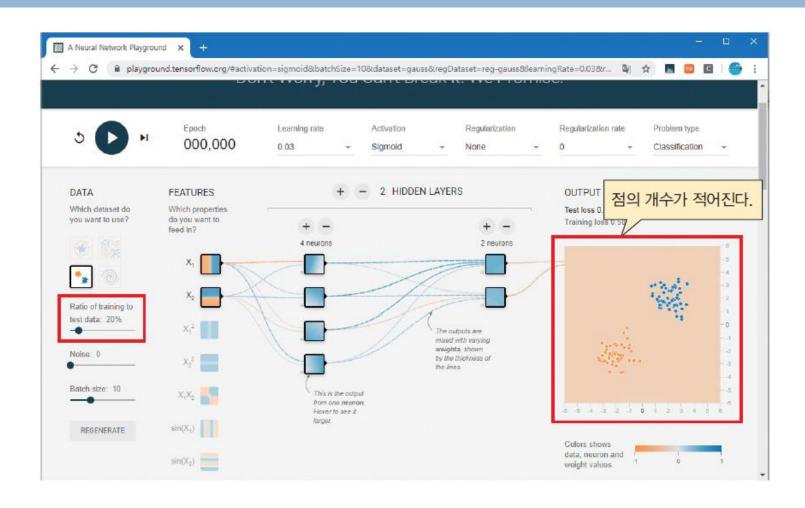
• 분류 문제



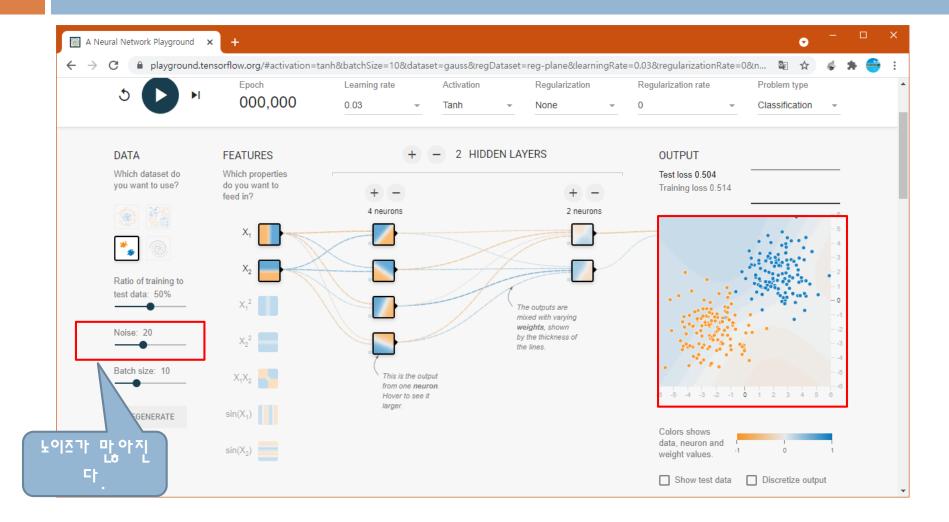
• 회귀 문제



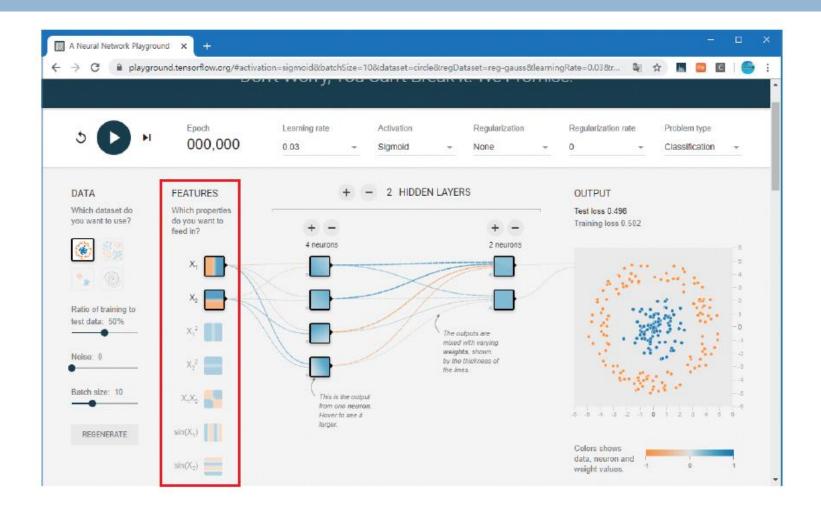
학습 데이터와 테스트 데이터의 비율



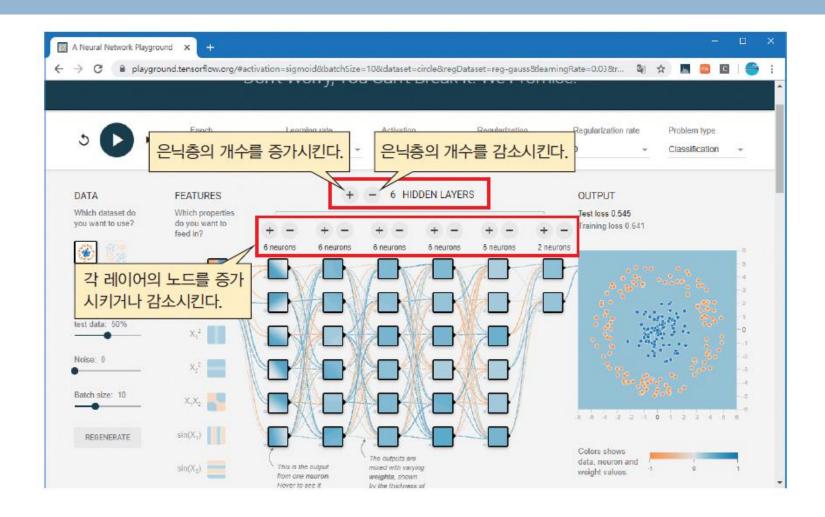




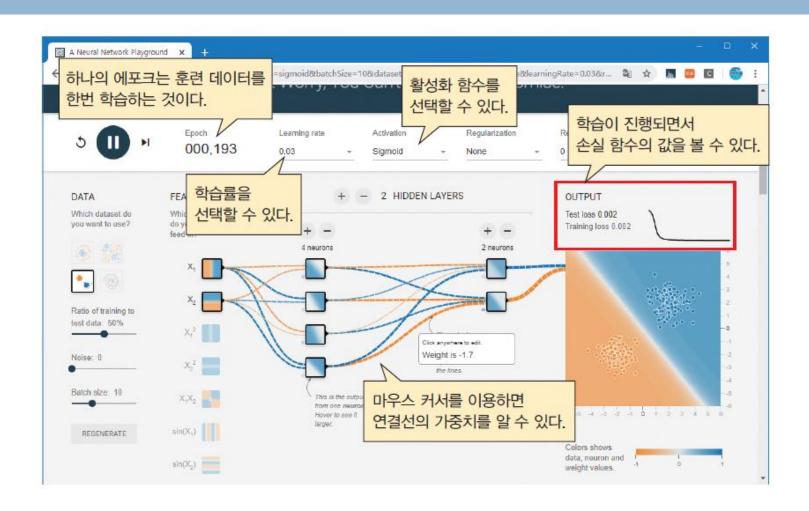
입력 특징 선택



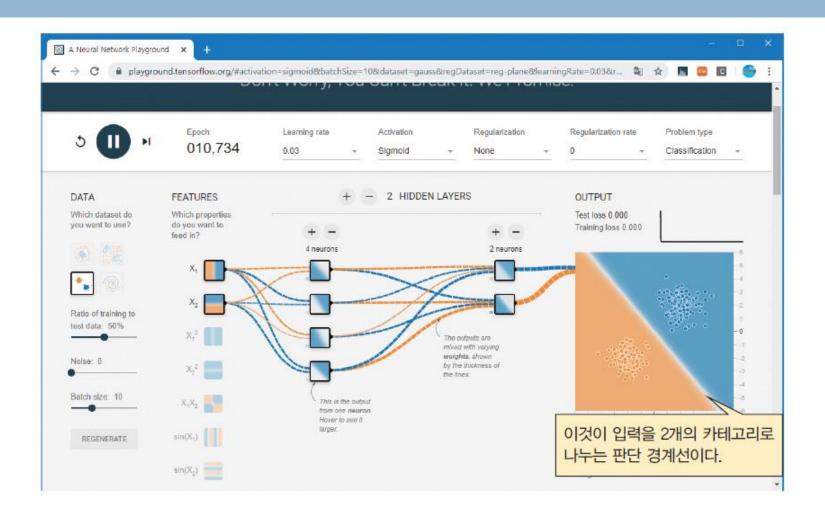


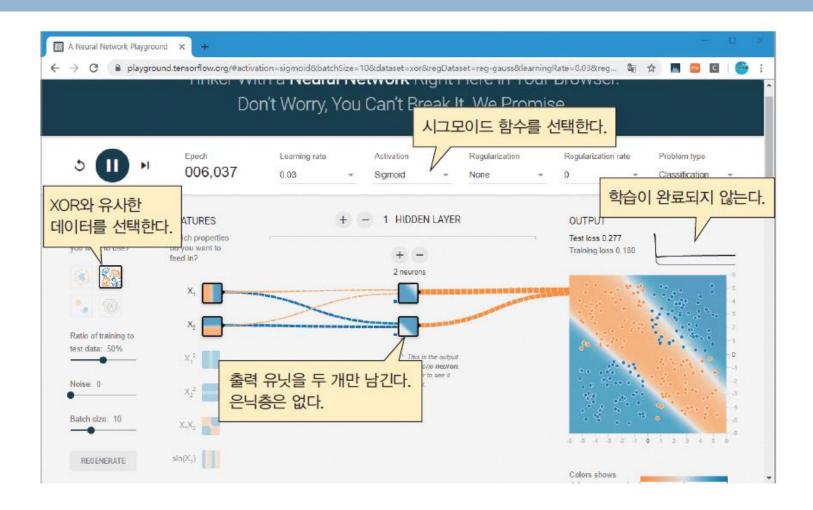












은니층을 추가한 실습

