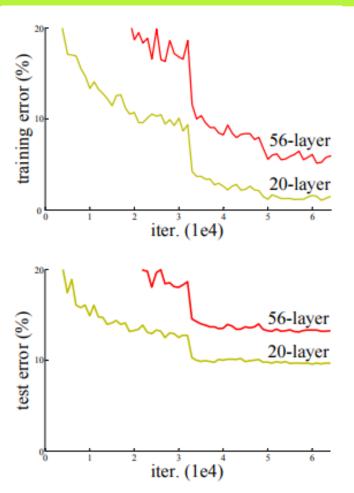
# Deep Residual Learning for Image Recognition

# Background

• 컴퓨터 비전 작업에서 모델이 깊어질 수록 더 좋은 성능을 낸다. 하지만 모델이 깊어질 수록 학습이 잘되지 않는 문제가 있다. 이 문제를 Gradient vanishing/ Exploding과 Degradation 이다.

• **Degradation 문제**는 정확도가 어느 순간부터 정체되고 레이어가 더 깊어질수록 성능이 더 나빠지는 현상을 의미한다. 이는 과적합과 다르게 **학습 에러가 높을 때, 테스트 에러도 높아지는 것이다**.

오른쪽 그림을 보면 깊이가 증가할 때 학습과 테스트의 에러 둘다 감소하는 것을 볼 수 있다.



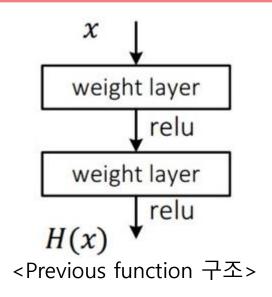
<VGG기반 신경망 깊이에 따른 학습과 테스트 에러>

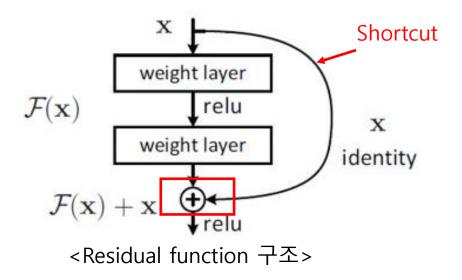
## **Motivation**

• VLAD와 Fisher Vector 등 다른 사례에 대해 설명하고 있는데, 핵심 내용은 벡터 양자화에 있어 residual vector를 인코딩하는 것이 original vector보다 훨씬 효과적이다는 것이다. 여기서 벡터 양자화란 특징 벡터 X를 클래스 벡터 Y로 mapping 하는 것을 의미한다.

#### Model architecture

- 기존 방식은 입력 값을 참고하지 않는 unreferrence 방식이다. 입력 값을 참고 하여 학습을 쉽게 하는 방법을 설계
- 입력 값과 출력 값을 연결하는 Shortcut과 입력 값과 출력 값을 더하는 것이 residual function이다. 이는 별다른 연산 없이 입력과 출력을 더해주기에 파라미터가 증가하지 않는다.
- 이런 구조는 F(x) = H(x) x로 표현된다. 즉, 출력과 입력의 차를 줄인다는 의미가 된다. 여기서 x의 값은 도중에 바꾸지 못하는 입력 값이므로 F(x)가 0이 되는 것이 최적의 해이고, 결국 0 = H(x) x로 H(x) = x가 된다. 즉, H(x)를 x로 mapping 하는 것이 학습의 목표가 된다.





#### Model architecture mathematical formula

• Residual functio을 사용하면 Feedfowarding과정이 곱 셈연산에서 **덧셈연산**으로 바뀐다.

- 그리고 Feedfowarding과정 양변을 미분하여 backpropagation 과정을 보면,
- 1. dε/dx, ε에 대한 **마지막 레이어의 미분이므로** 중간에 어 떤 가중치 행렬도 거치지 않기에 Vanishing이 발생하지 않는다.
- 2. 괄호안의 우변이 Mini-batch마다 **항상 -1이 되어 전체** 식이 0이 되어버리는 일은 거의 없기 때문에 역시 Vanishing이 발생할 확률은 극히 낮다.

$$\mathbf{y}_l = h(\mathbf{x}_l) + \mathcal{F}(\mathbf{x}_l, \mathcal{W}_l),$$
  $\mathbf{x}_{l+1} = f(\mathbf{y}_l).$   $\mathbf{x}_{l+1} = \mathbf{x}_l + \mathcal{F}(\mathbf{x}_l, \mathcal{W}_l).$   $\mathbf{x}_L = \mathbf{x}_l + \sum_{i=l}^{L-1} \mathcal{F}(\mathbf{x}_i, \mathcal{W}_i),$  Feedfowarding 역사  $\mathbf{x}_l = \mathbf{x}_l + \sum_{i=l}^{L-1} \mathcal{F}(\mathbf{x}_i, \mathcal{W}_i),$ 

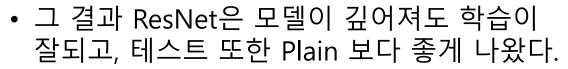
<Feedfowarding 연산>

$$\frac{\partial \mathcal{E}}{\partial \mathbf{x}_{l}} = \frac{\partial \mathcal{E}}{\partial \mathbf{x}_{L}} \frac{\partial \mathbf{x}_{L}}{\partial \mathbf{x}_{l}} = \frac{\partial \mathcal{E}}{\partial \mathbf{x}_{L}} \left( 1 + \frac{\partial}{\partial \mathbf{x}_{l}} \sum_{i=l}^{L-1} \mathcal{F}(\mathbf{x}_{i}, \mathcal{W}_{i}) \right)$$

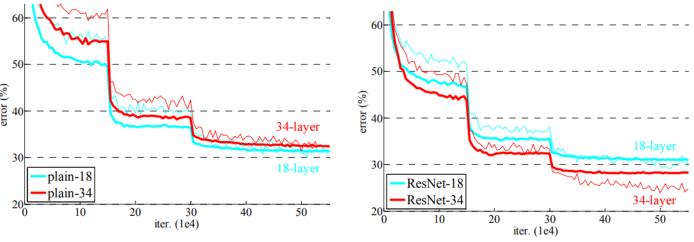
<Feedforwarding 양변 미분한 수식>

## Result

• Residual function을 통해 모델이 깊어져도 학습이 잘되게 하고자 했다. 이를 위해 VGG 기반 plain과 ResNet의 깊이를 증가시키며 학습과 테스트의 에러를 비교했다.



• 그리고 얼마나 모델이 깊어질 수 있는지 실 험하였을 때, 152개의 레이어를 쌓을 수 있 었다.



<Plain, ResNet depth에 따른 실험 결과>

method	top-1 err.	top-5 err.
ResNet-34 B	21.84	5.71
ResNet-34 C	21.53	5.60
ResNet-50	20.74	5.25
ResNet-101	19.87	4.60
ResNet-152	19.38	4.49

<ResNet depth에 따른 실험 결과>