Hyewon Choi

CONTENTS

- 1. Model Compression
- 2. MobileNet

모델 경량화: 비슷한 수준의 성능을 유지한 채 더 적은 파라미터 수와 연산량을 가지는 모델을 만드는 것.

- 1. 경량 알고리즘 연구
 - 1) 모델 구조 변경
 - 2) 합성곱 필터 변경
 - 3) 자동 모델 탐색
- 2. 알고리즘 경량화
 - 1) 모델 압축
 - 2) 지식 증류
 - 3) 하드웨어 가속화
 - 4) 모델 압축 자동 탐색

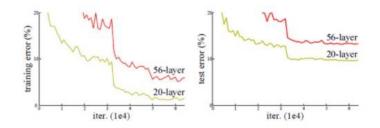
출처: https://ettrends.etri.re.kr/ettrends/176/0905176005/34-2 40-50.pdf ETRI, 경량 딥러닝 기술 동향(2019)

모델 경량화: 비슷한 수준의 성능을 유지한 채 더 적은 파라미터 수와 연산량을 가지는 모델을 만드는 것.

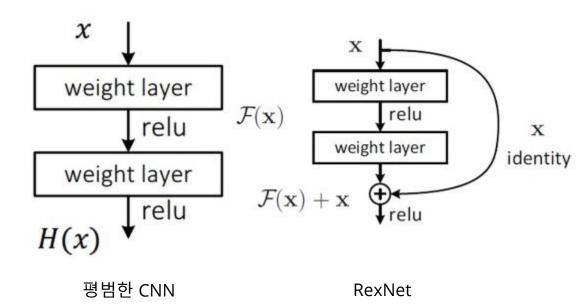
1. 경량 알고리즘 연구

- 1) 모델 구조 변경
- 2) 합성곱 필터 변경
- 3) 자동 모델 탐색
- 2. 알고리즘 경량화
 - 1) 모델 압축
 - 2) 지식 증류
 - 3) 하드웨어 가속화
 - 4) 모델 압축 자동 탐색

- 1) 모델 구조 변경
 - ResNet



기존 딥러닝의 문제점 : 층이 깊어질 수록 에러가 높아진다.



- 1) 모델 구조 변경
 - DensNet

: ResNet 과 다르게 더하는 방식이 아닌 concatnate(연결)하는 방식

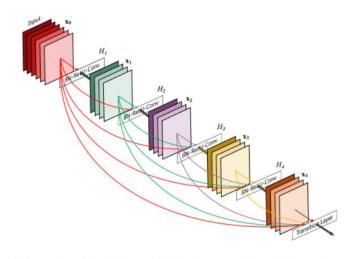
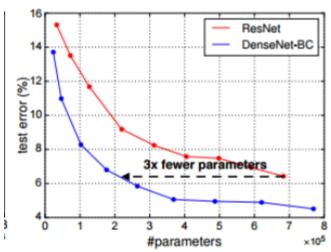
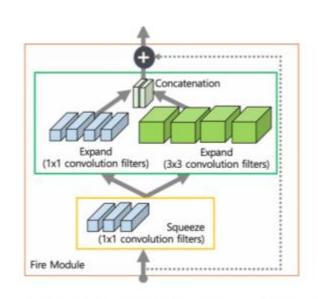


Figure 1: A 5-layer dense block with a growth rate of k=4. Each layer takes all preceding feature-maps as input.



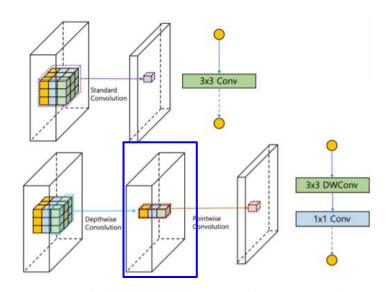
- 1) 모델 구조 변경
 - SqueezeNet

3x3 -> 1x1 필터로 대체



(그림 3) 스퀴즈넷(SqueezeNet)의 파이어 모듈(Fire Mod-ule)

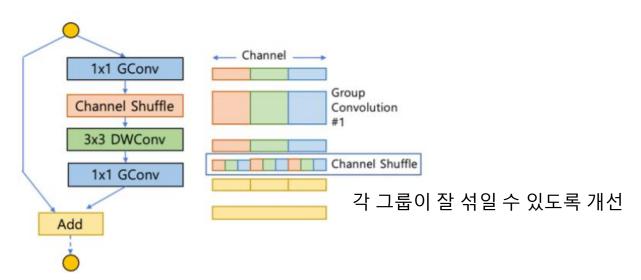
- 2) 효율적인 합성곱 필터 기술
 - MobileNet



(그림 4) 모바일넷(MobileNet)의 합성곱 분해 구조

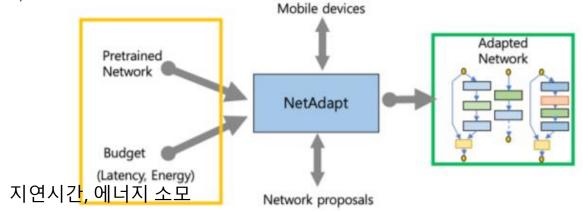
2) 효율적인 합성곱 필터 기술

ShuffleNet



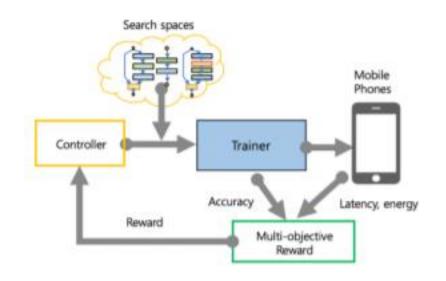
(그림 5) 셔플넷(ShuffleNet)의 채널 셔플 구조

- 3) 경량모델 자동 탐색 기술
 - NetAdapt

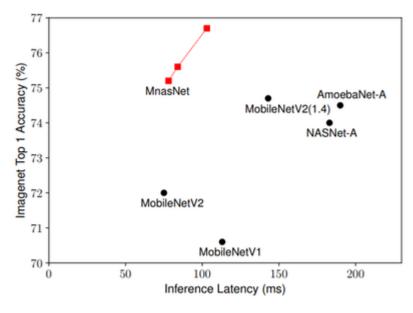


(그림 6) 넷어탭트(NetAdapt)의 신경망 탐색 흐름

- 3) 경량모델 자동 탐색 기술
 - MNasNet



(그림 7) 엠나스넷(MNasNet)의 신경망 탐색 흐름



Accuracy와 Latency 성능비교 (MNasNet이 제일 좋다)

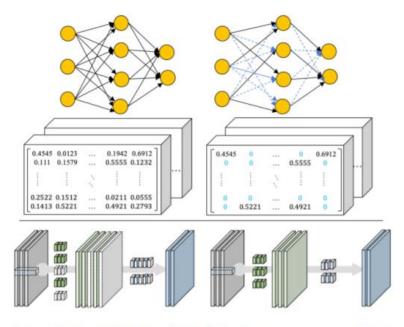
모델 경량화: 비슷한 수준의 성능을 유지한 채 더 적은 파라미터 수와 연산량을 가지는 모델을 만드는 것.

- 1. 경량 알고리즘 연구
 - 1) 모델 구조 변경
 - 2) 합성곱 필터 변경
 - 3) 자동 모델 탐색
- 2. 알고리즘 경량화
 - 1) 모델 압축
 - 2) 지식 증류
 - 3) 하드웨어 가속화
 - 4) 모델 압축 자동 탐색

더 자세한 설명 : https://computistics.tistory.com/22

1) 모델 압축 기술

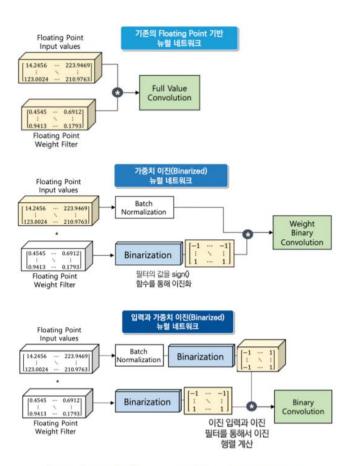
가중치 가지치기(prunning)
:기존 신경망이 가지고 있는 가중치(Weights) 중
작은 가중치값을 모두 0으로 하여
네트워크의 모델 크기를 줄이는 기술



(그림 8) 가중치/채널 가지치기(Weight/Channel Pruning)의 예

- 1) 모델 압축 기술
 - 양자화 및 이진화

양자화: 특정 비트수 만큼 줄여서 계산 이진화: 입력 부호를 이진형태의 값으로 변환 (용량이 압축됨)



(그림 9) 이진화(Binarization)를 통한 합성곱의 예

- 1) 모델 압축 기술
 - 가중치 공유
 - : 낮은 정밀도에 대한 높은 내성을 가진 신경망의 특징을 활용해 가중치를 근사하는 방법.
 - : 근사값과 인덱스만 저장 -> 저장공간 절약

2) 지식 증류 기술(knowledge distillation)

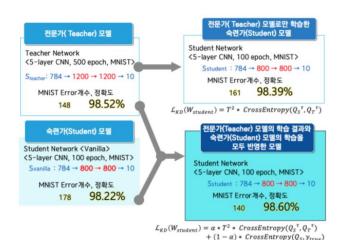
: 앙상블(Ensemble) 기법을 통해 학습된 다수의 큰 네트워크들로부터 작은 하나의 네트

워크에 지식을 전달할 수 있는 방법론 중의 하나

: Teacher모델, Student 모델 각각의 loss를 동시에 반영

: 현재 훈련된 네트워크보다 더 큰 네트워크로의

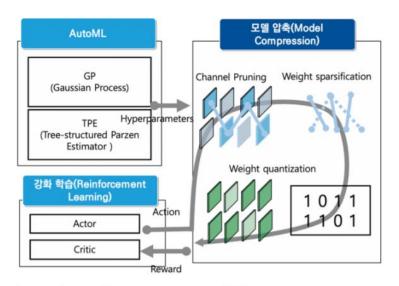
Knowledge Transfer연구도 진행 중.



(그림 10) 전문가(Teachers) 모델과 숙련가(Student) 모델의 학습 결과 예

- 3) 하드웨어 가속화 기술
 - TPU, VPU, GPU 등
 - 최근에는 경량 디바이스에서 사용 가능한 칩셋 혹은 usb스틱 형태
 - ex)intel: 모비디우스를 통한 뉴럴 컴퓨트 스틱
 - ex) NVIDIA: jetson TX2
 - ex) google: edge TPU 등...

4) 모델 압축을 적용한 경량 모델 자동 탐색 기술



(그림 11) 강화학습을 통해 모델 압축/가속화 기법들을 자동 탐색하는 예

3 x 3 Depthwise Convolution과 1 x 1 Convolution 사이에 Batchnormalization과 ReLU가 추가

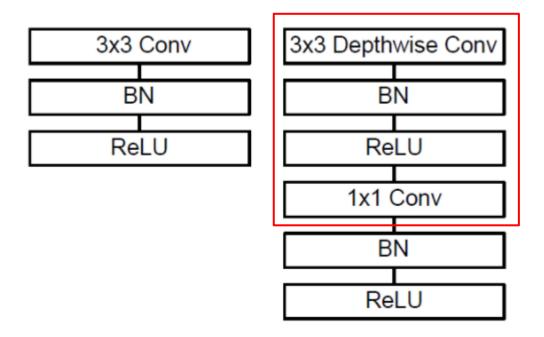


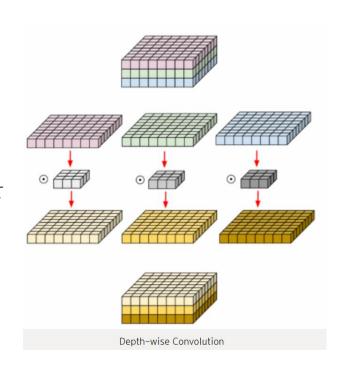
그림 2 Standard convolutional block & Depthwise Separable convolutional block

Depthwise separable convolution?

= Depth-wise convolution + Point-wise Convolution

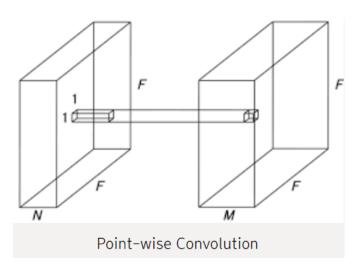
Depthwise convolution?

- -H*W*C의 conv output을 C단위로 분리하여 각각 conv filter을 적용하여 output을 만들고 그 결과를 다시 합치는 방식
- -훨씬 **적은 파라미터**를 가지고 동일한 크기의 아웃풋을 낼 수 있음.
- 필터에 대한 연산 결과가 다른 필터로부터 독립적일 필요가 있을 경우에 특히 장점



Point-wise Convolution?

- 흔히 1x1 Conv라고 불리는 필터
- 주로 기존의 matrix의 결과를 논리적으로 다시 shuffle해서 뽑아내는 것을 목적
- 총 channel수를 줄이거나 늘리는 목적

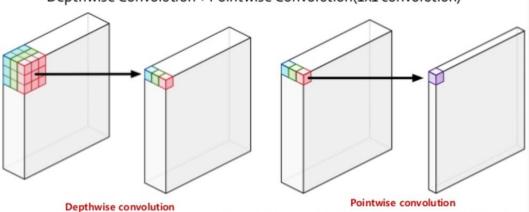


Depthwise separable convolution?

- = Depthwise convolution + Point-wise Convolution
- -3x3 필터로 conv 연산도 진행,
- -서로 른 channel들의 정보 공유,
- -파라미터 수 줄일 수 있음.

Depthwise Separable Convolution

Depthwise Convolution + Pointwise Convolution(1x1 convolution)



모바일 넷의 전체 구조

Type / Stride	Filter Shape	Input Size
Conv / s2	$3 \times 3 \times 3 \times 32$	$224 \times 224 \times 3$
Conv dw / s1	$3 \times 3 \times 32 \text{ dw}$	$112 \times 112 \times 32$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 32 \times 64$	$112 \times 112 \times 32$
Conv dw / s2	$3 \times 3 \times 64 \text{ dw}$	$112 \times 112 \times 64$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 64 \times 128$	$56 \times 56 \times 64$
Conv dw / s1	$3 \times 3 \times 128 \text{ dw}$	$56 \times 56 \times 128$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 128 \times 128$	$56 \times 56 \times 128$
Conv dw / s2	$3 \times 3 \times 128 \text{ dw}$	$56 \times 56 \times 128$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 128 \times 256$	$28 \times 28 \times 128$
Conv dw / s1	$3 \times 3 \times 256 \text{ dw}$	$28 \times 28 \times 256$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 256 \times 256$	$28 \times 28 \times 256$
Conv dw / s2	$3 \times 3 \times 256 \text{ dw}$	$28 \times 28 \times 256$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 256 \times 512$	$14 \times 14 \times 256$
5× Conv dw / s1	$3 \times 3 \times 512 \text{ dw}$	$14 \times 14 \times 512$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 512 \times 512$	$14 \times 14 \times 512$
Conv dw / s2	$3 \times 3 \times 512 \text{ dw}$	$14 \times 14 \times 512$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 512 \times 1024$	$7 \times 7 \times 512$
Conv dw / s2	$3 \times 3 \times 1024 \text{ dw}$	$7 \times 7 \times 1024$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 1024 \times 1024$	$7 \times 7 \times 1024$
Avg Pool / s1	Pool 7×7	$7 \times 7 \times 1024$
FC/s1	1024×1000	$1 \times 1 \times 1024$
Softmax / s1	Classifier	$1 \times 1 \times 1000$

그림 3 MobileNets Body Architecture

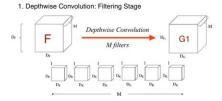
1. Width Multiplier

: input channel M과 output channel(filter개수와 동일) N에 a(알파)를 곱해서 채널을 줄이는 역할을 합니다.

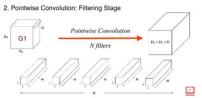
Mults once = D_K^2 Mults 1 Channel = $D_G^2 \times D_K^2$ DC Mults = $M \times D_G^2 \times D_K^2$

Mults once = MMults 1 Kernel = $D_G \times D_G \times M$ PC Mults = $N \times D_G \times D_G \times M$

Total = DC Mults + PC Mults $M \times D_G^2 \times D_K^2 + N \times D_G^2 \times M$ $M \times D_G^2 (D_K^2 + N)$ Depthwise Separable Convolution



Depthwise Separable Convolution



The computational cost of a depthwise separable convolution with width multiplier α is:

$$D_K \cdot D_K \cdot \alpha M \cdot D_F \cdot D_F + \alpha M \cdot \alpha N \cdot D_F \cdot D_F \quad (6)$$

- $D_K * D_K$: kernel size (filter size)
- M : input channel
- $D_F st D_F$: input
- N : output channel (filter 개수)

2. Resolution Multiplier

: Input의 가로 세로 크기를 줄여서 연산량을 줄이는 역할을 합니다.

$$D_K \cdot D_K \cdot \alpha M \cdot \rho D_F \cdot \rho D_F + \alpha M \cdot \alpha N \cdot \rho D_F \cdot \rho D_F$$
 (7)

- $D_K * D_K$: kernel size (filter size)
- M : input channel
- $D_F st D_F$: input
- N : output channel (filter 개수)

결과 비교

Table 4. Depthwise Separable vs Full Convolution MobileNet

Model	ImageNet	Million	Million
	Accuracy	Mult-Adds	Parameters
Conv MobileNet	71.7%	4866	29.3
MobileNet	70.6%	569	4.2

젯슨 보드에 탑재..



Specification

- GPU: 128-core Maxwell
- CPU:Quad-core ARM A57 @ 1.43 GHz
- Memory: 4 GB 64-bit LPDDR4 25.6 GB/s
- Storage: microSD (not included)
- Video Encoder: 4K @ 30 | 4x 1080p @ 30 | 9x 720p @ 30 (H.264/H.265)
- Video Decoder: 4K @ 60 | 2x 4K @ 30 | 8x 1080p @ 30 | 18x 720p @ 30|(H.264/H.265)
- Camera: 1x MIPI CSI-2 DPHY lanes
- Connectivity: Gigabit Ethernet, M.2 Key E
- Display: HDMI 2.0 and eDP 1.4
- USB: 4x USB 3.0, USB 2.0 Micro-B
- Others: GPIO, I2C, I2S, SPI, UART
- Mechanical: 100 mm x 80 mm x 29 mm

Object Detection

Network	CLI argument	NetworkType enum	Object classes
SSD-Mobilenet-v1	ssd-mobilenet-v1	SSD_MOBILENET_V1	91 (COCO classes)
SSD-Mobilenet-v2	ssd-mobilenet-v2	SSD_MOBILENET_V2	91 (COCO classes)
SSD-Inception-v2	ssd-inception-v2	SSD_INCEPTION_V2	91 (COCO classes)
DetectNet-COCO-Dog	coco-dog	COCO_DOG	dogs
DetectNet-COCO-Bottle	coco-bottle	COCO_BOTTLE	bottles
DetectNet-COCO-Chair	coco-chair	COCO_CHAIR	chairs
DetectNet-COCO-Airplane	coco-airplane	COCO_AIRPLANE	airplanes
ped-100	pednet	PEDNET	pedestrians
multiped-500	multiped	PEDNET_MULTI	pedestrians, luggage
facenet-120	facenet	FACENET	faces



감사합니다