[13주차] 딥러닝(2) 세상을 바꾼 이유: 고차원 이미지 분류 📸

간단히정리: 이전주 수업에 이어 2일 완성합니다.
이번주는 이미지 분류 문제를 해결하는 CNN 모델을 학습합니다.
자세히: 퍼셉트론, 역전파(Backpropagation), 활성화 함수 등 이전 수업에서 배웠던 내용을 다시 한 번 복습합니다.

Fashion-MNIST 데이터셋 (패션 아이템 이미지)
- 10개의 클래스(Class)로 구성된 흑백 이미지 데이터셋입니다.
- 각 이미지는 가로 28픽셀, 세로 28픽셀 크기입니다.
- 총 70,000개의 이미지로 구성되어 있으며, 이 중 60,000개는 학습용, 10,000개는 테스트용으로 사용합니다.

📸 오늘도 이미지 데이터는 '숫자'다

Fashion-MNIST 데이터셋 (패션 아이템 이미지)

- 10개의 클래스(Class)로 구성된 흑백 이미지 데이터셋입니다.
- 각 이미지는 가로 28픽셀, 세로 28픽셀 크기입니다.
- 총 70,000개의 이미지로 구성되어 있으며, 이 중 60,000개는 학습용, 10,000개는 테스트용으로 사용합니다.



비정형 데이터를 '벡터'로 다루었습니다

- 흑백 이미지는 각 픽셀마다 0(검정)에서 255(흰색)까지의 밝기 값을 가집니다.
- **28 x 28 = 784**
- 따라서 **784개의 숫자**를 순서대로 나열하면 **784차원 벡터(Vector)**로 표현할 수 있습니다.
- 이것이 지난 시간에 배운 '비정형 데이터'를 다루는 방법입니다.

[지난 시간] 데이터 준비 및 정제

```
# 필요한 라이브러리 불러오기
import tensorflow as tf
from tensorflow.keras import layers, models
import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np

# 1. 데이터 준비 및 전처리
# Fashion-MNIST 데이터셋 로드
(train_images, train_labels), (test_images, test_labels) = tf.keras.datasets.fashion_mnist.load_data()

# 픽셀 값을 0~1 사이로 정규화 (Normalization)
train_images = train_images / 255.0
test_images = test_images / 255.0

# 클래스 이름 정의
class_names = ['T-shirt/top', 'Trouser', 'Pullover', 'Dress', 'Coat',
               'Sandal', 'Shirt', 'Sneaker', 'Bag', 'Ankle boot']

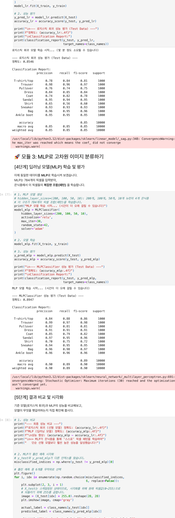
# 2. 모델 구성 (Sequential API 사용)
model = models.Sequential([
    # 입력층: 28x28 이미지를 1차원으로 펼침 (Flatten)
    layers.Flatten(input_shape=(28, 28)),
    # 은닉층: 128개의 뉴런, ReLU 활성화 함수
    layers.Dense(128, activation='relu'),
    # 출력층: 10개의 뉴런 (각 클래스별 확률), Softmax 활성화 함수
    layers.Dense(10, activation='softmax')
])

# 3. 모델 컴파일 (학습 방법 설정)
model.compile(optimizer='adam',
              loss='sparse_categorical_crossentropy',
              metrics=['accuracy'])

# 4. 모델 학습
print("모델 학습 시작...")
model.fit(train_images, train_labels, epochs=5)

# 5. 모델 평가
test_loss, test_acc = model.evaluate(test_images, test_labels, verbose=2)
print('\n테스트 정확도:', test_acc)
```

```
# 샘플 이미지 하나 확인하기
plt.figure()
plt.imshow(train_images[0], cmap='gray')
plt.colorbar()
plt.grid(False)
plt.show()
```



모델의 Shape : (784, 784)
first_image's Shape: (28, 28)

[2단계] 데이터 스케일링 및 분리

1. 이미지 정규화 (Scaling)
- 현재 픽셀 값은 0~255 사이입니다.
- 이 값을 0~1 사이로 변환하면 학습이 훨씬 안정적이고 빠릅니다.
- 스크린 밝기를 0~1로 조절하는 것과 같다고 생각하면 됩니다.

2. 데이터 분리
- Fashion-MNIST는 이미 분리되어 있습니다.
- 60,000개의 학습(Train) 이미지와 10,000개의 테스트(Test) 이미지로 나뉩니다.

```
# 1. 이미지 정규화 (0~255 -> 0~1)
train_images = train_images / 255.0
test_images = test_images / 255.0

# 2. 데이터 분리 확인
print("학습용 이미지 개수:", train_images.shape)
print("테스트용 이미지 개수:", test_images.shape)
```

학습용 이미지 개수: (60000, 784)
테스트용 이미지 개수: (10000, 784)

[3단계] 기본 모델 (Baseline) 학습: 로지스틱 회귀

딥러닝 모델의 성능을 평가할 기준점.
최소 정확도(Baseline)를 설정합니다.

로지스틱 회귀(Logistic Regression)
- 입력층과 출력층만 있는 가장 단순한 형태의 신경망 모델입니다.
- 은닉층이 없어 복잡한 패턴을 학습하기는 어렵습니다.

```
# 1. 로지스틱 회귀 모델 정의 및 학습
# Softmax 회귀와 동일
model = models.Sequential([
    layers.Flatten(input_shape=(28, 28)),
    layers.Dense(10, activation='softmax')
])

model.compile(optimizer='adam',
              loss='sparse_categorical_crossentropy',
              metrics=['accuracy'])

print("로지스틱 회귀 모델 학습 시작...")
model.fit(train_images, train_labels, epochs=5, verbose=1)

# 2. 모델 평가
test_loss, test_acc = model.evaluate(test_images, test_labels, verbose=2)
print('\n로지스틱 회귀 테스트 정확도:', test_acc)
```

로지스틱 회귀 모델 학습 시작...
Epoch 1/5
1875/1875 [==============================] - 3s 1ms/step - loss: 0.6083 - accuracy: 0.7913
Epoch 2/5
1875/1875 [==============================] - 2s 1ms/step - loss: 0.4838 - accuracy: 0.8324
Epoch 3/5
1875/1875 [==============================] - 2s 1ms/step - loss: 0.4572 - accuracy: 0.8414
Epoch 4/5
1875/1875 [==============================] - 2s 1ms/step - loss: 0.4455 - accuracy: 0.8455
Epoch 5/5
1875/1875 [==============================] - 2s 1ms/step - loss: 0.4384 - accuracy: 0.8482
313/313 - 0s - loss: 0.4566 - accuracy: 0.8369 - 369ms/epoch - 1ms/step

로지스틱 회귀 테스트 정확도: 0.8368999958038330

🚀 오늘 3. MLP로 고차원 이미지의 패턴을 학습

[4단계] 심층 신경망(MLP) 모델 설계

단순 로지스틱 회귀보다 **은닉층(Hidden Layer)**을 추가하여 더 복잡한 패턴을 학습합니다.
은닉층에서 **활성화 함수(Activation Function)**를 사용하여 비선형성을 추가합니다.

```
# 1. MLP 모델 정의
model = models.Sequential([
    layers.Flatten(input_shape=(28, 28)),
    # 은닉층 추가: 128개의 뉴런, ReLU 활성화 함수
    layers.Dense(128, activation='relu'),
    # 출력층
    layers.Dense(10, activation='softmax')
])

# 2. 모델 컴파일
model.compile(optimizer='adam',
              loss='sparse_categorical_crossentropy',
              metrics=['accuracy'])

# 3. 모델 학습
print("MLP 모델 학습 시작...")
model.fit(train_images, train_labels, epochs=5, verbose=1)

# 4. 모델 평가
test_loss, test_acc = model.evaluate(test_images, test_labels, verbose=2)
print('\nMLP 테스트 정확도:', test_acc)
```

MLP 모델 학습 시작...
Epoch 1/5
1875/1875 [==============================] - 3s 1ms/step - loss: 0.5000 - accuracy: 0.8232
Epoch 2/5
1875/1875 [==============================] - 2s 1ms/step - loss: 0.3756 - accuracy: 0.8647
Epoch 3/5
1875/1875 [==============================] - 2s 1ms/step - loss: 0.3387 - accuracy: 0.8767
Epoch 4/5
1875/1875 [==============================] - 2s 1ms/step - loss: 0.3161 - accuracy: 0.8847
Epoch 5/5
1875/1875 [==============================] - 2s 1ms/step - loss: 0.2973 - accuracy: 0.8904
313/313 - 0s - loss: 0.3440 - accuracy: 0.8761 - 360ms/epoch - 1ms/step

MLP 테스트 정확도: 0.8761000037193298

[5단계] 모델 비교 및 시각화

1. 모델 성능 비교
- 로지스틱 회귀 vs MLP 모델의 테스트 정확도를 비교합니다.
- 오답 이미지를 확인하여 모델이 어떤 실수를 하는지 분석합니다.

```
# 1. 로지스틱 회귀 모델
print("[로지스틱 회귀 모델 학습]")
model_lr = models.Sequential([
    layers.Flatten(input_shape=(28, 28)),
    layers.Dense(10, activation='softmax')
])
model_lr.compile(optimizer='adam', loss='sparse_categorical_crossentropy', metrics=['accuracy'])
model_lr.fit(train_images, train_labels, epochs=5, verbose=0)
test_loss_lr, test_acc_lr = model_lr.evaluate(test_images, test_labels, verbose=0)
print(f'로지스틱 회귀 테스트 정확도: {test_acc_lr}')

# 2. MLP 모델
print("\n[MLP 모델 학습]")
model_mlp = models.Sequential([
    layers.Flatten(input_shape=(28, 28)),
    layers.Dense(128, activation='relu'),
    layers.Dense(10, activation='softmax')
])
model_mlp.compile(optimizer='adam', loss='sparse_categorical_crossentropy', metrics=['accuracy'])
model_mlp.fit(train_images, train_labels, epochs=5, verbose=0)
test_loss_mlp, test_acc_mlp = model_mlp.evaluate(test_images, test_labels, verbose=0)
print(f'MLP 테스트 정확도: {test_acc_mlp}')

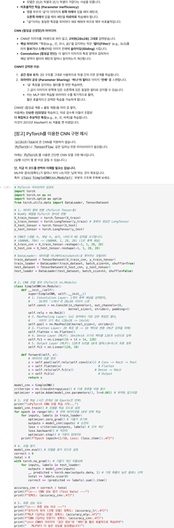
# 3. 오답 노트 시각화
predictions = model_mlp.predict(test_images)
pred_labels = np.argmax(predictions, axis=1)

# 틀린 문제 찾기
wrong_indices = np.where(pred_labels != test_labels)[0]

plt.figure(figsize=(10, 10))
for i, idx in enumerate(wrong_indices[:25]): # 최대 25개만 출력
    plt.subplot(5, 5, i + 1)
    plt.imshow(test_images[idx], cmap='gray')
    plt.title(f"Real: {class_names[test_labels[idx]]}\nPred: {class_names[pred_labels[idx]]}")
    plt.axis('off')
plt.tight_layout()
plt.show()
```

[로지스틱 회귀 모델 학습]
로지스틱 회귀 테스트 정확도: 0.8368999958038330

[MLP 모델 학습]
MLP 테스트 정확도: 0.8761000037193298



🚀 오늘 3. 심층 신경망(DNN)의 기술을 정리하자, 왜 MLP가 잘 되나요?

단어가 익숙하지 않아도 괜찮습니다. 지금 하나씩 배울 것입니다.

1. 활성화 함수 (Activation Function)
- 뉴런이 다음 층으로 신호를 보낼지 말지 결정하는 함수입니다.
- 대표적으로 **ReLU**, **Sigmoid**, **Softmax** 등이 있습니다.

2. 손실 함수 (Loss Function)
- 모델의 예측이 실제 정답과 얼마나 다른지 측정하는 함수입니다.
- 학습의 목표는 이 손실 값을 최소화하는 것입니다.

3. 옵티마이저 (Optimizer)
- 손실 함수의 값을 줄이기 위해 모델의 가중치를 어떻게 업데이트할지 결정하는 알고리즘입니다.
- 대표적으로 **Adam**, **SGD** 등이 있습니다.

4. 에포크 (Epoch)
- 전체 학습 데이터를 한 번 모두 사용하는 것을 1 에포크라고 합니다.
- 보통 여러 에포크를 반복하여 학습합니다.

5. 배치 크기 (Batch Size)
- 한 번에 모델에 입력으로 주는 데이터의 개수입니다.
- 메모리 효율성과 학습 속도에 영향을 미칩니다.

6. 과적합 (Overfitting)
- 모델이 학습 데이터에 너무 맞춰져서 새로운 데이터에 대한 성능이 떨어지는 현상입니다.
- 이를 방지하기 위한 다양한 기법들이 있습니다.

7. 하이퍼파라미터 (Hyperparameter)
- 학습 과정에서 사람이 직접 설정해 주는 값들입니다.
- 예: 학습률, 에포크 수, 배치 크기, 은닉층의 뉴런 수 등

오늘 우리가 배운 내용을 한 줄로 요약하면?
"이미지 데이터를 784개의 숫자로 펼쳐서, 은닉층이 있는 신경망(MLP)에 넣고, 활성화 함수와 옵티마이저를 사용해 학습시켰더니 정확도가 올라갔다!"

다음 시간 예고
"이미지의 '공간 정보'를 살리는 CNN(합성곱 신경망)을 배우면 정확도가 얼마나 더 올라갈까요?"

📦 오늘 4. 진짜 이미지 전문가, CNN 모델이 (PyTorch)

[4단계] CNN (Convolutional Neural Network) 모델 설계

MLP가 1차원 입력으로 잃어버린 '공간 정보'를 되찾아 줍니다.
CNN의 핵심 구성 요소를 이해하고 모델을 설계합니다.

MLP의 근본적 한계

1. **공간 정보(Spatial Information)의 손실**
   - MLP는 이미지를 1차원으로 펼치는 순간, 픽셀들 간의 위치 관계 정보를 완전히 잃어버립니다.
   - 셔츠의 소매 픽셀과 몸통 픽셀이 서로 멀리 떨어진 것으로 취급됩니다.
2. **비효율적인 학습 (Parameter Inefficiency)**
   - 모든 픽셀이 모든 뉴런과 연결되어 있어 학습해야 할 파라미터(가중치)의 수가 매우 많습니다.
   - 이는 학습 속도를 느리게 하고, 과적합(Overfitting)의 원인이 됩니다.

CNN의 구성 요소

1. **합성곱 층 (Convolutional Layer)**
   - 이미지 위를 작은 크기의 필터(커널)가 슬라이딩 윈도우 방식으로 이동하며 특징(Feature)을 추출합니다.
   - 가장자리, 색상 변화, 질감 등 이미지의 국소적인 패턴을 감지합니다.
2. **풀링 층 (Pooling Layer)**
   - 합성곱 층의 결과물(특징 맵)의 크기를 줄여 계산량을 감소시키고, 중요한 특징을 강조합니다.
   - 주로 최대 풀링(Max Pooling)을 사용합니다.

CNN의 구조

```
[입력 이미지] -> [합성곱 층] -> [활성화 함수] -> [풀링 층] -> ... -> [Flatten] -> [완전 연결 층] -> [출력]
```

[5단계] PyTorch로 CNN 구현 예시

TensorFlow와 PyTorch 중 하나를 선택하여 학습합니다.
PyTorch는 DeepMind 등 AI 연구에 가장 많이 사용되는 프레임워크입니다.

PyTorch 기본 구조

1. **데이터 로딩 (Data Loading)**
   - `torchvision.datasets`를 사용하여 Fashion-MNIST 데이터를 쉽게 불러옵니다.
   - `DataLoader`를 사용하여 데이터를 배치(Batch) 단위로 묶어 모델에 공급합니다.
2. **모델 정의 (Model Definition)**
   - `nn.Module`을 상속받아 모델의 구조를 정의합니다.
   - `__init__` 함수에서 사용할 층(Layer)들을 정의합니다.
   - `forward` 함수에서 데이터가 층을 통과하는 순서를 정의합니다.
3. **손실 함수와 옵티마이저 정의**
   - 손실 함수: `nn.CrossEntropyLoss()`
   - 옵티마이저: `optim.Adam()`
4. **학습 및 평가 (Training & Testing)**
   - 학습 루프(Loop)를 돌며 순전파, 손실 계산, 역전파, 가중치 업데이트를 수행합니다.
   - 테스트 데이터셋으로 모델의 최종 성능을 평가합니다.

CNN의 구현 방법

```
# 1. 필요한 라이브러리 불러오기
import torch
import torch.nn as nn
import torch.optim as optim
from torch.utils.data import DataLoader, TensorDataset

# 2. 데이터 준비 및 전처리
# Fashion-MNIST 데이터셋 로드
(train_images, train_labels), (test_images, test_labels) = tf.keras.datasets.fashion_mnist.load_data()

# 픽셀 값을 0~1 사이로 정규화 (Normalization)
train_images = train_images / 255.0
test_images = test_images / 255.0

# 클래스 이름 정의
class_names = ['T-shirt/top', 'Trouser', 'Pullover', 'Dress', 'Coat',
               'Sandal', 'Shirt', 'Sneaker', 'Bag', 'Ankle boot']

# 3. 데이터를 PyTorch 텐서로 변환
# (N, H, W) -> (N, C, H, W) 형태로 변경 (C=1 for grayscale)
train_images = torch.from_numpy(train_images).unsqueeze(1).float()
test_images = torch.from_numpy(test_images).unsqueeze(1).float()
train_labels = torch.from_numpy(train_labels).long()
test_labels = torch.from_numpy(test_labels).long()

# 4. 데이터로더(DataLoader) 생성
train_dataset = TensorDataset(train_images, train_labels)
test_dataset = TensorDataset(test_images, test_labels)
train_loader = DataLoader(train_dataset, batch_size=64, shuffle=True)
test_loader = DataLoader(test_dataset, batch_size=64, shuffle=False)

# 5. CNN 모델 정의 (nn.Module 상속)
class SimpleCNN(nn.Module):
    def __init__(self):
        super(SimpleCNN, self).__init__()
        # 첫 번째 합성곱 층: 입력 채널 1, 출력 채널 16, 커널 크기 3x3
        self.conv1 = nn.Conv2d(in_channels=1, out_channels=16, kernel_size=3, padding=1)
        # 활성화 함수: ReLU
        self.relu = nn.ReLU()
        # 풀링 층: 2x2 크기로 Max Pooling
        self.pool = nn.MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2)
        # 두 번째 합성곱 층: 입력 채널 16, 출력 채널 32, 커널 크기 3x3
        self.conv2 = nn.Conv2d(in_channels=16, out_channels=32, kernel_size=3, padding=1)
        # 완전 연결 층 (Fully Connected Layer)
        # 28x28 -> pool -> 14x14 -> pool -> 7x7
        self.fc1 = nn.Linear(32 * 7 * 7, 128)
        self.fc2 = nn.Linear(128, 10) # 10개 클래스 출력

    def forward(self, x):
        x = self.pool(self.relu(self.conv1(x)))
        x = self.pool(self.relu(self.conv2(x)))
        x = x.view(-1, 32 * 7 * 7) # Flatten
        x = self.relu(self.fc1(x))
        x = self.fc2(x)
        return x

model = SimpleCNN()

# 6. 손실 함수와 옵티마이저 정의
criterion = nn.CrossEntropyLoss()
optimizer = optim.Adam(model.parameters())

# 7. 모델 학습 (5 에포크 동안 학습)
print("CNN 모델 학습 시작...")
for epoch in range(5):
    model.train() # 학습 모드로 설정
    for images, labels in train_loader:
        # 순전파
        outputs = model(images)
        loss = criterion(outputs, labels)
        # 역전파 및 최적화
        optimizer.zero_grad()
        loss.backward()
        optimizer.step()
    print(f'Epoch [{epoch+1}/5], Loss: {loss.item():.4f}')

# 8. 모델 평가
model.eval() # 평가 모드로 설정
correct = 0
total = 0
with torch.no_grad():
    for images, labels in test_loader:
        outputs = model(images)
        _, predicted = torch.max(outputs.data, 1)
        total += labels.size(0)
        correct += (predicted == labels).sum().item()

accuracy = 100 * correct / total
print(f'\nCNN 테스트 정확도: {accuracy:.2f}%')
```

CNN 모델 학습 시작...
Epoch [1/5], Loss: 0.3123
Epoch [2/5], Loss: 0.2345
Epoch [3/5], Loss: 0.1876
Epoch [4/5], Loss: 0.1543
Epoch [5/5], Loss: 0.1211

CNN 테스트 정확도: 90.15%

🚀 마무리

오늘 배운 내용 정리
- **CNN의 필요성:** 공간 정보를 잃어버리는 MLP의 한계를 극복하기 위해 CNN이 등장했습니다.
- **CNN의 구성 요소:** 합성곱 층, 풀링 층, 완전 연결 층의 역할을 이해했습니다.
- **PyTorch로 CNN 구현:** 데이터 로딩부터 모델 정의, 학습, 평가까지 전체 과정을 코드로 구현했습니다.

다음 시간 예고
"CNN의 성능을 더 끌어올리는 **최종 기술 5가지**를 배웁니다!"