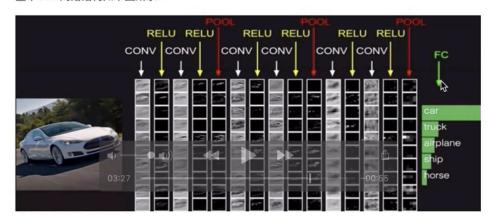
#### 全连接网络问题在于

- 1.需要处理的数据量大,效率低
- 2.图像在维度调整的过程中很难保留原有的铁证,导致图像处理的准确率不高

# CNN组成

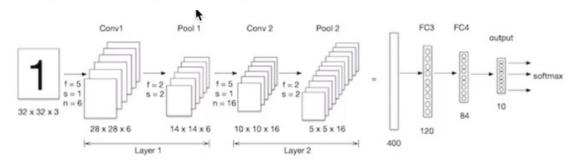


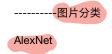
## 整个CNN网络结构如下图所示:

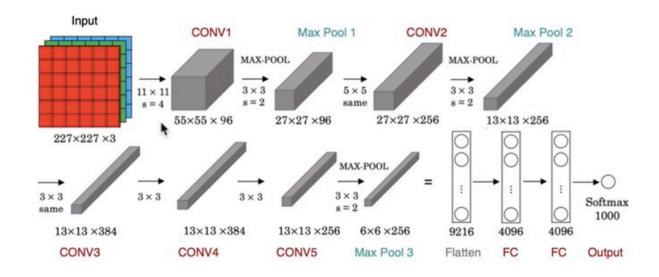


## LeNet-5是一个较简单的卷积神经网络

输入二维图像,经过两次卷积-池化,再经过全连接层,最后用softmax分类作为输出层。







# 该网络的特点是:

AlexNet包含8层变换,有5层卷积和2层全连接隐藏层,以及1个全连接输出层

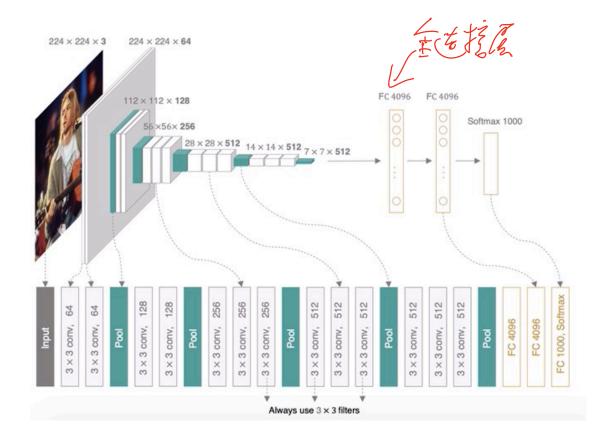
AlexNet第一层中的卷积核形状是11×11。第二层中的卷积核形状减小到5×5,之后全采用3×3。所有的池化层窗口大小为3×3、步幅为2的最大池化。

AlexNet将sigmoid激活函数改成了ReLU激活函数,使计算更简单,网络更容易训练

AlexNet通过dropOut来控制全连接层的模型复杂度。

AlexNet引入了大量的图像增强,如翻转、裁剪和颜色变化,从而进一步扩大数据集来缓解过拟合。

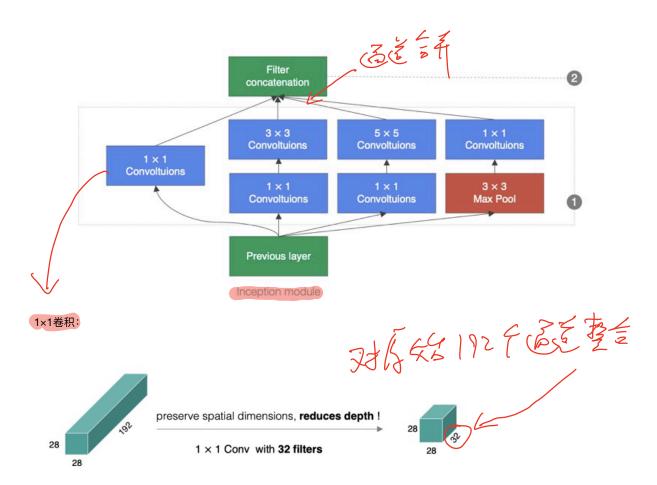
# VGG网络



VGGNet使用的都是3x3的小卷积核,通过不断加深网络来提升性能。可以通过重复使用简单的基础块来构建深度模型

#### GoogLeNet

GoogLeNet和AlexNet/VGGNet这类依靠加深网络结构的深度的思想不完全一样。GoogLeNet在加深度的同时做了结构上的创 新,引入了一个叫做Inception的结构来代替之前的卷积加激活的经典组件。GoogLeNet在ImageNet分类比赛上的Top-5错误率降 低到了6.7%。。



## 它的作用主要是:

实现跨通道的交互和信息整合

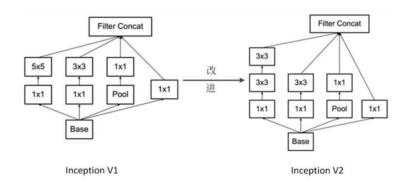
卷积核通道数的降维和升维,减少网络参数

ishisate to A Felu the times

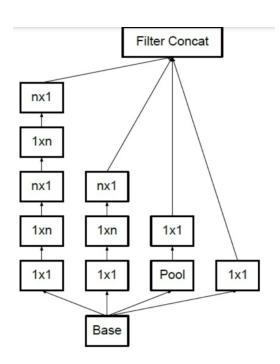
22×124×3 分分下模块、每个模块之间使用步幅的2分7火3星大池的尾类成十年的出高宽。 楼的部分是器,居死网络中间尼里有强的识别的,为了的风景和强烈,为了的用中间尼姆家的特征,为了的用中间尼姆家的特征。为了与基础 SSFO面不置定在程度,不是Global Average Proling。 GAP: 13件在219年一及至中分析线表的相切 厉是平约.

GoogLeNet是以InceptionV1为基础进行构建的,所以GoogLeNet也叫做InceptionNet,在随后的几年里,研究人员对GoogLeNet 进行了数次改进, 就又产生了InceptionV2,V3,V4等版本。

在InceptionV2中将大卷积核拆分为小卷积核,将V1中的5×55×5的卷积用两个3×33×3的卷积替代,从而增加网络的深度,减少了参数。



在inception V3中将n×n卷积分割为1×n和n×1两个卷积,例如,一个的3×3卷积首先执行一个1×3的卷积,然后执行一个3×1的卷积,这种方法的参数量和计算量都比原来降低。

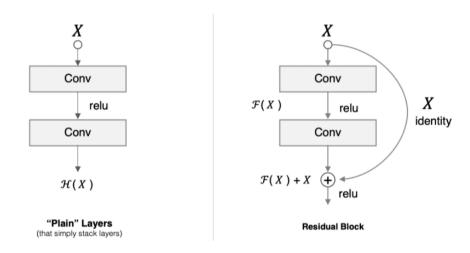


#### ResNet

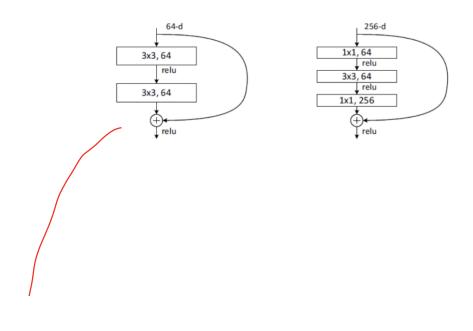
网络越深,获取的信息就越多,特征也越丰富。但是在实践中,随着网络的加深,<mark>优化效果反</mark>而越差,测试数据和训练数据的准确率反而降低了。

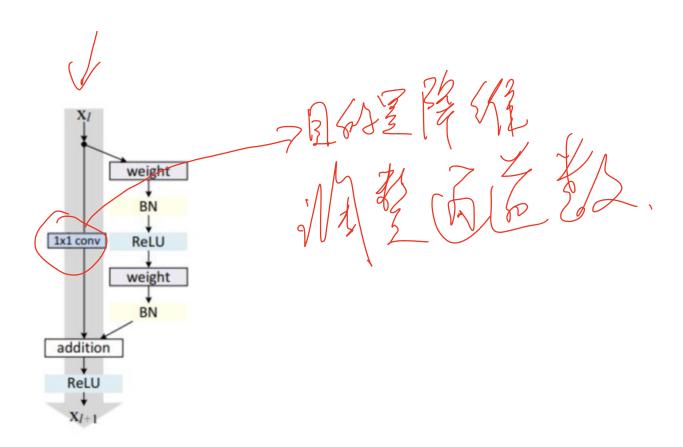
## 残差块

假设 F(x) 代表某个只包含有两层的映射函数, x 是输入, F(x)是输出。假设他们具有相同的维度。在训练的过程中我们希望能够通过修改网络中的 w和b去拟合一个理想的 H(x)(从输入到输出的一个理想的映射函数)。也就是我们的目标是修改F(x) 中的 w和b逼近 H(x)。如果我们改变思路,用F(x) 来逼近 H(x)-x,那么我们最终得到的输出就变为 F(x)+x(这里的加指的是对应位置上的元素相加,也就是element-wise addition),这里将直接从输入连接到输出的结构也称为shortcut,那整个结构就是残差块,ResNet的基础模块。



ResNet沿用了VGG全3×3卷积层的设计。残差块里首先有2个有相同输出通道数的3×3卷积层。每个卷积层后接BN层和ReLU激活函数,然后将输入直接加在最后的ReLU激活函数前,这种结构用于层数较少的神经网络中,比如ResNet34。若输入通道数比较多,就需要引入1×1卷积层来调整输入的通道数,这种结构也叫作瓶颈模块,通常用于网络层数较多的结构中。





# ResNet模型构成图

