

Chap.07

합성곱 신경망(CNN)

<Deep Learning from scratch>



7.1 전체 구조

7.2 합성곱 계층

7.3 풀링 계층

7.4 합성곱/풀링 계층 구현하기

7.5 CNN 구현하기

7.6 CNN 시각화하기

7.7 대표적인 CNN



Lena Forsen (1972 PLAYBOY)



7.1 전체 구조

합성곱

CNN (Convolutional Neural Network)

[7.2 합성곱 계층](#)

Convolutional layer

[7.3 풀링 계층](#)

Pooling layer

[7.1 전체 구조](#)

[7.2 합성곱 계층](#)

[7.2.1 완전연결 계층의 문제점](#)

[7.2.2 합성곱 연산](#)

[7.2.3 패딩](#)

[7.2.4 스트라이드](#)

[7.2.5 3차원 데이터의 합성곱 연산](#)

[7.2.6 블록으로 생각하기](#)

[7.2.7 배치 처리](#)

[7.3 풀링 계층](#)

[7.3.1 풀링 계층의 특징](#)

[7.4 합성곱/풀링 계층 구현하기](#)

[7.4.1 4차원 배열](#)

[7.4.2 im2col로 데이터 전개하기](#)

[7.4.3 합성곱 계층 구현하기](#)

[7.4.4 풀링 계층 구현하기](#)

[7.5 CNN 구현하기](#)

[7.6 CNN 시각화하기](#)

[7.6.1 1번째 층의 가중치 시각화하기](#)

[7.6.2 층 깊이에 따른 추출 정보 변화](#)

[7.7 대표적인 CNN](#)

[7.7.1 LeNet](#)

[7.7.2 AlexNet](#)

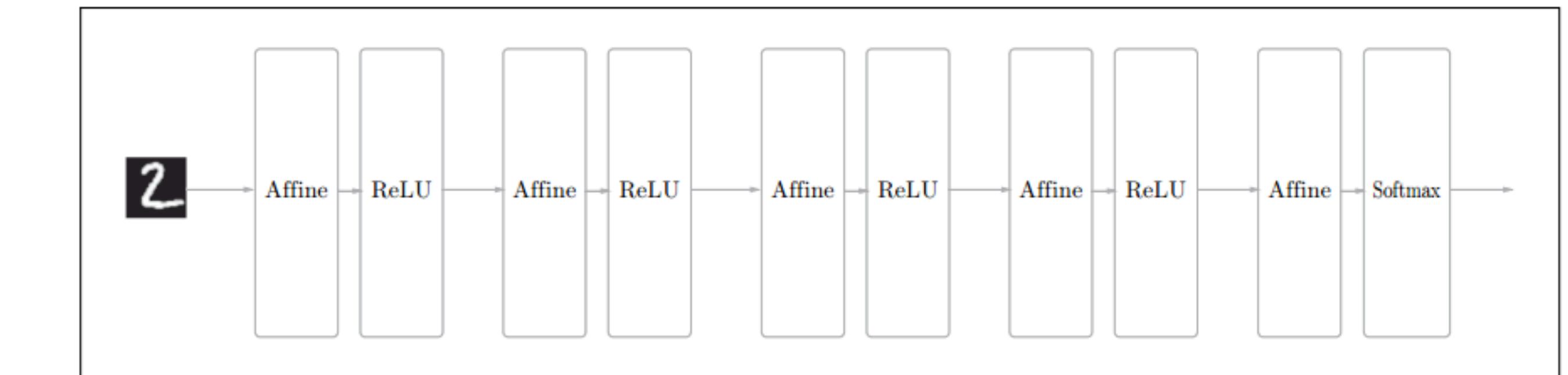


图 7-1 基于全连接层(Affine层)的网络的例子

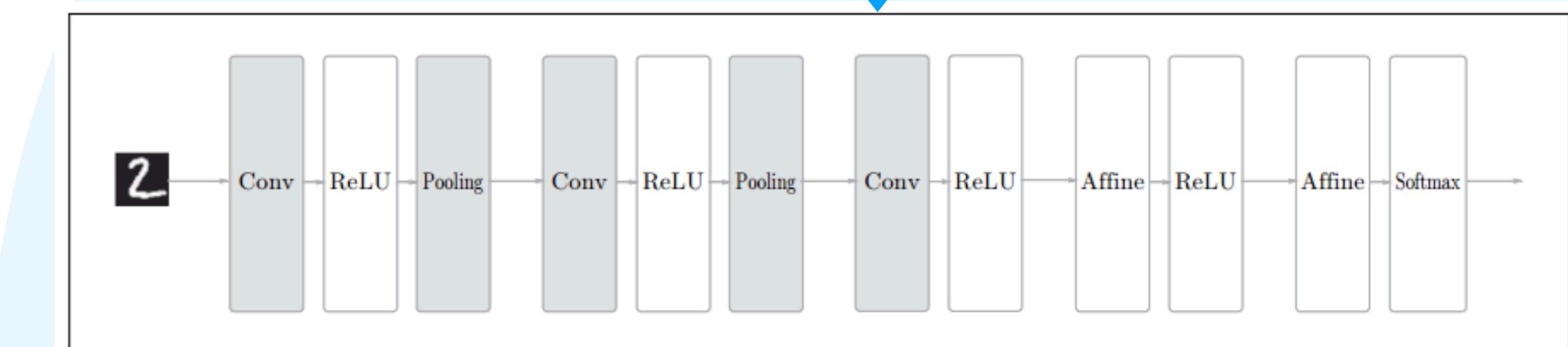


图 7-2 基于CNN的网络的例子：新增了Convolution层和Pooling层(用灰色的方块表示)

7.2 합성곱 계층

Convolutional Layer

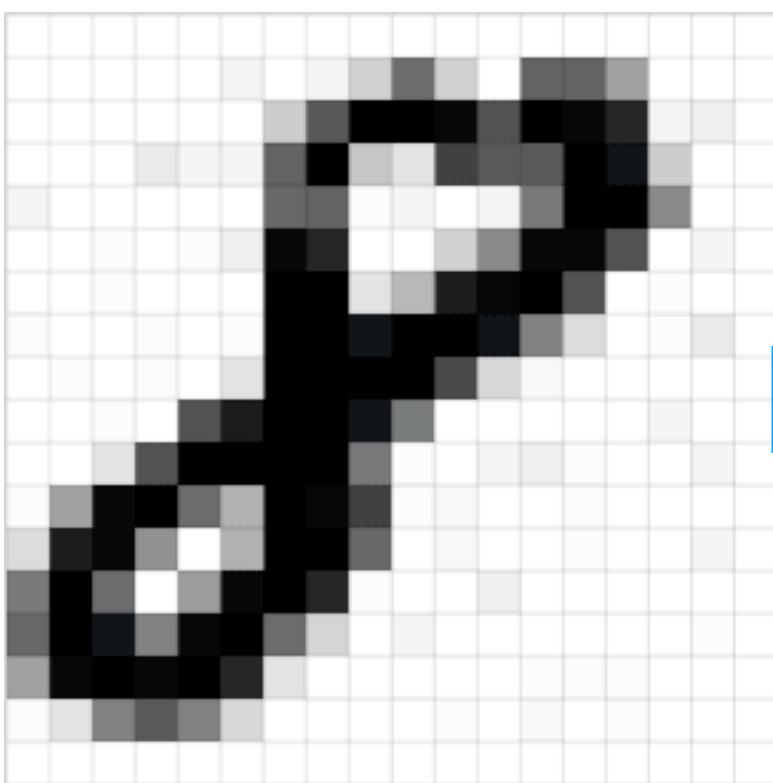
이미지를 입력 -> 이미지의 특징을 출력



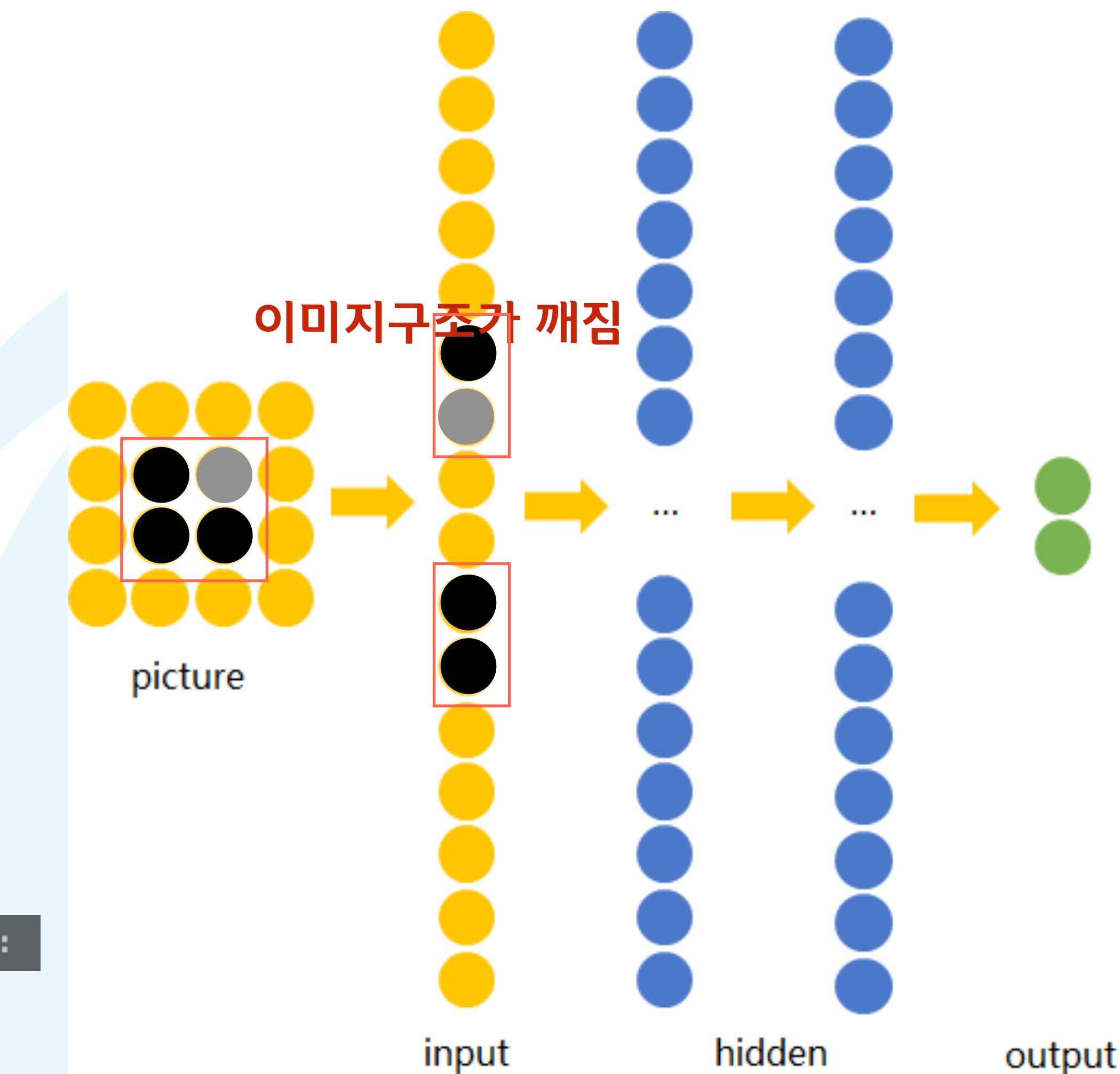
Sharpen by Photoshop

7.2.1 완전연결 계층(Affine 층)의 문제점

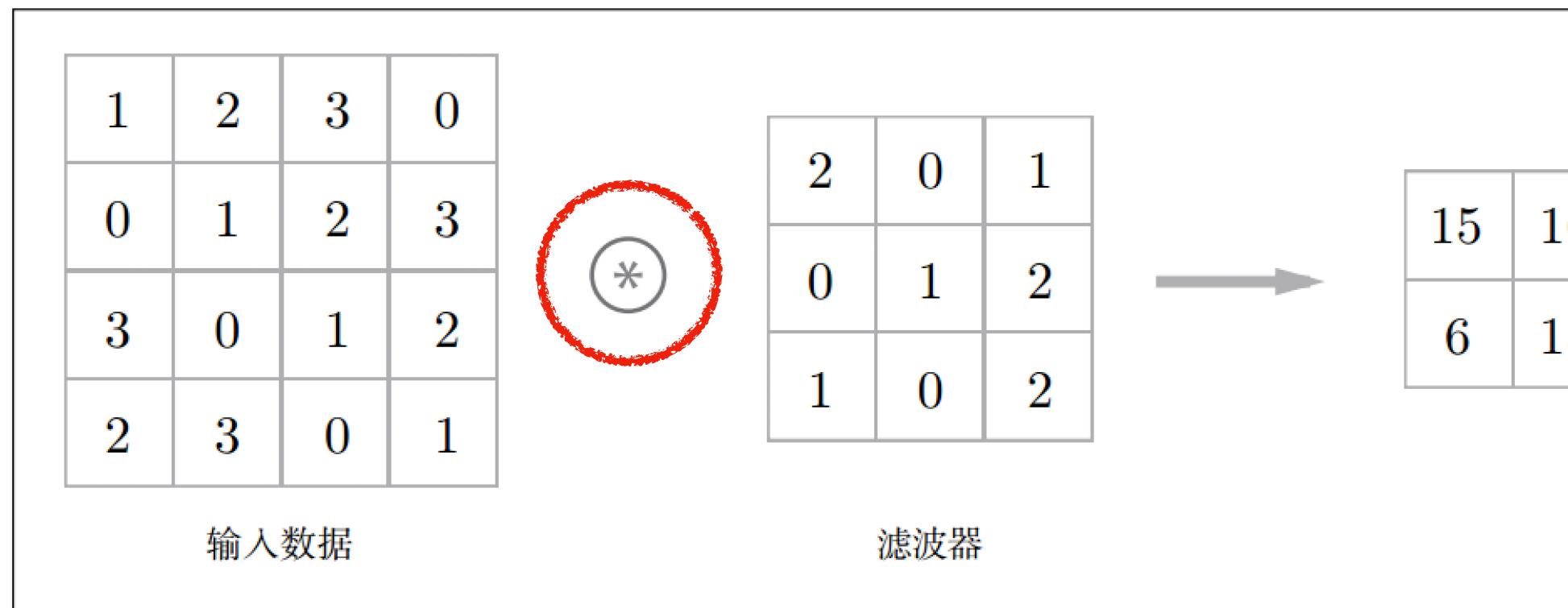
MNIST: Image \Rightarrow 28 * 28 Pixels \Rightarrow 784 Array



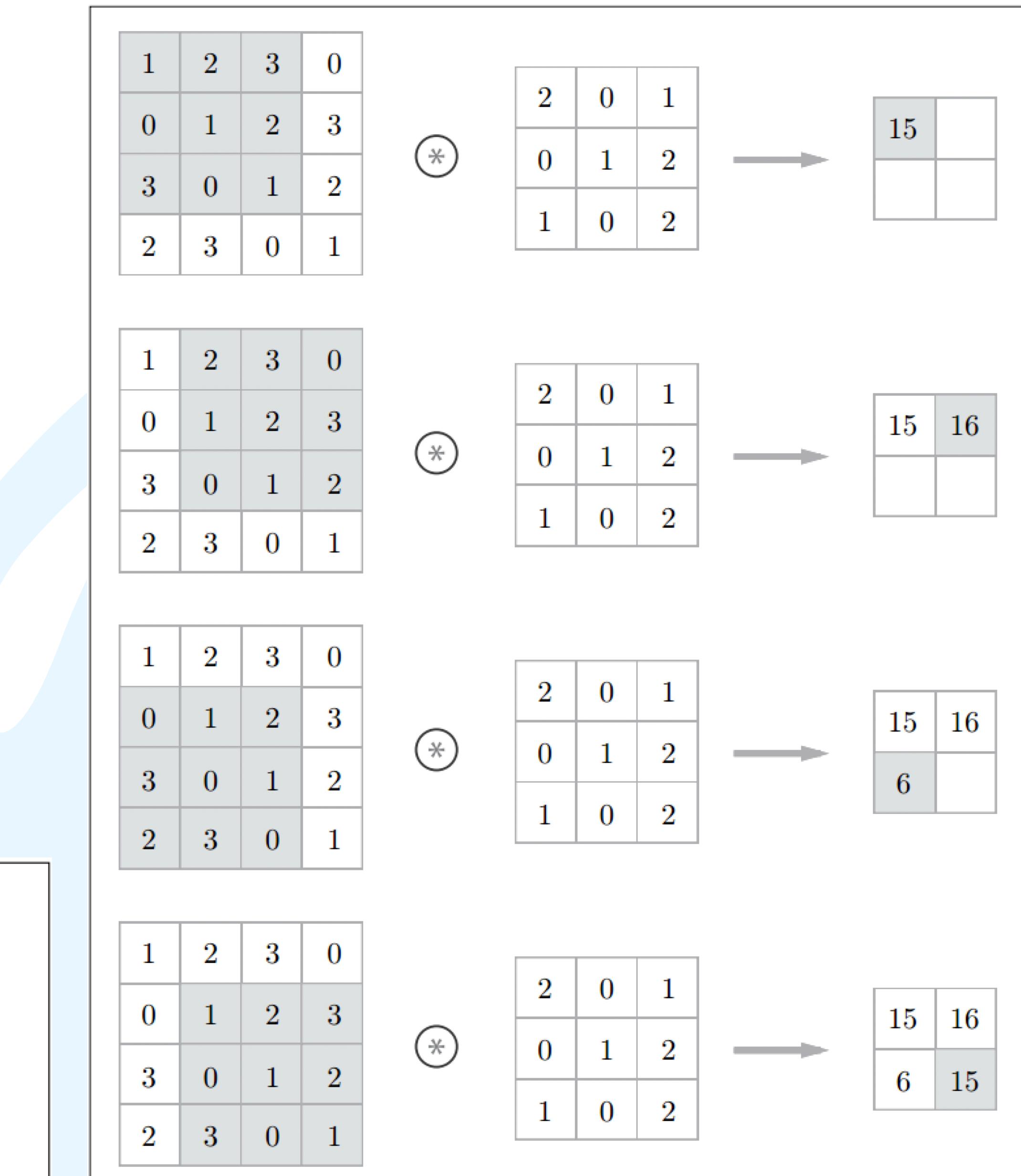
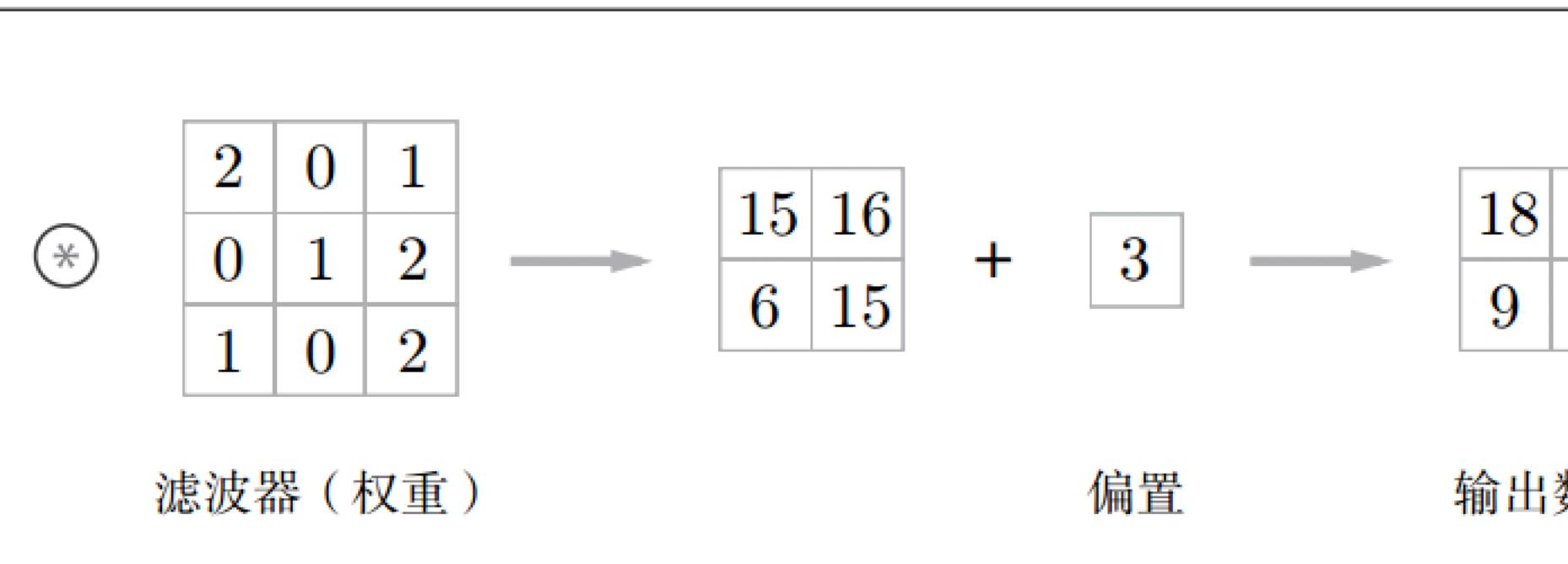
```
def load_mnist(normalize=True, flatten=True, one_hot_label=False)  
    """MNIST 데이터셋을 읽는다.  
    Args:  
        normalize: 흑백 이미지의 픽셀 값을 0~1 사이로 정규화하는지 여부  
        flatten: 이미지를 1D 벡터로 평평하게 하는지 여부  
        one_hot_label: 레이블을 원-핫 인코딩하는지 여부  
    Returns:  
        train_x: 훈련 데이터의 이미지  
        train_y: 훈련 데이터의 레이블  
        test_x: 테스트 데이터의 이미지  
        test_y: 테스트 데이터의 레이블  
    """
```



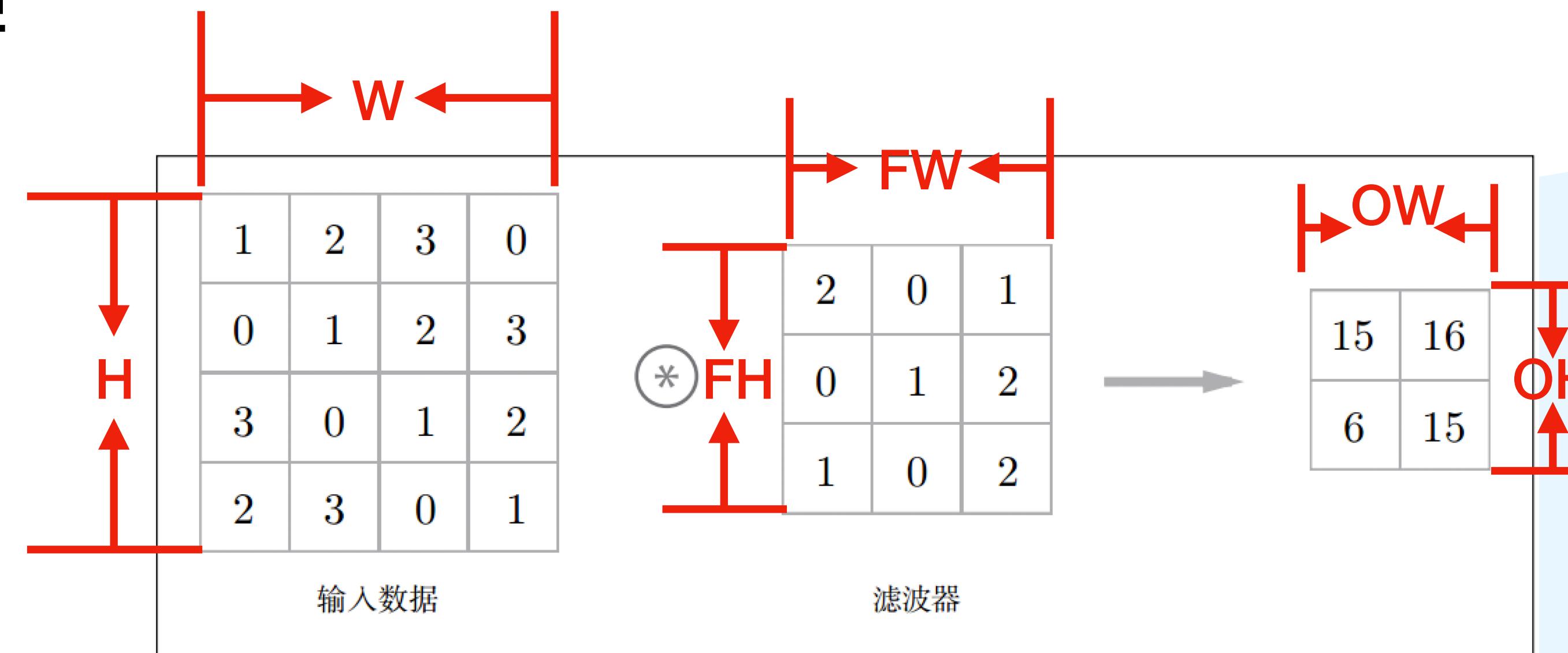
7.2.2 합성곱 연산



$$\begin{aligned}
 & 1*2 + 2*0 + 3*1 + 0*0 + 1*1 + 2*2 + 3*1 + 0*0 + 1*2 \\
 & = 2 + 0 + 3 + 0 + 1 + 4 + 3 + 0 + 2 \\
 & = 15
 \end{aligned}$$



7.2.2 합성곱 연산

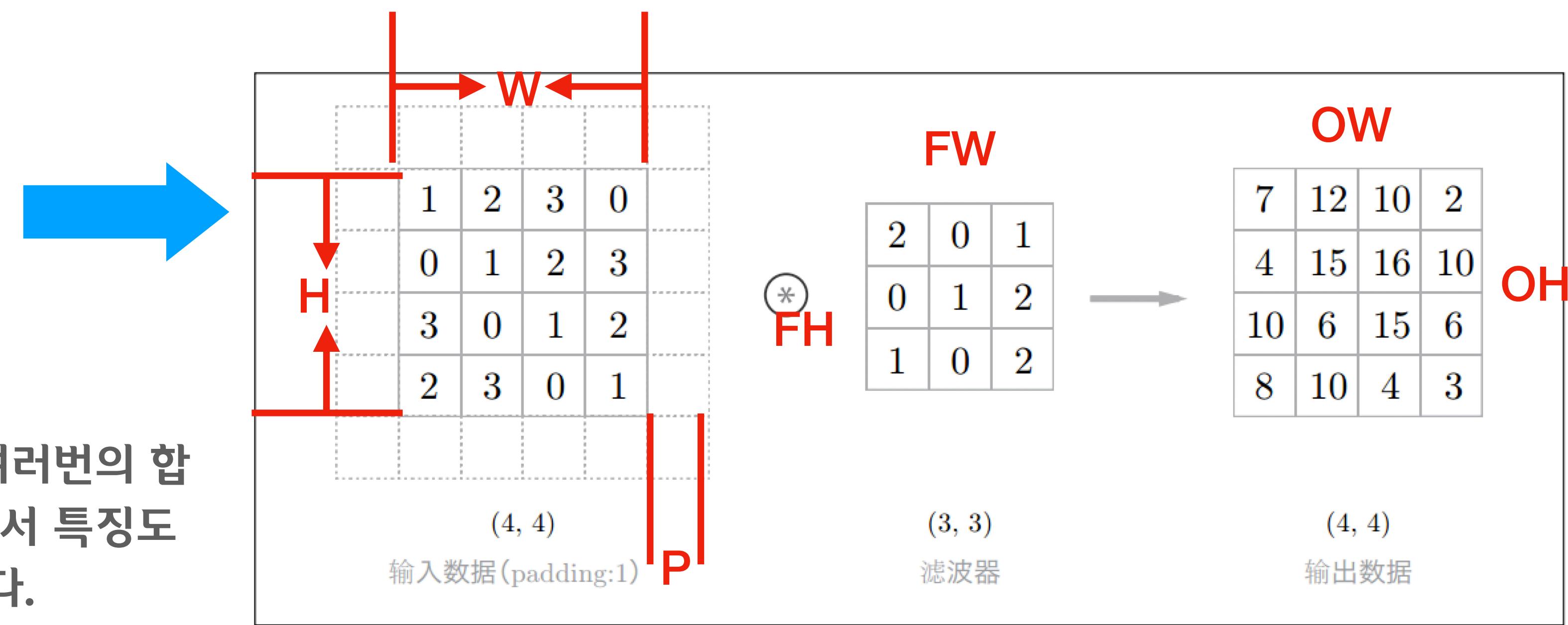
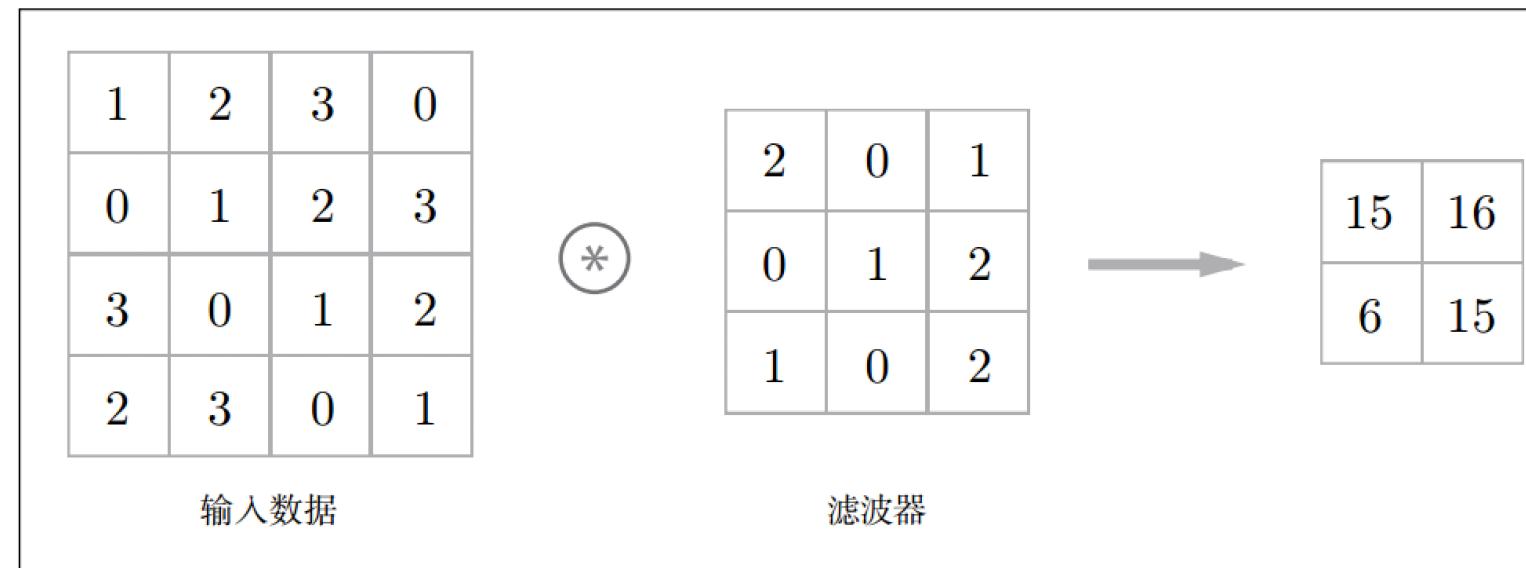


1	2	3	0	1	2	3
0	1	2	3	0	1	2
3	0	1	2	3	0	1
2	3	0	1	2	3	0
1	2	3	0	1	2	3
0	1	2	3	0	1	2
3	0	1	2	3	0	1

$$(*) \quad \begin{array}{|c|c|c|} \hline 2 & 0 & 1 \\ \hline 0 & 1 & 2 \\ \hline 1 & 0 & 2 \\ \hline \end{array} \rightarrow \begin{array}{|c|c|c|} \hline 15 & & \\ \hline & & \\ \hline & & \\ \hline \end{array}$$

$$H - FH + 1 = OH$$

7.2.3 패딩

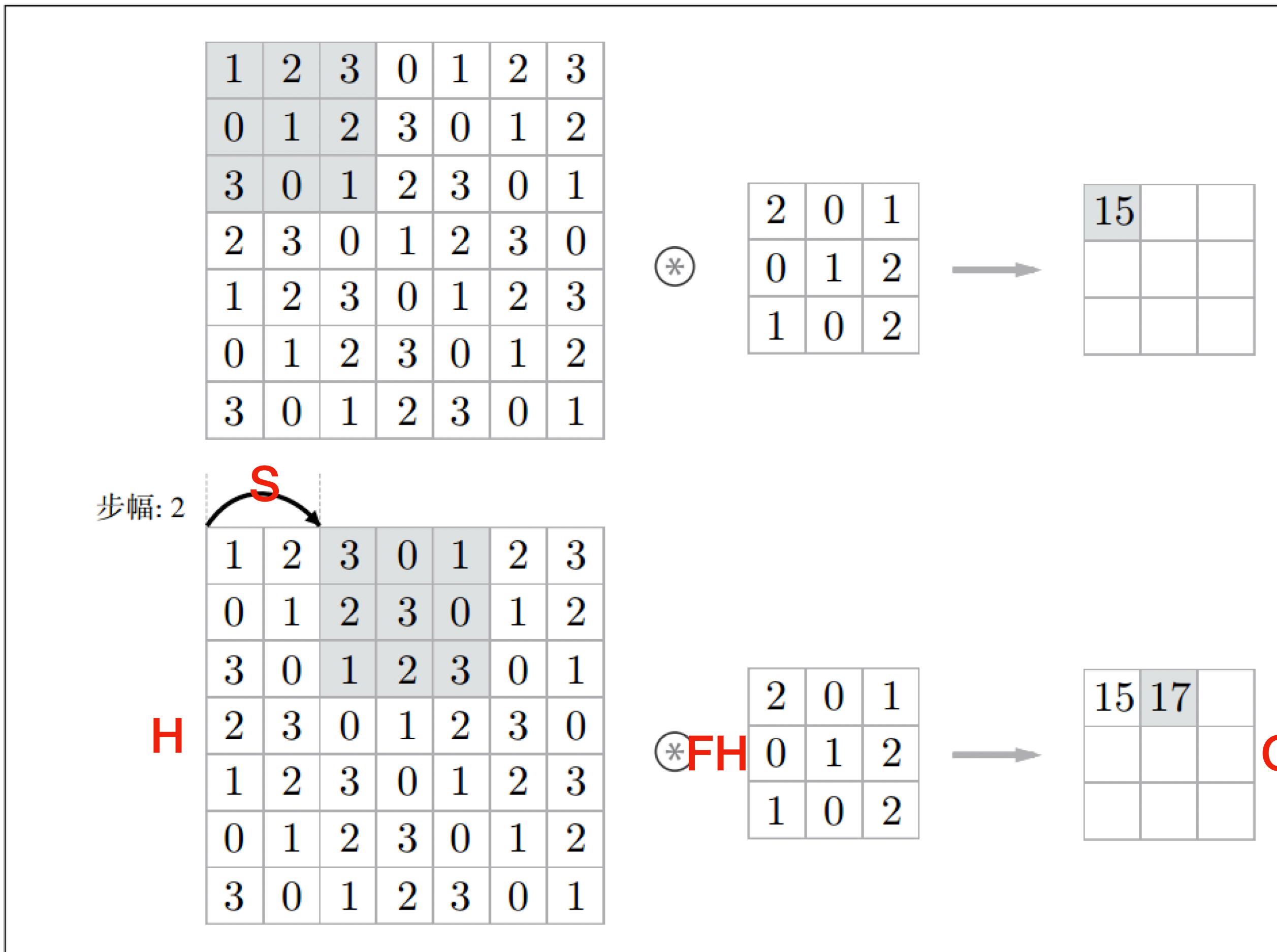


합성곱 연산의 출력 이미지는 작아진다, 여러번의 합성곱 연산을 하다보면, 이미지가 작아지면서 특징도 사라진다, 이를 막기 위해, 패딩이 필요하다.

$$H - FH + 1 = OH$$

$$H - FH + 1 + 2P = OH$$

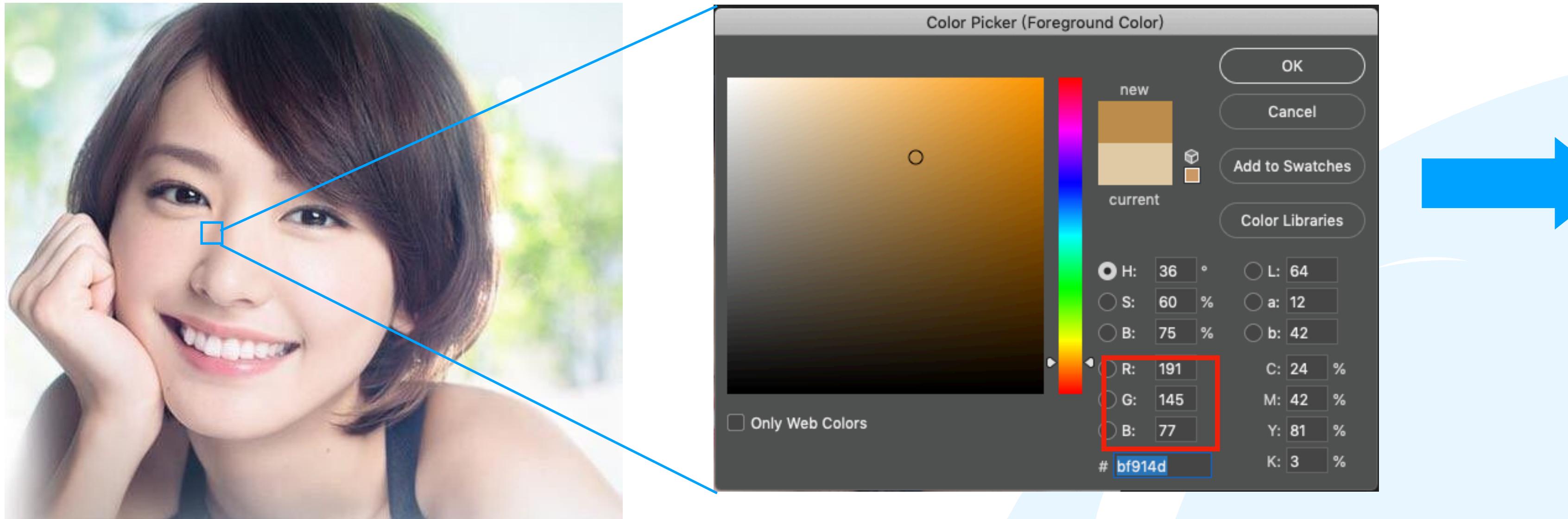
7.2.4 스트라이드 (보폭)



$$H - FH + 1 + 2P = OH$$

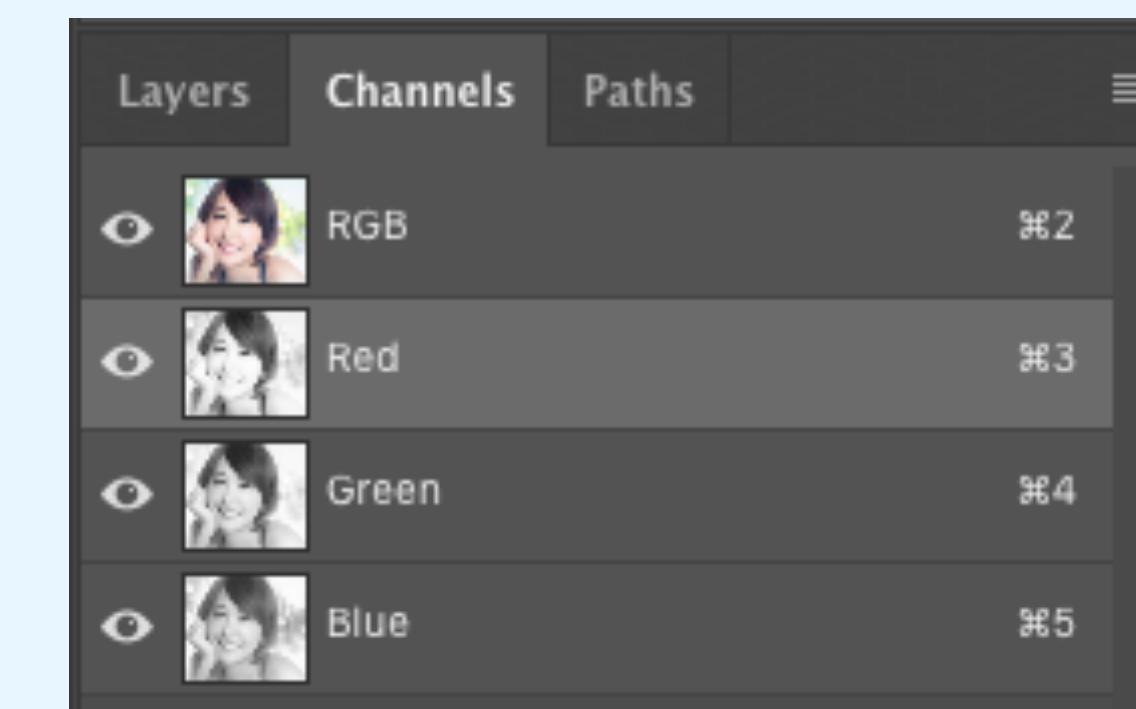
$$OH = \frac{H + 2P - FH}{S} + 1$$

7.2.5 3차원 데이터의 합성곱 연산

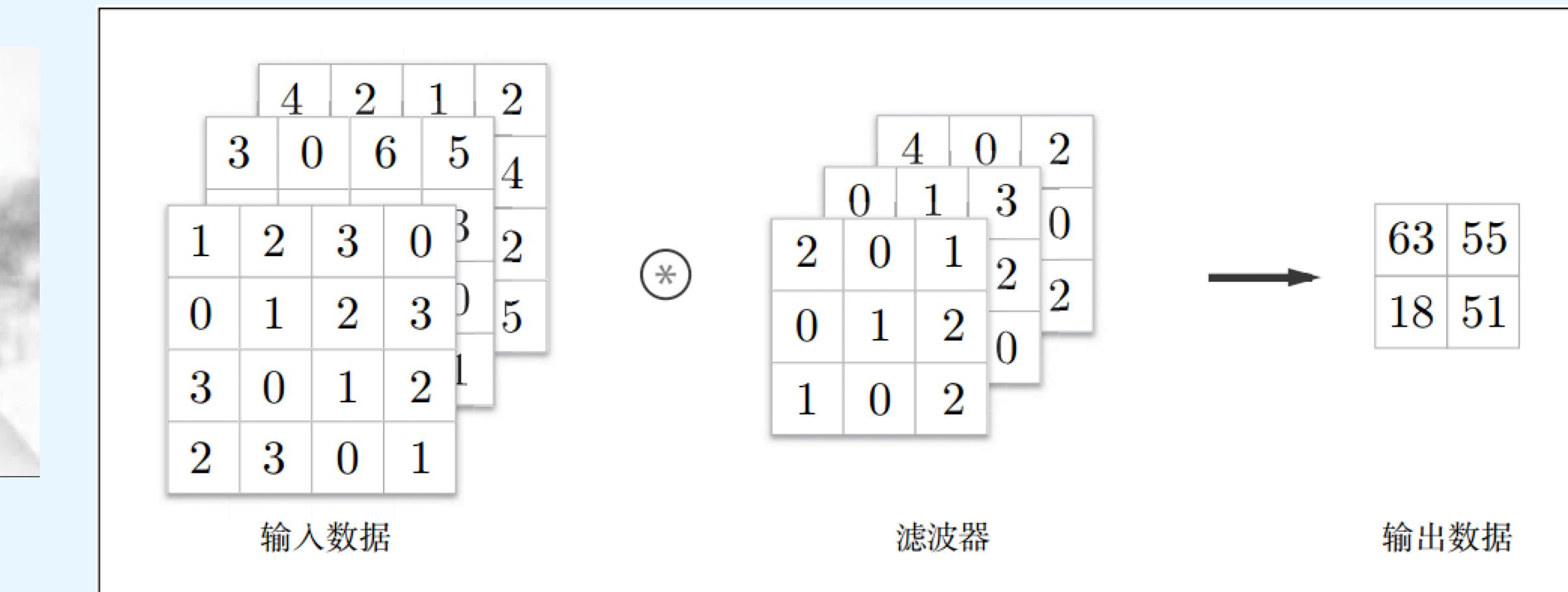
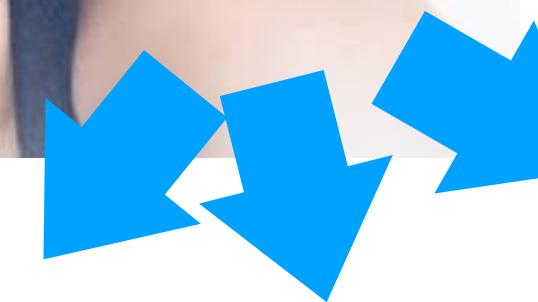
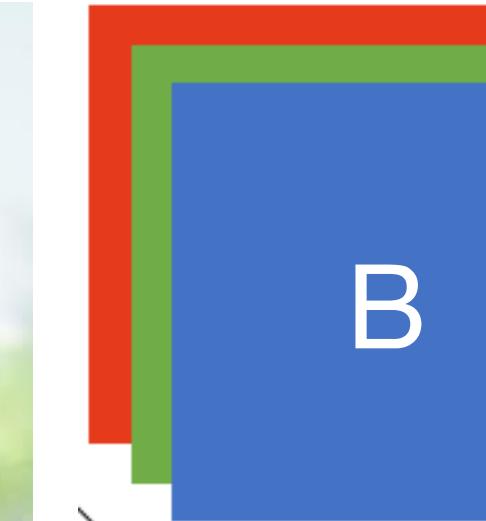


컬러 이미지의 픽셀은 RGB 세개의 색상의 값을 가지고 있다, 실제 이미지 처리 시, 각 색상의 값만 도출해 서 해당색상의 채널을 만든다.

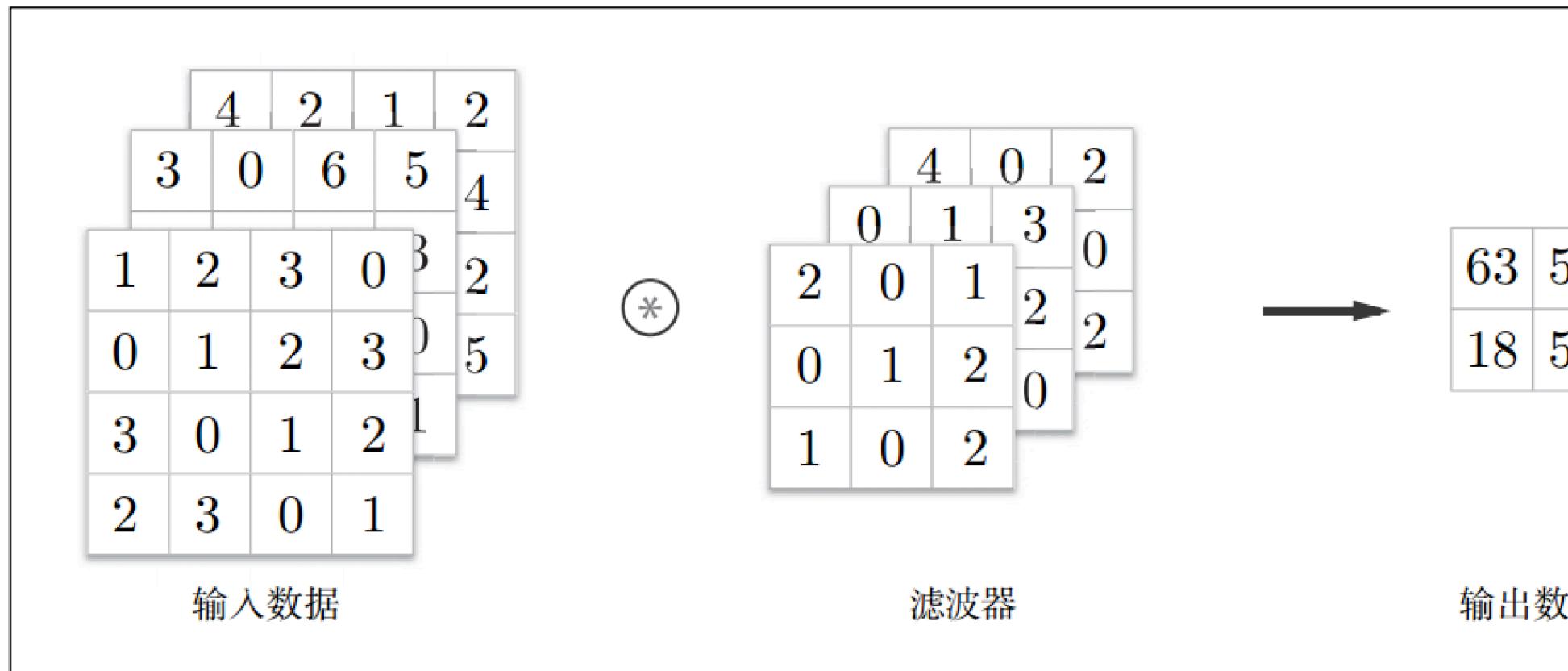
하나의 컬러 이미지가 R,G,B 세개의 채널로 조합된다.



7.2.5 3차원 데이터의 합성곱 연산

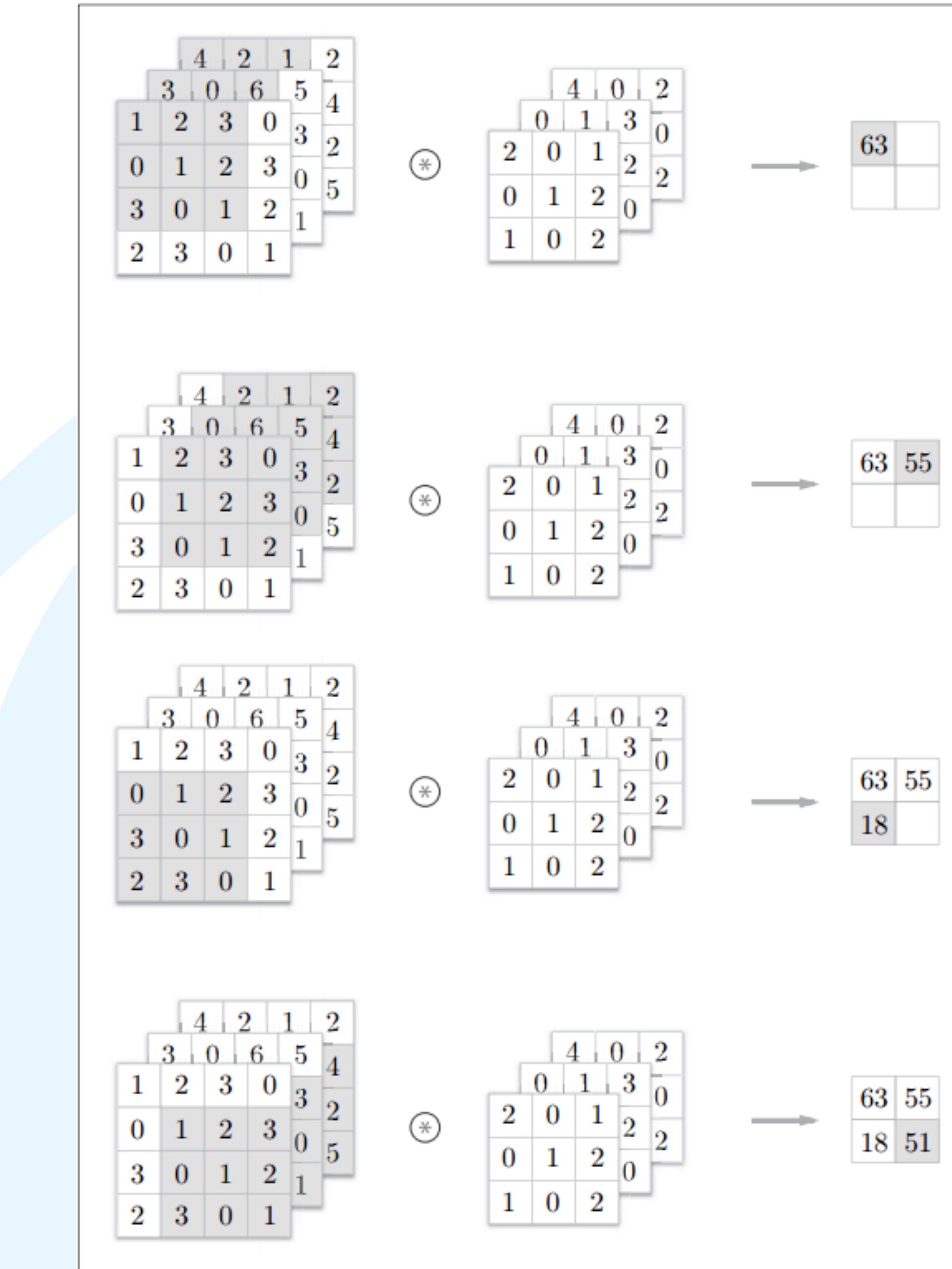


7.2.5 3차원 데이터의 합성곱 연산



다 차원 합성곱 연산시, 각채널과 해당채널의 필터의 합성곱 값을 다시 더한다.

주의해야 할 점은, 필터의 사이즈는 전부 일치하고, 개수도 입력데이터와 같아야 한다.



7.2.x 이쯤에서 드는 질문: 필터 넌 대체 뭐야?

weight의 matrix

Operation	Filter	Convolved Image
Identity	$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$	
Edge detection	$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$	
	$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & -4 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$	
	$\begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix}$	
Sharpen	$\begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ -1 & 5 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$	
Box blur (normalized)	$\frac{1}{9} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$	
Gaussian blur (approximation)	$\frac{1}{16} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$	



Visualization of the filter on the image



Visualization of the filter on the image



Visualization of the receptive field

0	0	0	0	0	0	0
0	40	0	0	0	0	0
40	0	40	0	0	0	0
40	20	0	0	0	0	0
0	50	0	0	0	0	0
0	0	50	0	0	0	0
25	25	0	50	0	0	0

Pixel representation of receptive field

0	0	0	0	0	30	0
0	0	0	0	30	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

Pixel representation of filter

0	0	0	0	0	30	0
0	0	0	0	30	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

Visualization of a curve detector filter

*

0	0	0	0	0	0	30	0
0	0	0	0	50	50	50	0
0	0	0	20	50	0	0	0
0	0	0	50	50	0	0	0
0	0	0	50	50	0	0	0
0	0	0	50	50	0	0	0
0	0	0	50	50	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0

Pixel representation of the receptive field

0	0	0	0	0	0	30	0
0	0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0

Pixel representation of filter

Filter

*

0	0	0	0	0	0	30	0
0	0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0

Pixel representation of filter

7.2.x 이쯤에서 드는 질문: 필터 넌 대체 뭐야?

weight의 matrix

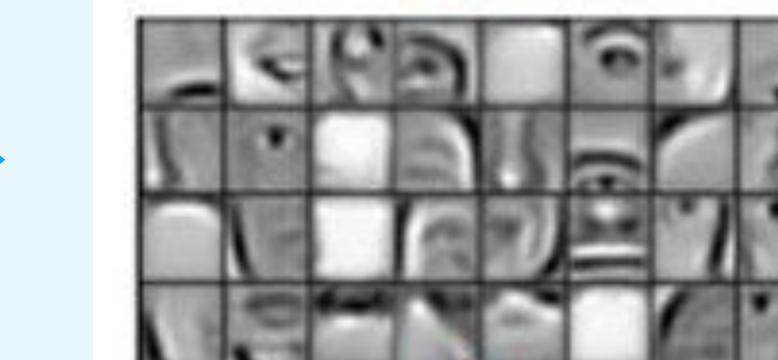


두개의 Filter로 이미지를 관찰한 결과

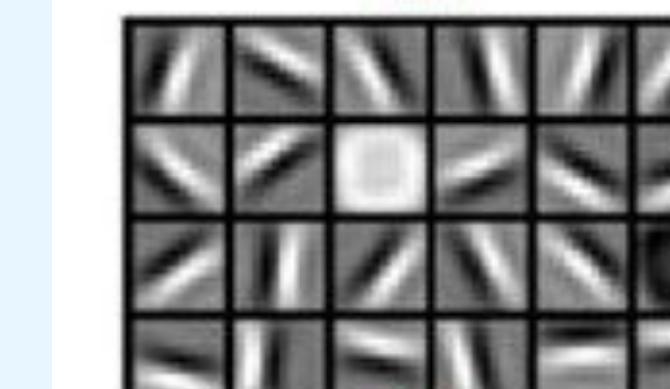
Filter는 CNN 진행하면서
Weight 처럼 진화한다



object models



object parts
(combination
of edges)



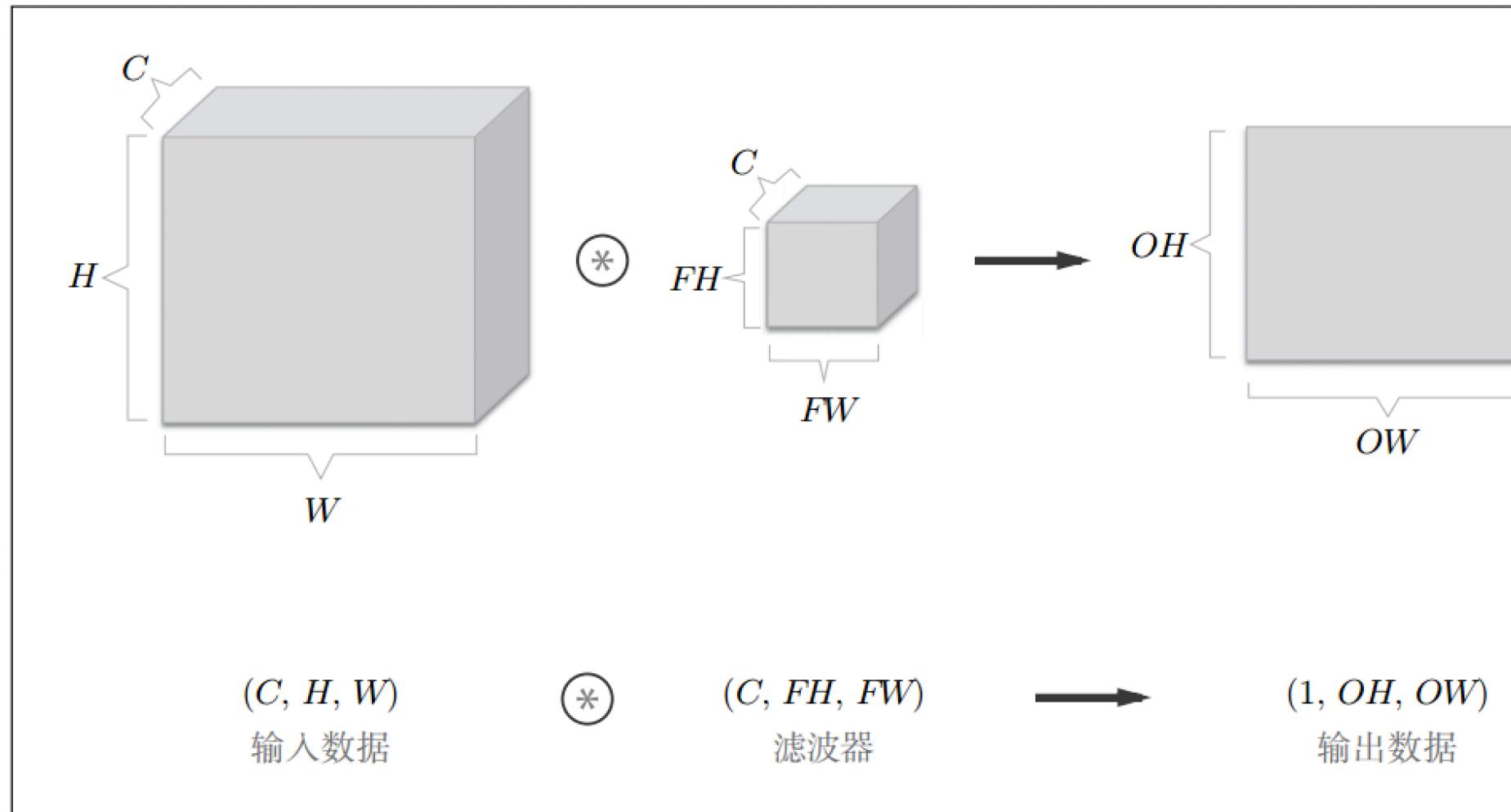
edges



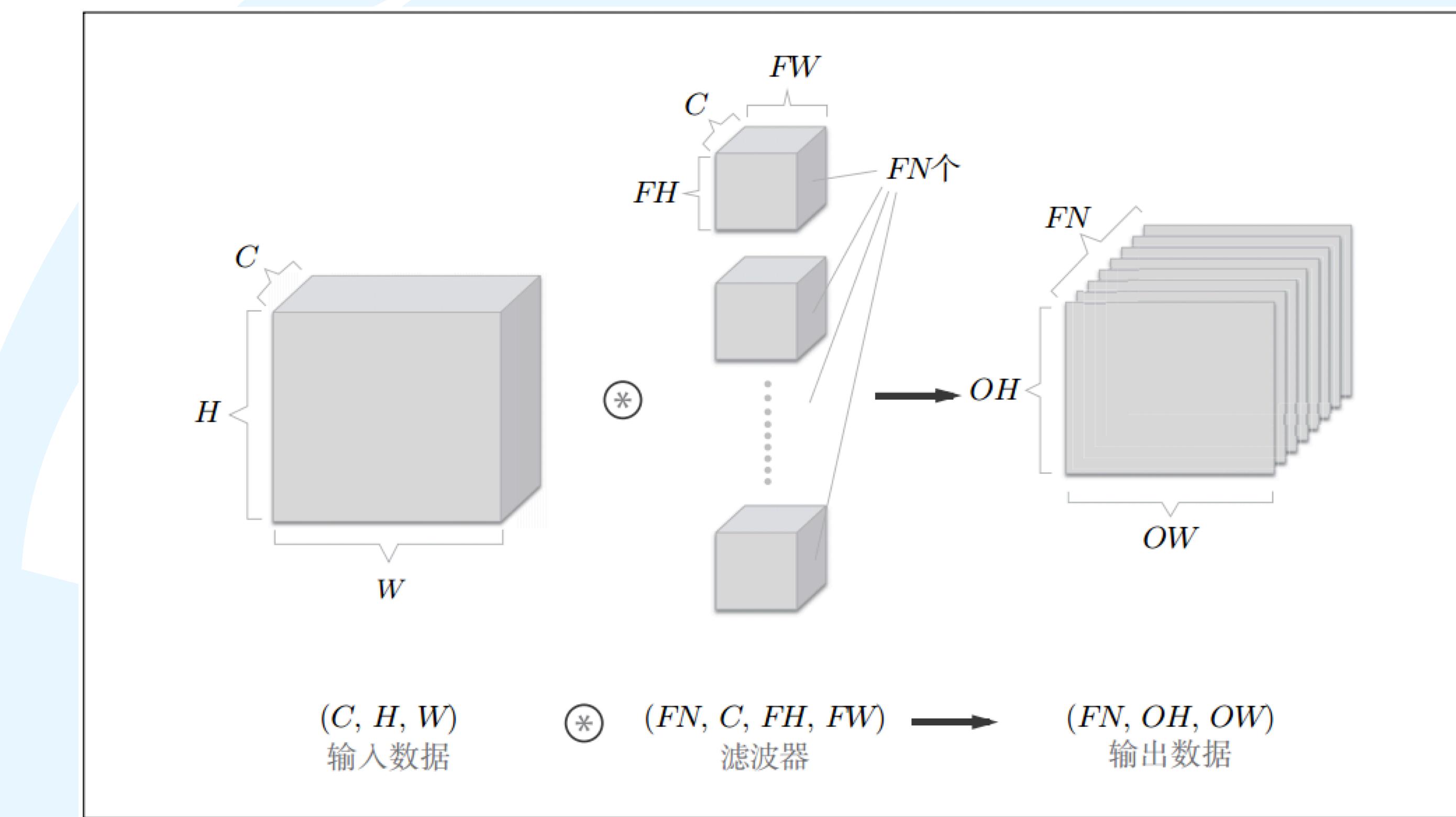
pixels



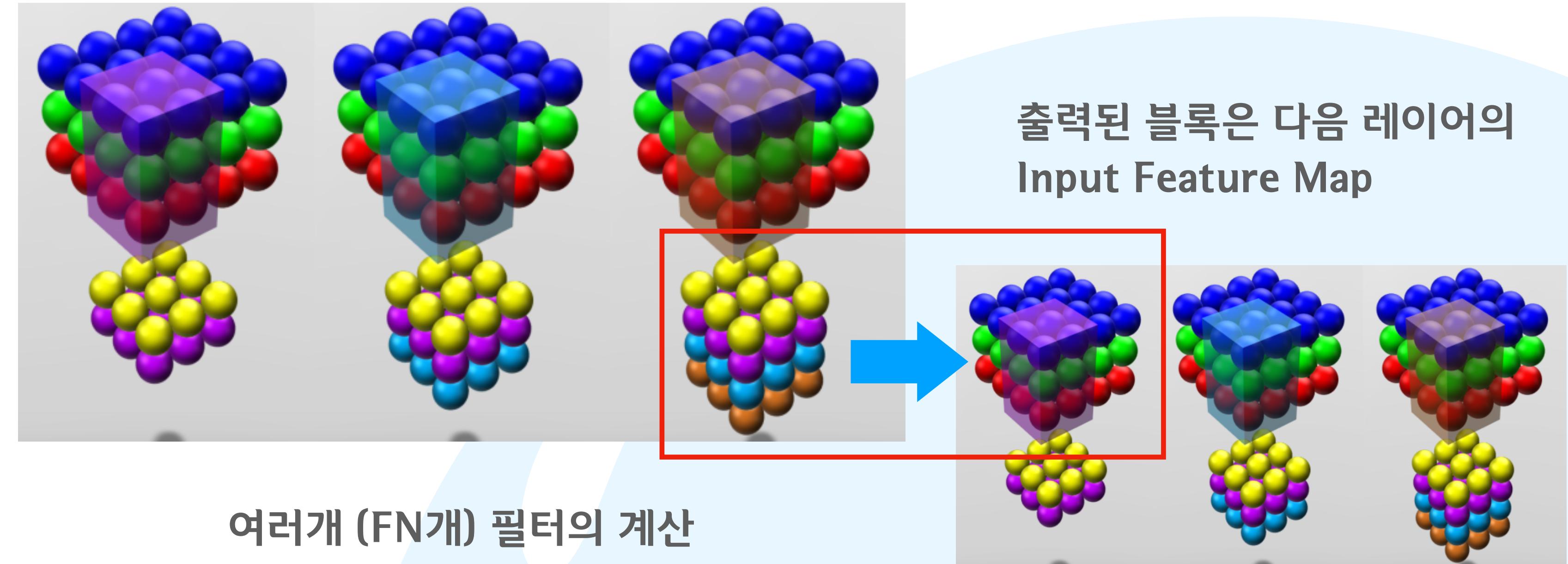
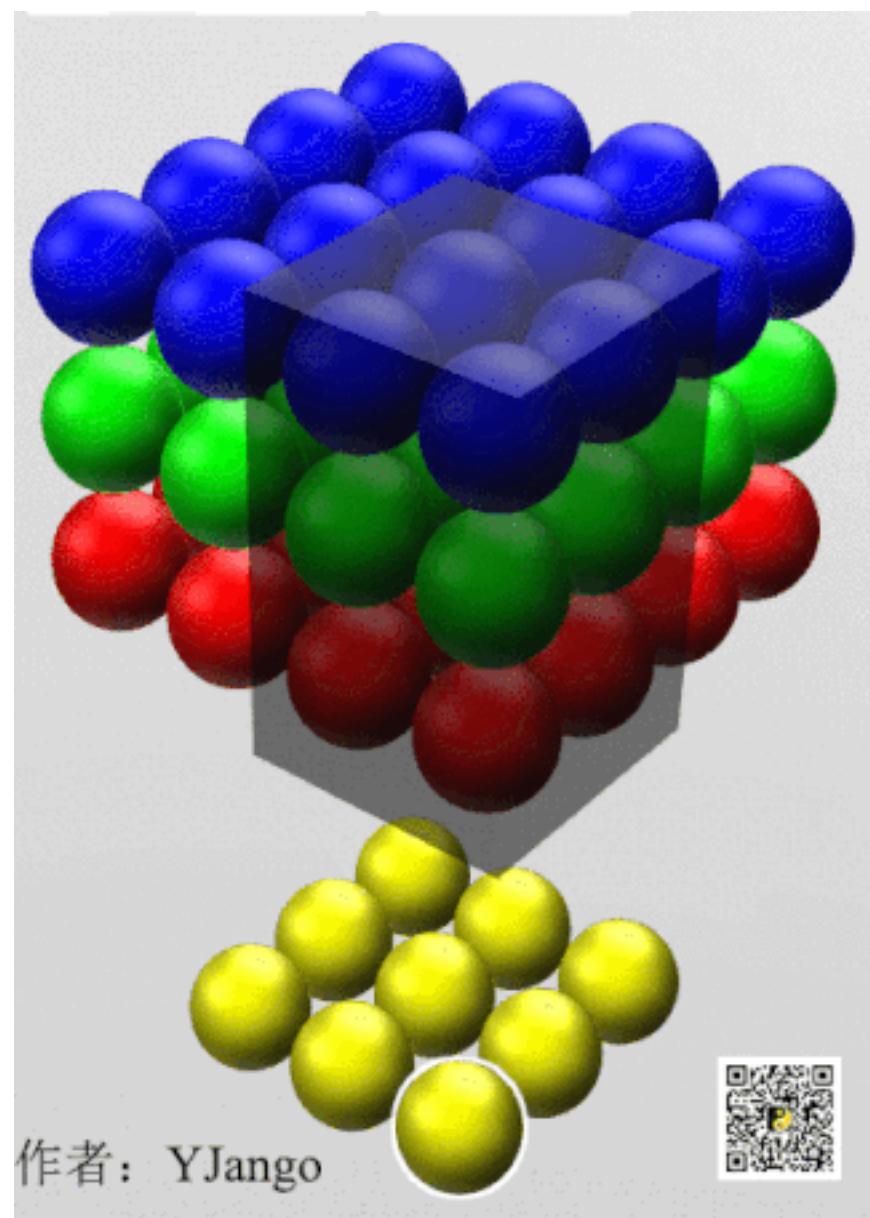
7.2.6 블록으로 생각하기



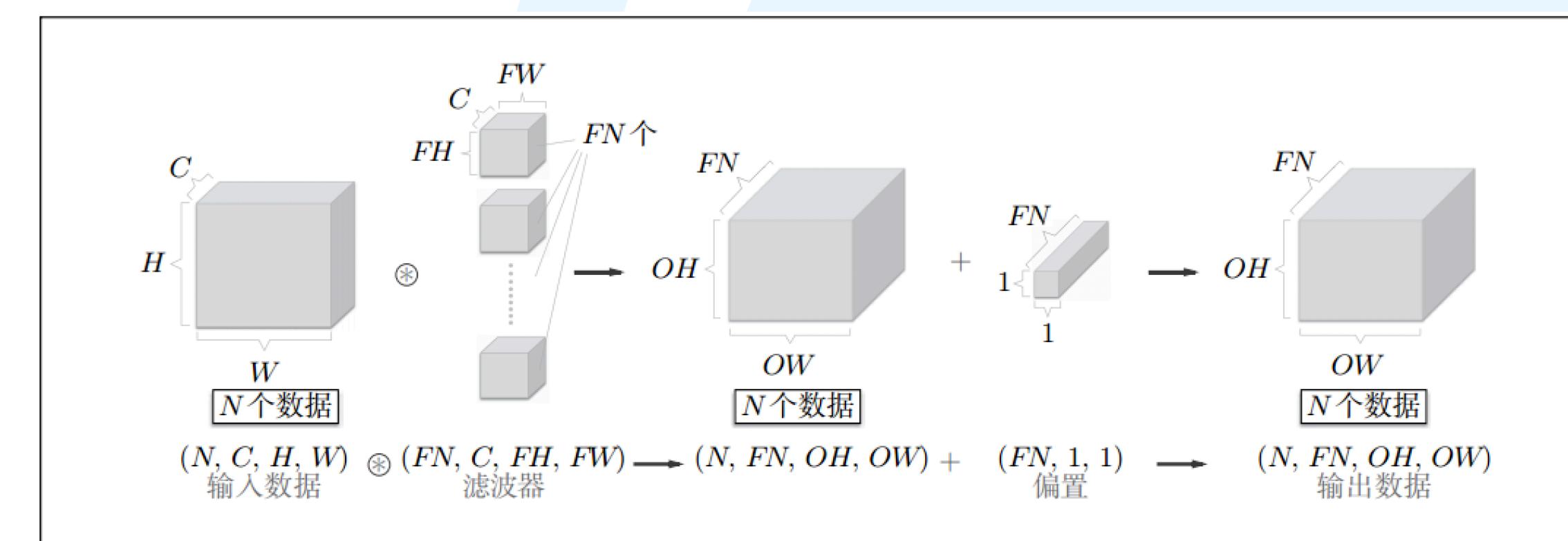
여러개 (FN개) 필터의 계산



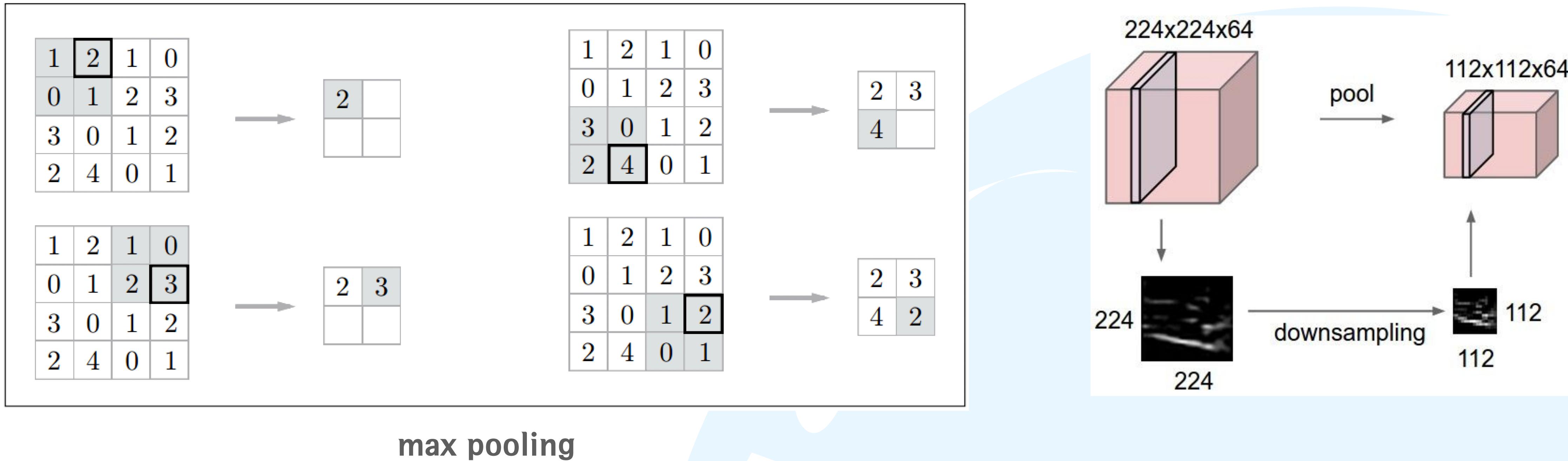
7.2.6 블록으로 생각하기



7.2.7 배치 처리



7.3 풀링 계층

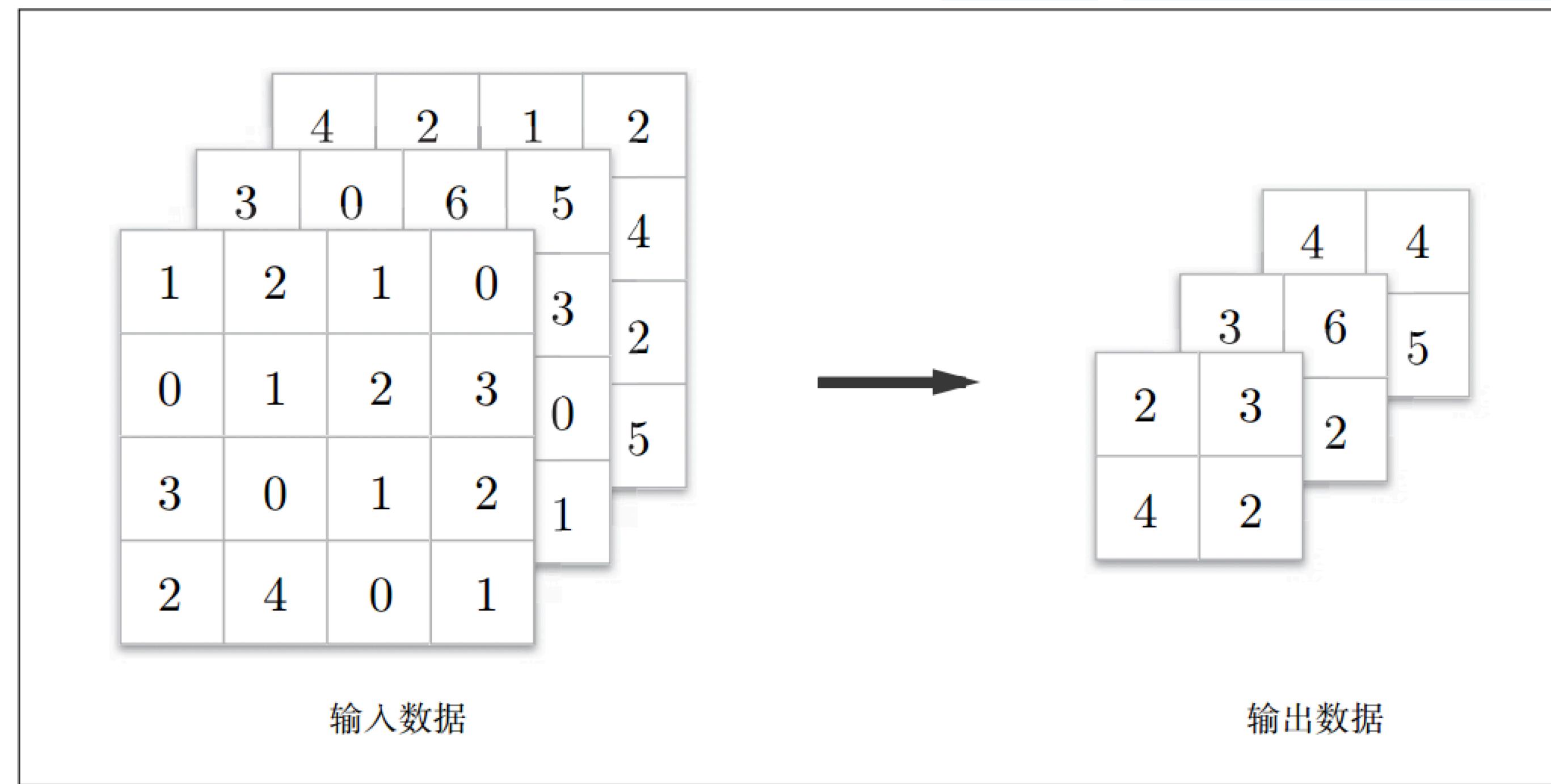


우리는 고해상도 이미지에서 물체를 인식할 수도 있지만, 저해상도 이미지에서도 물체를 인식한다. 컴퓨터가 계산을 할 때 고해상도 이미지일 수록 계산할 픽셀이 많아진다. 이것 뿐만 아니라 고해상도 일수록, 필요없는 특징들도 많아 진다. 그러므로 이미지의 픽셀을 줄일 필요가 있다. 이것이 Sub sampling 이고 Pooling 이라고 부르기도 한다.

max pooling, average pooling

풀링레이어는 학습 할 파라미터가 없다

풀링레이어를 거친 Feature Map 의 채널수는 변경하지 않는다



7.4 합성곱/풀링 계층 구현하기

7.4.1 4차원 배열



4차원



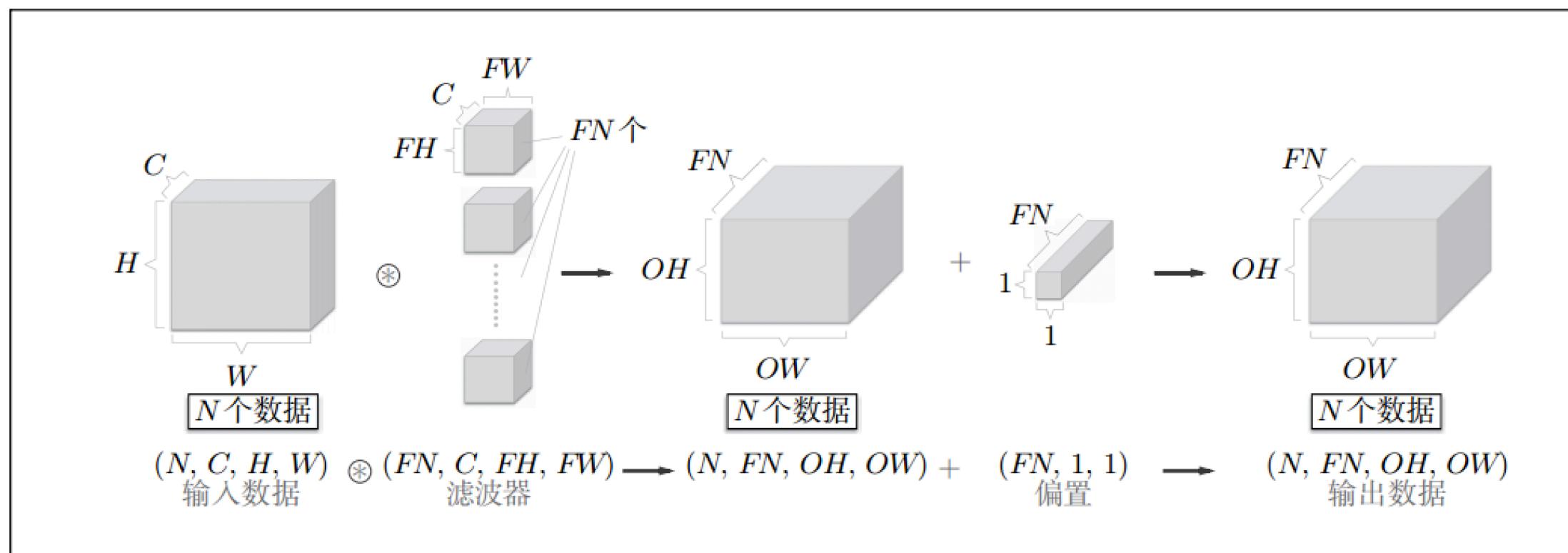
4차원 배열

- 끝 -

7.4 합성곱/풀링 계층 구현하기

7.4.1 4차원 배열

CNN 각 레이어간 전달되는 데이터는 4차원 배열이다.
 (개수, 필터수, pixel height, pixel width)

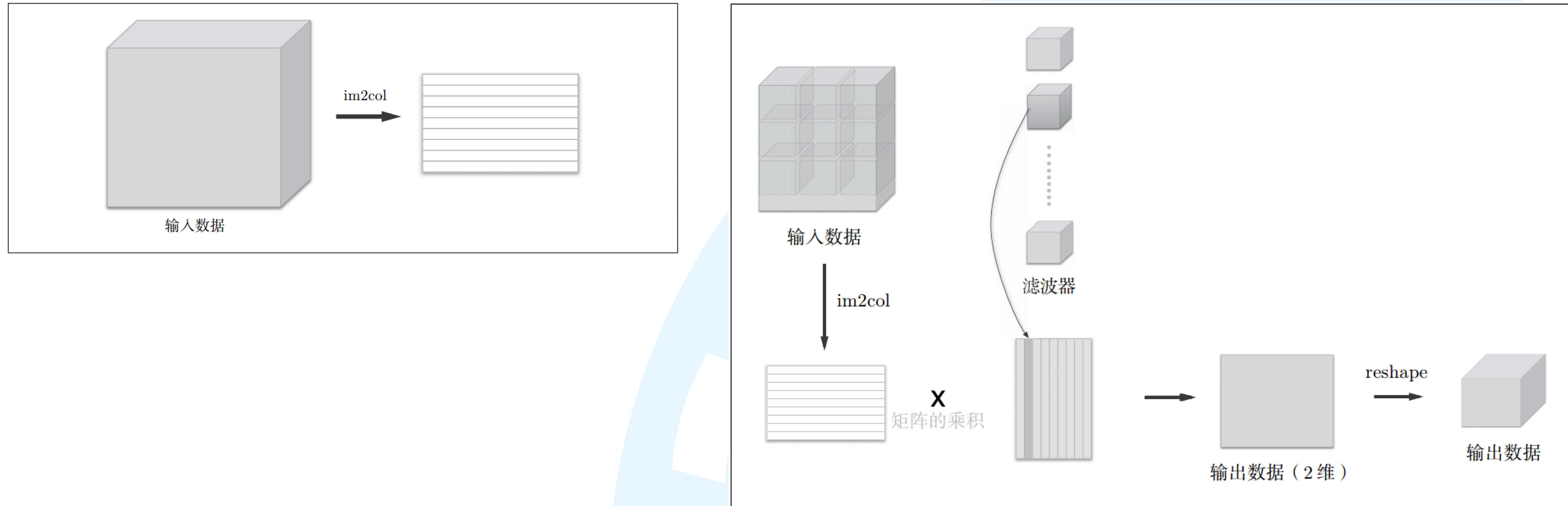


```
>>> x = np.random.rand(10, 1, 28, 28) # 随机生成数据
>>> x.shape
(10, 1, 28, 28)
```



7.4.2 im2col로 데이터 전개하기

`im2col(input_data, filter_h, filter_w, stride=1, pad =0)`



卷积运算的滤波器处理的细节：将滤波器纵向展开为1列，并计算和im2col展开的数据的矩阵乘积，最后转换(reshape)为输出数据的大小



여러분, 다음주도 힘차게!

