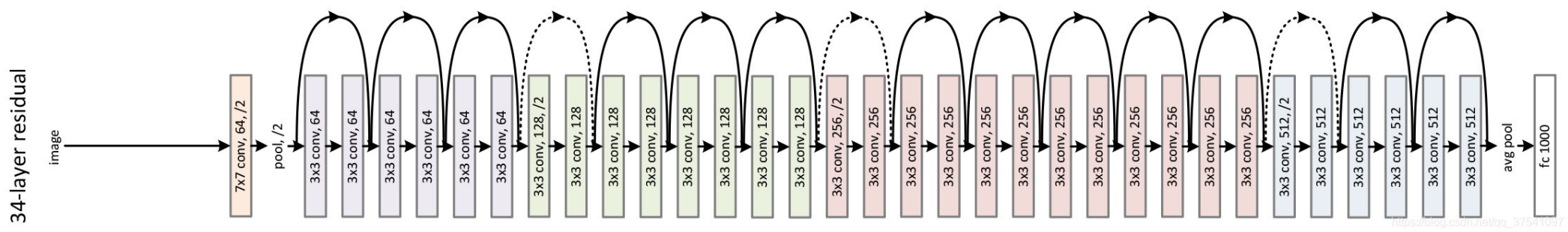


# ResNet网络结构详解与模型的搭建

首先给出三个链接：

- 1. ResNet网络结构详解视频
- 2. 使用Pytorch搭建ResNet网络并基于迁移学习训练
- 3. 使用Tensorflow搭建ResNet网络并基于迁移学习训练

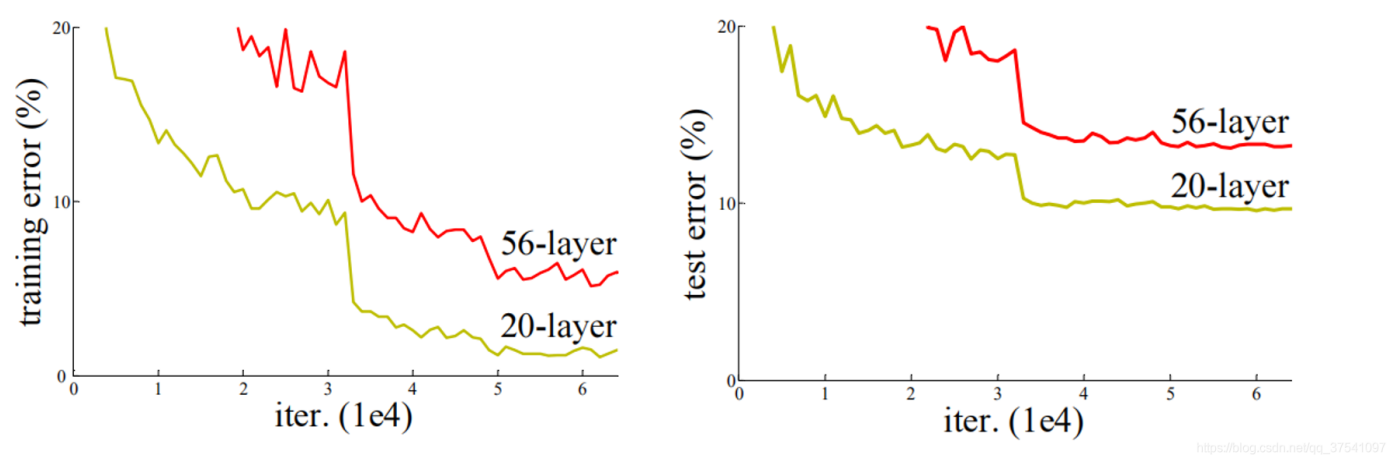
ResNet网络是在2015年由微软实验室提出，斩获当年ImageNet竞赛中分类任务第一名，目标检测第一名。获得COCO数据集中目标检测第一名，图像分割第一名。下图是ResNet34层模型的结构简图。



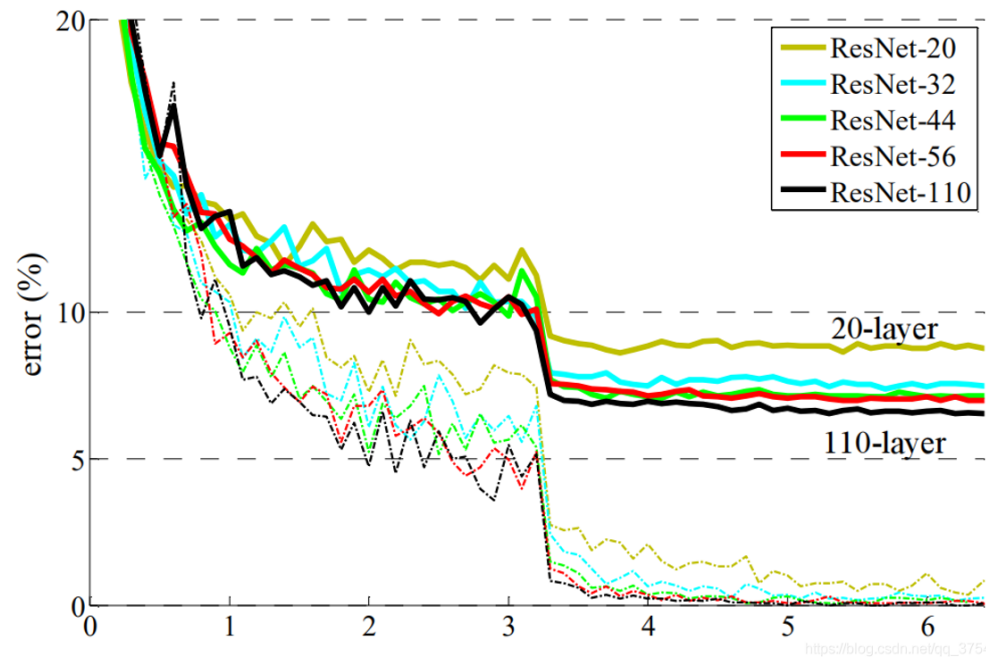
在ResNet网络中有如下几个亮点：

- (1) 提出residual结构（残差结构），并搭建超深的网络结构(突破1000层)
- (2) 使用Batch Normalization加速训练(丢弃dropout)

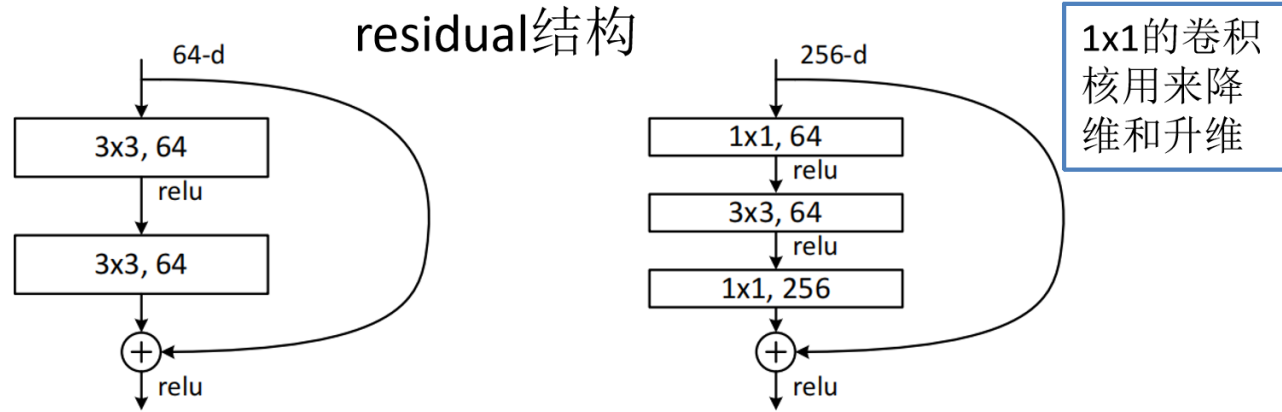
在ResNet网络提出之前，传统的卷积神经网络都是通过将一个系列卷积层与下采样层进行堆叠得到的。但是当堆叠到一定网络深度时，就会出现两个问题。1）梯度消失或梯度爆炸。2）退化问题(degradation problem)。在ResNet论文中说通过数据的预处理以及在网络中使用BN（Batch Normalization）层能够解决梯度消失或者梯度爆炸问题。如果不了解BN层可参考这个[链接](#)。但是对于退化问题（随着网络层数的加深，效果还会变差，如下图所示）并没有很好的解决办法。



所以ResNet论文提出了residual结构（残差结构）来减轻退化问题。下图是使用residual结构的卷积网络，可以看到随着网络的不断加深，效果并没有变差，反而变的更好了。



接着，我们就来分析下论文中的残差结构（residual），下图是论文中给出的两种残差结构。左边的残差结构是针对层数较少网络，例如ResNet18层和ResNet34层网络。右边是针对网络层数较多的网络，例如ResNet101，ResNet152等。为什么深层网络要使用右侧的残差结构呢。因为，右侧的残差结构能够减少网络参数与运算量。同样输入一个channel为256的特征矩阵，如果使用左侧的残差结构需要大约1170648个参数，但如果使用右侧的残差结构只需要69632个参数。明显搭建深层网络时，使用右侧的残差结构更合适。



$$3 \times 3 \times 256 \times 256 + 3 \times 3 \times 256 \times 256 = 1,179,648$$

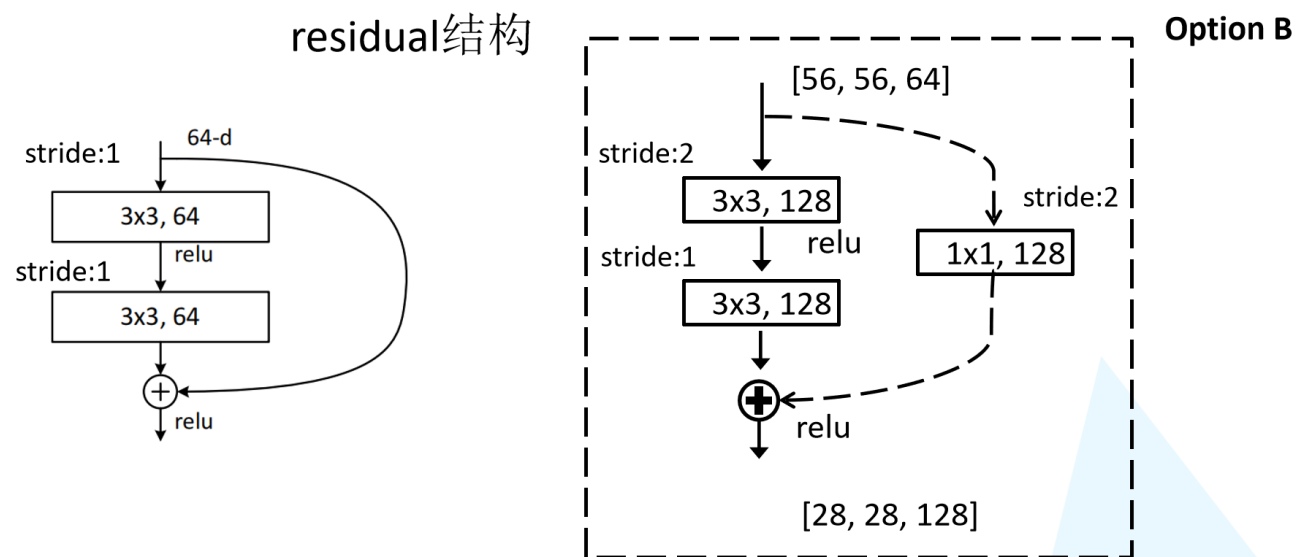
$$1 \times 1 \times 256 \times 64 + 3 \times 3 \times 64 \times 64 + 1 \times 1 \times 64 \times 256 = 69,632$$

Figure 5. A deeper residual function  $\mathcal{F}$  for ImageNet. Left: a building block (on  $56 \times 56$  feature maps) as in Fig. 3 for ResNet-34. Right: a “bottleneck” building block for ResNet-50/101/152.

注意：主分支与**shortcut**的输出特征矩阵**shape**必须相同

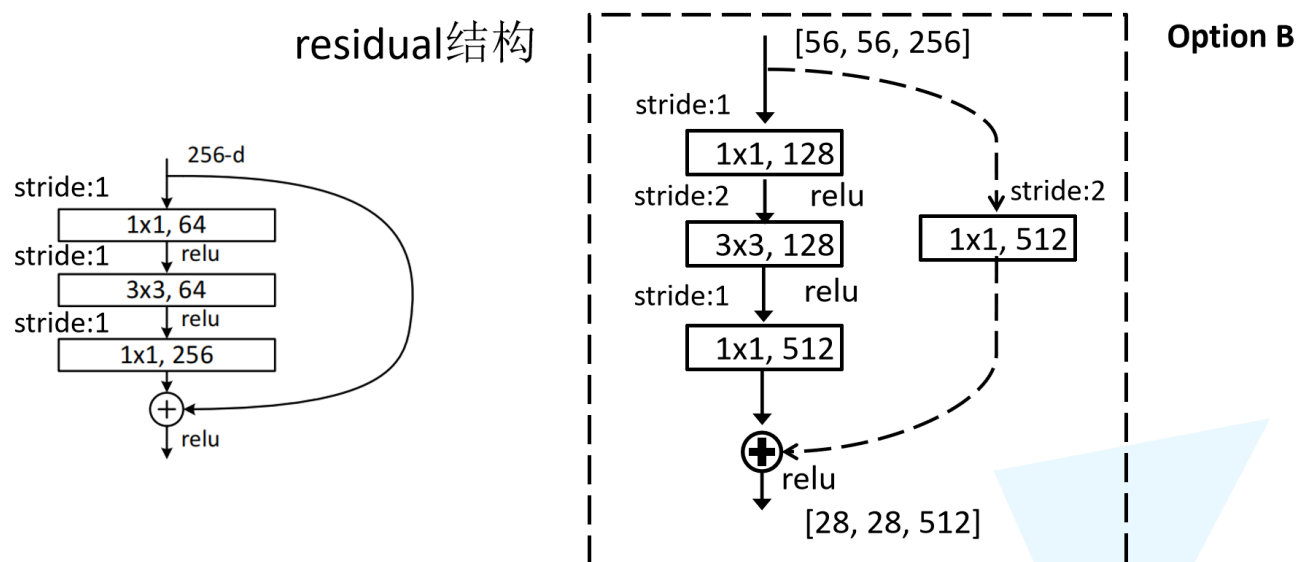
我们先对左侧的残差结构（针对ResNet18/34）进行分析。如下图所示，该残差结构的主分支是由两层3

x3的卷积层组成，而残差结构右侧的连接线是**shortcut**分支也称捷径分支（注意为了让主分支上的输出矩阵能够与我们捷径分支上的输出矩阵进行相加，必须保证这两个输出特征矩阵有相同的shape）。如果刚刚仔细观察了ResNet34网络结构图的同学，应该能够发现图中会有一些虚线的残差结构。在原论文中作者只是简单说了这些虚线残差结构有降维的作用，并在捷径分支上通过1x1的卷积核进行降维处理。而下图右侧给出了详细的虚线残差结构，注意下每个卷积层的步距stride，以及捷径分支上的卷积核的个数（与主分支上的卷积核个数相同）。



注意：主分支与**shortcut**的输出特征矩阵**shape**必须相同

接着我们再来分析下针对ResNet50/101/152的残差结构，如下图所示。在该残差结构当中，主分支使用了三个卷积层，第一个是1x1的卷积层用来压缩channel维度，第二个是3x3的卷积层，第三个是1x1的卷积层用来还原channel维度（注意主分支上第一层卷积层和第二层卷积层所使用的卷积核个数是相同的，第三层是第一层的4倍）。该残差结构所对应的虚线残差结构如下图所示，同样在捷径分支上有一层1x1的卷积层，它的卷积核个数与主分支上的第三层卷积层卷积核个数相同，注意每个卷积层的步距。（注意：原论文中，在下图右侧虚线残差结构的主分支中，第一个1x1卷积层的步距是2，第二个3x3卷积层步距是1。但在pytorch官方实现过程中是第一个1x1卷积层的步距是1，第二个3x3卷积层步距是2，这么做的好处是能够在top1上提升大概0.5%的准确率。可参考Resnet v1.5 [https://ngc.nvidia.com/catalog/model-scripts/nvidia:resnet\\_50\\_v1\\_5\\_for\\_pytorch](https://ngc.nvidia.com/catalog/model-scripts/nvidia:resnet_50_v1_5_for_pytorch)）



注意：主分支与**shortcut**的输出特征矩阵**shape**必须相同



The ResNet50 v1.5 model is a modified version of the [original ResNet50 v1 model](#).

The difference between v1 and v1.5 is that, in the bottleneck blocks which requires downsampling, v1 has stride = 2 in the first 1x1 convolution, whereas v1.5 has stride = 2 in the 3x3 convolution.

This difference makes ResNet50 v1.5 slightly more accurate (~0.5% top1) than v1, but comes with a smallperformance drawback (~5% imgs/sec).

The model is initialized as described in [Delving deep into rectifiers: Surpassing human-level performance on ImageNet classification](#)

This model is trained with mixed precision using Tensor Cores on Volta, Turing, and the NVIDIA Ampere GPU architectures. Therefore, researchers can get results over 2x faster than training without Tensor Cores, while experiencing the benefits of mixed precision training. This model is tested against each NGC monthly container release to ensure consistent accuracy and performance over time.

We are currently working on adding [NHWC data layout](#) support for Mixed Precision training.

Default configuration

The following sections highlight the default configurations for the ResNet50 model.

Optimizer

This model uses SGD with momentum optimizer with the following hyperparameters:

- Momentum (0.875)
- Learning rate (LR) = 0.256 for 256 batch size, for other batch sizes we linearly scale the learning rate.
- Learning rate schedule - we use cosine LR schedule
- For bigger batch sizes (512 and up) we use linear warmup of the learning rate during the first couple of epochs according to [Training ImageNet in 1 hour](#). Warmup length depends on the total training length.
- Weight decay (WD)= 3.0517578125e-05 (1/32768).
- We do not apply WD on Batch Norm trainable parameters (gamma/bias)
- Label smoothing = 0.1
- We train for:
  - 50 Epochs -> configuration that reaches 75.9% top1 accuracy
  - 90 Epochs -> 90 epochs is a standard for ImageNet networks
  - 250 Epochs -> best possible accuracy.
- For 250 epoch training we also use [MixUp regularization](#).

[https://blog.csdn.net/qq\\_37541097](https://blog.csdn.net/qq_37541097)

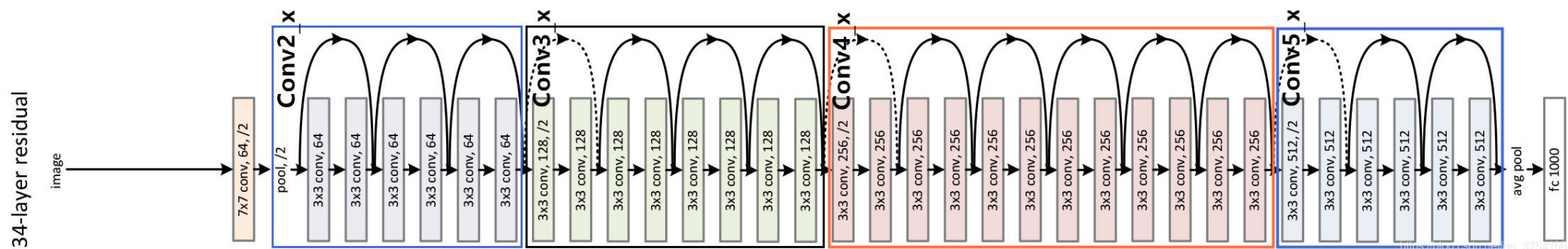
下面这幅图是原论文给出的不同深度的ResNet网络结构配置，注意表中的残差结构给出了主分支上卷积核的大小与卷积核个数，表中的xN表示将该残差结构重复N次。那到底哪些残差结构是虚线残差结构呢。

layer name	output size	18-layer	34-layer	50-layer	101-layer	152-layer
conv1	112×112	7×7, 64, stride 2				
conv2_x	56×56	3×3 max pool, stride 2				
		$\begin{bmatrix} 3\times3, 64 \\ 3\times3, 64 \end{bmatrix} \times 2$	$\begin{bmatrix} 3\times3, 64 \\ 3\times3, 64 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1\times1, 64 \\ 3\times3, 64 \\ 1\times1, 256 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1\times1, 64 \\ 3\times3, 64 \\ 1\times1, 256 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1\times1, 64 \\ 3\times3, 64 \\ 1\times1, 256 \end{bmatrix} \times 3$
conv3_x	28×28	$\begin{bmatrix} 3\times3, 128 \\ 3\times3, 128 \end{bmatrix} \times 2$	$\begin{bmatrix} 3\times3, 128 \\ 3\times3, 128 \end{bmatrix} \times 4$	$\begin{bmatrix} 1\times1, 128 \\ 3\times3, 128 \\ 1\times1, 512 \end{bmatrix} \times 4$	$\begin{bmatrix} 1\times1, 128 \\ 3\times3, 128 \\ 1\times1, 512 \end{bmatrix} \times 4$	$\begin{bmatrix} 1\times1, 128 \\ 3\times3, 128 \\ 1\times1, 512 \end{bmatrix} \times 8$
conv4_x	14×14	$\begin{bmatrix} 3\times3, 256 \\ 3\times3, 256 \end{bmatrix} \times 2$	$\begin{bmatrix} 3\times3, 256 \\ 3\times3, 256 \end{bmatrix} \times 6$	$\begin{bmatrix} 1\times1, 256 \\ 3\times3, 256 \\ 1\times1, 1024 \end{bmatrix} \times 6$	$\begin{bmatrix} 1\times1, 256 \\ 3\times3, 256 \\ 1\times1, 1024 \end{bmatrix} \times 23$	$\begin{bmatrix} 1\times1, 256 \\ 3\times3, 256 \\ 1\times1, 1024 \end{bmatrix} \times 36$
conv5_x	7×7	$\begin{bmatrix} 3\times3, 512 \\ 3\times3, 512 \end{bmatrix} \times 2$	$\begin{bmatrix} 3\times3, 512 \\ 3\times3, 512 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1\times1, 512 \\ 3\times3, 512 \\ 1\times1, 2048 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1\times1, 512 \\ 3\times3, 512 \\ 1\times1, 2048 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1\times1, 512 \\ 3\times3, 512 \\ 1\times1, 2048 \end{bmatrix} \times 3$
	1×1	average pool, 1000-d fc, softmax				
FLOPs		1.8×10 <sup>9</sup>	3.6×10 <sup>9</sup>	3.8×10 <sup>9</sup>	7.6×10 <sup>9</sup>	11.3×10 <sup>9</sup>

Table 1. Architectures for ImageNet. Building blocks are shown in brackets (see also Fig. 5), with the numbers of blocks stacked. Down-sampling is performed by conv3\_1, conv4\_1, and conv5\_1 with a stride of 2.

[https://blog.csdn.net/qq\\_37541097](https://blog.csdn.net/qq_37541097)

对于我们ResNet18/34/50/101/152，表中conv3\_x, conv4\_x, conv5\_x所对应的一系列残差结构的第一层残差结构都是虚线残差结构。因为这一系列残差结构的第一层都有调整输入特征矩阵shape的使命（将特征矩阵的高和宽缩减为原来的一半，将深度channel调整成下一层残差结构所需要的channel）。为了方便理解，下面给出了ResNet34的网络结构图，图中简单标注了一些信息。



对于我们ResNet50/101/152，其实在conv2\_x所对应的一系列残差结构的第一层也是虚线残差结构。因为它需要调整输入特征矩阵的channel，根据表格可知通过3x3的max pool之后输出的特征矩阵shape应该是[56, 56, 64]，但我们conv2\_x所对应的一系列残差结构中的实线残差结构它们期望的输入特征矩阵shape是[56, 56, 256]（因为这样才能保证输入输出特征矩阵shape相同，才能将捷径分支的输出与主分支的输出进行相加）。所以第一层残差结构需要将shape从[56, 56, 64] --> [56, 56, 256]。注意，这里只调整channel维度，高和宽不变（而conv3\_x, conv4\_x, conv5\_x所对应的一系列残差结构的第一层虚线残差结构不仅要调整channel还要将高和宽缩减为原来的一半）。

关于模型的搭建与训练代码放在我的github中，大家可自行下载使用：

<https://github.com/WZMIAOMIAO/deep-learning-for-image-processing>

pytorch版本在pytorch\_learning文件夹中， tensorflow版本在tensorflow\_learning文件夹中.

相关推荐

[关于我们](#) [招贤纳士](#) [广告服务](#) [开发助手](#) [☎ 400-660-0108](#) [✉ kefu@csdn.net](#) [🗣 在线客服](#) [⌚ 工作时间 8:30-22:00](#)

[公安备案号11010502030143](#) [京ICP备19004658号](#) [京网文〔2020〕1039-165号](#) [经营性网站备案信息](#) [北京互联网违法和不良信息举报中心](#)  
[网络110报警服务](#) [中国互联网举报中心](#) [家长监护](#) [Chrome商店下载](#) ©1999-2021北京创新乐知网络技术有限公司 [版权与免责声明](#) [版权申诉](#)  
[出版物许可证](#) [营业执照](#)