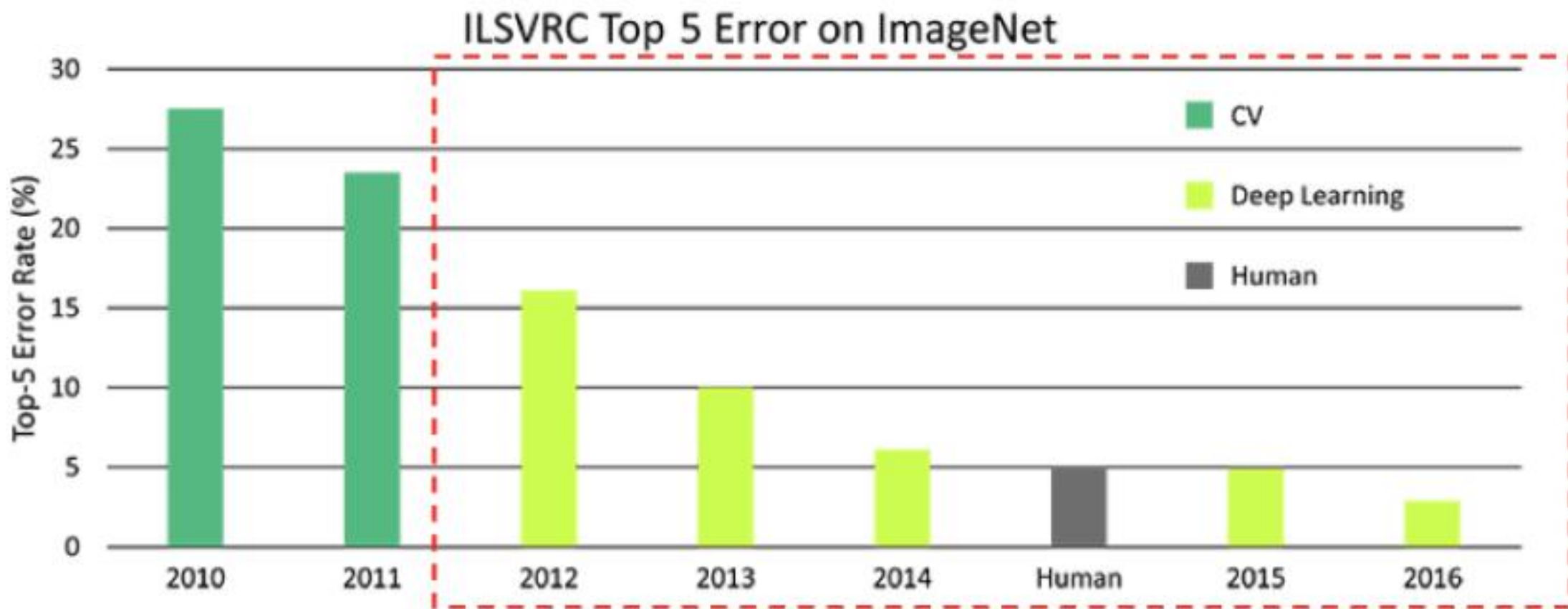


# 计算机视觉

✓ CV领域发展:







# 卷积神经网络:

✓ 分类与检索:





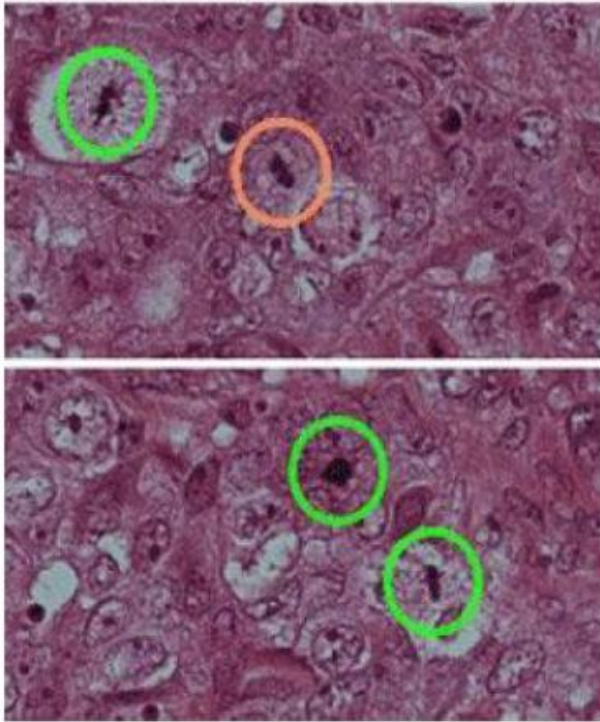
# 卷积神经网络:

✓ 超分辨率重构:



# 卷积神经网络：

✓ 医学任务等：





# 卷积神经网络：

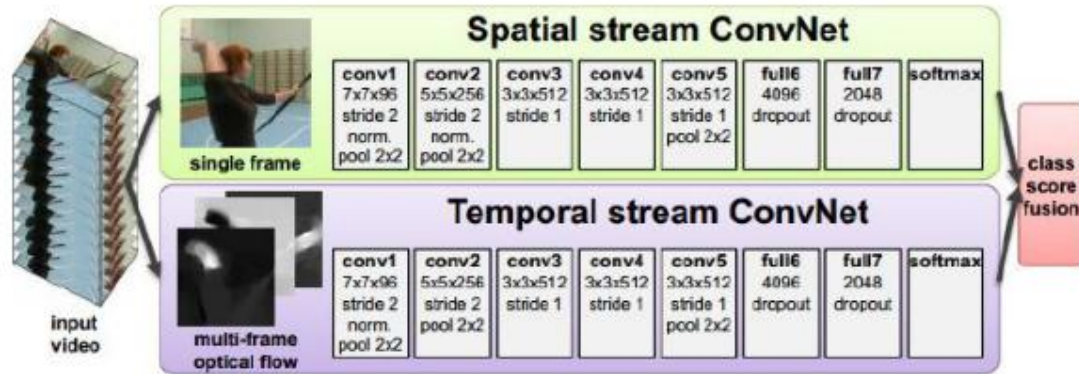
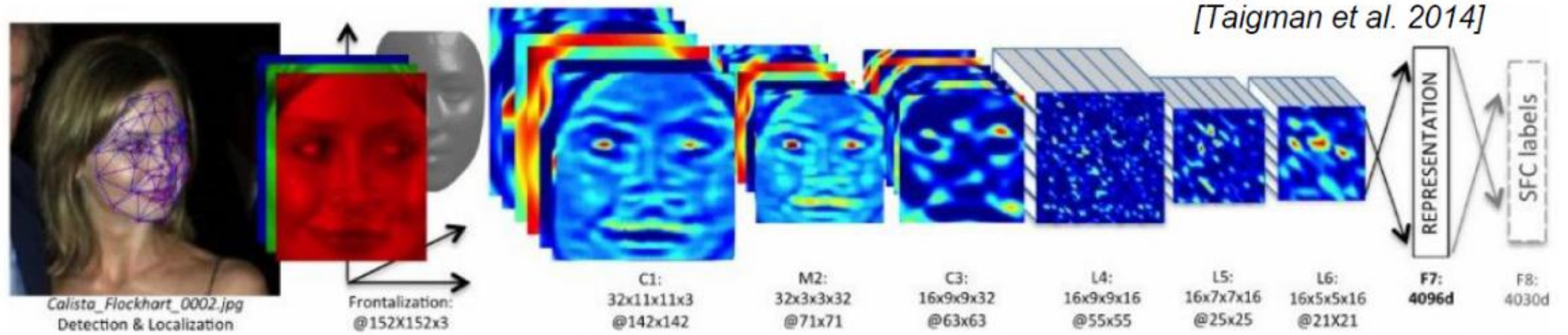
✓ 无人驾驶：



NVIDIA Tegra X1

# 卷积神经网络:

✓ 人脸识别:



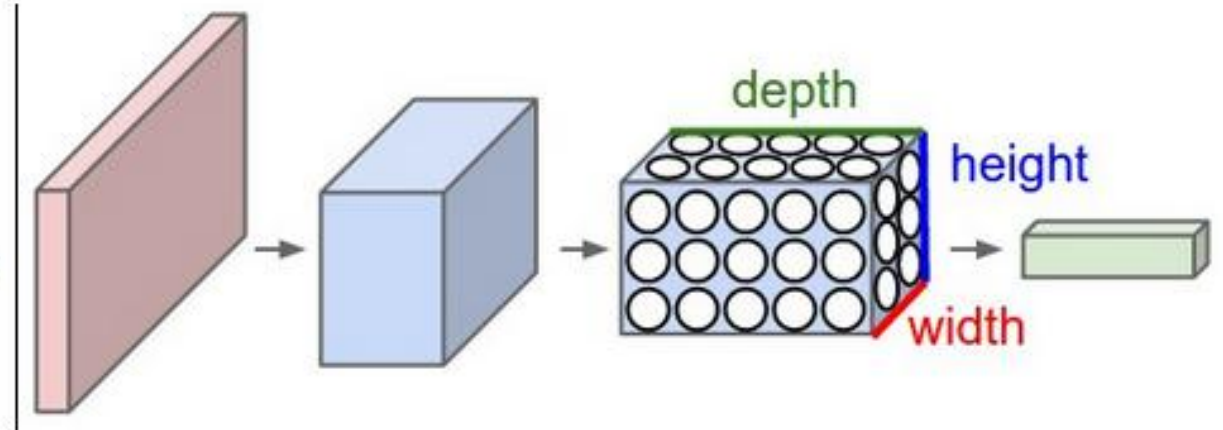
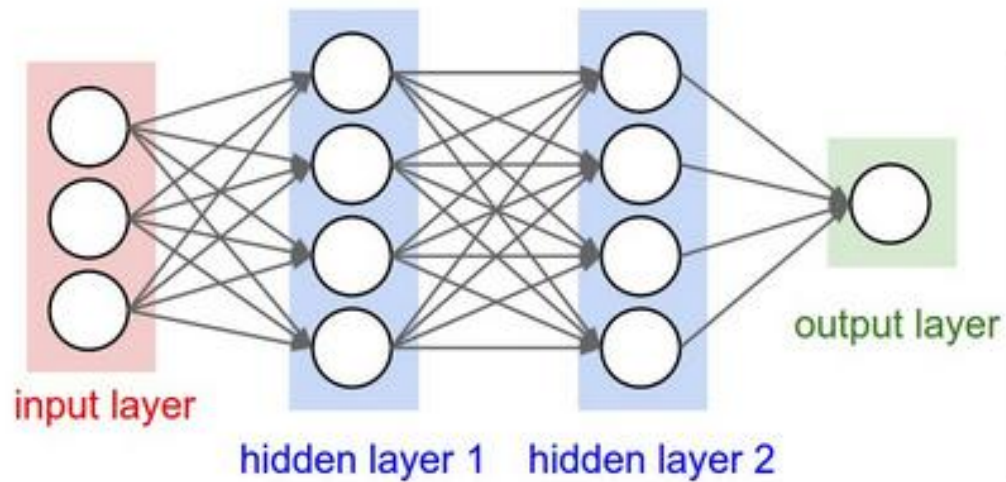
[Simonyan et al. 2014]



[Goodfellow 2014]

# 卷积神经网络：

✓ 卷积网络与传统网络的区别：





# 卷积神经网络:

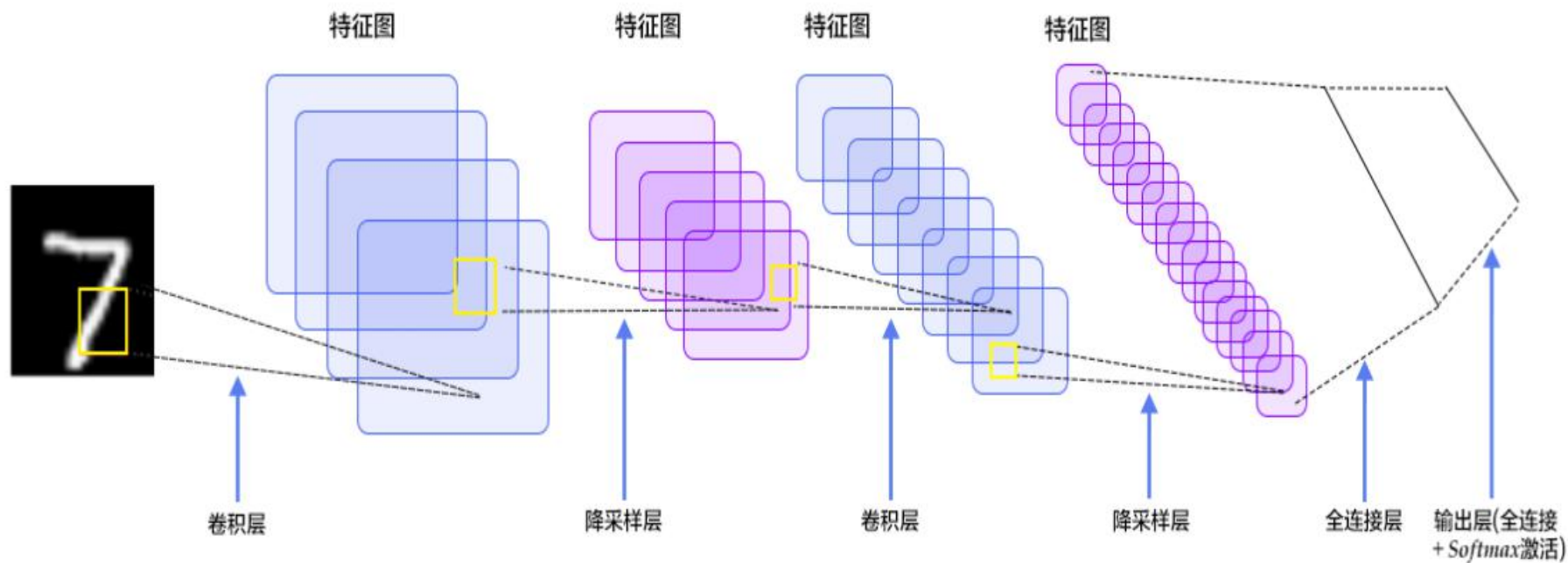
✓ 整体架构:

✎ 输入层

✎ 卷积层

✎ 池化层

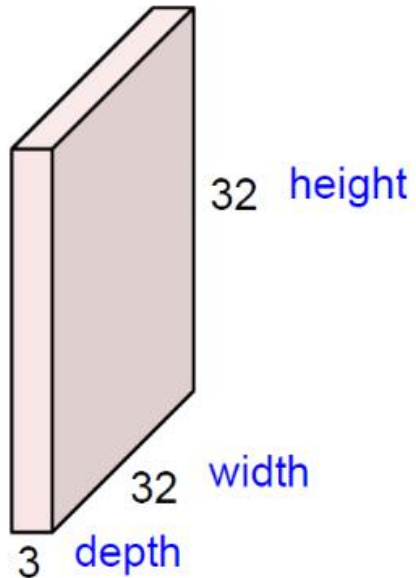
✎ 全连接层



# 卷积神经网络:

✓ 卷积做了一件什么事?

32x32x3 image



5x5x3



$3_0$	$3_1$	$2_2$	1	0
$0_2$	$0_2$	$1_0$	3	1
$3_0$	$1_1$	$2_2$	2	3
2	0	0	2	2
2	0	0	0	1

12.0	12.0	17.0
10.0	17.0	19.0
9.0	6.0	14.0



# 卷积神经网络:

✓ 图像颜色通道



Original image (RGB)



R channel



G channel

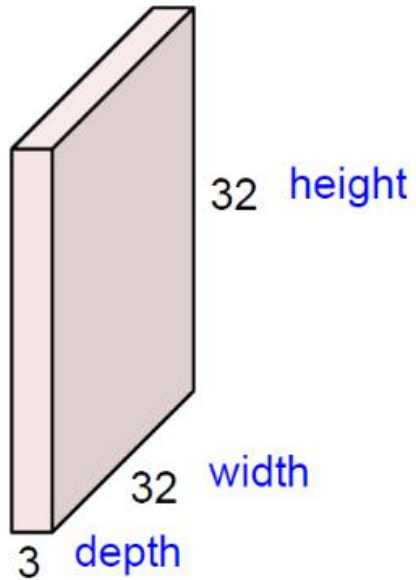


B channel

# 卷积神经网络:

✓ 卷积做了一件什么事?

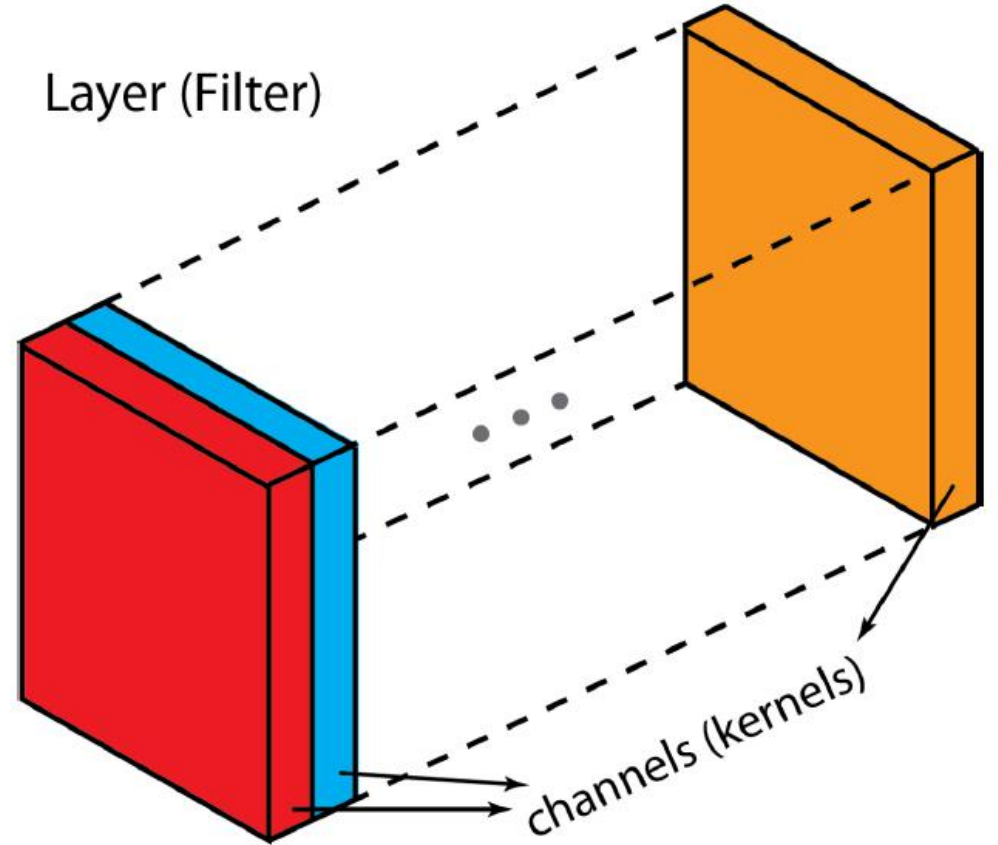
32x32x3 image



5x5x3



Layer (Filter)

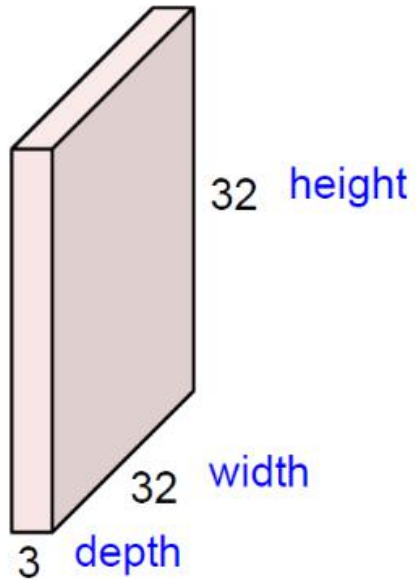




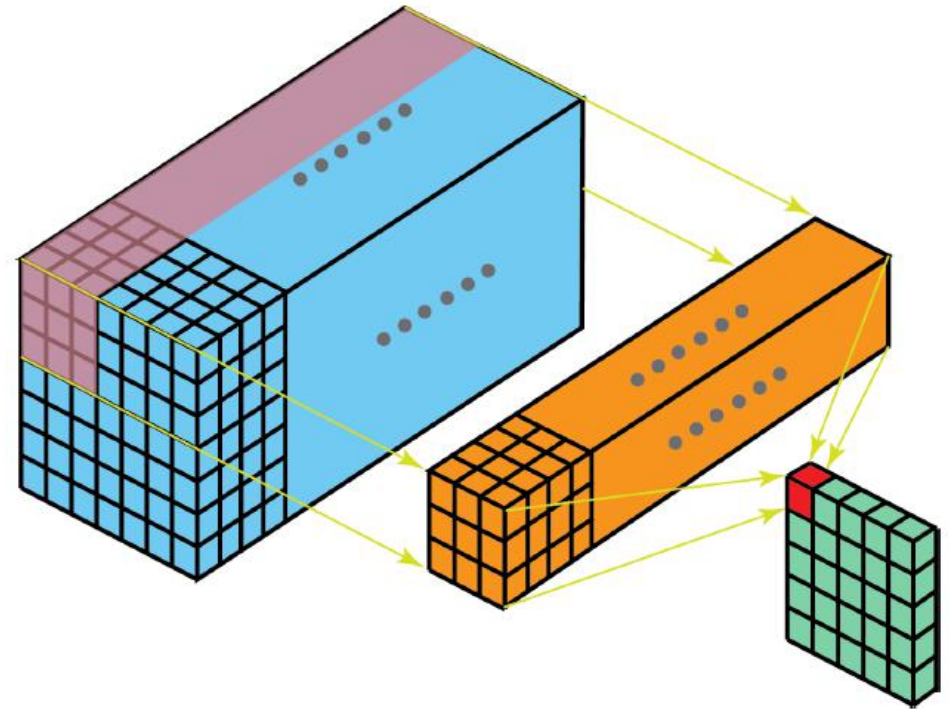
# 卷积神经网络:

✓ 卷积做了一件什么事?

32x32x3 image

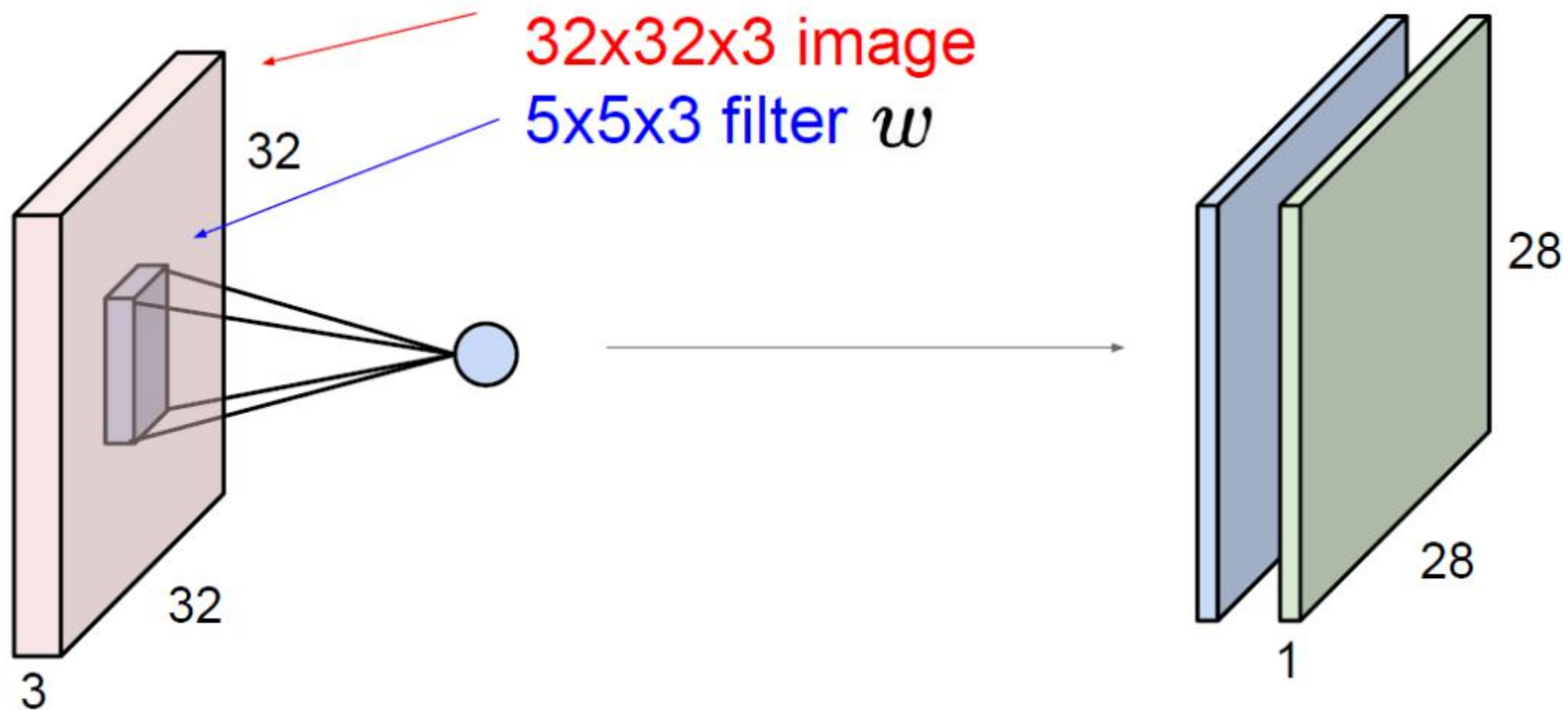


5x5x3



# 卷积神经网络:

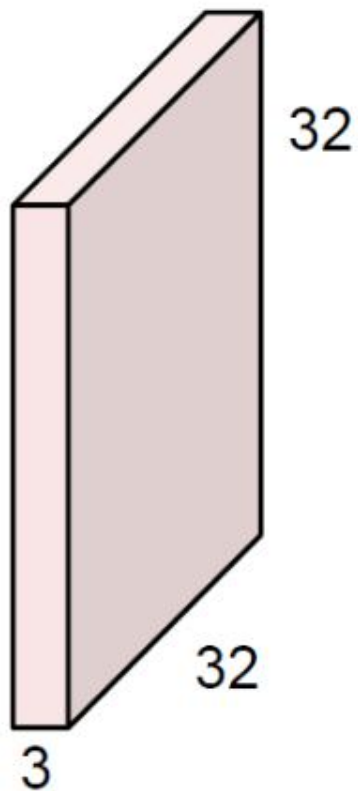
✓ 特征图个数



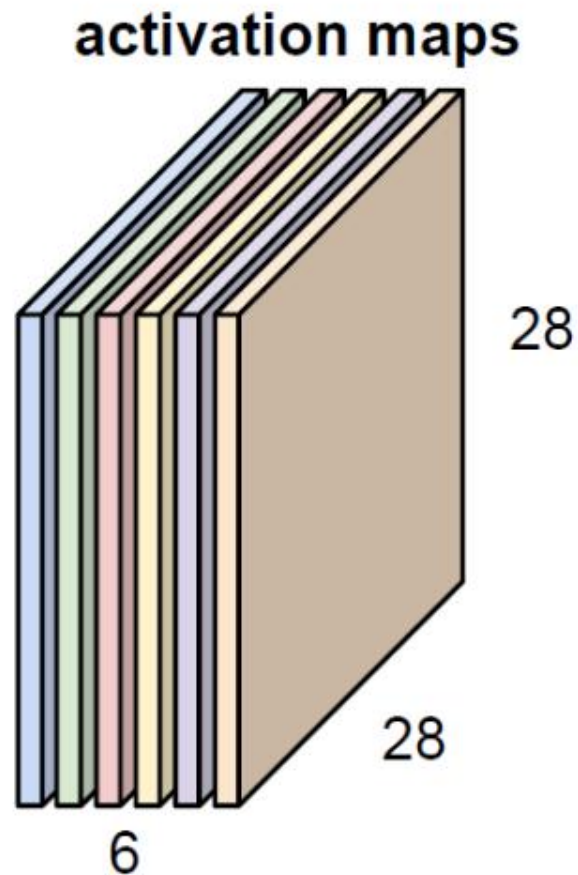


# 卷积神经网络:

✓ 特征图个数



Convolution Layer



Input Volume (+pad 1) (7x7x3)

 $x[:, :, 0]$ 

0	0	0	0	0	0	0
0	1	1	2	2	1	0
0	1	1	1	2	1	0

0	2	1	1	0	2	0
0	2	1	0	1	2	0
0	2	1	2	2	2	0
0	0	0	0	0	0	0

 $x[:, :, 1]$ 

0	0	0	0	0	0	0
0	0	1	2	0	1	0
0	2	2	1	1	0	0

0	2	1	0	0	2	0
0	1	0	0	0	2	0
0	0	1	0	1	2	0
0	0	0	0	0	0	0

 $x[:, :, 2]$ 

0	0	0	0	0	0	0
0	2	2	0	1	2	0
0	0	0	2	1	2	0

0	2	1	0	2	1	0
0	1	1	0	0	0	0
0	0	0	1	1	1	0
0	0	0	0	0	0	0

Filter W0 (3x3x3)

 $w0[:, :, 0]$ 

1	1	1
-1	-1	0
-1	1	0

 $w0[:, :, 1]$ 

-1	-1	1
-1	1	0
-1	1	0

 $w0[:, :, 2]$ 

1	0	-1
0	0	0
1	-1	-1

Bias b0 (1x1x1)

 $b0[:, :, 0]$ 

1
---

Filter W1 (3x3x3)

 $w1[:, :, 0]$ 

0	0	-1
-1	1	1
0	0	0

 $w1[:, :, 1]$ 

0	0	1
1	0	1
0	-1	-1

 $w1[:, :, 2]$ 

-1	1	1
0	1	1
1	-1	1

Bias b1 (1x1x1)

 $b1[:, :, 0]$ 

0
---

Output Volume (3x3x2)

 $o[:, :, 0]$ 

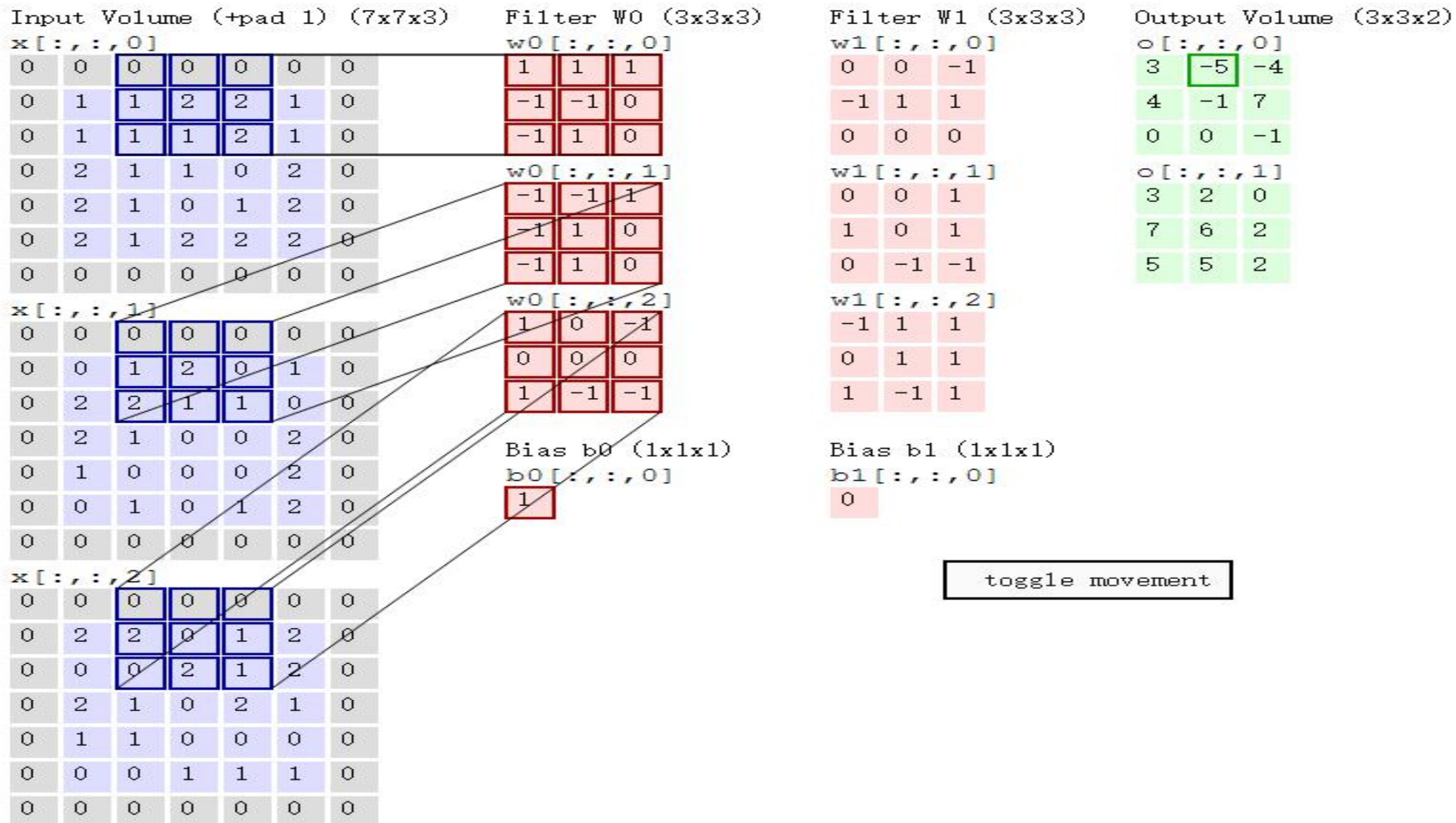
3	-5	-4
4	-1	7
0	0	-1

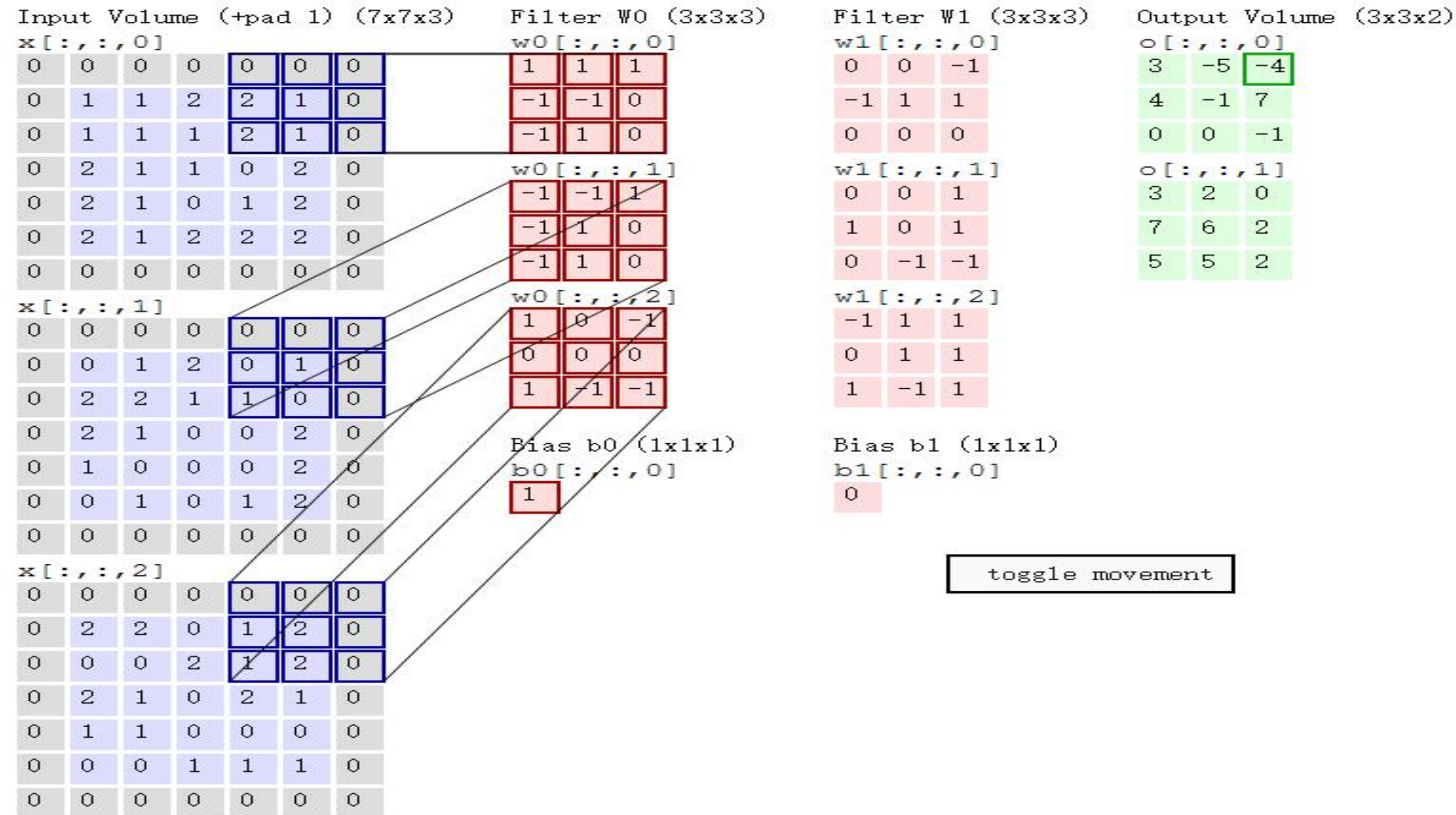
 $o[:, :, 1]$ 

3	2	0
7	6	2
5	5	2

toggle movement



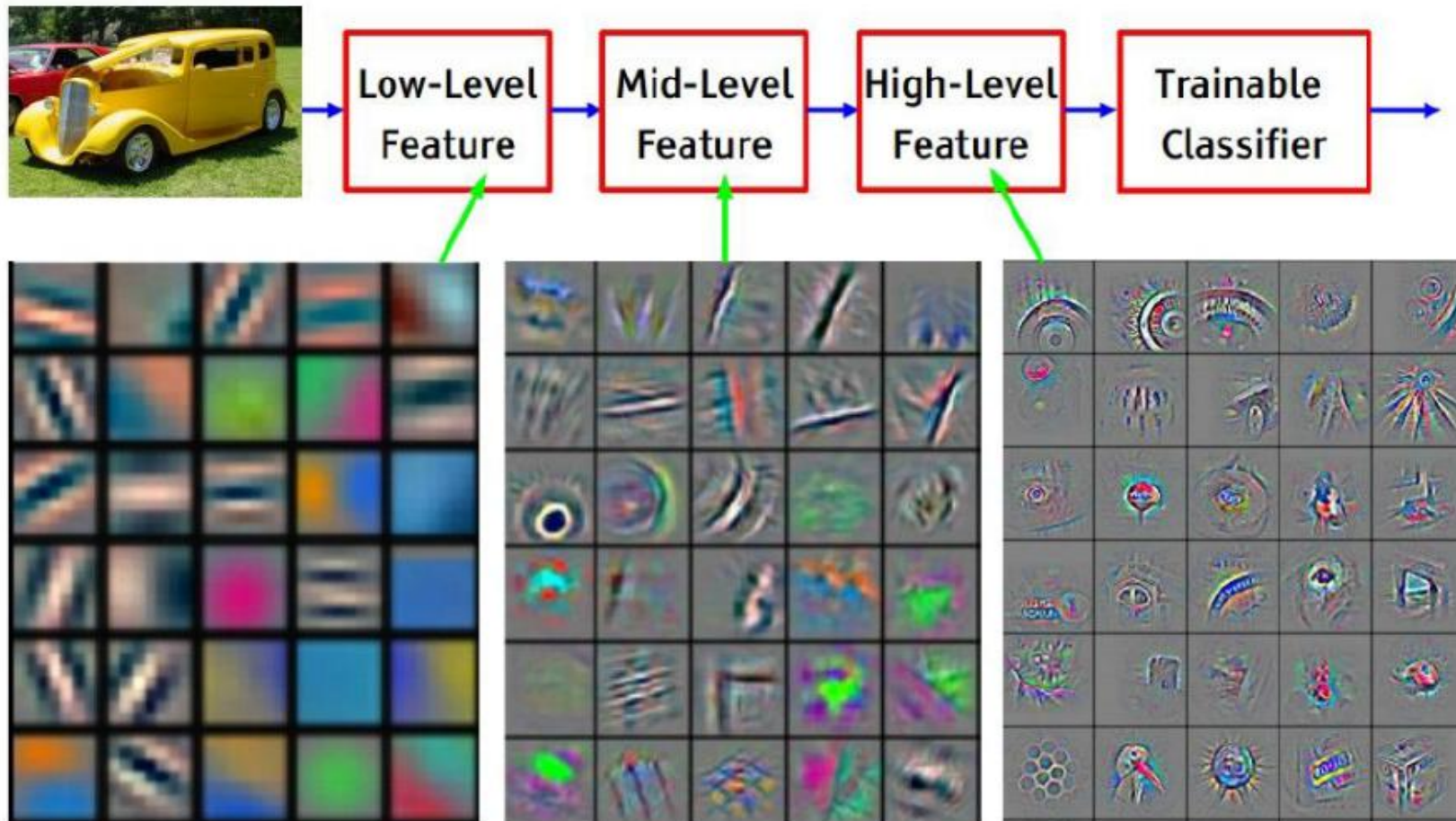






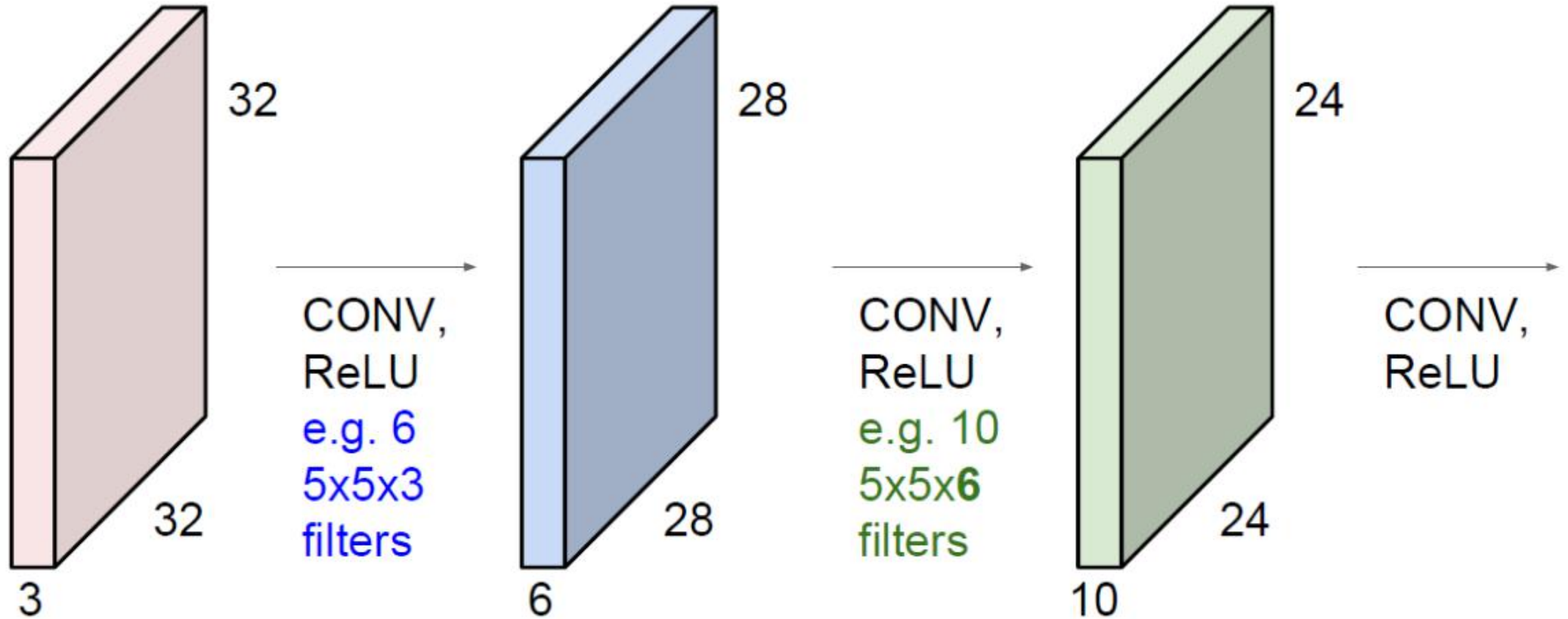
# 卷积神经网络:

✓ 只做一次卷积就可以了么?



# 卷积神经网络：

## ✓ 堆叠的卷积层



# 卷积神经网络：

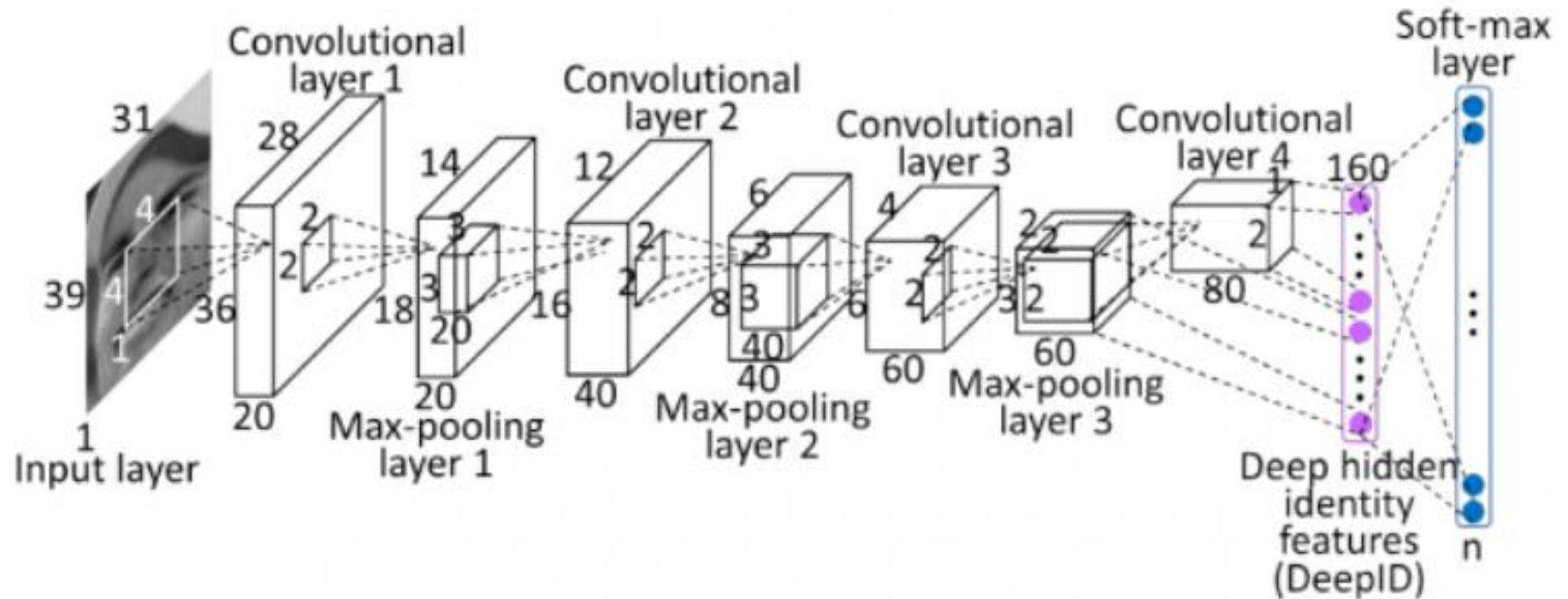
✓ 卷积层涉及参数：

✎ 滑动窗口步长

✎ 卷积核尺寸

✎ 边缘填充

✎ 卷积核个数



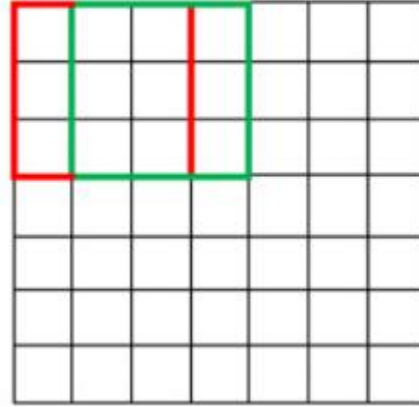


# 卷积神经网络:

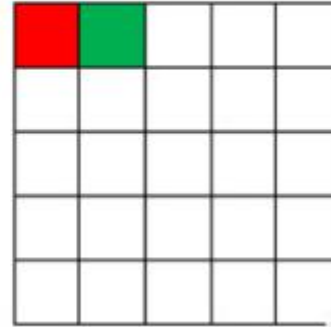
✓ 步长:

✎ 步长为1的卷积:

7 x 7 Input Volume

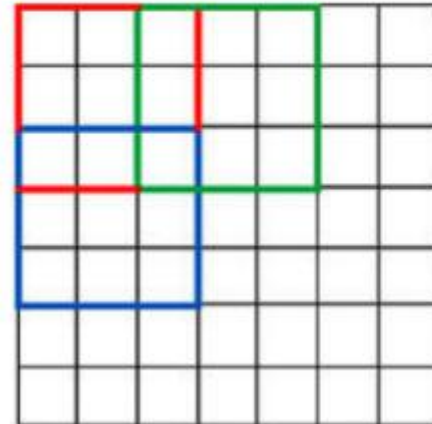


5 x 5 Output Volume

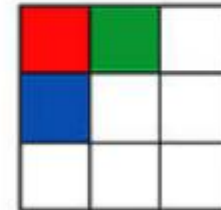


✎ 步长为2的卷积:

7 x 7 Input Volume

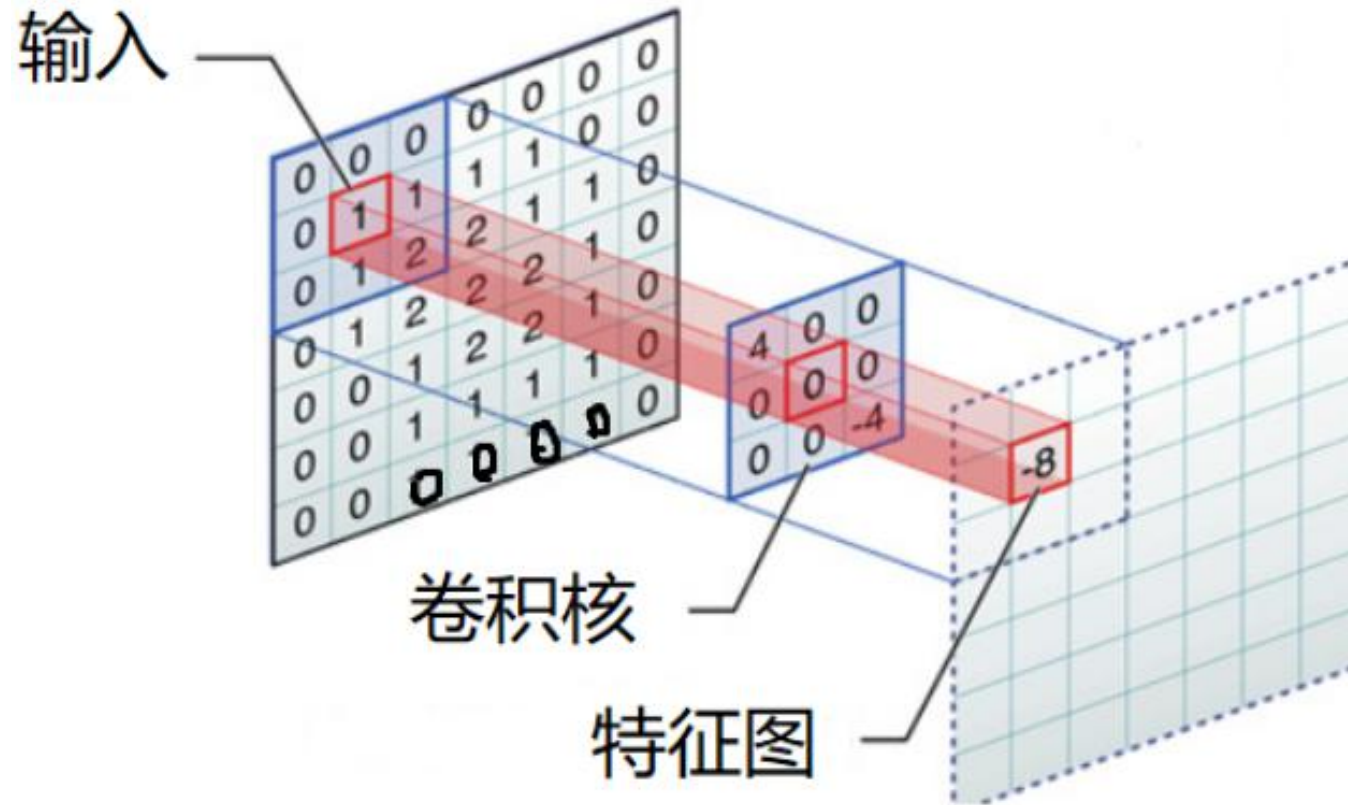


3 x 3 Output Volume



# 卷积神经网络:

✓ 边界填充:

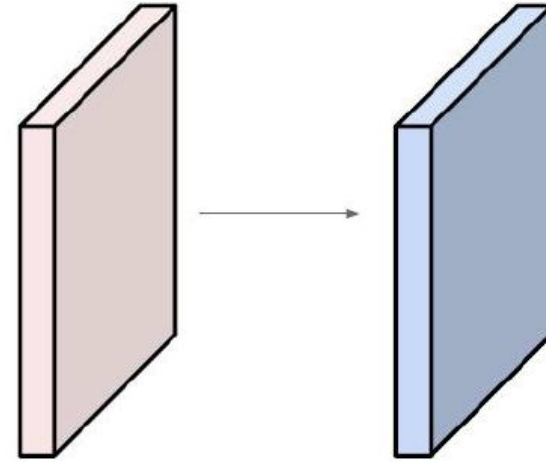


# 卷积神经网络：

✓ 卷积结果计算公式：

✎ 长度：  $H_2 = \frac{H_1 - F_H + 2P}{S} + 1$

✎ 宽度：  $W_2 = \frac{W_1 - F_W + 2P}{S} + 1$



✎ 其中 $W_1$ 、 $H_1$ 表示输入的宽度、长度； $W_2$ 、 $H_2$ 表示输出特征图的宽度、长度； $F$ 表示卷积核长和宽的大小； $S$ 表示滑动窗口的步长； $P$ 表示边界填充(加几圈0)。

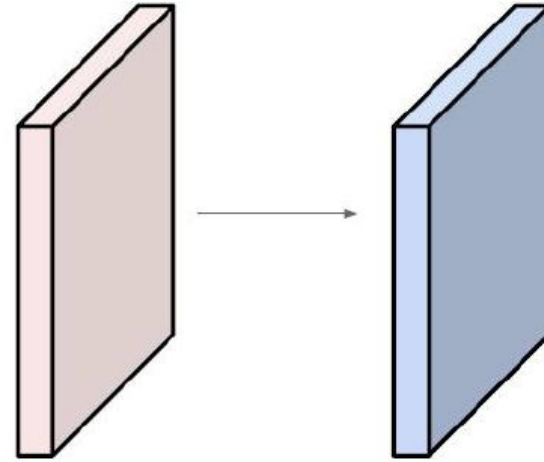


# 卷积神经网络:

✓ 卷积结果计算公式:

✎ 长度:  $H_2 = \frac{H_1 - F_H + 2P}{S} + 1$

✎ 宽度:  $W_2 = \frac{W_1 - F_W + 2P}{S} + 1$

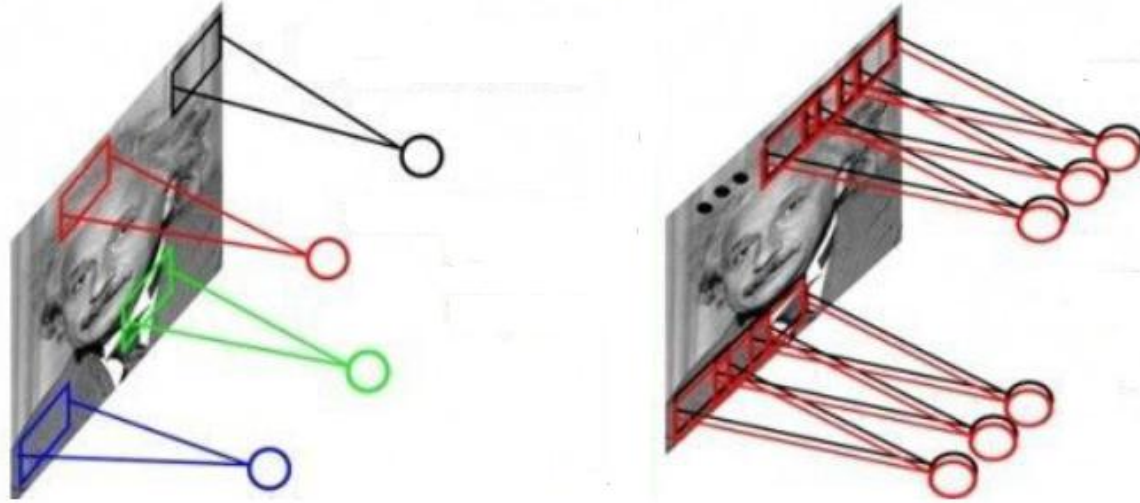


✎ 如果输入数据是32\*32\*3的图像, 用10个5\*5\*3的filter来进行卷积操作, 指定步长为1, 边界填充为2, 最终输出的规模为?

✎  $(32 - 5 + 2 * 2) / 1 + 1 = 32$ , 所以输出规模为32\*32\*10, 经过卷积操作后也可以保持特征图长度、宽度不变。

# 卷积神经网络:

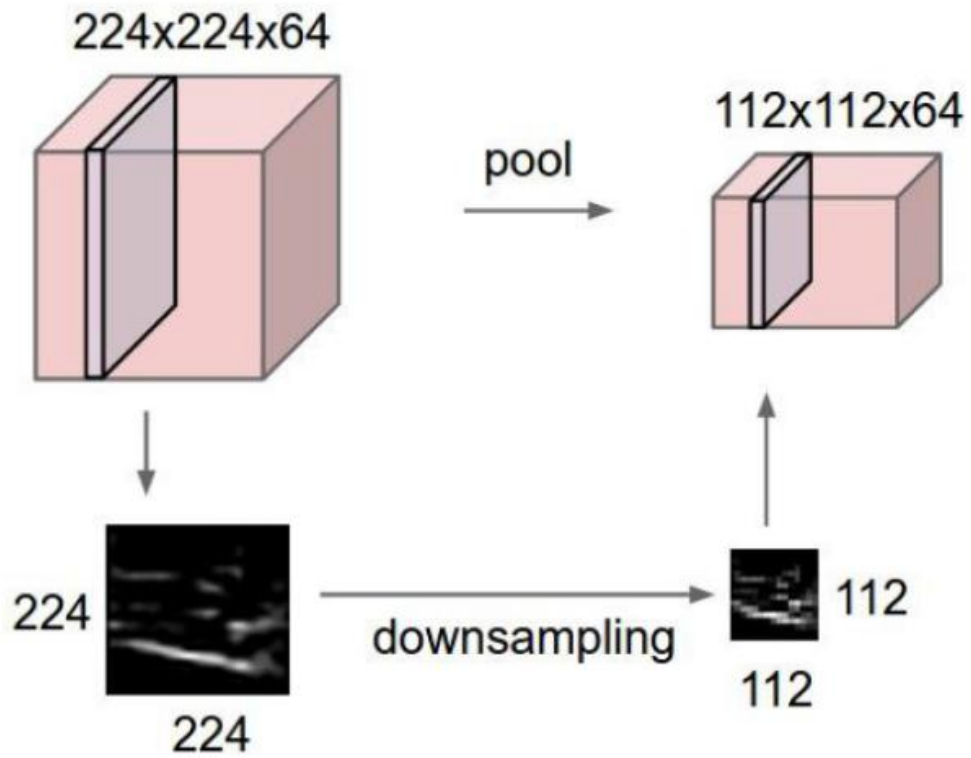
✓ 卷积参数共享:



- ✎ 数据依旧是 $32*32*3$ 的图像，继续用10个 $5*5*3$ 的filter来进行卷积操作，所需的权重参数有多少个呢？
- ✎  $5*5*3 = 75$ ，表示每一个卷积核只需要75个参数，此时有10个不同的卷积核，就需要 $10*75 = 750$ 个卷积核参数，不要忘记还有b参数，每个卷积核都有一个对应的偏置参数，最终只需要 $750+10=760$ 个权重参数。

# 卷积神经网络:

✓ 池化层:



1	3	2	9
7	4	1	5
8	5	2	3
4	2	1	4

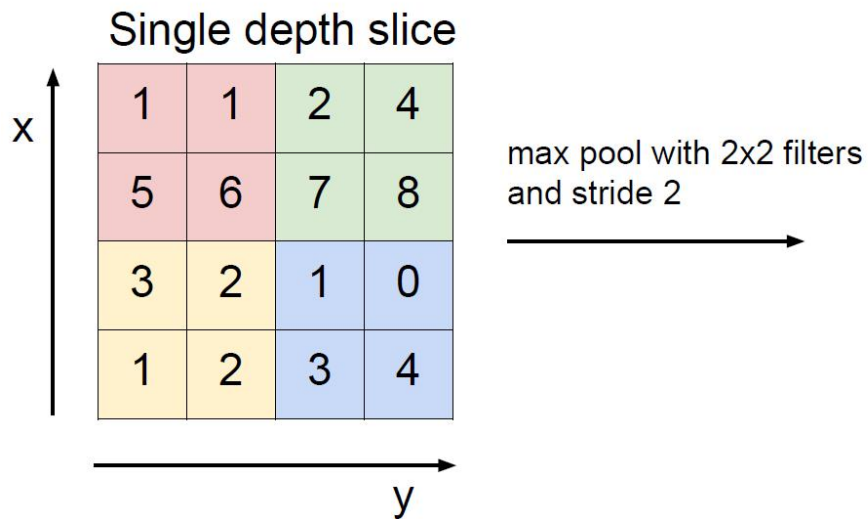
7	9
8	



# 卷积神经网络:

✓ 最大池化:

## MAX POOLING

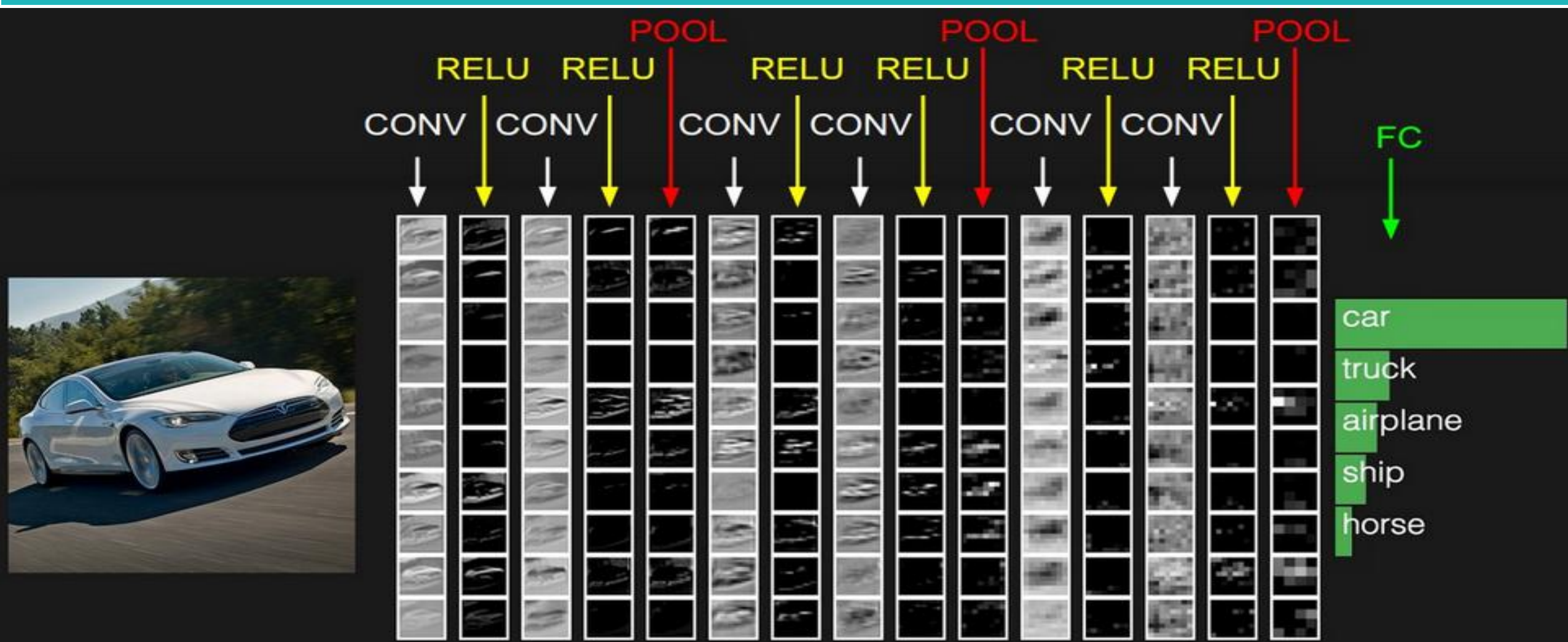


6	8
3	4

1	3	2	9
7	4	1	5
8	5	2	3
4	2	1	4

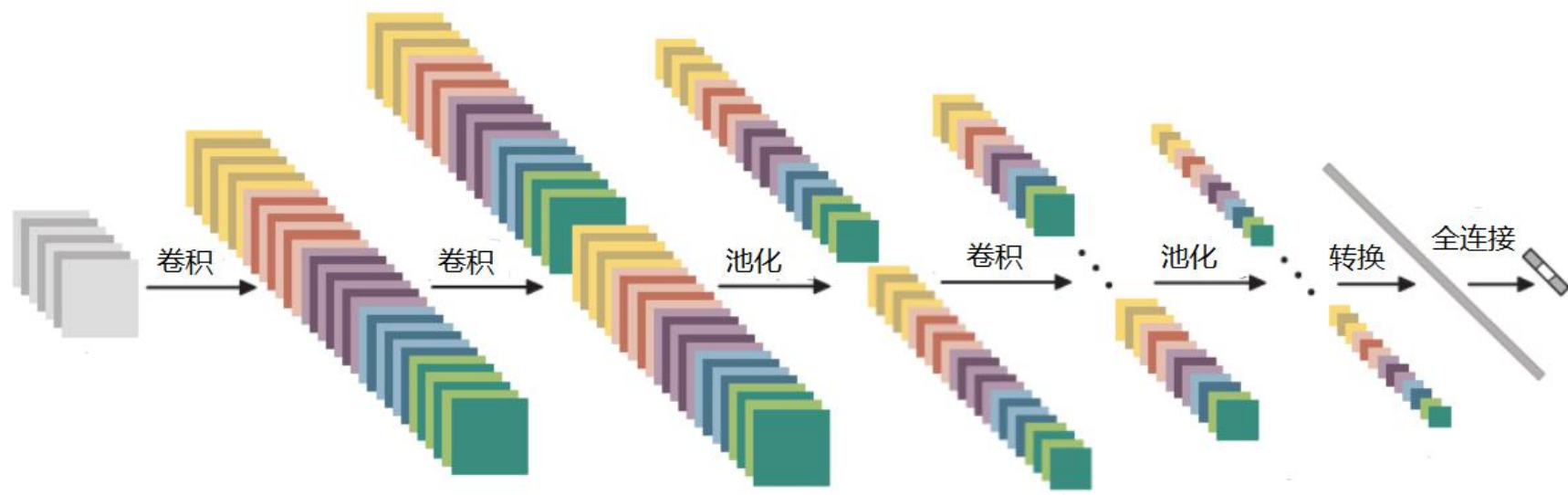
7	9
8	

# 卷积神经网络:



# 卷积神经网络：

✓ 特征图变化：





# 卷积神经网络:

## ✓ 经典网络-Alexnet:

[227x227x3] INPUT

[55x55x96] CONV1: 96 11x11 filters at stride 4, pad 0

[27x27x96] MAX POOL1: 3x3 filters at stride 2

[27x27x96] NORM1: Normalization layer

[27x27x256] CONV2: 256 5x5 filters at stride 1, pad 2

[13x13x256] MAX POOL2: 3x3 filters at stride 2

[13x13x256] NORM2: Normalization layer

[13x13x384] CONV3: 384 3x3 filters at stride 1, pad 1

[13x13x384] CONV4: 384 3x3 filters at stride 1, pad 1

[13x13x256] CONV5: 256 3x3 filters at stride 1, pad 1

[6x6x256] MAX POOL3: 3x3 filters at stride 2

[4096] FC6: 4096 neurons

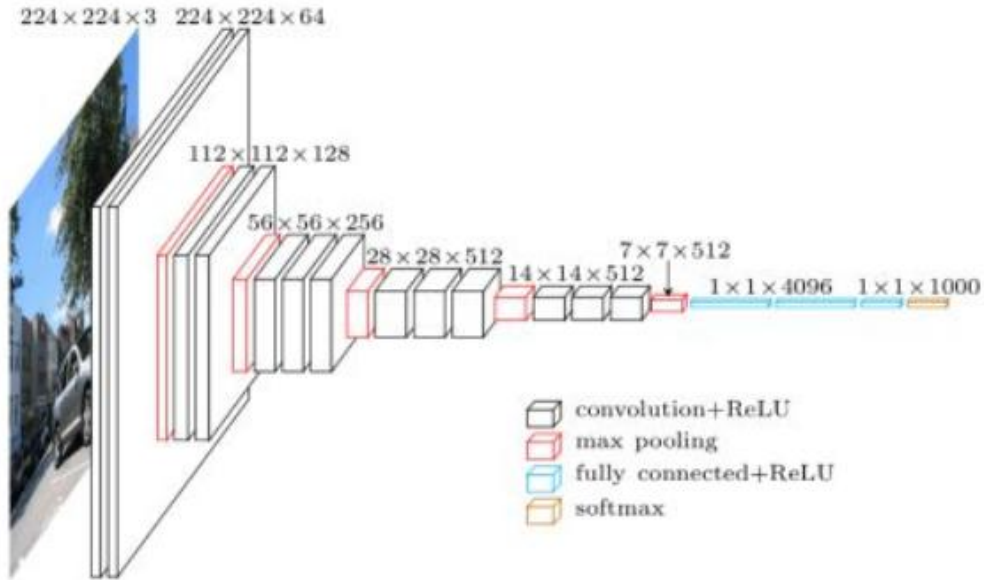
[4096] FC7: 4096 neurons

[1000] FC8: 1000 neurons (class scores)



# 卷积神经网络：

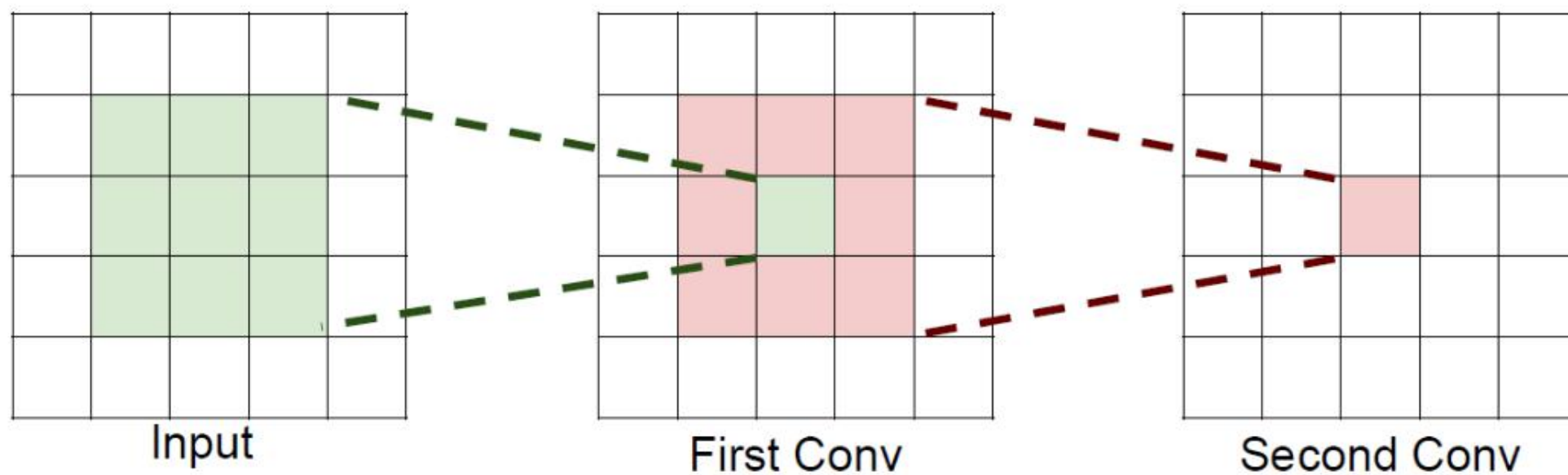
✓ 经典网络-Vgg：



ConvNet Configuration					
A	A-LRN	B	C	D	E
11 weight layers	11 weight layers	13 weight layers	16 weight layers	16 weight layers	19 weight layers
input (224 × 224 RGB image)					
conv3-64	conv3-64 LRN	conv3-64 <b>conv3-64</b>	conv3-64 conv3-64	conv3-64 conv3-64	conv3-64 conv3-64
maxpool					
conv3-128	conv3-128	conv3-128 <b>conv3-128</b>	conv3-128 conv3-128	conv3-128 conv3-128	conv3-128 conv3-128
maxpool					
conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256 <b>conv1-256</b>	conv3-256 conv3-256 <b>conv3-256</b>	conv3-256 conv3-256 conv3-256 <b>conv3-256</b>
maxpool					
conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 <b>conv1-512</b>	conv3-512 conv3-512 <b>conv3-512</b>	conv3-512 conv3-512 conv3-512 <b>conv3-512</b>
maxpool					
conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 <b>conv1-512</b>	conv3-512 conv3-512 <b>conv3-512</b>	conv3-512 conv3-512 conv3-512 <b>conv3-512</b>
maxpool					
FC-4096					
FC-4096					
FC-1000					
soft-max					

# 卷积神经网络:

✓ 感受野:



✎ 如果堆叠3个3\*3的卷积层，并且保持滑动窗口步长为1，其感受野就是7\*7的了，这跟一个使用7\*7卷积核的结果是一样的，那为什么非要堆叠3个小卷积呢？



# 卷积神经网络：

## ✓ 感受野

✎ 假设输入大小都是 $h*w*c$ ，并且都使用 $c$ 个卷积核(得到 $c$ 个特征图)，可以来计算一下其各自所需参数：

一个 $7*7$ 卷积核所需参数：

$$= C \times (7 \times 7 \times C) = \mathbf{49\ C^2}$$

3个 $3*3$ 卷积核所需参数：

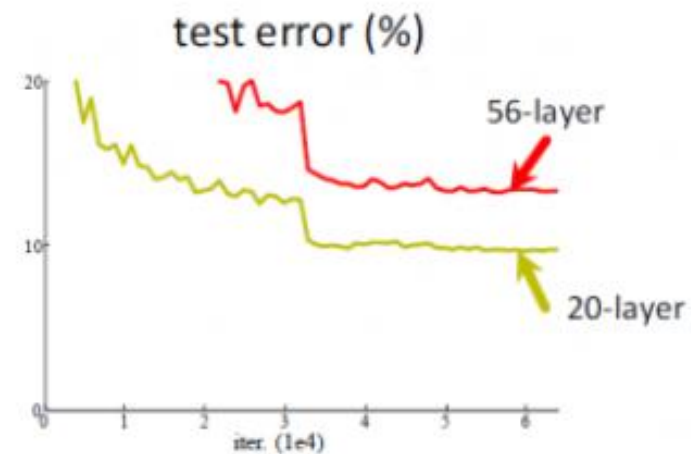
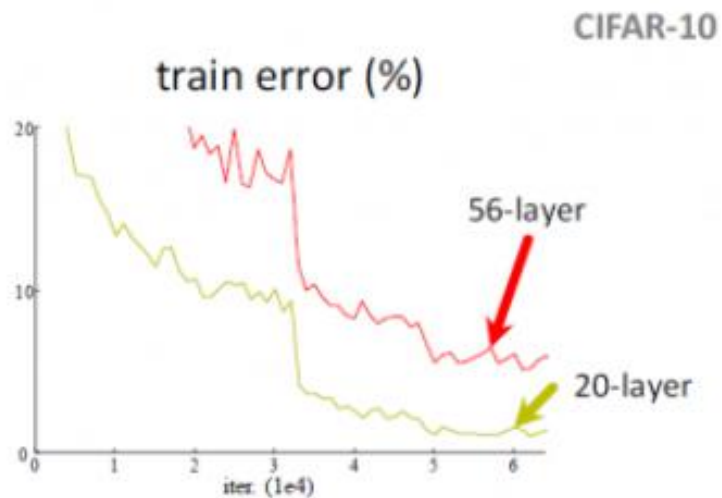
$$= 3 \times C \times (3 \times 3 \times C) = \mathbf{27\ C^2}$$

✎ 很明显，堆叠小的卷积核所需的参数更少一些，并且卷积过程越多，特征提取也会越细致，加入的非线性变换也随着增多，还不会增大权重参数个数，这就是VGG网络的基本出发点，用小的卷积核来完成体特征提取操作。

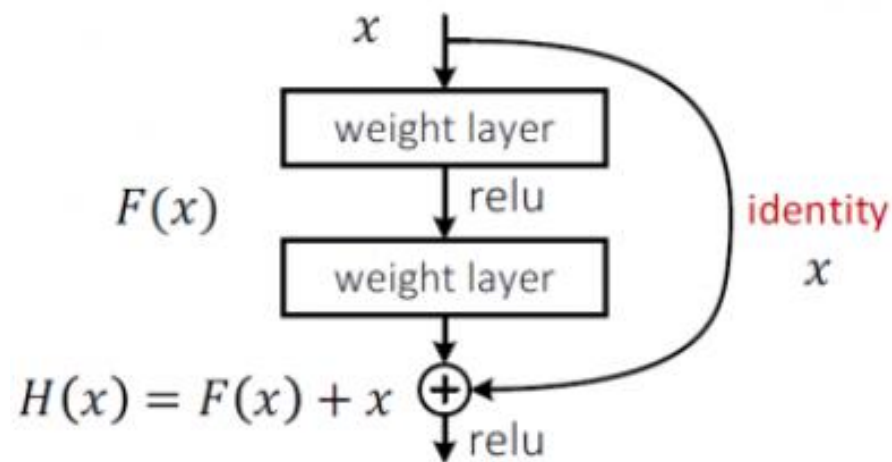
# 卷积神经网络:

✓ 经典网络-Resnet

📎 深层网络遇到的问题:

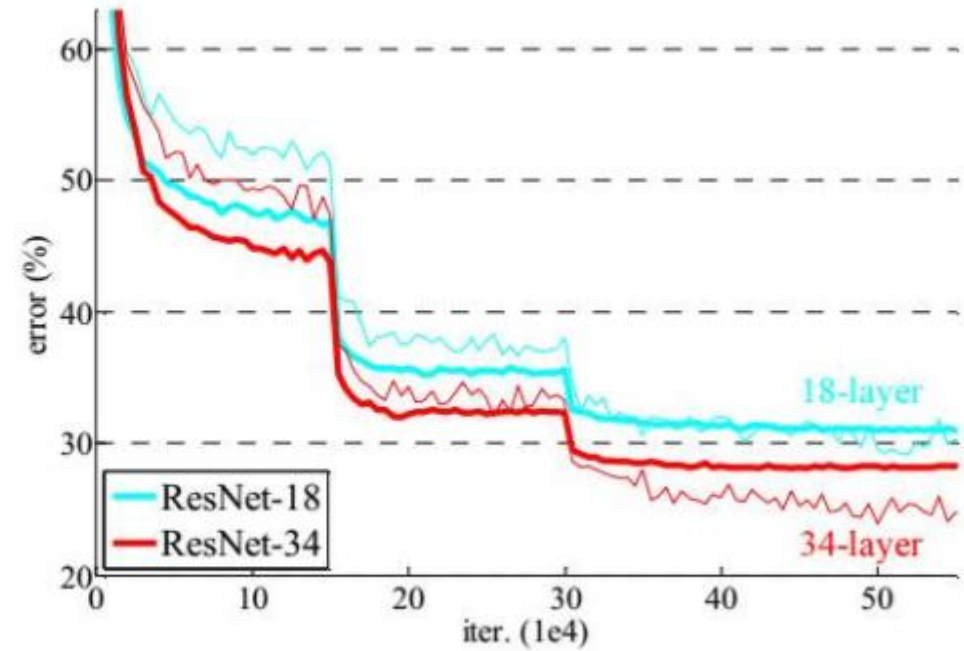
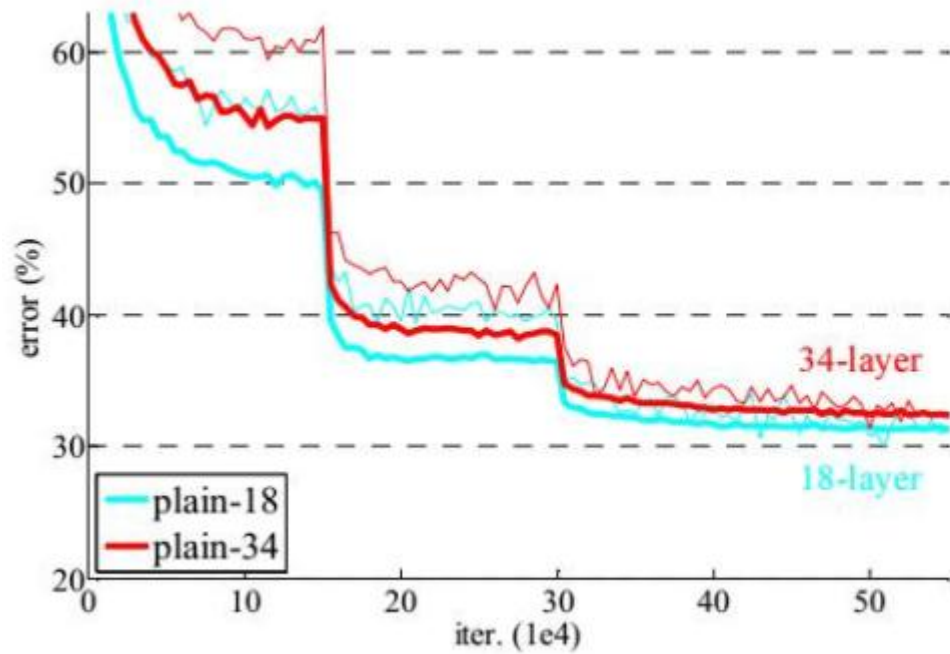


📎 解决方案:



# 卷积神经网络:

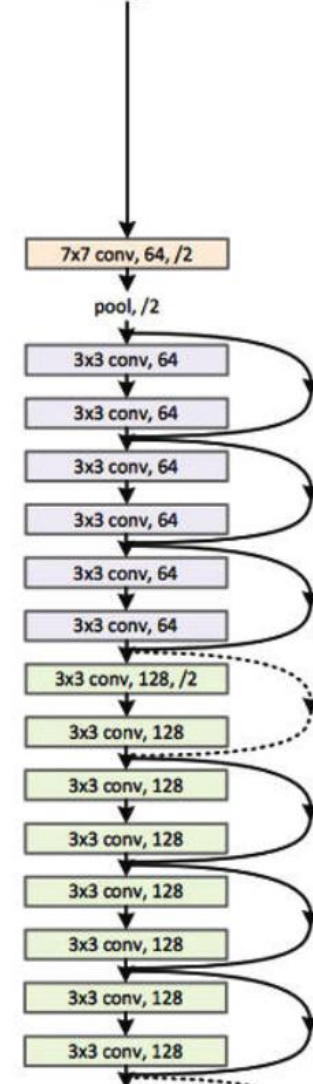
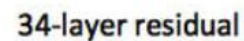
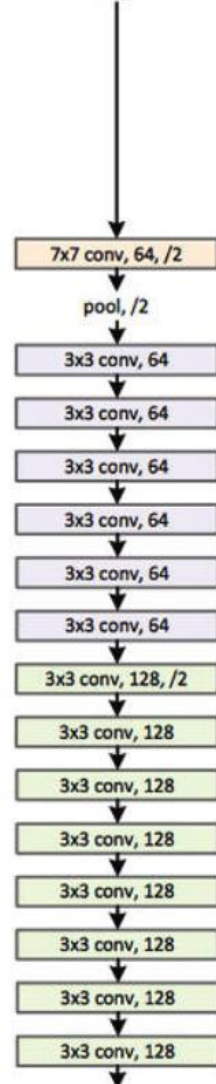
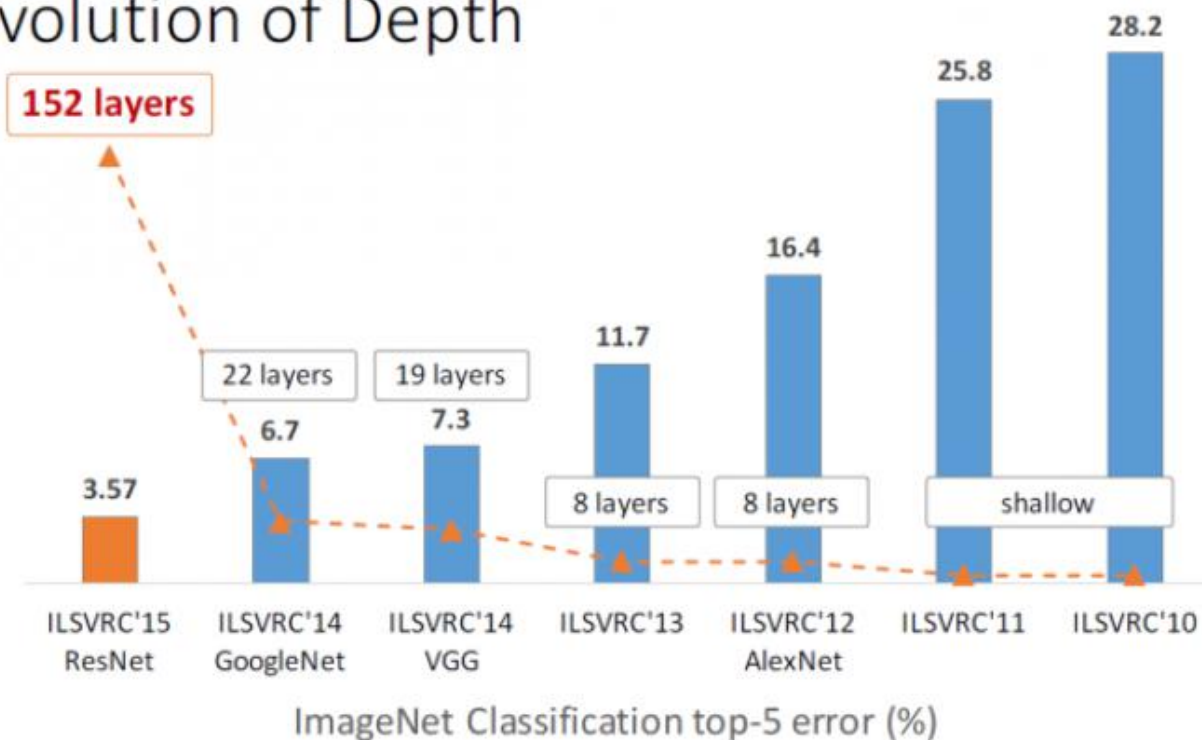
## ✓ 经典网络-Resnet





# 卷积神经网络：

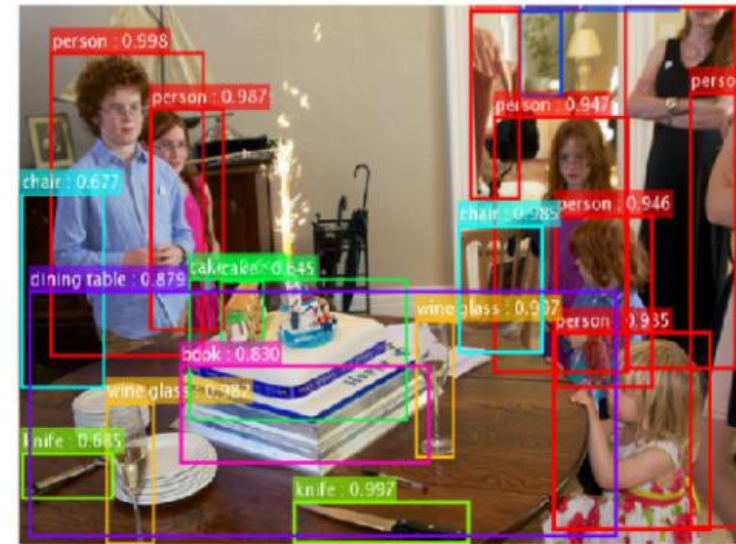
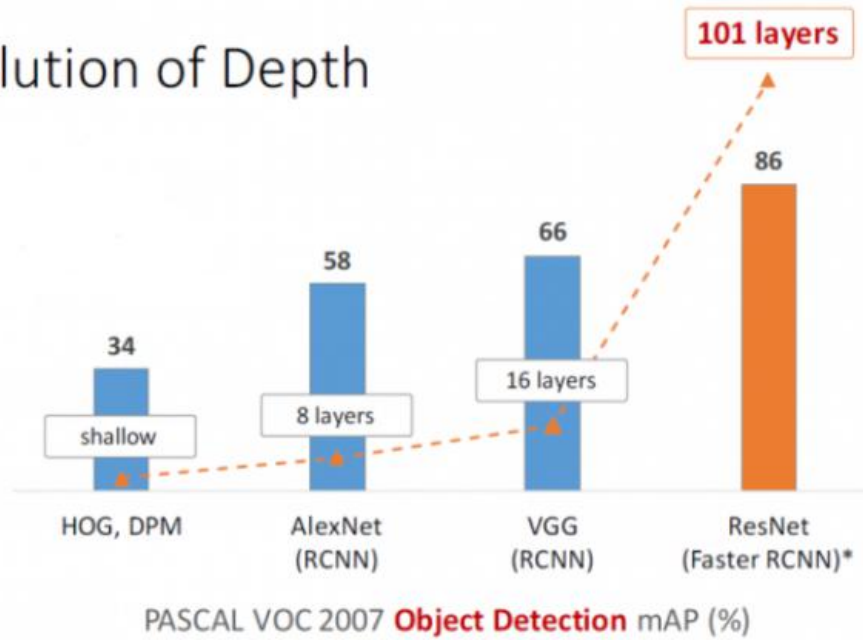
## ✓ 经典网络-Resnet



# 卷积神经网络:

## ✓ 经典网络-Resnet

### Revolution of Depth



ResNet's object detection result on COCO