## 深度学习快速入门

07 卷积原理

POET

2024年2月12日

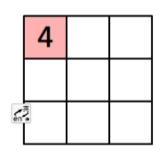
1 卷积原理 2

#### 卷积原理 1

卷积核不停的在原图上进行滑动,对应元素相乘再相加。

下图为每次滑动移动 1 格, 然后再利用原图与卷积核上的数值进行计 算得到缩略图矩阵的数据,如下图所示:

<b>1</b> <sub>×1</sub>	1,0	1,	0	0
<b>O</b> <sub>×0</sub>	<b>1</b> <sub>×1</sub>	1,0	1	0
<b>O</b> <sub>×1</sub>	0,×0	1,	1	1
0	0	1	1	0
0	1	1	0	0



**Image** 

# Convolved Feature

```
import torch
      import torch.nn.functional as F
2
      input = torch.tensor([[1, 2, 0, 3, 1],
3
                              [0, 1, 2, 3, 1],
                              [1, 2, 1, 0, 0],
5
                              [5, 2, 3, 1, 1],
6
                              [2, 1, 0, 1, 1])
7
       kernel = torch.tensor([[1, 2, 1],
9
                               [0, 1, 0],
10
                               [2, 1, 0])
11
```

1 卷积原理 3

```
#这里面conv2d(N,C,H,W)里面的四个是 N就是batch size 也就是输入图片的数量,
#C就是通道数这只是一个二维张量所以通道为1,H就是高,W就是宽,所以是1 1 5 5
input = torch.reshape(input, (1, 1, 5, 5))
kernel = torch.reshape(kernel, (1, 1, 3, 3))
output = F.conv2d(input, kernel, stride=1)
print(output)
```

输出结果如下所示:

$$tensor \left( \left[ \begin{bmatrix} 10 & 12 & 12 \\ 18 & 16 & 16 \\ 13 & 9 & 3 \end{bmatrix} \right] \right)$$



 1 卷积原理 4

```
9
       kernel = torch.tensor([[1, 2, 1],
10
                                  [0, 1, 0],
11
                                  [2, 1, 0])
12
13
       print(input.shape)
14
       print (kernel.shape)
15
       input = torch.reshape(input, (1,1,5,5))
16
       kernel = torch.reshape(kernel, (1,1,3,3))
17
       print(input.shape)
18
       print (kernel.shape)
19
20
       output2 = F.conv2d(input, kernel, stride=2) # 步
21
          伐为2
       print(output2)
22
      输出结果:
      torch.Size([5, 5])
      torch.Size([3, 3])
      torch.Size([1, 1, 5, 5])
      torch.Size([1, 1, 3, 3])
      tensor([[[10, 12], [13, 3]]])
       import torch
1
       import torch.nn.functional as F
2
3
       input = torch.tensor([[1, 2, 0, 3, 1],
4
                                 [0, 1, 2, 3, 1],
5
                                 [1, 2, 1, 0, 0],
6
                                 [5, 2, 3, 1, 1],
7
                                 [2, 1, 0, 1, 1]]
8
9
       kernel = torch.tensor([[1, 2, 1],
```

10

```
[0, 1, 0],
11
                               [2, 1, 0])
12
13
      print(input.shape)
      print (kernel.shape)
15
      input = torch.reshape(input, (1,1,5,5))
16
      kernel = torch.reshape(kernel, (1,1,3,3))
^{17}
      print(input.shape)
18
      print (kernel.shape)
19
20
      output3 = F.conv2d(input, kernel, stride=1,
21
         padding=1) # 周围只填充一层,填充部分默认为零
      print(output3)
```

### 输出结果:

```
torch.Size([5, 5])
torch.Size([3, 3])
torch.Size([1, 1, 5, 5])
torch.Size([1, 1, 3, 3])
tensor([[[[ 1, 3, 4, 10, 8],
[ 5, 10, 12, 12, 6],
[ 7, 18, 16, 16, 8],
[ 11, 13, 9, 3, 4],
[ 14, 13, 9, 7, 4]]]])
```

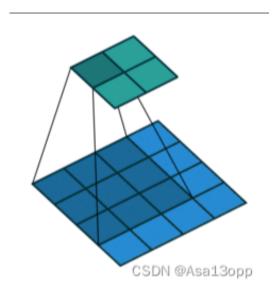
### 2 步幅、填充原理

- 1. **步幅**: 卷积核经过输入特征图的采样间隔。设置步幅的目的: 希望减小输入参数的数目,减少计算量。
- 2. 填充: 在输入特征图的每一边添加一定数目的行列。设置填充的目的: 希望每个输入方块都能作为卷积窗口的中心,或使得输出的特征图的

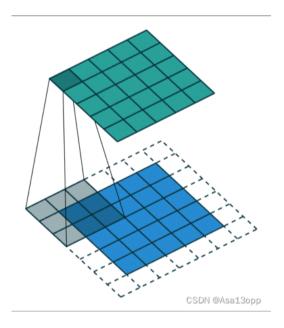
长、宽 = 输入的特征图的长、宽。

3. 一个尺寸 a \* a 的特征图,经过 b \* b 的卷积层,步幅(stride)= c,填充(padding)= d,若 d 等于 0,也就是不填充,输出的特征图的尺寸=(a-b)/ c+1;若 d 不等于 0,也就是填充,输出的特征图的尺寸=(a+2d-b)/ c+1。

**例子 1** 一个特征图尺寸为 4\*4 的输入,使用 3\*3 的卷积核,步幅 =1,填充 =0,输出的尺寸 =(4-3)/1+1=2。



**例子 2** 一个特征图尺寸为 5\*5 的输入,使用 3\*3 的卷积核,步幅 =1,填充 =1,输出的尺寸 =(5+2\*1-3)/1+1=5。



**例子 3** 一个特征图尺寸为 6 \* 6 的输入,使用 3 \* 3 的卷积核,步幅 =2,填充 =1,输出的尺寸 =(6+2\*1-3)/2+1=2.5+1=3.5 向下取整 =3(降采样: 边长减少 1/2)。

