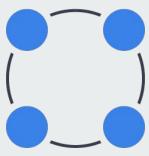
Машинное обучение

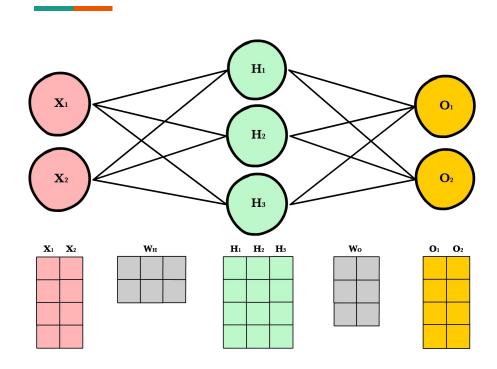
Лекция 9. Сверточные нейронные сети. Начало

(30.03.2024)



Начало.

Полносвязные нейронные сети (FC, MLP)







Explore Download Challenges Publications Updates About

Not logged in. Login I Signup

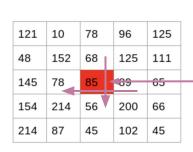
База данных изображений, поделенных на 1000 классов



ImageNet Timeline



HOG (Histogram of Oriented Gradients)



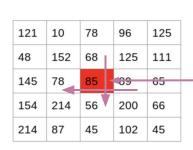
Градиенты для выделенного пикселя:

по ОҮ: 68-56 = 8

по ОХ: 89-78 = 11



HOG (Histogram of Oriented Gradients)



Градиенты будут отличаться для пикселей, находящихся на границе изображения и внутри объектов.

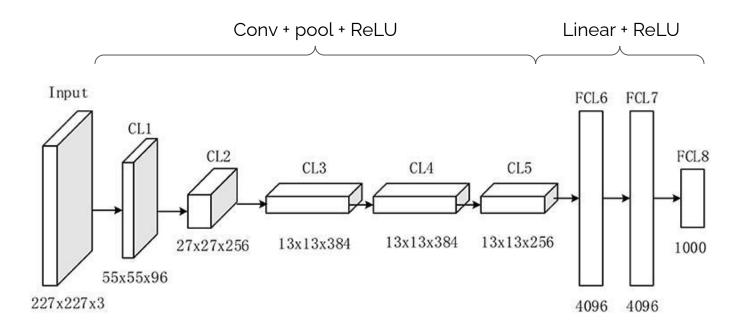
Далее на полученных фичах обучим классификатор изображений (например, логистическая регрессия).



ImageNet Timeline

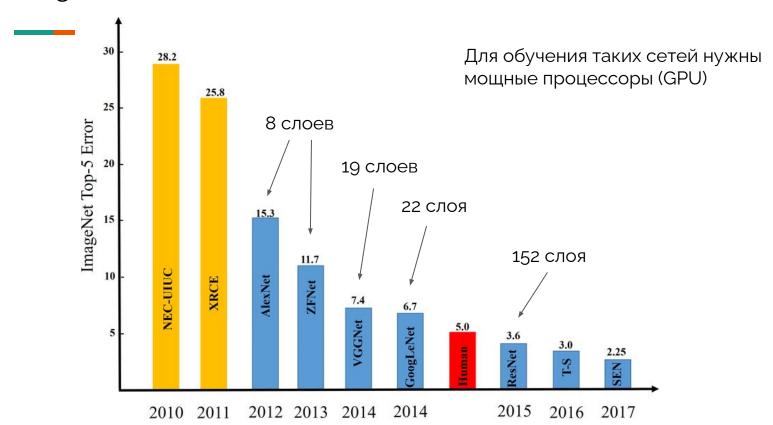


AlexNet



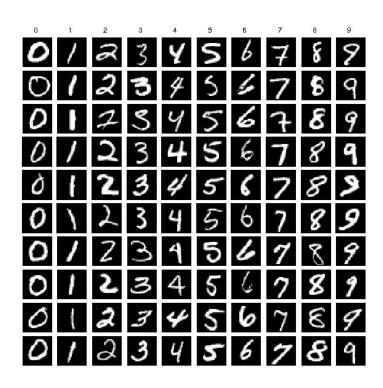


ImageNet Timeline



Сверточные нейронные сети

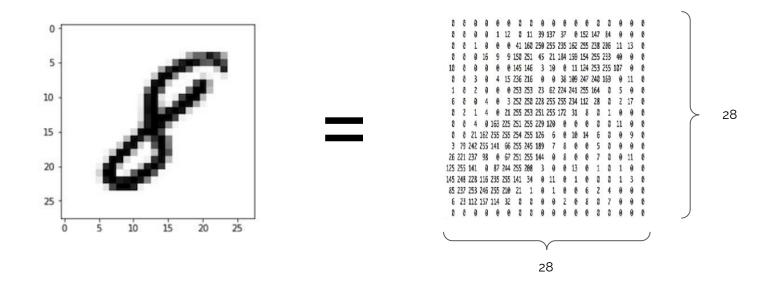
Датасет MNIST



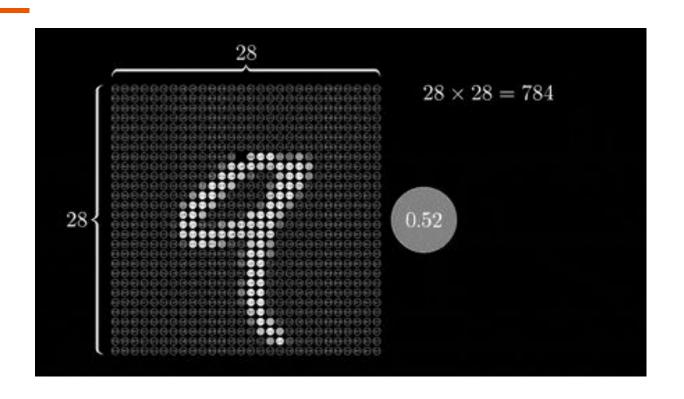
Задача классификации на 10 классов чернобелых изображений размера 28 на 28

Датасет MNIST

Черно-белая картинка представляется матрицей чисел из отрезка [0, 255] размера 28 на 28



Как решать эту задачу при помощи полносвязных слоев?



Классификация картинок полносвязной сетью:

Недостатки:

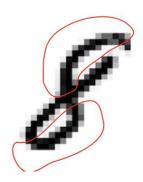
- 1. Слишком много нейронов в 1 слое сети
- 2. Ломаются пространственные отношения на картинке, которые могли бы помочь сети в задаче классификации

Что отличает четверку от восьмерки?



Что отличает четверку от восьмерки?





У четверки преимущественно горизонтальные и вертикальные линии, у восьмерки линии плавные

Фильтры

Почти как в инстаграме



0	0	0
0	1	0
0	0	0



Фильтры



Как они применяются???

Изображение

28

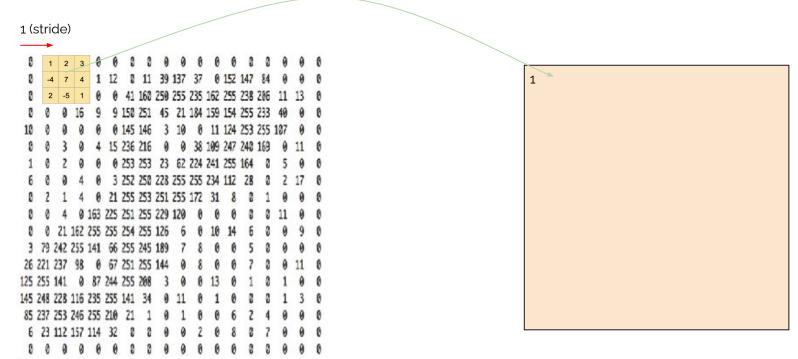
Ядро (фильтр)

1	2	3
-4	7	4
2	-5	1

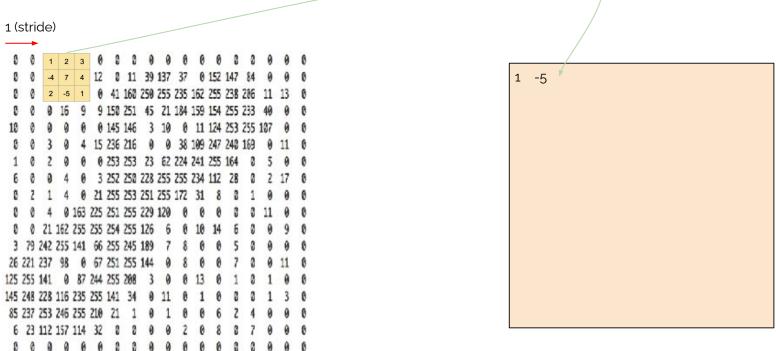
28

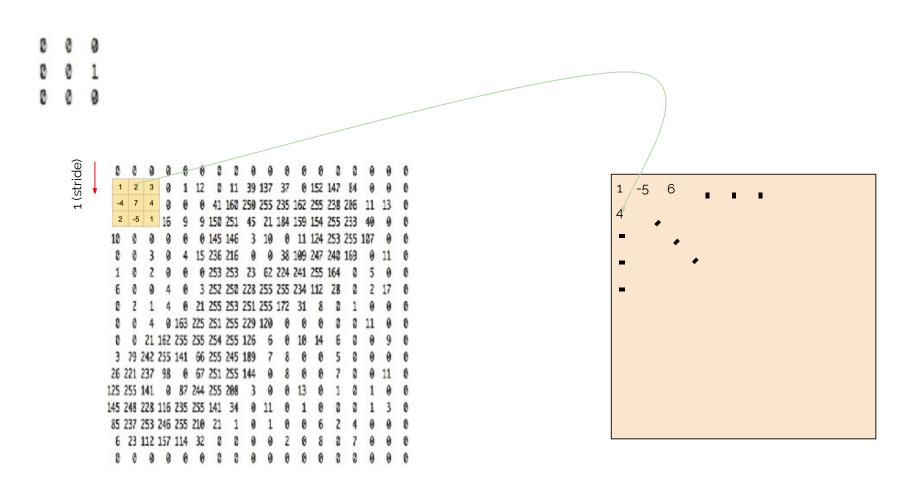
41 160 250 255 235 162 255 238 206 11 13 9 150 251 45 21 184 159 154 255 233 40 0 0 145 146 3 10 0 11 124 253 255 107 0 15 236 216 0 0 38 109 247 248 169 0 253 253 23 62 224 241 255 164 0 3 252 250 228 255 255 234 112 28 0 0 21 255 253 251 255 172 31 8 4 0 163 225 251 255 229 120 0 0 21 162 255 255 254 255 126 3 79 242 255 141 66 255 245 189 26 221 237 98 0 67 251 255 144 125 255 141 0 87 244 255 208 145 248 228 116 235 255 141 34 85 237 253 246 255 210 21 6 23 112 157 114 32



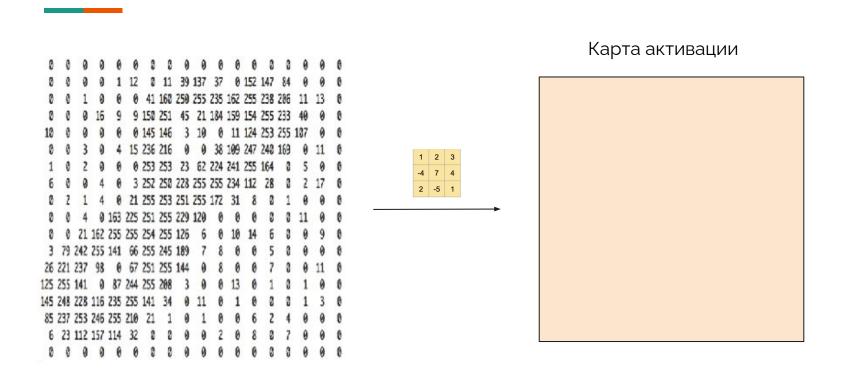






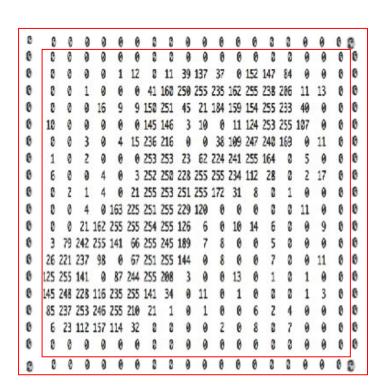


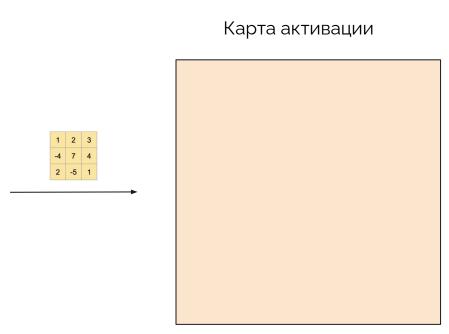
Какой будет размер у изображения после фильтра?

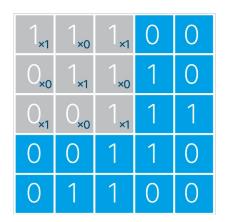


Padding

Используется для манипуляции размерами карт активаций



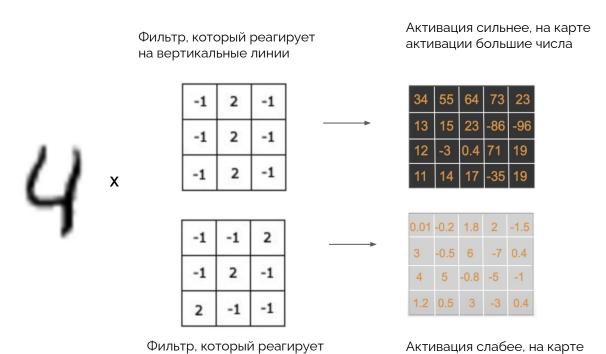




Изображение



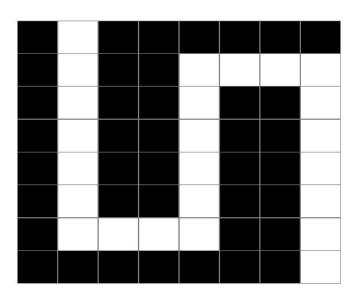
Feature map



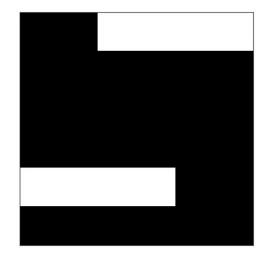
активации маленькие числа

на изогнутые линии

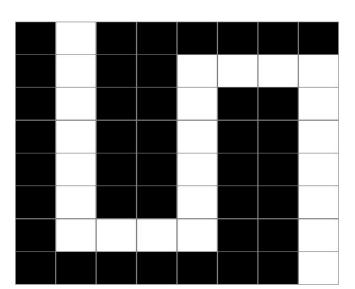
Фильтр, реагирующий на горизонтальные линии



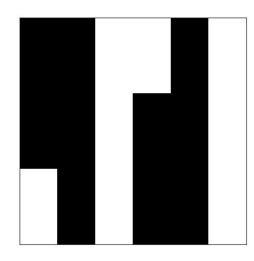
-1	-1	-1
0	0	0
1	1	1



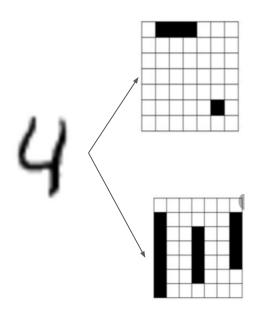
Фильтр, реагирующий на вертикальные линии



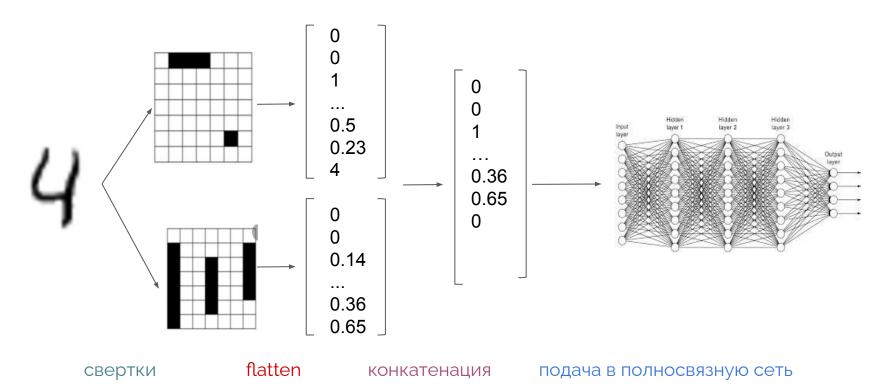
1	0	-1
1	0	-1
1	0	-1



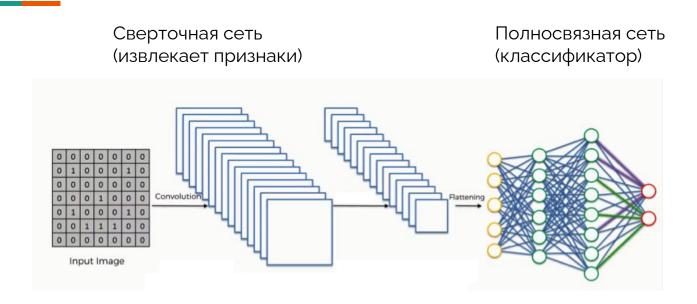
Можно применять сразу несколько фильтров



После получения карт активаций, мы развернем все карты в векторы, сконкатенируем и подадим на вход полносвязной сети

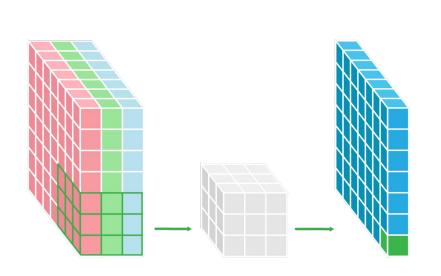


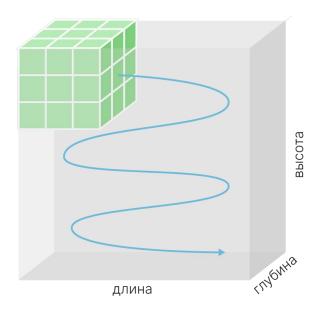
Сверточная нейросеть



А что делать, если изображение цветное?

А что делать, если изображение цветное?





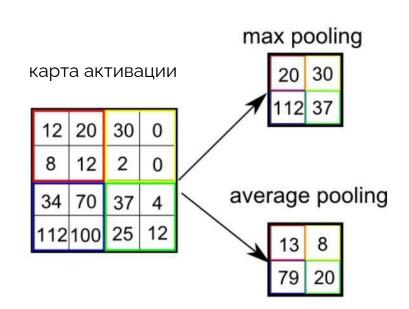
Пулинг (pooling)

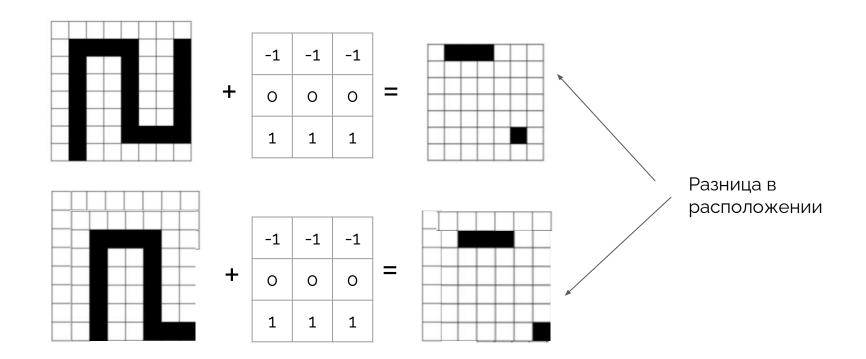
Pooling

Техника уменьшения размерности (downsampling'a) карт активаций

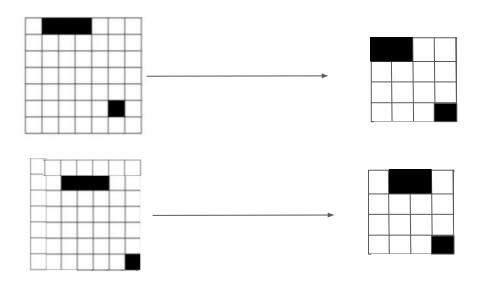
Используется для:

- уменьшения размерности очень больших изображений
- —уменьшения чувствительности сверток к положению объектов на картинке

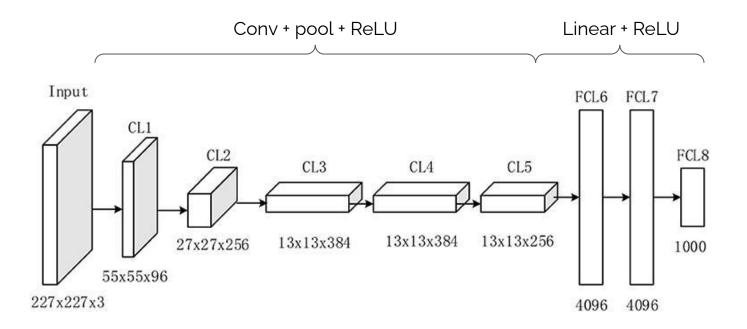




Результат применения 2x2 MaxPooling'a к картам активаций:



AlexNet





Основные параметры слоев

CONV2D

CLASS torch.nn.Conv2d(in_channels, out_channels, kernel_size, stride=1, padding=0, dilation=1, groups=1, bias=True, padding_mode='zeros', device=None, dtype=None) [SOURCE]

Applies a 2D convolution over an input signal composed of several input planes.

In the simplest case, the output value of the layer with input size $(N, C_{\rm in}, H, W)$ and output $(N, C_{\rm out}, H_{\rm out}, W_{\rm out})$ can be precisely described as:

$$\operatorname{out}(N_i, C_{\operatorname{out}_j}) = \operatorname{bias}(C_{\operatorname{out}_j}) + \sum_{k=0}^{C_{\operatorname{in}}-1} \operatorname{weight}(C_{\operatorname{out}_j}, k) \star \operatorname{input}(N_i, k)$$

where \star is the valid 2D cross-correlation operator, N is a batch size, C denotes a number of channels, H is a height of input planes in pixels, and W is width in pixels.

This module supports TensorFloat32.

- stride controls the stride for the cross-correlation, a single number or a tuple.
- padding controls the amount of padding applied to the input. It can be either a string {'valid', 'same'} or a tuple of
 ints giving the amount of implicit padding applied on both sides.

MAXPOOL2D

CLASS torch.nn.MaxPool2d(kernel_size, stride=None, padding=0, dilation=1, return_indices=False, ceil_mode=False) [SOURCE]

Applies a 2D max pooling over an input signal composed of several input planes.

In the simplest case, the output value of the layer with input size (N,C,H,W), output (N,C,H_{out},W_{out}) and kernel_size (kH,kW) can be precisely described as:

$$egin{aligned} out(N_i, C_j, h, w) &= \max_{m=0,\ldots,kH-1} \max_{n=0,\ldots,kW-1} \\ & ext{input}(N_i, C_j, ext{stride}[0] imes h + m, ext{stride}[1] imes w + n) \end{aligned}$$

If padding is non-zero, then the input is implicitly padded with negative infinity on both sides for padding number of points. dilation controls the spacing between the kernel points. It is harder to describe, but this link has a nice visualization of what dilation does.

NOTE

When ceil_mode=True, sliding windows are allowed to go off-bounds if they start within the left padding or the input. Sliding windows that would start in the right padded region are ignored.

The parameters kernel_size, stride, padding, dilation can either be:

- a single int in which case the same value is used for the height and width dimension
- a tuple of two ints in which case, the first int is used for the height dimension, and the second int for the width dimension

AVGPOOL2D

CLASS torch.nn.AvgPool2d(kernel_size, stride=None, padding=0, ceil_mode=False, count_include_pad=True, divisor_override=None) [SOURCE]

Applies a 2D average pooling over an input signal composed of several input planes.

In the simplest case, the output value of the layer with input size (N,C,H,W), output (N,C,H_{out},W_{out}) and kernel_size (kH,kW) can be precisely described as:

$$out(N_i,C_j,h,w) = rac{1}{kH*kW}\sum_{m=0}^{kH-1}\sum_{n=0}^{kW-1}input(N_i,C_j,stride[0] imes h+m,stride[1] imes w+n)$$

If padding is non-zero, then the input is implicitly zero-padded on both sides for padding number of points.

NOT

When ceil_mode=True, sliding windows are allowed to go off-bounds if they start within the left padding or the input. Sliding windows that would start in the right padded region are ignored.

The parameters kernel_size, stride, padding can either be:

- a single int in which case the same value is used for the height and width dimension
- a tuple of two ints in which case, the first int is used for the height dimension, and the second int for the width dimension

Очень важная информация!

Как посчитать размер карты активации после свертки?

Довольно важно понимать, какой будет размер карты активации (высота / ширина) после применения свертки. Для этого есть простая формула:

$$H_{out}=rac{(H_{in}-K+2P)}{S}+1$$

$$W_{out} = rac{(W_{in}-K+2P)}{S} + 1$$

