سوالات تئوري سوال دوم عملي:

1. سوال اول

شبكههای كانولوشنال معمولی CNNs

- 1. نمونهبرداری با گرید ثابت: در CNNs استاندارد، عملیات کانولوشن با یک گرید ثابت از مکانهای نمونهبرداری انجام میشود.
- 2. الگوی منظم: فیلتر بر روی یک گرید منظم اعمال میشود و مکانهای نمونهبرداری در طول عملیات کانولوشن تغییر نمی کند.
 - 3. تنها قابلیت تطبیق محدود: CNNها با نمونهبرداری با گرید ثابت ممکن است در گرفتگیهای فضایی کوچک و تغییرات در ورودی مشکل داشته باشند.

شبكههاى كانولوشنال تغييريذير DCNs

- 1. نمونهبرداری با گرید تطبیقی: کانولوشنهای تغییرپذیر نمونهبرداری با گرید تطبیقی معرفی میکنند که به فیلتر این امکان را میدهد که مکانهای نمونهبرداری را به صورت پویا تنظیم کند.
 - 2. فیلترهای تغییرپذیر: به جای یک گرید منظم ثابت، DCNs از افستها برای تغییر مکانهای نمونهبرداری فیلترها بر اساس تغییرات یادگرفتهشده از داده ورودی استفاده می کنند.
- 3. تطبیق بهتر: DCNs تطبیق بهتری به نواحی اطراف و تغییرات فضایی فراهم می کنند و این امکان را به مدل می دهند که بر روی نواحی اطلاعاتی بیشتر تمرکز کند.
- 4. بهبود لوکالیزیشن: طبیعت تطبیقی کانولوشنهای تغییرپذیر، لوکالیزیشن اشیاء را بهبود میبخشد و DCNs به ویژه در وظایفی که نیاز به مدلسازی دقیق فضایی دارند، موثر هستند.

نتایج مقایسه:

- CNNهای معمولی برای کانولوشن از گرید ثابت استفاده می کنند و تطبیق محدودیت را نشان می دهند.
- شبکههای کانولوشنال تغییرپذیر نمونهبرداری با گرید تطبیقی معرفی کرده و این امکان را به مدل میدهند که به صورت پویا مکانهای نمونهبرداری فیلترها را تنظیم کند.
 - DCNs در گرفتگی اطلاعات دقیق، کنترل تغییرات غیرانعطافی و بهبود لوکالیزیشن اشیاء برجسته هستند.
 - تطبیق DCNs آنها را برای وظایفی که ارتباطات فضایی و لوکالیزیشن دقیق ضروری است، مناسب میسازد.

به طور خلاصه، تفاوت کلیدی در انعطافپذیری نمونهبرداری گرید است: CNNهای معمولی یک گرید ثابت دارند، در حالی که DCNs از طریق فیلترهای تغییرپذیر انعطافپذیری را معرفی میکنند که امکان مدیریت بهتر چالشهای فضایی در دادهها را فراهم میکند.

2. سوال دوم

شبکههای تغییرپذیر انعطافپذیری در تبدیلات هندسی تصاویر از طریق معرفی کانولوشنهای تغییرپذیر فراهم میکنند. در زیر توضیح داده شده که چگونه شبکههای تغییرپذیر این انعطافپذیری را دستیافت میکنند:

1. مكانهاى نمونهبردارى تطبيقى:

- کانولوشنهای تغییرپذیر به شبکه این امکان را میدهند که مکانهای نمونهبرداری فیلترها را بر اساس محتوای ورودی به صورت پویا تنظیم کند.
- به جای استفاده از یک گرید ثابت، شبکههای تغییرپذیر از افستهای یادگیری شده برای تغییر گرید منظم استفاده می کنند، که نمونهبرداری تطبیقی را در مکانهای مختلف فضایی فراهم می کند.

2. پارامترهای افست یادگیریشده:

- شبکههای تغییرپذیر پارامترهای افست یادگیریشده را معرفی میکنند که با هر مکان نمونهبرداری مرتبط هستند.
- در طول آموزش، این پارامترهای افست از داده یادگیری میشوند که به شبکه این امکان را میدهد که به تبدیلات هندسی خاص موجود در تصاویر ورودی تطبیق پیدا کند.

3. مديريت تغييرات غيرانعطافي:

- قابلیت تطبیق کانولوشنهای تغییرپذیر به ویژه برای مدیریت تغییرات غیرانعطافی در اشیاء در تصاویر مفید است.
- اشیاء در دنیای واقعی اغلب تغییراتی را تجربه می کنند و شبکههای تغییرپذیر می توانند این تغییرات را با تنظیم مکانهای نمونه برداری فیلترها بهبود بخشند.

4. مدلسازی فضایی بهبودیافته:

- شبکههای تغییرپذیر مدلسازی فضایی را با اجازه دادن به فیلترهای کانولوشن به تمرکز بر روی نواحی اطلاعاتی بیشتر در ورودی افزایش میدهند.
- این تطبیقپذیری در وظایفی مانند شناسایی و تقسیمبندی اشیاء حیاتی است که گرفتگی جزئیات دقیق و ارتباطات فضایی دقیق ضروری است.

5. مقیاس و عدم وابستگی به چرخش:

- کانولوشنهای تغییرپذیر میتوانند به عدم وابستگی به مقیاس و چرخش کمک کنند با تطبیق به مقیاس و جهت اشیاء در ورودی.
- افستهای یادگیری شده به شبکه این امکان را میدهند که به تغییرات در اندازه و جهت اشیاء پاسخ دهد و این ویژگی باعث مقاومت بیشتر شبکه در برابر تبدیلات هندسی می شود.

6. دقت لوكاليزيشن بهبوديافته:

- انعطافپذیری که کانولوشنهای تغییرپذیر فراهم می کنند به بهبود دقت لوکالیزیشن در وظایف شناسایی اشیاء کمک می کند.
- با تطبیق به ویژگیهای فضایی خاص اشیاء، شبکههای تغییرپذیر میتوانند لوکالیزیشن دقیقتر و دقیقتری از اشیاء در تصاویر ارائه دهند.

در خلاصه، شبکههای تغییرپذیر انعطافپذیری در تبدیلات هندسی را از طریق معرفی کانولوشنهای تغییرپذیر که به صورت پویا مکانهای نمونهبرداری فیلترها را تنظیم میکنند، دستیافت میکنند. این انعطافپذیری به شبکه امکان میدهد که بهتر با تغییرات غیرانعطافی، بهبود مدلسازی فضایی، و افزایش دقت لوکالیزیشن در وظایف چشمانداز کامپیوتری اقدام نماید.

3. سوال سوم

1. فیلد دریافت محدود:

- شبکههای کانولوشن استاندارد معمولاً فیلد دریافت محدودی دارند، به ویژه در لایههای عمیق تر. این به معنای این است که نورونها در این لایهها تحت تأثیر یک منطقه محدود از ورودی قرار می گیرند.
- در حضور تغییرات فضایی بزرگ یا چرخشهای زیاد، اطلاعات مرتبط ممکن است خارج از فیلد دریافت نورونها قرار گیرد که منجر به مشکلات در گرفتن ویژگیهای تغییریافته میشود.

2. كمبود تطبيق فضايى:

- شبکههای کانولوشن سنتی در طول کانولوشن از نمونهبرداری گرید ثابت استفاده میکنند و فیلترها به گرید منظمی از مکانها اعمال میشوند.
 - این کمبود انعطافپذیری باعث مشکل در توانایی شبکههای CNN استاندارد در مدلسازی و گرفتن تغییرات یا چرخشهای فضایی اشیاء میشود.

3. چالشهای نابرابری:

- شبکههای کانولوشن ساده ممکن است در دستیابی به نابرابری در مقیاس، جهت یا موقعیت فضایی اشیاء دچار مشکل شوند.
- نمایش نابرابری برای وظایفی مانند شناسایی اشیاء ضروری است که شبکه باید اشیاء را بدون توجه به ترکیب فضایی یا جهت خاص شناسایی کند.

4. مشكل در مديريت تغييرات غيرانعطافي:

- CNNهای استاندارد از طراحیهای ابتدایی برای مدیریت تغییرات غیرانعطافی، جایی که اشیاء دچار تغییرات فضایی پیچیده و غیرخطی میشوند، برخوردار نیستند.
- تصاویر با اشیاء دچار تغییرات غیرانعطافی نیازمند مدلهای انعطافپذیرتر و قابل تطبیقتر برای گرفتن تنظیمات فضایی متنوع هستند.

5. مسائل دقت لوكاليزيشن:

- تغییرات فضایی می توانند باعث چالشها در لو کالیزیشن دقیق اشیاء در تصاویر شوند.
- شبکههای کانولوشن ساده ممکن است در تعیین دقیق مکان اشیاء هنگامی که آنها دچار تغییرات، چرخشها یا تغییرات غیرانعطافی میشوند، مشکل داشته باشند.

6. از دست رفتن ویژگیهای تمایزدهنده:

- هنگامی که اشیاء تغییرات بزرگ یا چرخش میکنند، ویژگیهای تمایزدهنده که در تنظیمات اصلی مفید بودند، ممکن است کمتر اطلاعاتی داشته باشند.
- CNNهای ساده ممکن ا ست به خوبی به این تغییرات تطبیق نکنند که احتمالاً منجر به از د ست رفتن قدرت تمایزدهنده در ویژگیهای یادگرفته شده شود.

به عنوان مقایسیه، شبکه های کانولوشن با قابلیت تغییر شکل، برخی از این محدودیت ها را با معرفی انعطاف پذیری در مکان های نمونه برداری فیلترها، بهبود می بخشند. انعطاف پذیری ارائه شده تو سط کانولو شنهای قابل تغییر به شبکه امکان می دهد که روابط فضایی پیچیده تر را گرفته و به تنظیمات مختلف اشیاء تطبیق یابد.

4. سوال چهارم

بررسی کلی از نحوه محاسبه افستهای موجود در کانولوشن قابل تغییر:

1. پارامترهای یادگرفتهشونده:

- برای هر مکان در نقشه ویژگی ورودی، کانولوشنهای قابل تغییر مجموعهای از پارامترهای یادگرفتهشونده معرفی می کنند که به افست مرتبط می شوند.
- این پارامترها معمولاً به عنوان گریدهای فضایی نمایانده میشوند، بهطوری که هر عنصر گرید متناظر با یک مقدار افست برای یک موقعیت خاص در ورودی است.

2. پارامترىسازى افستها:

- پارامترهای افست میتوانند با استفاده از تکنیکهای مختلف پارامتریسازی شوند. معمولاً، آنها به عنوان نقشههای فضایی با دو کانال برای افستهای افقی و عمودی نمایانده میشوند.
 - هر عنصر در نقشه افست متناظر با تنظیمی است که به مکانهای منظم نمونهبرداری گریدهای کانولوشنی اعمال میشود.

3. یادگیری در طول آموزش:

- پارامترهای افست به عنوان وزنهای اضافی در لایه کانولوشنی قابل تغییر در طول فرآیند آموزش مورد استفاده قرار می گیرند.
- در هنگام برگشت به عقب، گرادیان از تابع هزینه نسبت به این پارامترهای افست محاسبه می شود و پارامترها از طریق کاهش گرادیان بهروزرسانی می شوند.

4. نمونهبرداری تطبیقی:

- افستهای یادگرفتهشده برای نمونهبرداری تطبیقی در طول عملیات کانولوشن استفاده میشوند.
- گرید منظم مکانهای نمونهبرداری با توجه به افستهای یادگرفتهشده تغییر شکل مییابد، که این امکان را فراهم می کند که فیلترها برای هر موقعیت در ورودی در مکانهای فضایی مختلف اعمال شوند.

5. آموزش انتها به انتها:

- كل شبكه كانولوشني قابل تغيير، شامل لايههاي كانولوشني قابل تغيير، بهصورت انتها به انتها آموزش داده ميشود.
- پارامترهای افست در طول برگشت به عقب به روزر سانی می شوند تا کمینه کردن هزینه کل شبکه بر روی دادههای آموزش را فراهم آورند.

با یادگیری این افستها، لایه کانولوشنی قابل تغییر توانایی تنظیم دینامیک مکانهای نمونهبرداری فیلترها را پیدا کرده و انعطاف و قابلیت تطبیق را در مقابل تغییرات فضایی در ورودی فراهم میآورد. این انعطاف برای مواجهه با حالتهایی که اشیاء دچار تغییرات، چرخشها یا دیگر تغییرات فضایی میشوند، حیاتی است.