Transposed Convolution

定义简单理解:转置卷积和卷积对应线代矩阵逆运算,看下面Demo吧!

本章对我来说超级难理解,尤其是padding和stride部分

Demo

卷积操作及转置卷积的定义对于一个输入大小为 3×3 的图像,卷积核大小为 2×2 :

$$X = egin{bmatrix} x_{11} & x_{12} & x_{13} \ x_{21} & x_{22} & x_{23} \ x_{31} & x_{32} & x_{33} \end{bmatrix} \ W = egin{bmatrix} w_{11} & w_{12} \ w_{21} & w_{22} \end{bmatrix} \ C = egin{bmatrix} w_{11} & w_{12} & 0 & 0 & w_{21} & w_{22} & 0 & 0 \ 0 & w_{11} & w_{12} & 0 & 0 & w_{21} & w_{22} & 0 & 0 \ 0 & 0 & w_{11} & w_{12} & 0 & 0 & w_{21} & w_{22} & 0 \ 0 & 0 & 0 & w_{11} & w_{12} & 0 & 0 & w_{21} & w_{22} \end{bmatrix} \ \end{array}$$

每一行向量表示在一个位置的卷积操作,0填充表示卷积核未覆盖到的区域。将输入X展开为列向量 $: x = \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} & x_{13} & x_{21} & x_{22} & x_{23} & x_{31} & x_{32} & x_{33} \end{bmatrix}^T$

则卷积操作可以表示为:

$$y = Cx$$

输出向量y的大小为 4×1 的列向量,改写为矩阵即为 2×2 。

转置卷积则是将Cx中的输入输出互换: y=Cx

$$x = C^T y$$

 C^T 表示矩阵转置,此时大小为 9×4 。

即由 4×1 的输入y,经过转置卷积,

得到输出大小为 9×1 的列向量x,此时的x, y数值上已经和原来不同,只是在形状上一致。

Traditional Transpose Convolution Code

Pytorch Transpose Convolution Code

```
X, K = X.reshape(1,1,3,3), K.reshape(1,1,2,2)
tconv = nn.ConvTranspose2d(1,1,kernel_size=2,bias=False)
tconv.weight.data = K
print(tconv(X))

tconv_p1 = nn.ConvTranspose2d(1,1,kernel_size=2,padding=1,bias=False)
tconv_p1.weight.data = K
print(tconv_p1(X))

tconv_s2 = nn.ConvTranspose2d(1,1,kernel_size=2,stride=2,bias=False)
tconv_s2.weight.data = K
print(tconv_s2.weight.data = K
print(tconv_s2(X))
# stride此处可以理解成在输入每个元素之间补(stride-1) 个0, 然后按照stride=1的正常卷积进行计算
```