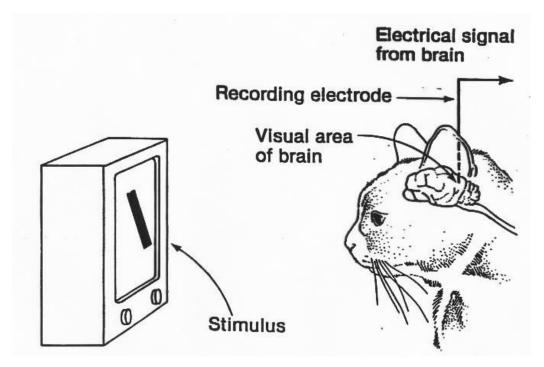
Сверточные нейронные сети

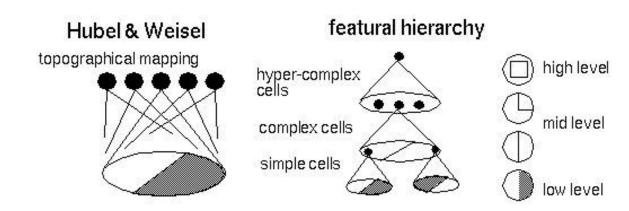
Идея сверточных сетей



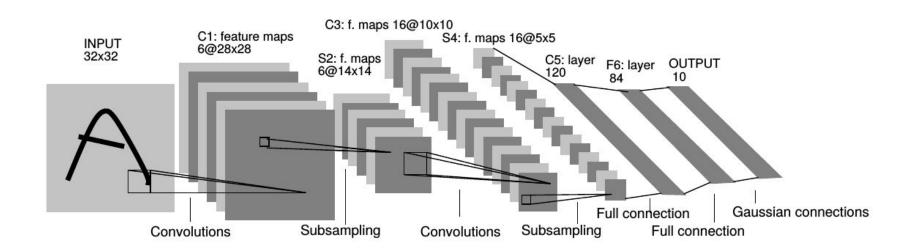
Эксперимент Дэвида Хьюбела и Торстена Визеля (1962)

Результаты эксперимента

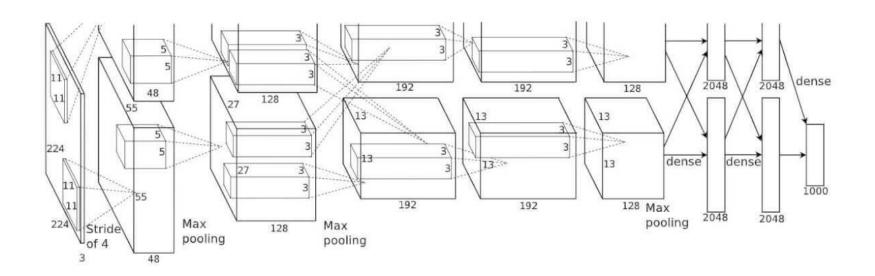
- Соседние нейроны обрабатывают сигналы с соседних областей сетчатки;
- Нейроны образуют иерархическую структуру;
- Нейроны организованы в так называемые колонки вычислительные блоки, которые трансформируют и передают информацию от уровня к уровню.



Ян ЛеКун и LeNet-5 (1998)

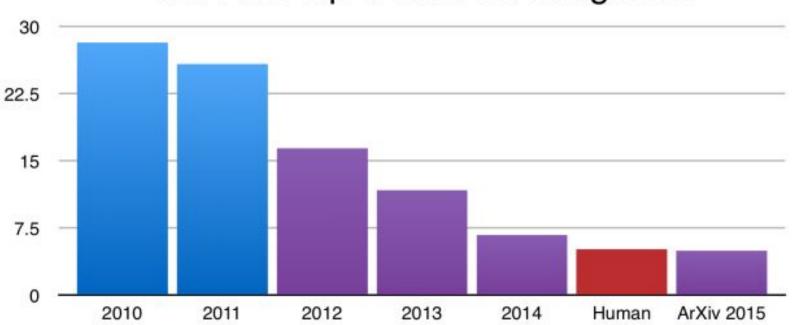


LeNet + теория обучения + большие данные + *железо* = AlexNet (2012)



Успех сверточных нейронных сетей

ILSVRC top-5 error on ImageNet



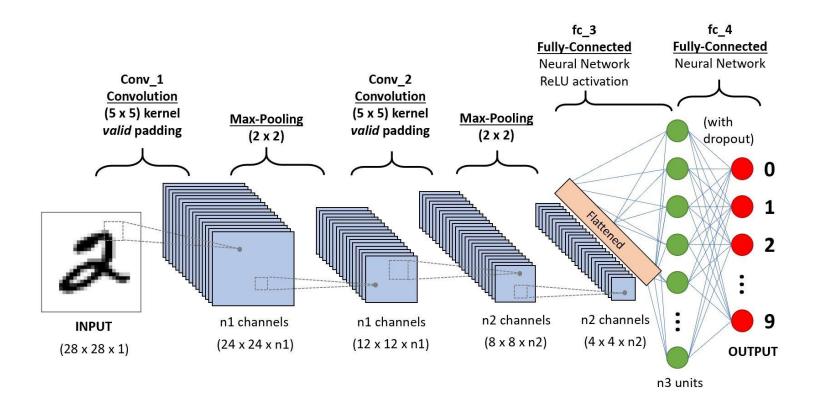
Задача классификации



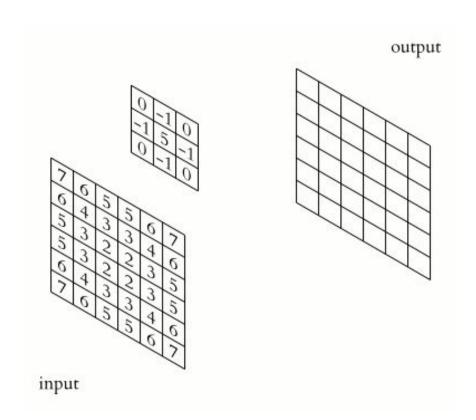
What We See

What Computers See

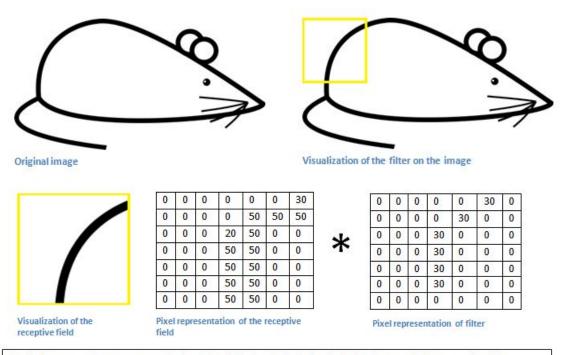
Структура



Операция свертки

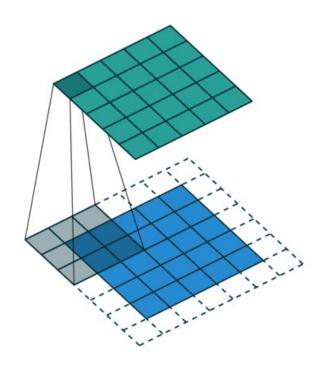


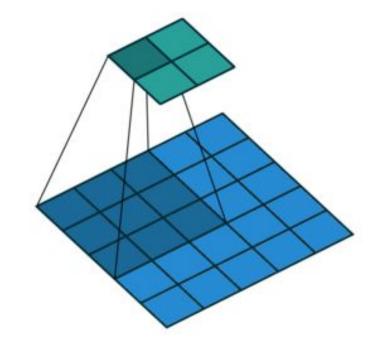
Пример ядра свертки



 $Multiplication \ and \ Summation = (50*30) + (50*30) + (50*30) + (20*30) + (50*30) = 6600 \ (A \ large \ number!)$

Padding и Striding





Padding (добавление рамки)

Striding (размер шага ядра)

Считаем размер выхода сверточного слоя

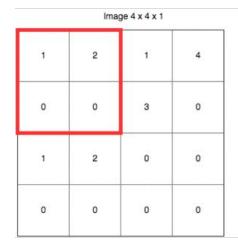
- ullet Вход: тензор $H_{in} \cdot W_{in} \cdot F_{in}$
- ullet Выход: тензор $H_{out} \cdot W_{out} \cdot F_{out}$
- 4 гиперпараметра:
 - F: число фильтров
 - Н, W : пространственный размер фильтров
 - S: шаг
 - Р: количество заполнения нулями
- Соотношение размеров входа и выхода:

$$H_{out} = (H_{in} - H_k + 2P)/S + 1$$

 $W_{out} = (W_{in} - W_k + 2P)/S + 1$
 $F_{out} = F$

Даунсемплинг

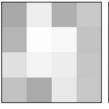
- Замена выхода нейрона статистикой, подсчитанной по его соседям
 - max pooling
 - (weighted) average pooling
- Обеспечивает приблизительную инвариантность выхода к малому переносу входа
- Наличие признака важнее, чем его точная позиция

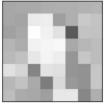


2 4 2 0

Пример















Считаем размер выхода pooling слоя

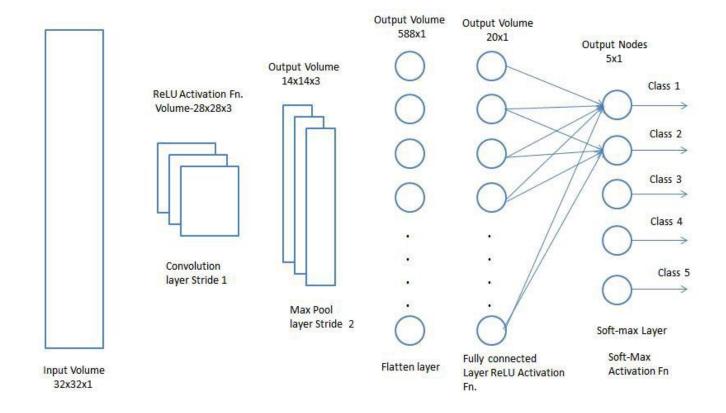
- ullet Вход: тензор $H_{in} \cdot W_{in} \cdot F_{in}$
- ullet Выход: тензор $H_{out} \cdot W_{out} \cdot F_{out}$
- 3 гиперпараметра:
 - F: пространственный размер объединения
 - S: шаг объединения
- Соотношение размеров входа и выхода:

$$H_{out} = (H_{in} - F)/S + 1$$

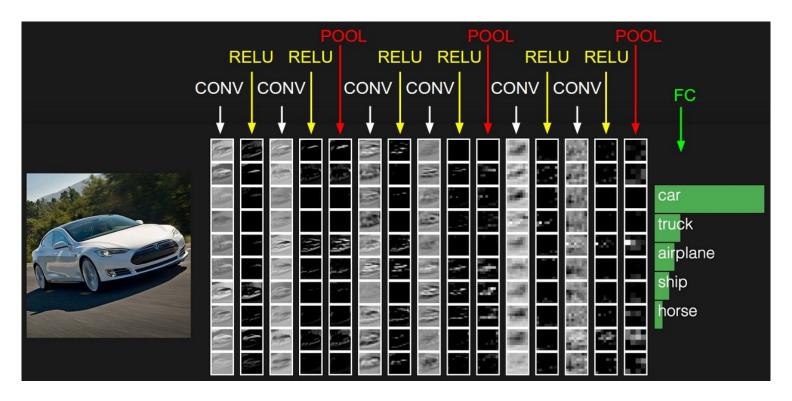
$$W_{out} = (W_{in} - F)/S + 1$$

$$F_{out} = F$$

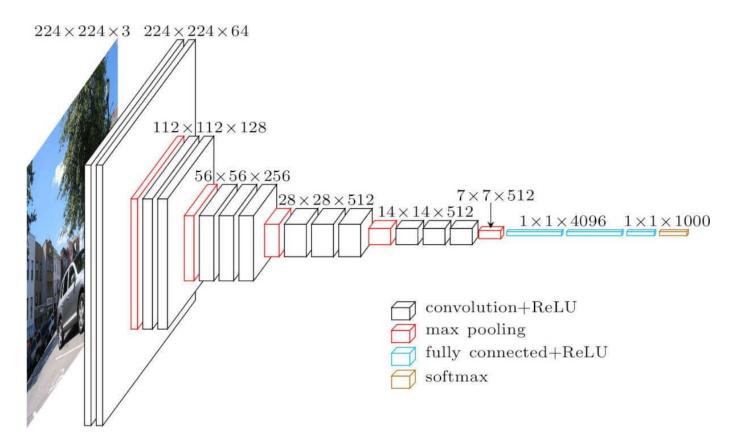
Полносвязный слой



Пример работы сверточной сети



VGG-16



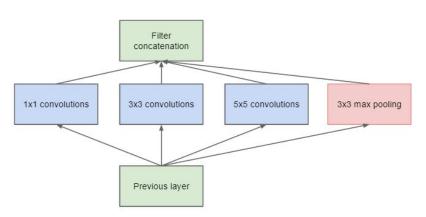
Недостатки VGG

- Очень медленная скорость обучения.
- Сама архитектура сети весит слишком много (появляются проблемы с диском и пропускной способностью)

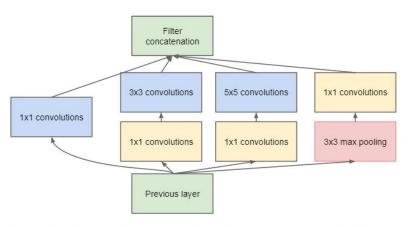
Inception



Inception слой

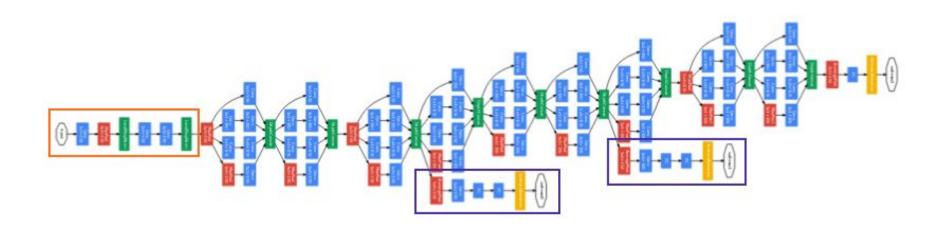


(a) Inception module, naïve version

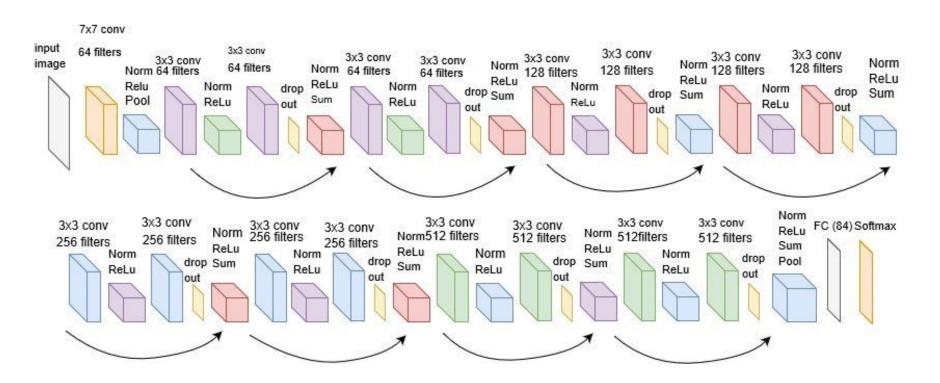


(b) Inception module with dimension reductions

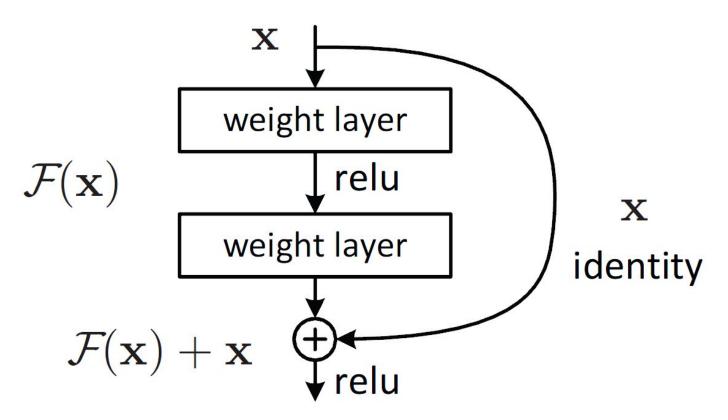
Архитектура Inception-V1



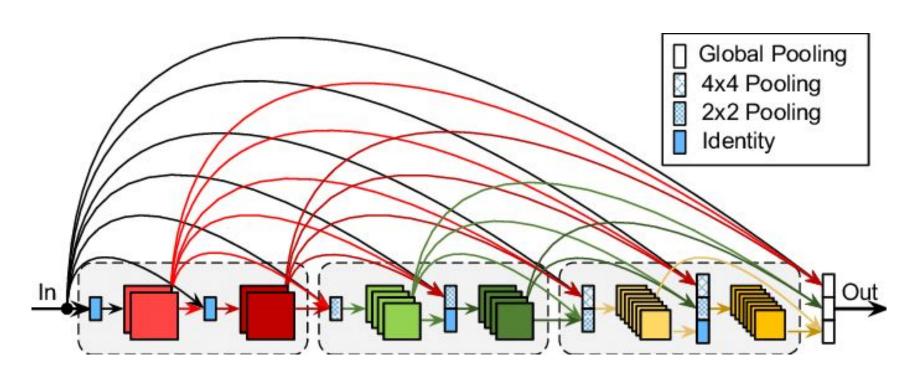
ResNet



Блок ResNet



DenseNet



Вопросы

- 1. Вход размера 224х224х3, применяем фильтр размера 11х11х96 с шагом 4 и дополнением 3. Какого размера будет выход?
- 2. Зачем делать даунсемплинг?
- Отличия ResNet от LeNet?

Источники

- 1. https://towardsdatascience.com/convolutional-neural-networks-from-the-ground-up-c67
 bb41454e1
- 2. http://yann.lecun.com/exdb/publis/pdf/lecun-01a.pdf
- 3. https://papers.nips.cc/paper/4824-imagenet-classification-with-deep-convolutional-neural-networks.pdf
- 4. https://neurohive.io/ru/osnovy-data-science/glubokaya-svertochnaja-nejronnaja-set/
- 5. https://arxiv.org/abs/1512.03385
- 6. https://arxiv.org/pdf/1409.1556
- 7. https://arxiv.org/pdf/1409.4842